

## TD 5 - Correction exos 3 et 4

Exercice 3:

On pose  $N = S + I + R$ .

$\frac{dN}{dt} = 0$  donc  $N$  est une constante.  $R = N - S - I$

Le modèle peut se mettre sous la forme:

$$\begin{cases} \frac{dS}{dt} = -\beta SI + \gamma(N - I - S) \\ \frac{dI}{dt} = \beta SI - \delta I \end{cases}$$

Equilibres:

$$\begin{cases} +\beta SI + \gamma I + \gamma S = \gamma N \\ I(\beta S - \delta) = 0 \end{cases}$$

$$E_1 = \begin{pmatrix} N \\ 0 \end{pmatrix} \quad E_2 = \begin{pmatrix} \bar{S} \\ \bar{I} \end{pmatrix} \quad \text{où} \quad \begin{cases} \bar{S} = \frac{\delta}{\beta} \\ \bar{I} = \frac{\gamma(N - \bar{S})}{\beta\bar{S} + \gamma} \end{cases}$$

$E_2$  n'existe que si  $N > \bar{S} \Leftrightarrow N > \frac{\delta}{\beta}$

Stabilité: Matrice jacobienne:  $J = \begin{pmatrix} -\beta I & -\gamma & -\beta S - \gamma \\ \beta I & & \beta S - \delta \end{pmatrix}$

$J_1 = \begin{pmatrix} -\gamma & -\beta N - \gamma \\ 0 & \beta N - \delta \end{pmatrix}$  Les valeurs propres de  $J_1$  sont:  
 $-\gamma < 0$  et  $\beta N - \delta$ .

Donc  $E_1$  est stable  $\Leftrightarrow \beta N - \delta < 0$

$$\Leftrightarrow N < \frac{\delta}{\beta} = \bar{S}$$

$$J_2 = \begin{pmatrix} -\beta \bar{I} - \gamma & -\beta \bar{S} - \gamma \\ \beta \bar{I} & 0 \end{pmatrix} \quad (2)$$

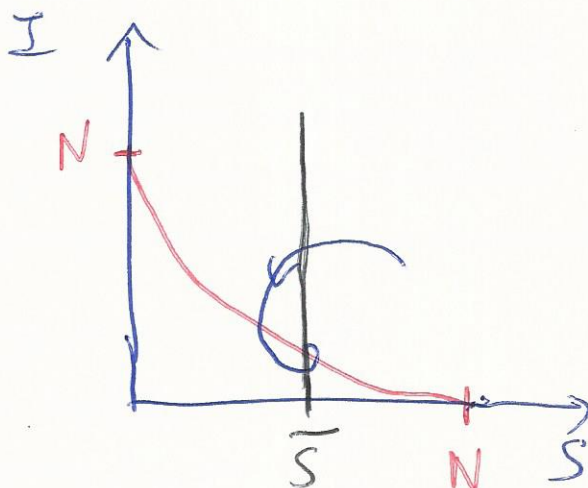
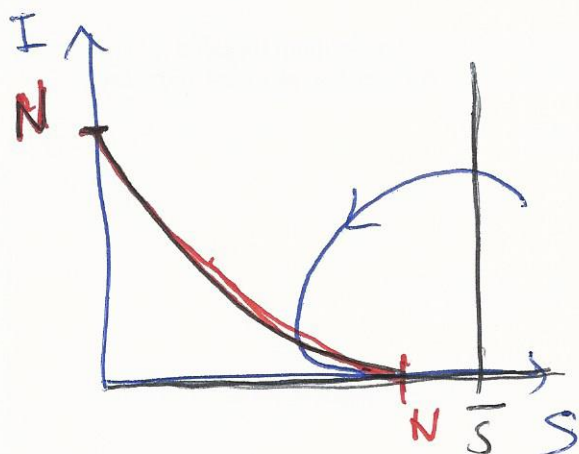
$\det(J_2) > 0$   
 $\text{Tr}(J_2) < 0$

$\Rightarrow E_2$  est stable quand il existe.

Portraits de phase:

Isoclines:  $\frac{dN}{dt} = 0 \Leftrightarrow I = \frac{\gamma(N-S)}{\beta S + \gamma}$  X

$\frac{dI}{dt} = 0 \Leftrightarrow I = 0$  ou  $S = \bar{S} = \frac{\delta}{\beta}$  X



Exercice 4:

$I$  = taux d'apport de nitrate.

$k$  = taux de perte (sédimentation...) du nitrate

$a$  = taux d'absorption.

$e$  = coef. de conversion de nitrate ~~en~~ en azote organique.

## Équilibres:

$$\frac{dS}{dt} = 0 \Leftrightarrow \bar{P} = \frac{I - k\bar{S}}{a\bar{S}}$$

$$\frac{dP}{dt} = 0 \Leftrightarrow P = 0 \text{ ou } S = \frac{m}{ea}$$

$$E_1 = \begin{pmatrix} I/k \\ 0 \end{pmatrix} \quad E_2 = \begin{pmatrix} \bar{S} \\ \bar{P} \end{pmatrix} \quad \text{ou} \quad \begin{cases} \bar{S} = \frac{m}{ea} \\ \bar{P} = \frac{I - k\bar{S}}{a\bar{S}} \end{cases}$$

$$E_2 \text{ n'existe que si } \bar{P} > 0 \Leftrightarrow I > k\bar{S} \\ \Leftrightarrow I > \frac{km}{ea}$$

Stabilité: Matrice jacobienne:  $J = \begin{pmatrix} -k - aP & -aS \\ eaP & eaS - m \end{pmatrix}$

$$J_1 = \begin{pmatrix} -k & -\frac{aI}{k} \\ 0 & ea\frac{I}{k} - m \end{pmatrix}$$

Les valeurs propres de  $J_1$  sont  
 $-k < 0$  et  $ea\frac{I}{k} - m$

$E_1$  est stable  $\Leftrightarrow ea\frac{I}{k} - m < 0$

$$\Leftrightarrow I < \frac{mk}{ea} = k\bar{S}$$

$$J_2 = \begin{pmatrix} -k - a\bar{P} & -a\bar{S} \\ ea\bar{P} & 0 \end{pmatrix}$$

$\left. \begin{array}{l} \det(J_2) > 0 \\ \text{Tr}(J_2) < 0 \end{array} \right\} \Rightarrow E_2 \text{ est stable s'il existe.}$

# Portraits de phase :

Isoclines :  $\frac{dS}{dt} = 0 \Leftrightarrow P = \frac{I - kS}{aS}$  ✗

$\frac{dP}{dt} = 0 \Leftrightarrow P = 0$  ou  $S = \bar{S} = \frac{m}{ca}$  ✗

