

Commentaires sur le devoir à la maison pour le jeudi 11 décembre.

Les devoirs à la maison doivent vous permettre de progresser en prenant le temps d'être sûr de vos réponses et en cherchant une rédaction claire et rigoureuse.

Ce n'est pas le même exercice qu'un DS.

Plusieurs d'entre-vous me disent avoir été aidés, c'est très bien, mais si vous ne comprenez pas l'explication, il est inutile de l'écrire dans votre copie.

1. Modélisation de la dynamique d'une population isolée

On note t le temps et $x(t)$ l'effectif des lièvres en fonction du temps. On suppose, pour commencer, que la population est isolée dans un environnement aux ressources abondantes. On propose de modéliser la dynamique de population de lièvres par l'équation différentielle suivante :

$$\frac{dx}{dt} = rx, \quad (1)$$

où r est une constante strictement positive représentant le taux de reproduction intrinsèque des lièvres.

1. (a) Résoudre l'équation différentielle (1) de condition initiale $x(0) = x_0 > 0$.

Il faut reconnaître une application directe d'un théorème du cours. La rédaction doit montrer que vous avez compris qu'il n'y avait qu'une solution de l'équation avec la condition initiale. Faire des phrases.

- (b) Dessiner à la main l'allure de la solution de (1).

Trop font une tangente horizontale en 0

- (c) Que peut-on dire de l'évolution de la population de lièvres avec ce modèle ? L'équation différentielle (1) est-elle une modélisation raisonnable ?

Je conseille souvent de nuancer vos réponses

On suppose à présent que les ressources du milieu sont limitées et on modélise la dynamique de population de lièvres par l'équation différentielle suivante :

$$\frac{dx}{dt} = rx \left(1 - \frac{x}{K} \right), \quad (2)$$

où K est une constante strictement positive.

2. (a) **Des questions peu classiques qui tentent de justifier que x ne s'annule pas**

(b)

(c)

- (d) Soit $x(\cdot)$ une solution de (2) avec $x(0) = x_0 > 0$. On admettra que pour tout $t \geq 0$, $x(t) > 0$.

On pose $z(t) = \frac{1}{x(t)}$. Montrer que $\frac{dz}{dt} = \frac{r}{K} - rz$.

Pas d'erreurs particulières

- (e) Résoudre l'équation différentielle $\frac{dz}{dt} = \frac{r}{K} - rz$

On exprimera la solution en fonction de t, r, K et $z_0 = z(0)$.

Il faut reconnaître une application directe d'un théorème du cours. La rédaction doit montrer que vous avez compris qu'il n'y avait qu'une solution de l'équation avec la condition initiale. Faire des phrases. Pas de $S_E = \{\dots\}, S_H \dots$

- (f) En déduire une expression de $x(t)$ en fonction de t, r, K et x_0 .
- (g) Quelle est la limite de $x(t)$ quand t tend vers l'infini ?
- (h) Dessiner à la main l'allure des solutions obtenues pour une condition initiale petite $x_0 > 0$ d'une part et pour une condition initiale $x_0 > K$ d'autre part.

C'est culturel pour un élève de BCPST

- (i) En s'appuyant sur les réponses aux questions précédentes, décrire les différences entre les modèles (1) et (2) et donner une interprétation biologique de la constante K .

2. Modèle proie-prédateur

Dans cette partie, on souhaite modéliser l'évolution conjointe de deux populations : la population de lièvres, qui constituent des proies et une population de lynx, qui sont des prédateurs des lièvres. On modélise l'évolution des effectifs $x(t)$ des proies et $y(t)$ des prédateurs par le système différentiel suivant :

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = rx - pxy, \\ \frac{dy}{dt} = -my + qxy, \end{cases} \quad (3)$$

où r, p, m et q sont des constantes positives représentant respectivement le taux de reproduction intrinsèque des proies, le taux de mortalité des proies due aux prédateurs rencontrés, le taux de mortalité intrinsèque des prédateurs et le taux de reproduction des prédateurs en fonction des proies rencontrées et mangées.

3. (a) Que devient le système (3) s'il n'y a pas de lynx, c'est-à-dire $y(t) = 0$ pour tout $t \geq 0$? Comment évolue alors la population de lièvres ?
- (b) Que devient le système (3) s'il n'y a pas de lièvres, c'est-à-dire si $x(t) = 0$ pour tout $t \geq 0$? Comment évolue alors la population de lynx ?

4. **Dans cette question il faut tenter de vous appuyer sur le cours de maths, mais il ne faut pas perdre de temps. C'est la dérivée d'une composée**

On pose $s = rt$, $\bar{x}(s) = \frac{q}{r}x(t)$ et $\bar{y}(s) = \frac{p}{r}y(t)$. Montrer que le système d'équations différentielles (3) peut se réécrire :

$$\begin{cases} \frac{d\bar{x}}{ds} = \bar{x} - \bar{x}\bar{y}, \\ \frac{d\bar{y}}{ds} = -a\bar{y} + \bar{x}\bar{y}, \end{cases} \quad (4)$$

où a est une constante à déterminer.

5. (a) Déterminer les points d'équilibre du système (5).

- (b) En terme de dynamique des populations, que représentent ces points d'équilibre ?
- (c) Donner une interprétation biologique des points d'équilibre obtenus.

Pour $c > 0$ fixé, on définit $f_c(u) = u - c \ln u$ pour $u > 0$.

6. C'est une simple étude de fonction, tout est plus clair avec des tableaux de variations.

- (a) Montrer que pour tout $u > 0$, on a : $f_c(u) \geq c(1 - \ln c)$.
- (b) Montrer que $f_c(u) = c(1 - \ln c)$ si et seulement si $u = c$.
- (c) Soit $M \geq c(1 - \ln c)$. Montrer qu'il existe b et B avec $0 < b \leq B$, tels que $f_c(u) \leq M$ si et seulement si $b \leq u \leq B$.

On définit maintenant, pour $x > 0$ et $y > 0$,

$$V(x, y) = x - a \ln x + y - \ln y. \quad (6)$$

7. Dans toute cette question, on considère $(x(\cdot), y(\cdot))$ une solution de (5) avec des conditions initiales $x(0) = x_0 > 0$ et $y(0) = y_0 > 0$.

- (a) (i) Montrer que, pour tout $s \geq 0$, on a : $f_a(x(s)) \leq V(x(s), y(s)) - 1$ et $f_1(y(s)) \leq V(x(s), y(s)) - a(1 - \ln a)$.
- (ii) Montrer que $V(x(s), y(s))$ reste constante pour tout $s \geq 0$.
- (iii) En déduire qu'il existe b_x, B_x, b_y et B_y avec $0 < b_x \leq B_x$ et $0 < b_y \leq B_y$ tels que, pour tout $s \geq 0$, on a : $b_x \leq x(s) \leq B_x$ et $b_y \leq y(s) \leq B_y$.
- (b) Montrer que $V(x, y) \geq 1 + a(1 - \ln a)$, pour tous x et y dans \mathbb{R}_+^* et que, de plus, l'équation $V(x, y) = 1 + a(1 - \ln a)$ admet une unique solution (x^*, y^*) que l'on explicitera.
- (c) En s'appuyant sur les questions précédentes, répondre en justifiant aux questions suivantes :
 - (i) Les populations de proies et de prédateurs peuvent-elles s'éteindre ? Et peuvent-elles devenir arbitrairement grandes ?
 - (ii) Les populations de proies et de prédateurs peuvent-elles s'arrêter d'évoluer ?
 - (iii) Quels comportements peut-on envisager pour les populations de proies et de prédateurs ?

3. Résolution numérique du système différentiel

Dans cette partie, on met en place une résolution numérique du système (4) appelée la méthode d'Euler. On se fixe un petit intervalle de temps $h > 0$. À partir d'une condition initiale $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}_+^* \times \mathbb{R}_+^*$, on construit une suite de points de \mathbb{R}^2 , notée $(x_k, y_k)_{k \in \mathbb{N}}$, définie par :

$$\begin{cases} x_{k+1} = x_k + h(x_k - x_k y_k), \\ y_{k+1} = y_k + h(-a y_k + x_k y_k), \end{cases} \quad (8)$$

telle que (x_k, y_k) est une approximation d'une solution de (4) au temps $t_k = hk$.

On pose $v_k = V(x_k, y_k)$, où la fonction V est définie par (6).

- 8. Exprimer $v_{k+1} - v_k$ en fonction de h, a, K, x_k et y_k .

9. Ici il fallait utiliser

- (a) Montrer que $v_{k+1} - v_k \geq 0$.
- (b) Montrer que : $v_{k+1} - v_k = 0$ si et seulement si la suite (x_k, y_k) est constante.

10. Interpréter au vu de la partie 2. La méthode d'Euler est-elle ici satisfaisante ?

Ici cela demande de bien comprendre ce qui a été fait à la question 7)

4. Étude informatique

Cette partie consiste à mettre en place des programmes informatiques pour simuler les différents modèles considérés dans le sujet. Bien que cette partie soit largement indépendante des parties précédentes, il est vivement conseillé de les avoir lues. Les programmes sont à rédiger en langage Python. L'annexe page 8 comporte des rappels sur les commandes utiles. Avant chaque algorithme, on écrira brièvement le raisonnement suivi et la formule qu'il est censé calculer.

11. On considère le code :

```
r = 2

def sol(t):
    return m.exp(r*t)

def liste(T, h):
    t = 0
    L = [0]
    while t+h <= T:
        t = t+h
        L.append(t)
    return L

def mystere ():
    Lt = liste (20, 10**-2)
    n = len(Lt)
    Ls = []
    for k in range(0, n):
        Ls.append(sol(Lt[k]))
    plt.plot(Lt, Ls)
    plt.show ()
```

- (a) La fonction `exp` est présente dans le module `math`. Indiquer comment charger ce module pour que l'utilisation de `exp` soit correcte dans `sol`.
- (b) Que renvoient `liste(1, 0.2)` et `liste(1, 0.3)` ? Indiquer, de façon générale, ce que renvoie `liste(T, h)`.
- (c) Que contient `Ls` dans la fonction `mystere` ? Que fait cette fonction ?

12. (a) On considère `L = [[3, 1], [7], [1, 9, 8, 0]]` :

- i. Que vaut `L[1]` ?
- ii. Que vaut `L[0][1]` ?

- iii. Que vaut `len(L)` ?
- iv. Que vaut `L` après avoir exécuté `L.append(9.75)` ?
- (b) Écrire une fonction d'entête `lapin(x, y)` qui renvoie $x - x*y$ et une fonction d'entête `lynx(x, y)` qui renvoie $-a*y + x*y$. La constante a est supposée être préalablement définie dans une variable globale.
- (c) On ajoute au code précédent la fonction suivante (où les arguments x_0, y_0, T et h définissent respectivement x_0, y_0 , l'intervalle d'étude $[0, T]$ et le pas $h > 0$ de la méthode d'Euler définie à la partie 4) :

```
def resol_1(x0 , y0, T, h):
    x = x0; y = y0
    t = 0
    Lx = [x]
    Ly = [y]
    Lt = [t]
    while t+h <= T:
        ----- ligne(s) à compléter -----
    return [Lt , Lx , Ly]
```

Ici plusieurs erreurs car cela ne se présente pas comme dans les programmes vus en TD.

Compléter les lignes manquantes dans la boucle, afin que les listes `Lx` et `Ly` contiennent respectivement les x_k et y_k définis par l'équation (8) et que la liste `Lt` contienne les t_k .

- (d) On ajoute au code précédent :

```
x0 = 1; y0 = 0.5; T = 20; h = 10**-2
def trace_pop_1 ():
    L = resol_1(x0 , y0 , T, h)
    plt.plot(L[0], L[1])
    plt.plot(L[0], L[2])
    plt.show ()
```

Expliquer à quoi correspond chaque ligne de la fonction `trace_pop_1`, en fonction des x_k et y_k de la méthode d'Euler.

- (e) L'exécution de `trace_pop_1` donne les courbes présentées figure 1. Identifier (avec explications), en lien avec la modélisation effectuée, chacune des deux courbes.
- (f) On ajoute au code précédent :

```
def fonctionV (x, y):
    return x-a*m.log(x)+y-m.log(y)
```

Écrire une fonction d'entête `trace_V_1()` qui effectue la représentation graphique des valeurs v_k en ordonnées, en fonction des valeurs t_k en abscisses.

13. On cherche dorénavant à effectuer une résolution numérique avec une autre méthode, appelée méthode de Heun, où la relation de récurrence définissant les x_k et y_k est :

$$\begin{cases} u_k = x_k + h(x_k - x_k y_k), \\ w_k = y_k + h(-a y_k - x_k y_k), \\ x_{k+1} = x_k + \frac{h}{2}(x_k - x_k y_k + u_k - u_k w_k), \\ y_{k+1} = y_k + \frac{h}{2}(-a y_k + x_k y_k - a w_k + u_k w_k). \end{cases} \quad (9)$$

- (a) Écrire une fonction d'entête `reso1_2(x0, y0, T, h)`, analogue de `reso1_1` utilisant la méthode de Heun.
- (b) Que suffit-il de modifier dans la fonction `trace_V_1` pour lui faire utiliser la méthode de Heun ? On appelle `trace_V_2` la fonction ainsi modifiée.
- (c) L'exécution de `trace_V_1` et `trace_V_2` donne les courbes présentées en figure 2 : justifier quelle méthode semble la plus satisfaisante.
14. On définit, de manière analogue à la fonction `trace_pop_1`, la fonction `trace_pop_2` associée à la méthode de Heun. L'exécution de `trace_pop_2` donne les courbes présentées figure 3. Comparer les figures 1 et 3. Quel problème numérique est soulevé par la méthode d'Euler ? Que permet d'améliorer la méthode de Heun ?
15. Interpréter l'évolution des dynamiques de population des lièvres et des lynx obtenues.

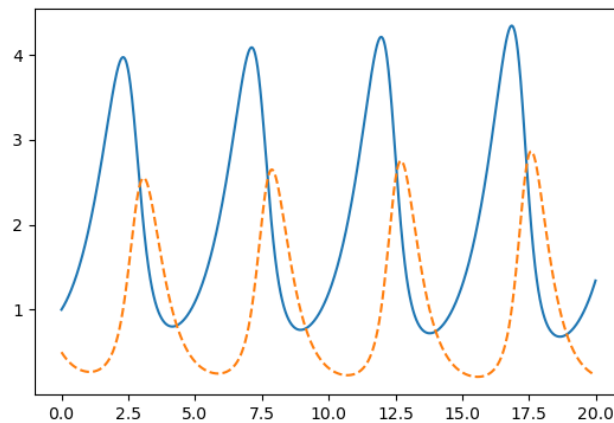


Figure 1 - Tracé donné par `trace_pop_1`

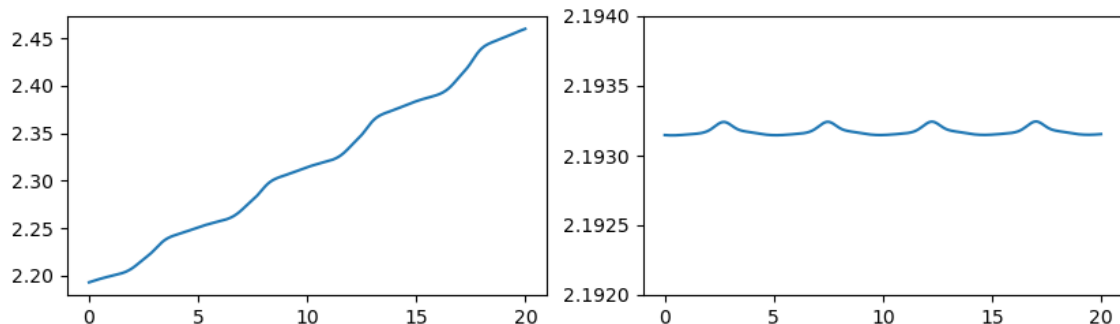


Figure 2 - Tracé donné par `trace_V_1` (à gauche) et par `trace_V_2` (à droite)

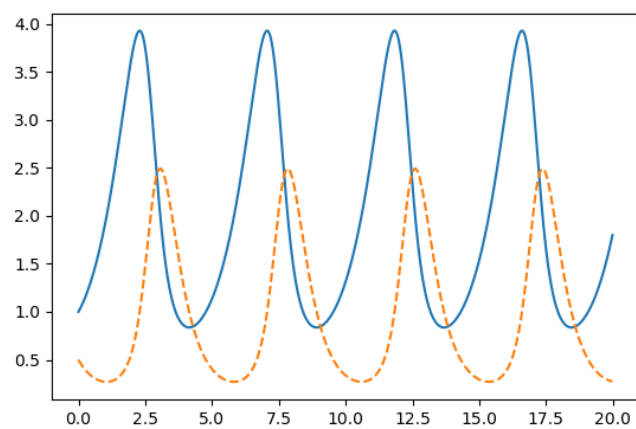


Figure 3 - Tracé donné par trace_pop_2

Annexe : Rappels de syntaxes Python pour la partie 5

On suppose que le module `matplotlib.pyplot`, qui permet de tracer des graphiques, est importé avec l'alias `plt`; que le module `math`, qui permet d'utiliser des fonctions mathématiques, est importé avec l'alias `m`. Les variables `Lx` et `Ly` sont deux listes de réels, de même longueur; la variable `x` est un réel.

- `plt.plot(Lx, Ly)` place les points dont les abscisses sont contenues dans `Lx` et les ordonnées dans `Ly`, et les relie entre eux par des segments. Si cette fonction n'est pas suivie de `plt.show()`, le graphique n'est pas affiché.
- `plt.show()` affiche le(s) tracé(s) précédemment créé(s) par `plt.plot`.
- `m.exp(x)` renvoie $\exp(x)$.
- `m.log(x)` renvoie $\ln(x)$.

FIN DU SUJET