

# Chapitre 1 : Equations Différentielles dans R

Sandrine CHARLES (07/02/2008)

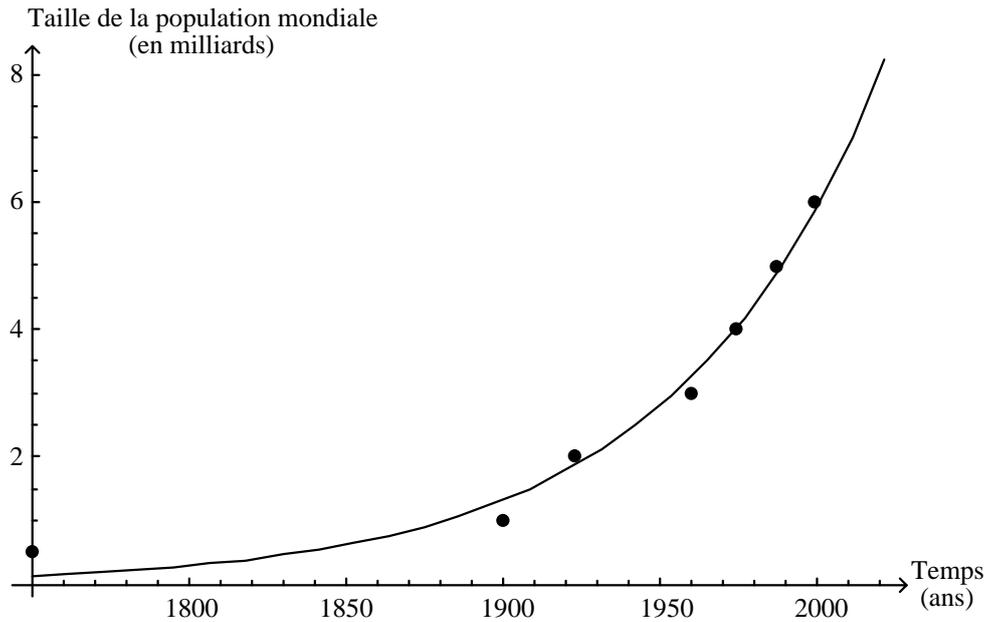


Figure 1 : Ajustement du modèle de Malthus sur un jeu de données représentant l'évolution de la taille mondiale de la population de 1600 à nos jours.

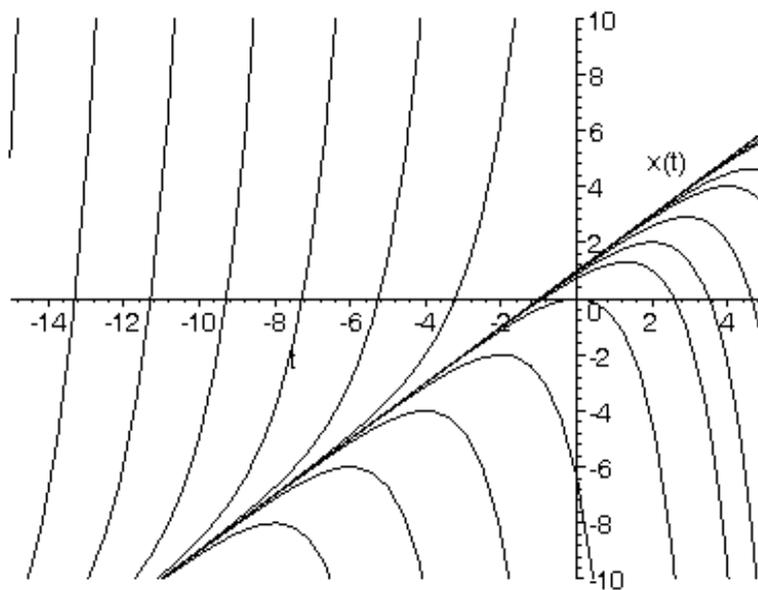


Figure 2 : Chroniques de l'EDO  $\dot{x} = x - t$  pour diverses conditions initiales.

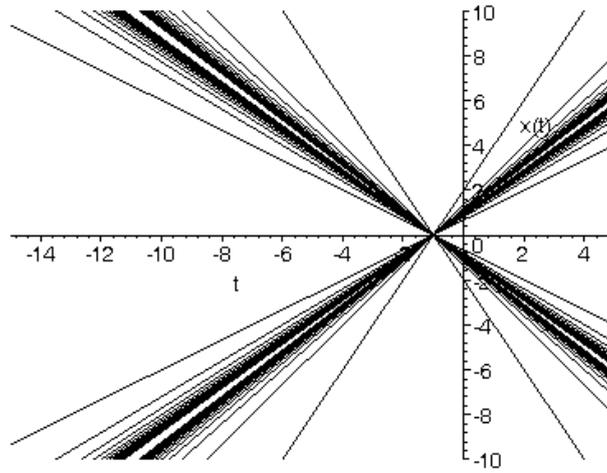
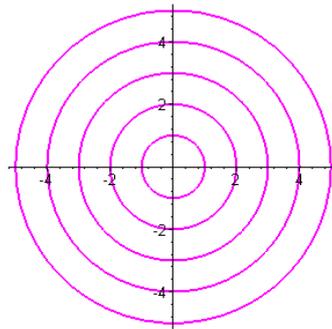
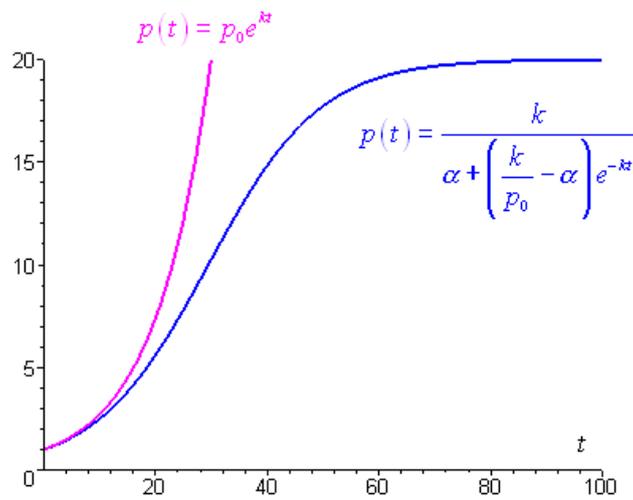
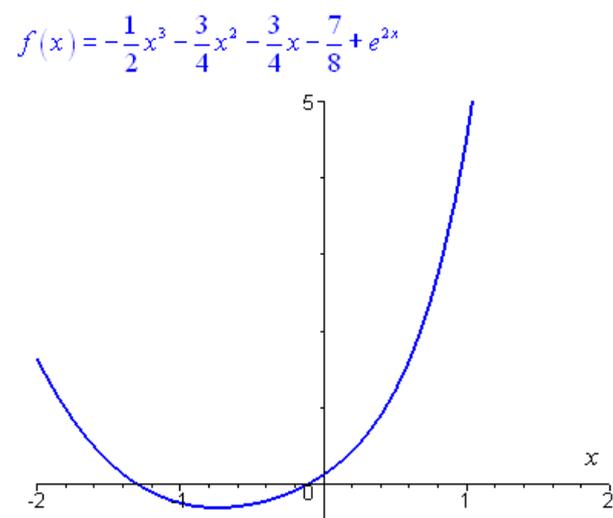
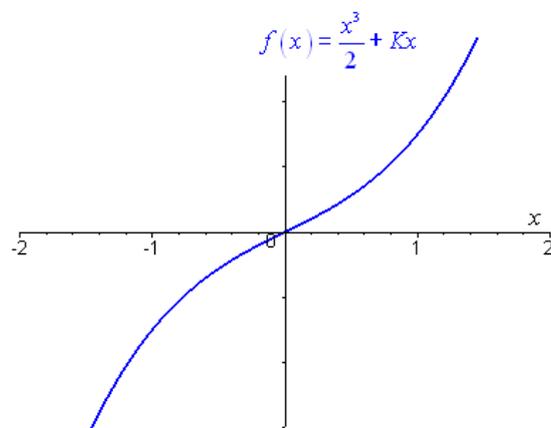
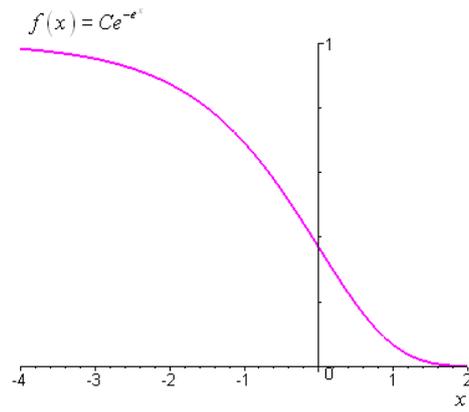


Figure 3 : Chroniques de l'EDO  $\dot{x} = x/t + 1$ .



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





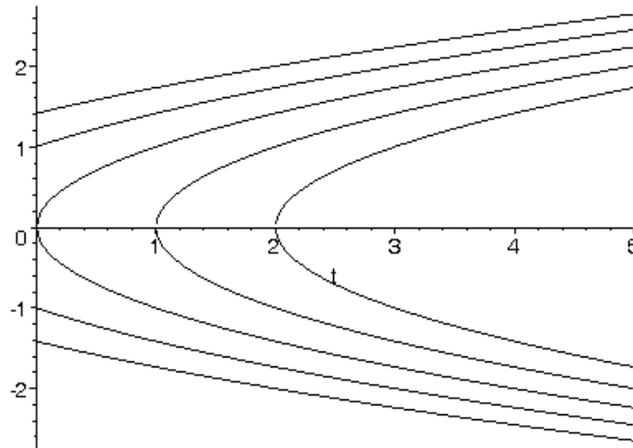


Figure 4 : Isoclines de pente  $K$  de l'équation  $\dot{x} = x^2 - t$ , pour  $K \in [-2, 2]$ .

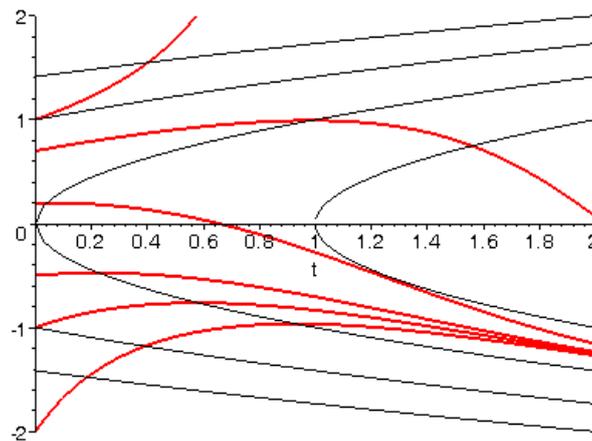


Figure 5 : Chroniques de l'EDO  $\dot{x} = x^2 - t$ .

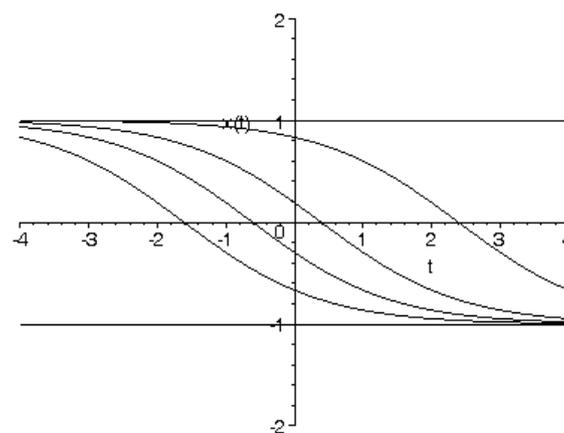


Figure 6 : Chroniques de l'équation  $\dot{x} = \frac{1}{2}(x^2 - 1)$ .

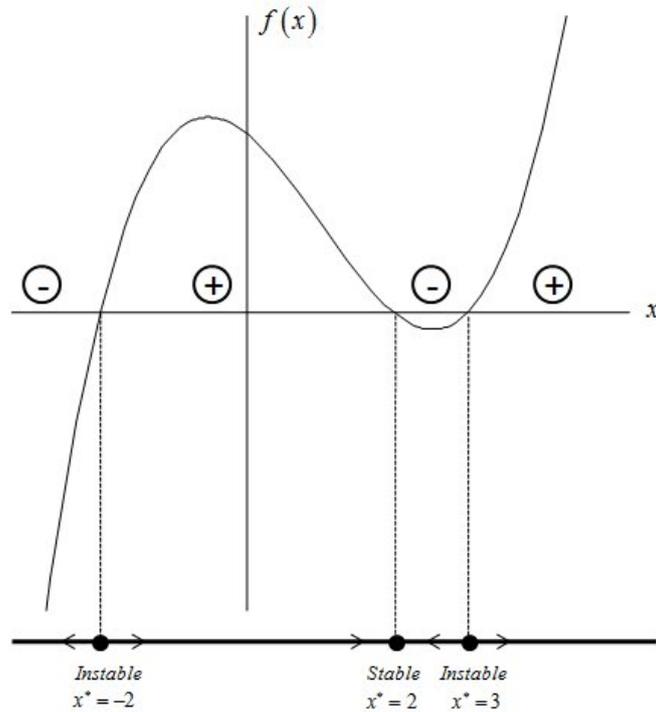


Figure 7 : Portrait de phase de l'équation  $\dot{x} = (x^2 - 4)(x - 3) = f(x)$ , à partir de l'étude du signe de la fonction  $f(x)$ .

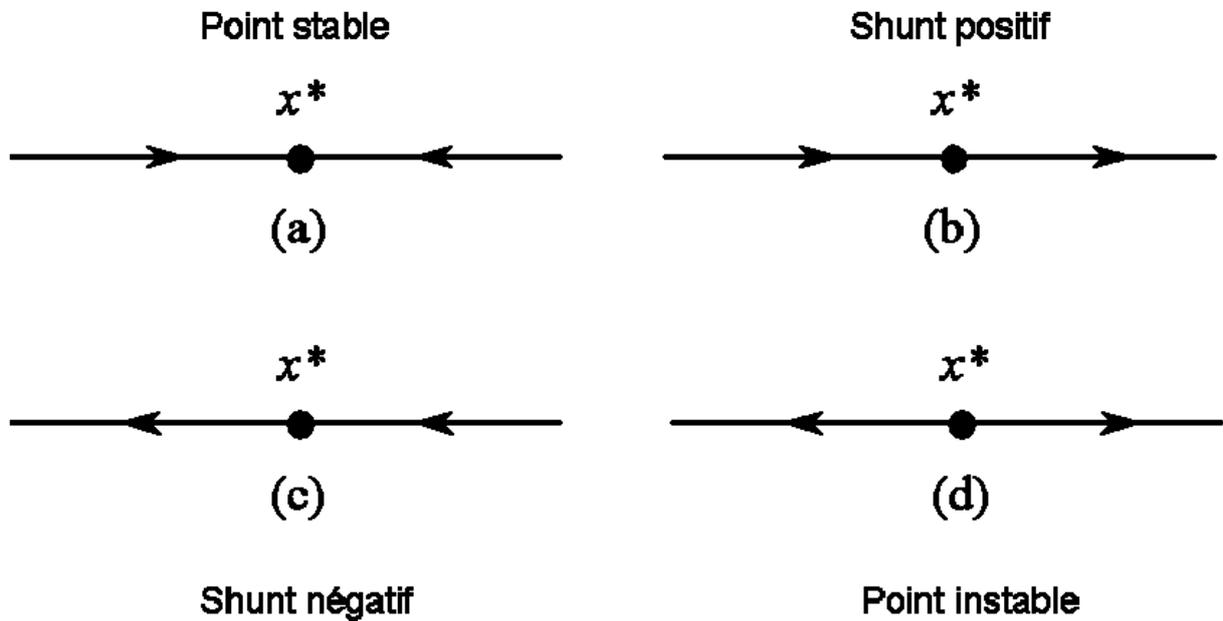


Figure 8 : Voici les quatre portraits de phase possibles associés à une équation différentielle avec un seul point d'équilibre. Le point d'équilibre  $c$  est défini comme un point attractant stable (a), un shunt positif (b), un shunt négatif (c) ou un point répulsif instable (d).

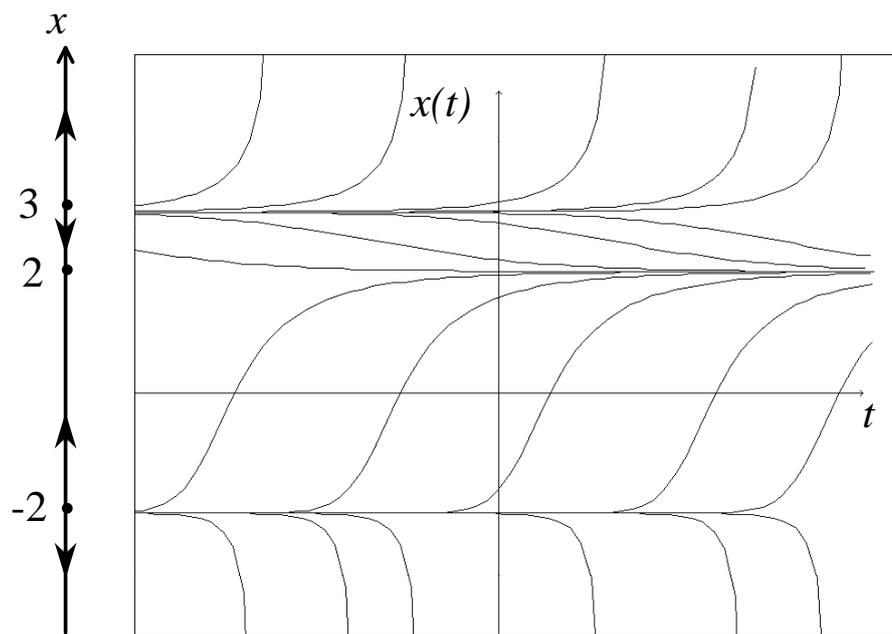


Figure 9 : Chroniques et portrait de phase de l'équation  $\dot{x} = (x^2 - 4)(x - 3)$ .

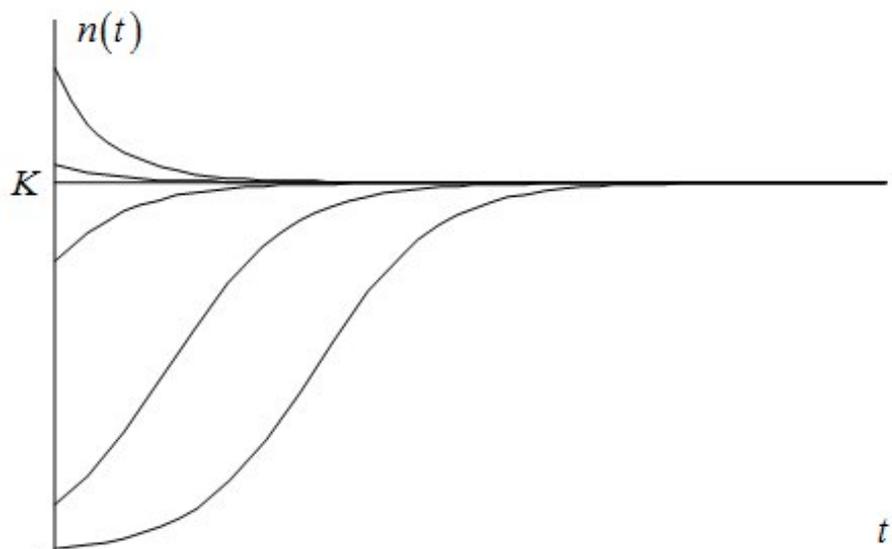
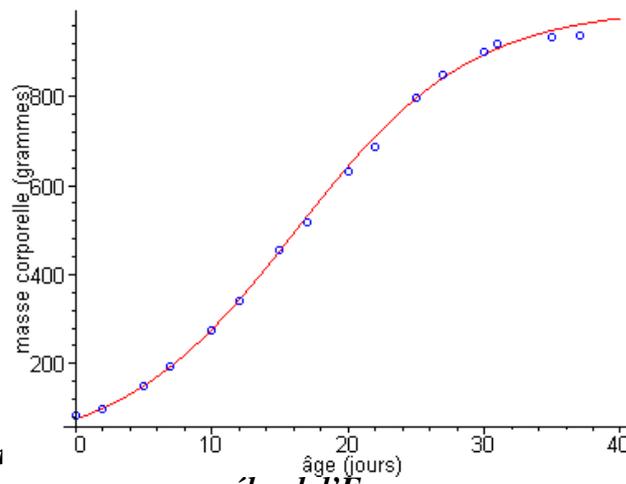


Figure 10 : Chroniques de l'équation logistique (2) pour  $r = 0.0344$ ,  $K = 762.54$ , et différentes conditions initiales ( $n_0$ ).



*Figure 11 : Ajustem*

*issance en masse du*

*goéland d'Europe.*