

Chapitre 1 : Equations Différentielles dans R

Sandrine CHARLES (07/02/2008)

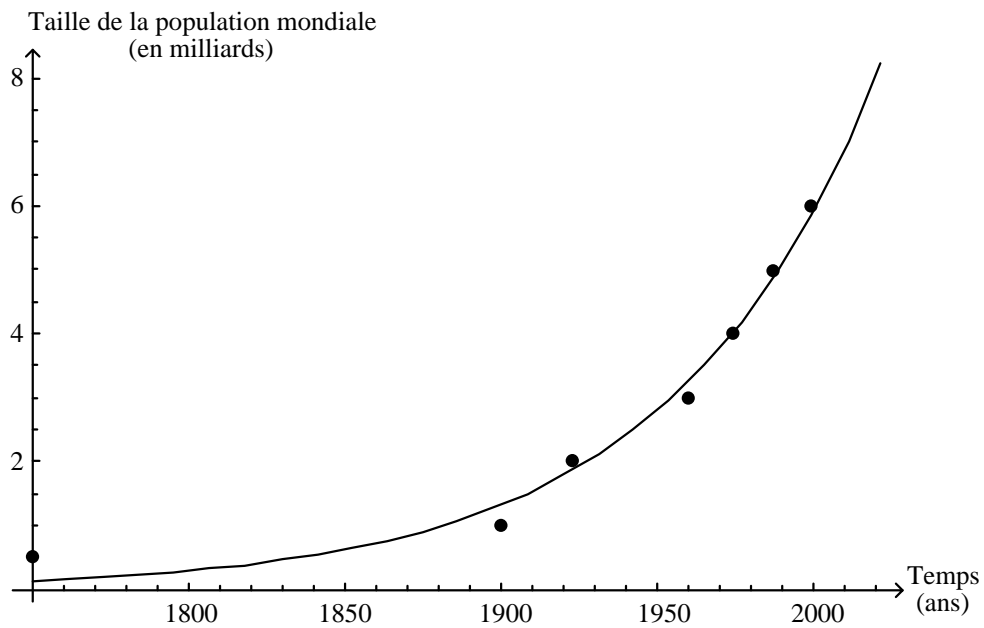


Figure 1 : Ajustement du modèle de Malthus sur un jeu de données représentant l'évolution de la taille mondiale de la population de 1600 à nos jours.

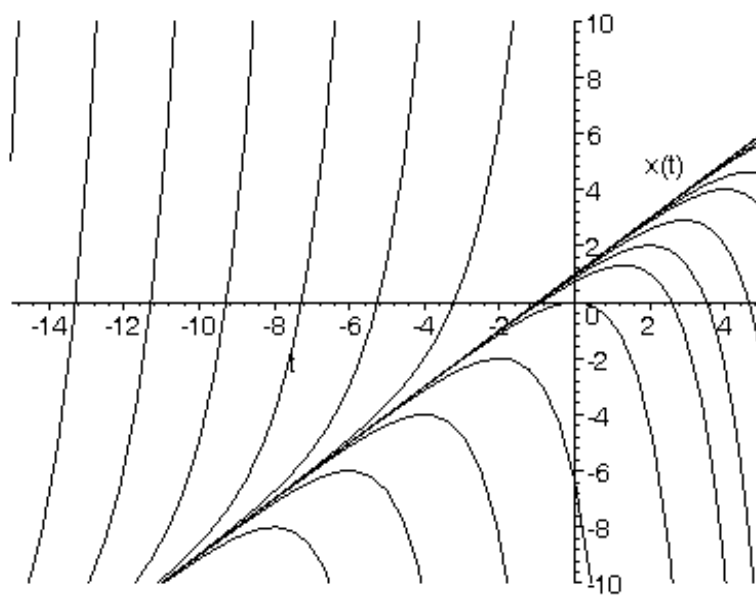


Figure 2 : Chroniques de l'EDO $\dot{x} = x - t$ pour diverses conditions initiales.

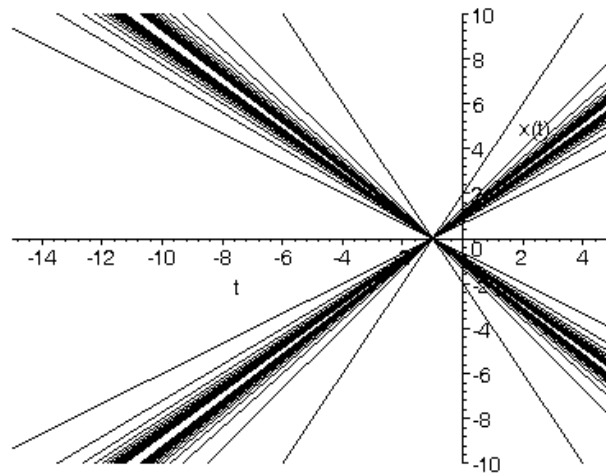
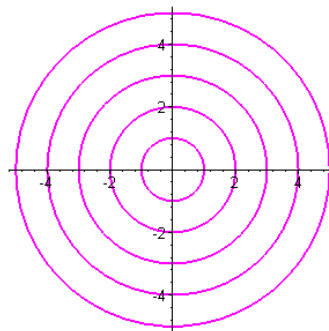
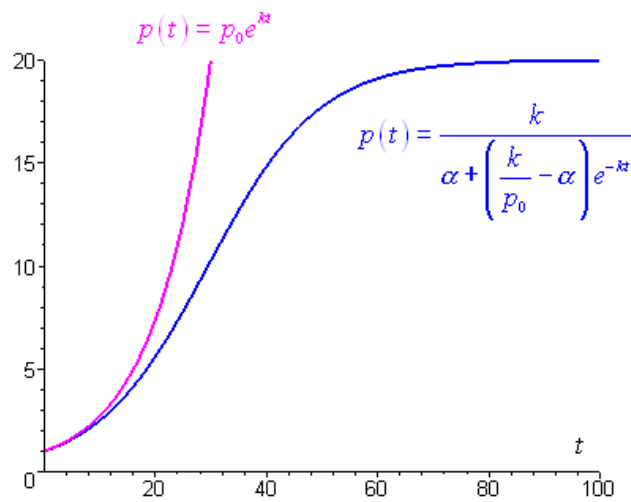
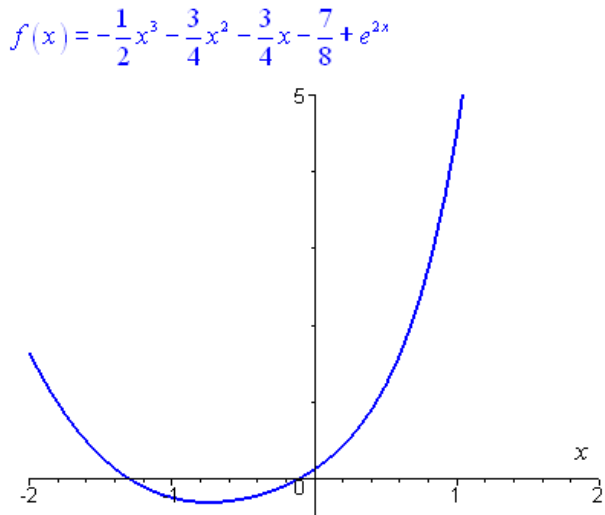
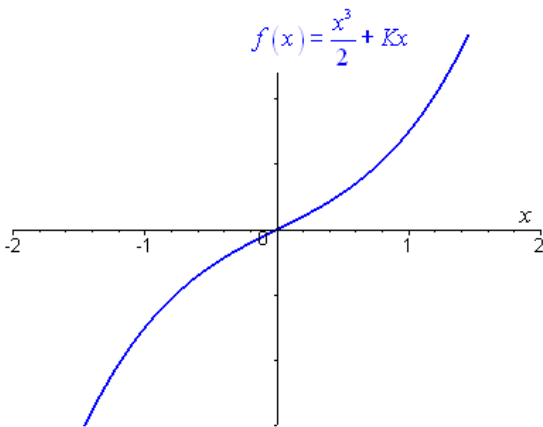
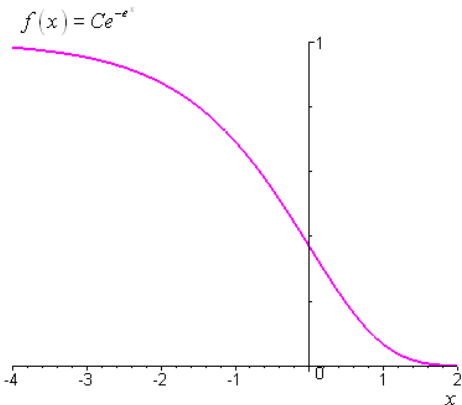


Figure 3 : Chroniques de l'EDO $\dot{x} = x/t + 1$.



$K = 1, 2, 3, 4, 5$





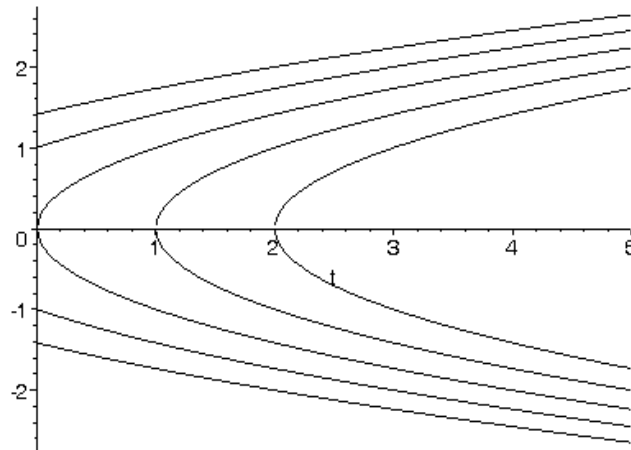


Figure 4 : Isoclines de pente K de l'équation $\dot{x} = x^2 - t$, pour $K \in [-2, 2]$.

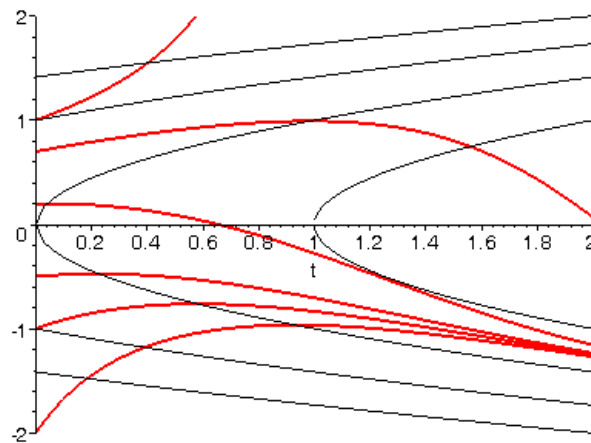


Figure 5 : Chroniques de l'EDO $\dot{x} = x^2 - t$.

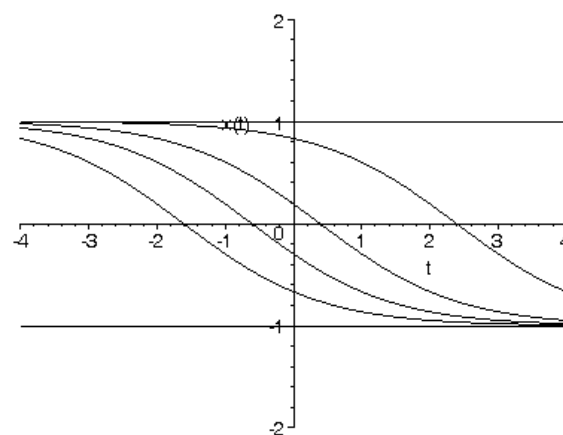


Figure 6 : Chroniques de l'équation $\dot{x} = \frac{1}{2}(x^2 - 1)$.

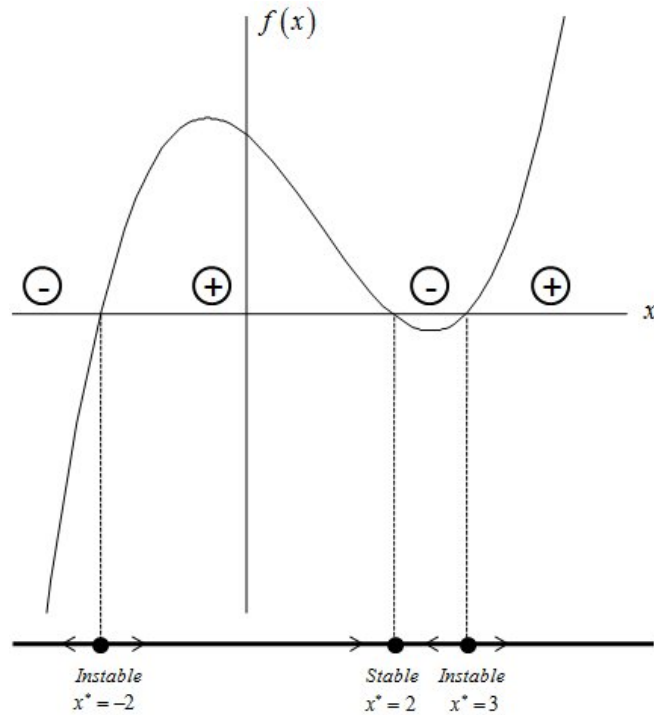


Figure 7 : Portrait de phase de l'équation $\dot{x} = (x^2 - 4)(x - 3) = f(x)$, à partir de l'étude du signe de la fonction $f(x)$.

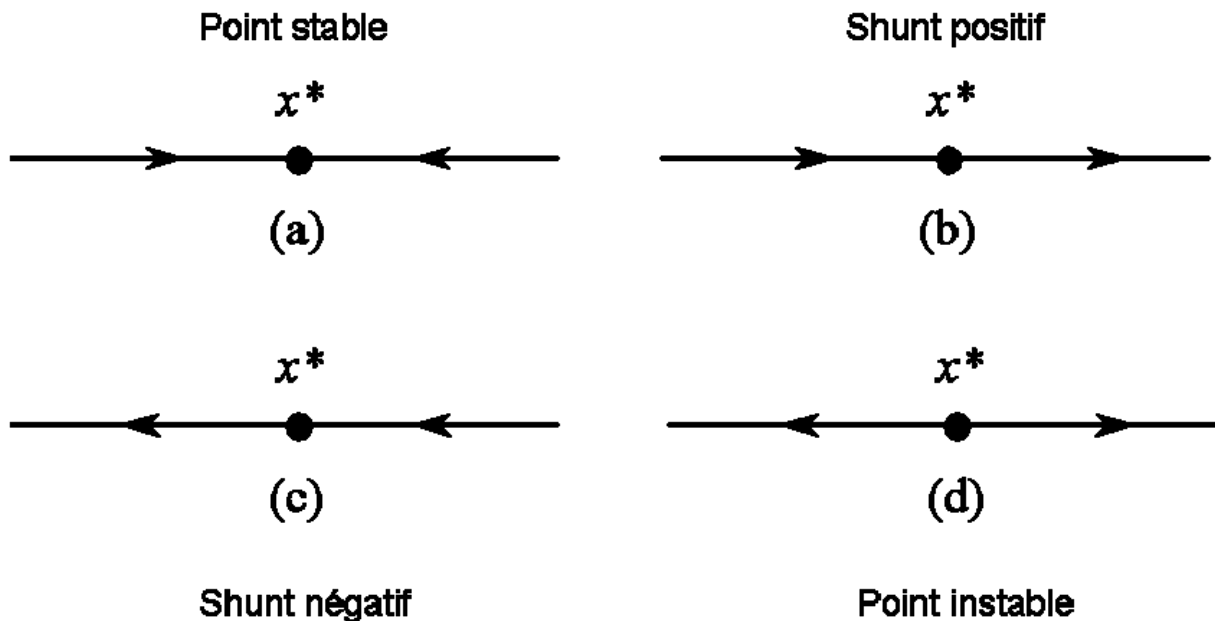


Figure 8 : Voici les quatre portraits de phase possibles associés à une équation différentielle avec un seul point d'équilibre. Le point d'équilibre c est défini comme un point attractant stable (a), un shunt positif (b), un shunt négatif (c) ou un point répulsif instable (d).

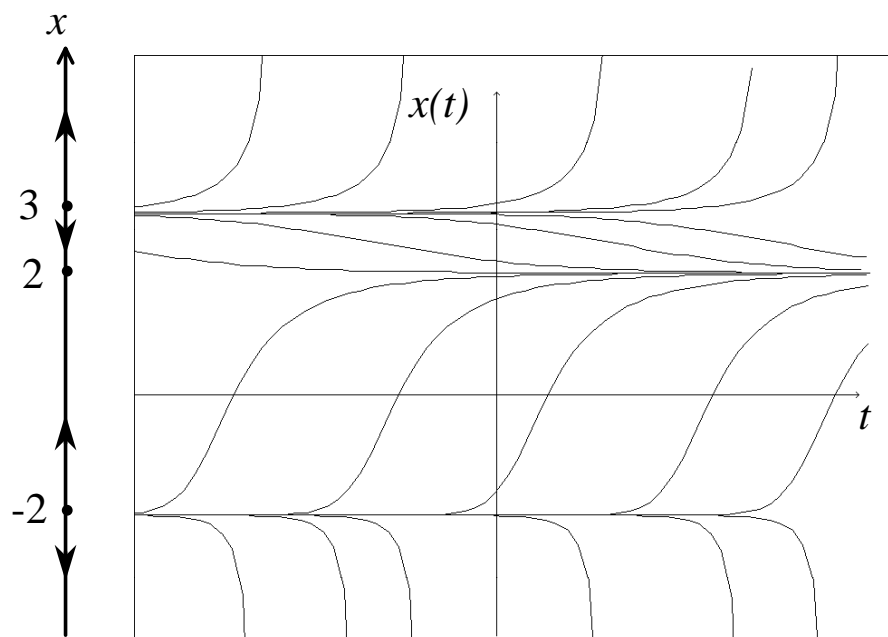


Figure 9 : Chroniques et portrait de phase de l'équation $\dot{x} = (x^2 - 4)(x - 3)$.

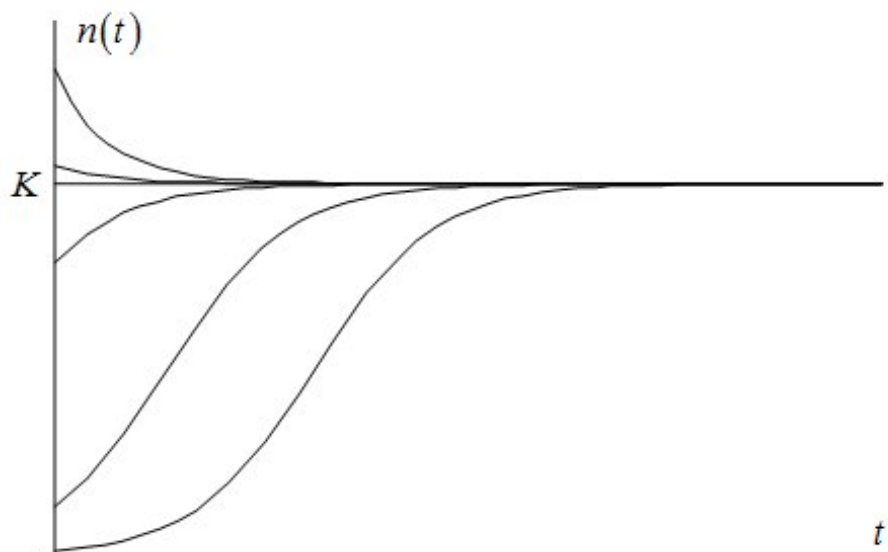


Figure 10 : Chroniques de l'équation logistique (2) pour $r = 0.0344$, $K = 762.54$, et différentes conditions initiales (n_0).

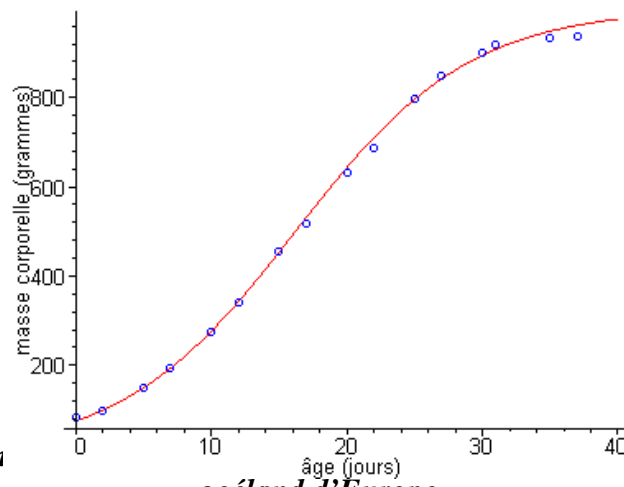


Figure 11 : Ajustem

issance en masse du

goéland d'Europe.