

Exercice I [4 pts]

Soit (S_ε) un système régulièrement perturbé par le petit paramètre $\varepsilon > 0$. Soit (S_0) son équation réduite. Les assertions suivantes sont-elles vraies ? Justifier.

A) Si (S_0) a la propriété d'existence et d'unicité pour toute condition initiale fixée, alors c'est aussi le cas de (S_ε) .

B) Supposons que la solution de (S_ε) est unique pour toute condition c_ε . Si la solution de (S_0) de condition c_0 est globale, alors la solution de (S_ε) l'est aussi.

Exercice II [9 pts]

Soit le modèle biologique, appelé modèle de prédation 'donor control' et dans lequel la proie de densité x se développe nettement plus vite que le prédateur de densité y ,

$$(S_\varepsilon) \begin{cases} \varepsilon \dot{x} = rx(1-x) - (c+\varepsilon)x, & x(0) = x_0 > 0 \\ \dot{y} = ecx - dy & y(0) = y_0 > 0, \end{cases} \quad 0 < \varepsilon \ll 1,$$

avec $(x, y) \in \mathbb{R}_+^2$ et r, c, e et d des paramètres strictement positifs.

1. Montrer que le modèle (S_ε) admet au plus deux composantes N et M isolées de la variétés lente et étudier leur attractivité.

2. Etudier l'applicabilité du Théorème de Tikhonov pour les systèmes lents rapides sur un intervalle de temps borné dans tous les cas. Calculer la solution lente.

3. Supposons que $r > c$. Soit $(x(t, \varepsilon), y(t, \varepsilon))$ la solution de (S_ε) . Montrer que

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0, t \rightarrow +\infty} (x(t, \varepsilon), y(t, \varepsilon)) = (x^*, y^*),$$

où $(x^*, y^*) \in \mathbb{R}_+^{*2}$ est à déterminer.

Dessiner, dans ce cas, une trajectoire approximative dans le plan des phases.

4. Est-ce que la limite précédente signifie que (x^*, y^*) est un point d'équilibre GAS du système singulièrement perturbé de (S_ε) ? Justifier.

Exercice III [7 pts]

Considérons le problème de Cauchy non autonome singulièrement perturbé

$$(\Pi_\varepsilon) \begin{cases} \varepsilon \dot{x} = f(t) - \varepsilon ty - x, & x(0) = x_0, \\ \dot{y} = x - \varepsilon e^{f(t)}, & y(0) = y_0, \end{cases}$$

où f est définie sur un intervalle $[0, T]$.

Expliquer comment vous pouvez appliquer à (Π_ε) le théorème de Tikhonov pour les systèmes lents-rapides sur un intervalle de temps borné.

Appliquer alors le théorème et donner explicitement l'approximation de la phase lente pour $f(t) := \frac{e^{\arcsin t}}{\sqrt{1-t^2}}$ et $y_0 = \pi/4$.

«Priver les gens de leurs droits fondamentaux revient à contester leur humanité même.» Nelson Mandela.

Colligé de l'épreuve finale
de 'Methods de Production I'
 du 14/01/2024.

Exercice I [4 pts]

A) Faux. Exemple: $(S_\varepsilon): \ddot{u} = \varepsilon |u|^{2/3}, u(0) = 0$ (2)
 admet une infinité de solutions mais $(S_0): \ddot{u} = 0, u(0) = 0$
 n'en admet qu'une seule!

B) Faux. Exemple $(S_\varepsilon): \ddot{u} = (u + \varepsilon)^2, u(0) = 0$,
 qui a pour unique solution $u(t, \varepsilon) = \frac{\varepsilon}{1 - \varepsilon t} - \varepsilon$, définie
 pour $t \in [0, \frac{1}{\varepsilon}[$ (ou $t \in]-\infty, \frac{1}{\varepsilon}[$) (2)
 alors que $(S_0): \ddot{u} = u^2, u(0) = 0$, a pour solution
 $u(t) \equiv 0, \forall t \in \mathbb{R}$.

Exercice II [9 pts]

1) Equation rapide, $(ER): u' = ru(1-u) - cu$ g paramètre (2)
 $[(\cdot) = \frac{d}{dt}]$ $C' = \frac{d}{d\varepsilon}, C = \frac{C}{\varepsilon}$

• Ni le problème perturbé, ni les équations de comparaisons
 n'ont un problème de non unicité.

Variétés lentes $ru(1-u) - cu = 0 \Leftrightarrow u = 0$ (M3)

ou $u = \frac{r-c}{r}$ (M1)

(M1) existe si $r \geq c$ [c.à.d dans le quadrant positif $u \geq 0, u \leq 1$]

Comme N et M sont deux droites confondues ou distinctes verticales, elles sont isolées.

Soit $f(u) := ru(1-u) - Cu$

Attractivité de la variété lente:

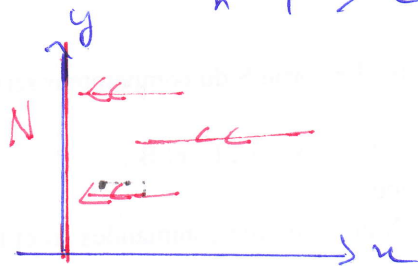
$$f'(u) = r - 2ru - C$$

d'où $f'(0) = r - C$, c.à.d que N est attractive (unif. / y)

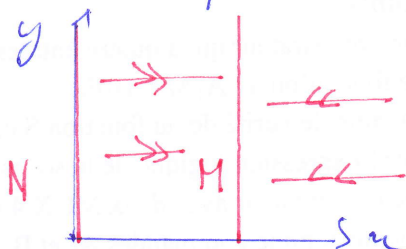
si $r < C$ (auquel cas M n'existe pas) (voir pourquis)

et $f'(\frac{r-C}{r}) = -r + C$, c.à.d que M est attractive

si $r > C$, donc dès que M existe.



$r \leq C$



$r > C$

2) Applicabilité du théorème de Tikhonov:

2.1 Cas où $r \leq C$, i.e. N est l'unique variété lente et elle est attractive.

(E.L) $\dot{y} = -dy$, $y \in]\alpha, \beta[$, $\alpha < \beta$
Equation lente

(E.C) $u' = ru(1-u) - Cu$, $u(0) = u_0 > 0$
[ou $u' = -ru^2$ si $r = C$]
Eq. de la couche limite

de solution $\tilde{u}(t)$ définie pour tout $t \geq 0$

(P.R) $\dot{y} = -dy$, $y(0) = y_0 \in]\alpha, \beta[$
CP problem résolu

025

017

017

015

015

Bom 017

015

de solution évidente $\bar{y}(t) = e^{-dt}$, $t \geq 0$.

2.2 cas où $r > c$, i.e. M est la variable attractive.

(E.L) $\dot{y} = ec\left(\frac{r-c}{r}\right) - dy$, $y \in]\alpha, \beta[, 0 < \alpha < \beta$.

(E.C.L) est la même que le cas $r < c$, tel qd. $\bar{u}(t, c) > 0$

(P.R) $\dot{y} = ec\left(\frac{r-c}{r}\right) - dy$, $y(0) = y_0 > 0$ ($y_0 \in]\alpha, \beta[$)
de solution $\bar{y}(t)$, $t \geq 0$ (équation linéaire).

Soit $T > 0$ fixé. D'après le théorème de Tikhonov,
 $\exists \varepsilon^* > 0$: $\forall \varepsilon: 0 < \varepsilon < \varepsilon^* \Rightarrow$ la solution $(u(t, \varepsilon), y(t, \varepsilon))$
de (S $_\varepsilon$) ~~est~~ est définie au moins sur $[0, T]$

et vérifie: $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} u(t, \varepsilon) = \bar{u}(t)$, $\forall t \geq 0$

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} y(t, \varepsilon) = \bar{y}(t), \quad \forall t \in [0, T]$$

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} u(t, \varepsilon) = \begin{cases} 0 & \text{si } r \leq c \quad \forall t \in]0, T] \\ \frac{r-c}{r} & \text{si } r > c \quad \forall t \in]0, T] \end{cases}$$

Dans le cas où $r > c$, $\bar{y}(t)$ se calcule aisément,
par exemple en multipliant les deux membres de l'équation
deuxième par le facteur intégrant e^{dt} .

On trouve la solution générale $y(t) = \frac{a}{d} + K e^{-dt}$
où $a = ec\left(\frac{r-c}{r}\right)$. En tenant compte de la condition
initiale $y(0) = y_0$, on obtient

$$\bar{y}(t) = \frac{ec(r-c)}{rd} + \left(y_0 - \frac{ec(r-c)}{r}\right) e^{-dt}$$

3) $r > c$. Dans ce cas (M) est la variété attractive.
 Il suffit, pour calculer la limite demandée, de vérifier l'applicabilité de l'énoncé de Tikhonov étendu aux intervalles de temps non bornés.

Équilibres de (E.L): un seul équilibre ~~(u^*, y^*)~~

~~u^*~~ $0 < y^* = \frac{ec}{d} \left(\frac{r-c}{r} \right)$ $\xrightarrow{t} y$
 globalement asymptotiquement stable. [étude du signe de \dot{y} ou dérivation du second membre].

(or)

Comme y^* est dans son bassin d'attraction, on peut affirmer que, pour ε assez petit, la solution $t \mapsto (u(t, \varepsilon), y(t, \varepsilon))$ de (S_ε) est définie pour tout $t \geq 0$

et vérifie, en particulier, que

$$\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} (u(t, \varepsilon), y(t, \varepsilon)) = \left(\frac{r-c}{r}, \bar{y}(t) \right) \quad \forall t > 0$$

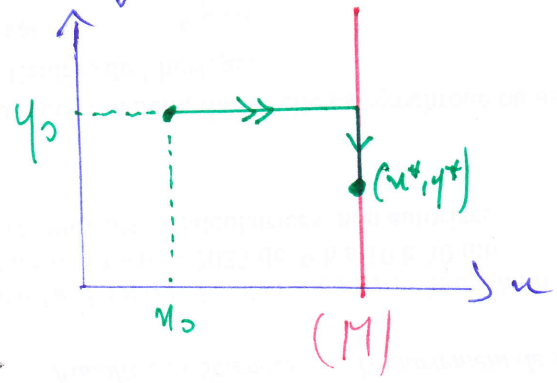
$$= \left(\frac{r-c}{r}, \frac{ec(r-c)}{r \cdot d} - \left(y_0 - \frac{ec(r-c)}{r} \right) e^{-dt} \right) \quad \forall t > 0$$

(or)

En passant à la limite qd $t \rightarrow \infty$, on a:

$$\lim_{\substack{\varepsilon \rightarrow 0 \\ t \rightarrow \infty}} (u(t, \varepsilon), y(t, \varepsilon)) = \left(\frac{r-c}{r}, \frac{ec(r-c)}{r \cdot d} \right) = (u^*, y^*)$$

(or)



(or)

4) Non. D'ailleurs le seul équilibre de (S_ε) est :
 $\left(\frac{r-c-\varepsilon}{r}, \frac{\varepsilon c(r-c-\varepsilon)}{r d} \right) \neq (u^*, y^*) \quad \forall \varepsilon > 0 !$

Exercice III: [7 pts]

On revient à un système autonome singulièrement perturbé en augmentant (Π_ε) comme suit:

$$\left\| \begin{array}{l} (\Pi_\varepsilon) \\ \varepsilon \dot{x} = f(t) - \varepsilon t y - u, \quad x(0) = x_0 \\ \dot{y} = u - \varepsilon e^{\varepsilon t} \\ \dot{t} = 1 \end{array} \right. \quad \begin{array}{l} y(0) = y_0 \\ t(0) = 0 \end{array}$$

En supposant que f est continue dans $[0, \bar{t}]$, on peut appliquer le th. de Tikhonov à (Π_ε) , les variables lentes étant y et t , $t \in [0, \bar{t}]$.

Application:

→ (E.R): $\underline{u}' = f(t) - u // y, t$ paramètres, $(') = \frac{d}{dt}, \varepsilon = \frac{b}{\varepsilon}$

→ On fait l'hypothèse que cette équation a la propriété d'existence et d'unicité pour tout ε fixé. (*)

→ Variables lentes: $u' = 0 \Leftrightarrow \underline{u} = f(t) =: h(t, y) //$
 $t \in [0, \bar{t}], y \in [a, A]$

→ Attractivité: $\frac{\partial}{\partial u} (f(t) - u) = -1 < 0 \quad \forall (t, y)$.

Donc l'équilibre $f(t)$ de (E.R) est A -stable unique par rapport à $(t, y) \in [0, \bar{t}] \times [a, A]$.

→ Rien sur la variable lente est isolé (unique).

- 5 - (*) c'est le cas pour notre choix de f .

(0,1)
 (0,1)
 (0,1)
 (0,1)
 (0,1)
 (0,1)
 (0,1)
 (0,1)

-S (E.L). $\begin{cases} \dot{y} = f(t) = \frac{e^{\text{Arct}t}}{\sqrt{1-t^2}} \\ \dot{t} = 1 \end{cases} \quad \begin{matrix} t \in [0, T] \\ y \in]\alpha, \beta[\end{matrix}$

Notons que $0 < T < 1$.

Cette équation a aussi la propriété d'unicité pour toute condition initiale préalablement fixée.

-) On suppose que $y_0 \in]\alpha, \beta[$, y_0 est forcément dans le bassin d'attraction de $f(t) = 1$.

ECL: $\underline{u}' = \frac{e^{\text{Arct}t}}{\sqrt{1-t^2}} - u = 1 - u$, $u(0) = u_0$
de solution $\tilde{u}(t)$ (facilement calculable, mais non demandé)

PR, $\begin{cases} \dot{y} = \frac{e^{\text{Arct}t}}{\sqrt{1-t^2}} & y(0) = y_0 \\ \dot{t} = 1 & t(0) = 0 \end{cases}$

que l'on peut aller juste à la première équation:

Soit $t \mapsto \bar{y}(t)$ la sol. de C.P.R.

D'après le th. de Tikhonov, pour ε assez petit, la solution $(u(\varepsilon, t), y(\varepsilon, t))$ de (P_ε) est définie sur $[0, T]$

et vérifie :

$$\begin{cases} \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} u(\varepsilon, t) = \tilde{u}(t) & \forall t \in [0, T] \\ \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} y(\varepsilon, t) = \bar{y}(t) & \forall t \in [0, T] \\ \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} u(\varepsilon, t) = f(t) = \frac{e^{\text{Arct}t}}{\sqrt{1-t^2}} & \forall t \in]0, T[\end{cases}$$

Calcul de $t \mapsto \bar{y}(t)$

$$\dot{y} = f(t) \Leftrightarrow y(t) - y_0 = \int_0^t f(s) ds = \int_0^t \frac{e^{\text{Arct}s}}{\sqrt{1-s^2}} ds = \left[e^{\text{Arct}s} \right]_0^t$$

\Rightarrow (..) $\underline{y(t) = e^{\text{Arct}t} - 1 + y_0}$ $t \in [0, T]$

(0,5)
(0,5)
(0,25)
(0,5)
(0,5)
1
1