

Exercice 1

1) $P(\lambda) = \lambda^2 - \tau\lambda + \delta$, $\tau = a+d$, $\delta = ad - bc$.

2) $\lambda_1 = \frac{\tau + \sqrt{\tau^2 - 4\delta}}{2}$, $\lambda_2 = \frac{\tau - \sqrt{\tau^2 - 4\delta}}{2}$, $\sqrt{\tau^2 - 4\delta}$ est une racine complexe

3) Seul point fixe : $x = 0$ (l'invariant)

4) (a) $\tau^2 - 4\delta > 0 \Leftrightarrow$ sp réelles

(b) $\delta < 0 \Leftrightarrow \lambda_1 \lambda_2 < 0$ et comme elles sont réelles, elles sont de signe opposé donc l'équilibre est hyperbolique (point selle)

(c) $\delta > 0 \Rightarrow$ si les deux valeurs propres sont de même signe.
 $\tau < 0 \Rightarrow$ les deux valeurs propres sont $< 0 \Rightarrow$ on a un ~~point~~ puit

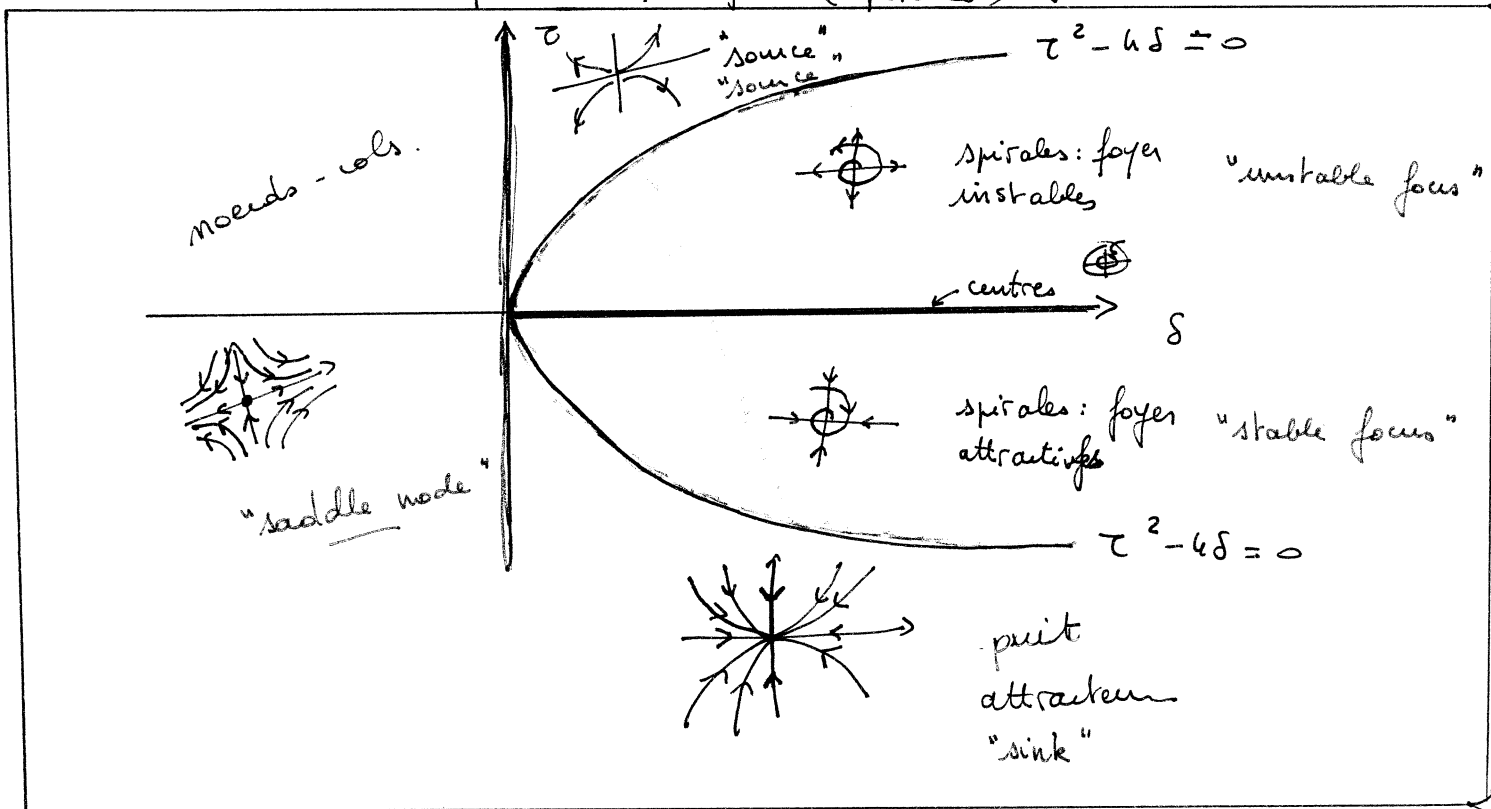
(d) $\delta > 0$, si $\tau > 0$, on a : $\lambda_1 > 0$ et $\lambda_2 > 0 \Rightarrow$ on a une ~~source~~ source.

5) On suppose $\tau^2 - 4\delta < 0$ (\Rightarrow les valeurs propres sont complexes.)

(a) $\tau = 2\text{Re}(\lambda_1) = 2\text{Re}(\lambda_2)$ -

$\tau < 0 \Rightarrow$ équilibre attractif (spirale) "foyer"

(b) $\tau > 0 \Rightarrow$ équilibre répulsif (spirale) "foyer"



Exercice 2

Soit (t_0, t_1) l'intervalle de définition de la solution $x(t)$, t_1 est éventuellement infini.

On note $\tau := \sup \{ t \geq t_0 \mid \forall s \in [t_0, t], x(s) \in F \}$

le premier temps éventuel de sortie de F . On doit montrer que $\tau = t_1$.

On raisonne par l'absurde :

si $\tau < t_1$, alors $x(\tau)$ est défini et appartient à F .

$$\left. \frac{d}{dt} f(x(t)) \right|_{t=\tau} = \frac{df}{dx}(x(\tau)) x'(\tau, x(\tau))$$

Nécessairement, $x(\tau) \in \partial F = f^{-1}(0)$ donc

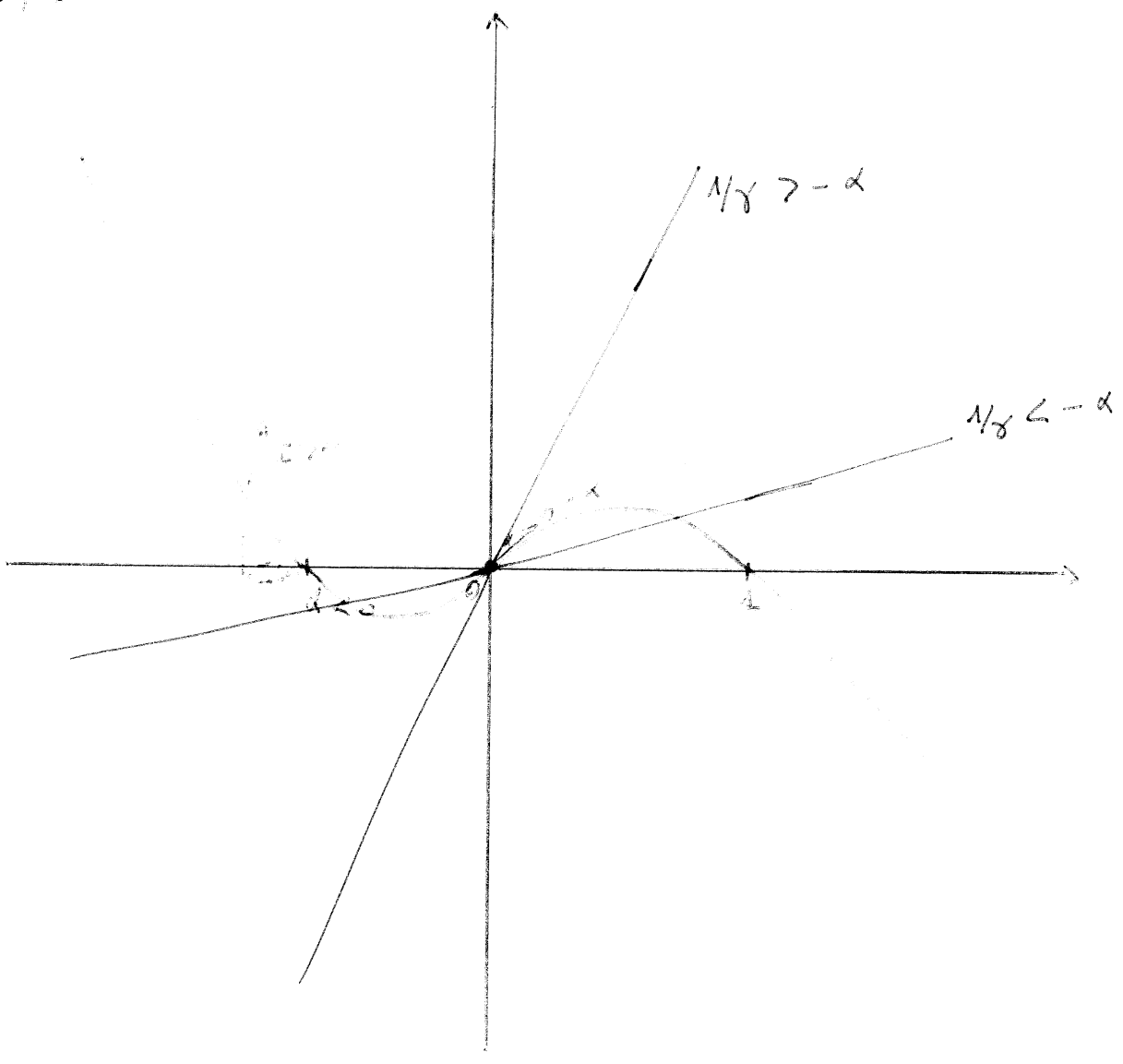
$$\boxed{\left. \frac{d}{dt} f(x(t)) \right|_{t=\tau} < 0}$$

Donc dans un intervalle autour de τ , $f(x(t)) \leq 0$, ce qui contredit la définition de τ en tant que maximum.

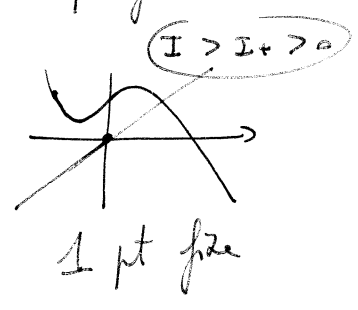
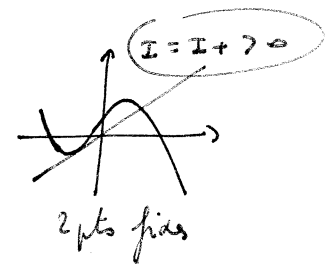
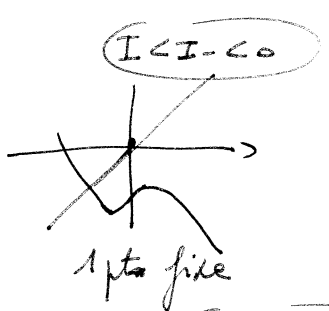
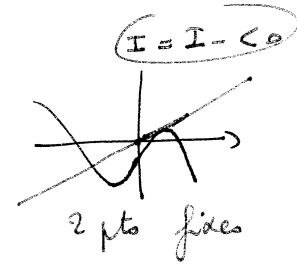
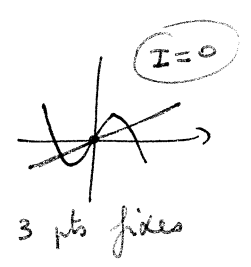
$$\Rightarrow \boxed{\tau = t_1} \quad -$$

Exercise 3

① $\alpha < 0, I = 0$



as $\alpha < 0, 1/8 < -\alpha$:



Cas $\alpha < 0$, $1/\gamma < -\alpha$: 1 point fixe $\forall \varepsilon$

2) $\varepsilon > 0$.

pts fixes:
$$\begin{cases} u(u-\alpha)(1-u) - w = 0 \\ u - \varepsilon w = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} u(u-\alpha)(1-u) - \frac{1}{\varepsilon} u = 0 \\ w = \frac{1}{\varepsilon} u. \end{cases}$$

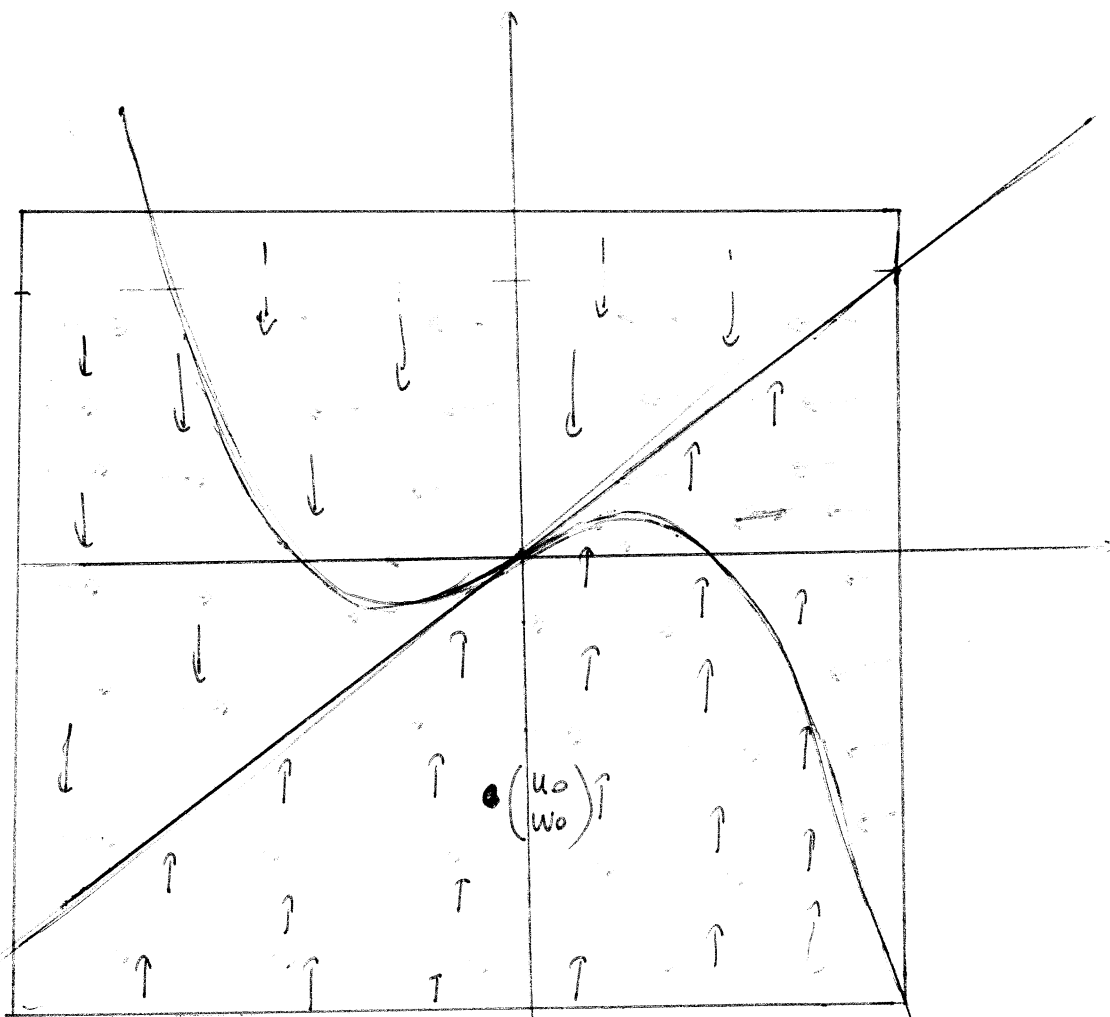
$\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ est un point fixe.

Jacobienne en 0:
$$J_0 = \begin{pmatrix} -\alpha & -1 \\ \varepsilon & -\varepsilon\gamma \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} \det J_0 = \varepsilon(\alpha\gamma + 1) \\ \text{Tr } J_0 = -(\alpha + \varepsilon\gamma) \end{cases}$$

- si α proche de 0, alors $\det J_0 > 0$, $\text{Tr}(J_0) < 0 \Rightarrow$ stable.
- si $\alpha > -\frac{1}{\gamma}$, alors $\det J_0 < 0$ et on a un col \Rightarrow instable.

3) a)



(b) La solution reste dans le compact.

(c) Elle est bornée \Rightarrow dans l'adhérence, il y a soit un 1 point singulier soit une orbite (Poincaré - Bendixon). Or dans le compact, il

n'existe qu'un unique point fixe, $(\frac{0}{2})$, qui est instable
donc qui n'est pas dans l'adhérence de $x(t)$ donc il existe
un cycle limite -

Exercice 4

$$\begin{aligned}
 1) a) \quad r &= \sqrt{x^2 + y^2} \Rightarrow \dot{r} = \frac{1}{r} (x\dot{x} + y\dot{y}) \\
 &= \frac{1}{r} (x^2 - xy - x^2(x^2 + y^2) + xy + y^2 - y^2(x^2 + y^2)) \\
 &= \frac{1}{r} (r^2 - r^4) \\
 &\boxed{\dot{r} = r(1 - r^2)}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \theta &= \text{Arctan}\left(\frac{y}{x}\right) \Rightarrow \dot{\theta} = \frac{1}{1 + \frac{y^2}{x^2}} \left(\frac{\dot{y}}{x} - \frac{y\dot{x}}{x^2}\right) = \frac{x\dot{y} - y\dot{x}}{x^2 + y^2} \\
 &\boxed{\dot{\theta} = -1}
 \end{aligned}$$

$$\Sigma = \left\{ (r, \theta) \in \mathbb{R}^+ \times S^1 ; r > 0, \theta = 0 \right\}$$

$$(b) \quad \frac{\dot{r}}{r(1-r^2)} = 1 \Rightarrow \frac{1}{2} \log\left(\frac{r^2}{r_0^2 - 1}\right) = t$$

$$\Rightarrow \frac{r^2}{r^2 - 1} = e^{2t} \frac{r_0^2}{r_0^2 - 1}$$

$$\Rightarrow r^2 = e^{2t} \frac{r_0^2}{r_0^2 - 1} (r^2 - 1)$$

$$r^2 = \frac{e^{2t} r_0^2}{r_0^2 - 1 - r_0^2 e^{2t}} \Rightarrow \boxed{r(t) = \left(1 + \left(\frac{1}{r_0^2} - 1\right)e^{-2t}\right)^{-1/2}}$$

$$\boxed{\theta(t) = \theta_0 + t}$$

$$\Rightarrow \varphi^t(r_0, \theta_0) = \left(\left(1 + \left(\frac{1}{r_0^2} - 1\right)e^{-2t}\right)^{-1/2}, \theta_0 + t \right)$$

(c) le 1^{er} rebrous est en $t = 2\pi$, et le point atteint sur la section de Poincaré Σ est:

$$\boxed{P(r_0) = \left(1 + \left(\frac{1}{r_0^2} - 1\right)e^{-4\pi}\right)^{-1/2}}$$

(d) points fixes: $P(r_0) = r_0 \Leftrightarrow r_0^2 = \frac{1}{1 + \left(\frac{1}{r_0^2} - 1\right)e^{-4\pi}} \Rightarrow r_0^2 = 1 \Rightarrow \boxed{r_0 = 1}$

car $r_0 > 0$

Le seul point fixe de P est $\boxed{r_0 = 1}$, qui correspond à

l'orbite périodique $\boxed{r = 1}$.

Stabilité du point fixe :

$$dP(1) = P'(1) = -\frac{1}{2} \left(1 + \left(\frac{1}{r_0^2} - 1 \right) e^{-4\pi} \right)^{-3/2} \left(-\frac{2e^{-4\pi}}{r_0^3} \right) \Big|_{r_0=1}$$
$$= e^{-4\pi} < 1$$

Donc le point fixe est stable -

Remarque 1: On aurait pu prouver ce résultat en trouvant directement l'orbite périodique : $r=1$ est point fixe de l'équation en polaire, et on peut regarder sa stabilité :

$$\frac{d}{dr} (r-r^3) \Big|_{r=1} = 1 - 3r^2 \Big|_{r=1} = -2 < 0 \Rightarrow \text{le point fixe est } \underline{\text{stable}}$$

Remarque 2: L'application de Poincaré est une itération de fonction et non une équation différentielle. La condition de stabilité n'est donc pas sur le signe ~~des valeurs propres~~ de la partie réelle des valeurs propres mais sur le module des valeurs propres :
si elles ont tous un module < 1 , alors le p^t est stable
sinon \exists une valeur propre de module > 1 , alors le p^t est répulsif.