

**Université de Nice Sophia-Antipolis. L3 Mass,  
Systèmes dynamiques,  
Année 2004-2005. Examen du 04/05/05.**

**Durée : 1 Heure. Documents autorisés : une feuille manuscrite recto-verso.**

**1.** Tracer le graphe des fonctions suivantes

$$f_1(x) = x^2 - 1 \quad (1)$$

$$f_2(x) = e^{-x^2} - e^{-1} \quad (2)$$

On rappelle que  $e \approx 2.7$ . Dans chaque cas, dire quels sont les points d'équilibre de l'équation différentielle correspondante

$$\dot{x} = f(x), f := f_i, i = 1, 2,$$

et préciser leur stabilité.

**2.** On considère l'équation différentielle (EDO)

$$\ddot{x} + 2\dot{x} + x = 0.$$

Donner la solution générale de cette équation, à l'aide de l'équation caractéristique.

**3.** Réécrire cette EDO sous forme d'un système différentiel (du premier ordre) linéaire

$$\dot{X} = AX.$$

Préciser les vecteurs propres de  $A$  et donner les composantes d'un vecteur  $W_2$  orthogonal à un vecteur propre quelconque  $W_1$ , en fonction de celles de  $W_1$ . Si c'est possible écrire le système diagonal associé, sinon  $W_1$  expliciter une base de  $\mathbf{R}^2$  qui contienne  $W_1$ . Préciser les formules de changement de base et expliciter la solution du système.

**3.** On considère le système de Lotka-Volterra, dans lequel toutes les constantes sont positives :

$$\dot{x} = axy - bx \quad (3)$$

$$\dot{y} = -cxy + dy \quad (4)$$

(i) Au vu des signes des coefficients, est-ce que  $x$  désigne les prédateurs et  $y$  les proies, ou l'inverse ?

(ii) On pose  $H(x, y) := ay + cx - b \operatorname{Log} y - d \operatorname{Log} x$ . Calculer la dérivée totale  $\frac{d}{dt}(H(x(t), y(t)))$ , où  $x(t), y(t)$  est une solution quelconque de ce système. Qu'en déduisez-vous ?

(iii) Pensez-vous que ce système admet des solutions périodiques ? Si oui, expliquer pourquoi.