

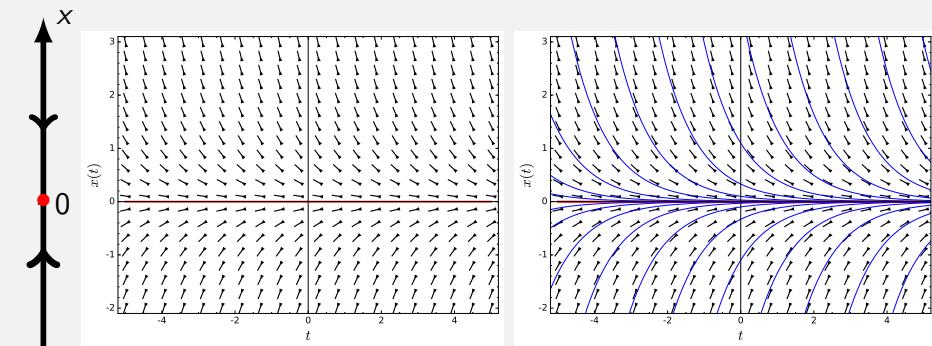
Soit  $x_e$  point d'équilibre de l'ÉD  $x' = f(x)$ .

Le point d'équilibre  $x_e$  est *stable* si pour tout  $\varepsilon > 0$  il existe  $\eta > 0$  tel que pour tout  $x_0$  dans la boule  $B(x_e, \eta)$ , le problème de Cauchy de condition initiale  $x(t_0) = x_0$  a une solution définie sur  $[t_0, +\infty)$  et la trajectoire  $x(t_0 + \mathbb{R}^+)$  reste dans la boule  $B(x_e, \varepsilon)$ .

Le point d'équilibre  $x_e$  est *asymptotiquement stable* si  $x_e$  est stable et s'il existe  $\eta > 0$  tel que pour tout  $x_0$  dans la boule  $B(x_e, \eta)$  la solution du problème de Cauchy de condition initiale  $x(t_0) = x_0$  converge vers  $x_e$ .

L'*ensemble de stabilité* (ou *bassin d'attraction*)  $S(x_e)$  du point d'équilibre  $x_e$  est la partie des  $x_0 \in \mathbb{R}$  tels que la solution du problème de Cauchy partant de  $x_0$  converge vers  $x_e$ .

$$x' = -x, \quad \mathcal{E} = \{0_s\}$$



$$x(t) = x_0 e^{-(t-t_0)}$$

$$S(0_s) = \mathbb{R}$$

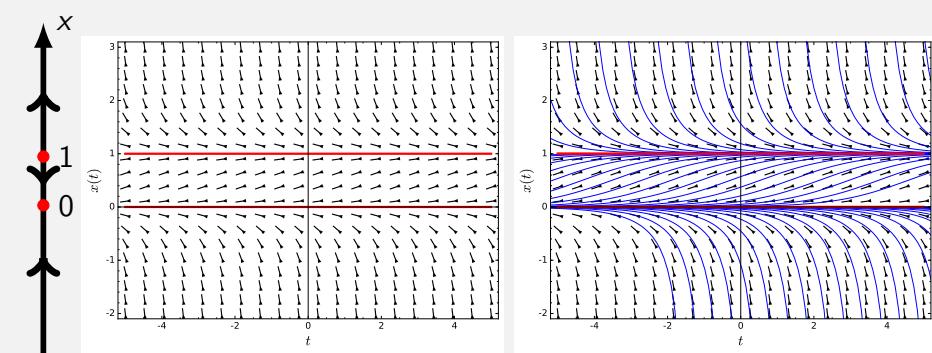
Soit  $p$  un polynôme du second degré.

En considérant le changement de fonction  $y(t) = ax(kt) + b$ , l'équation différentielle

$$x' = p(x)$$

peut être transformée en l'un des trois types suivants

$$x' = x(x-1), \quad x' = -x^2, \quad x' = 1+x^2.$$

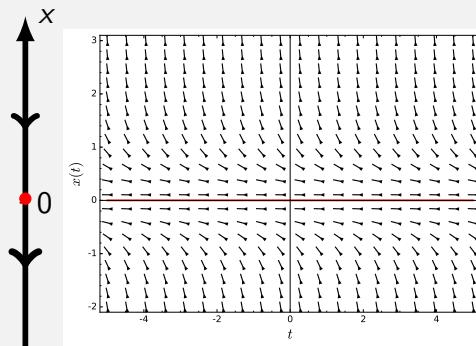


$$x(t) = x_0 [x_0(1 - e^{t_0-t}) + e^{t_0-t}]^{-1}$$

$$x' = -x + x^2 = (x-1) + (x-1)^2,$$

$$S(0_s) = (-\infty, 1)$$

$$x' = -x^2, \quad \mathcal{E} = \{0\}$$



$$x(t) = \frac{x_0}{1 + x_0(t - t_0)}$$

5 / 1

Laurent Guillopé

Systèmes dynamiques : 12 octobre

Pour  $p$  de degré au moins 3, l'équation  $x' = p(x)$  n'a pas de solution exprimable en terme de fonctions classiques.

Les tracés (comme les précédents) ont été obtenus par des méthodes numériques approchées.

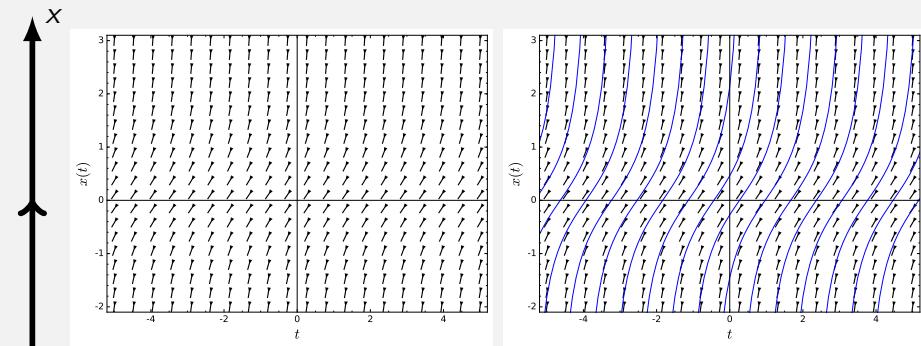
Néanmoins, suivant le signe de  $p$  sur les intervalles constituant  $\mathbb{R} \setminus p^{-1}(0)$ , on peut préciser aisément les zéros de  $p$  qui sont stables.

7 / 1

Laurent Guillopé

Systèmes dynamiques : 12 octobre

$$x' = 1 + x^2, \quad \mathcal{E} = \emptyset$$



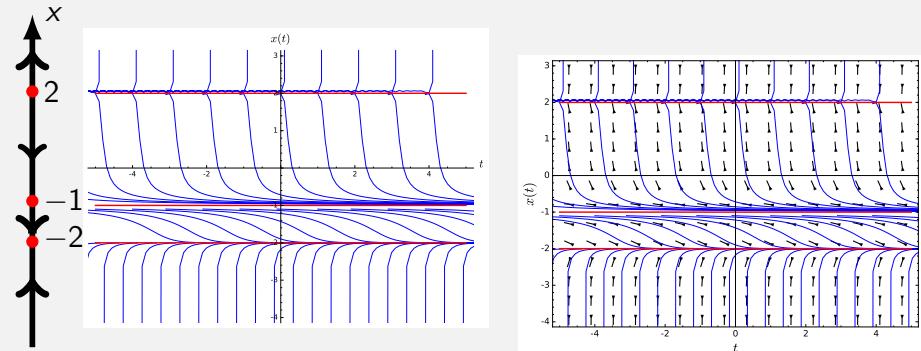
$$x(t) = \tan(t - t_0 - \arctan x_0)$$

6 / 1

Laurent Guillopé

Systèmes dynamiques : 12 octobre

$$x' = (x^2 - 4)(x + 1)^2, \quad \mathcal{E} = \{-2_s, 1, 2\}$$



$$p'(-2) = -4, \quad p'(-1) = 0, \quad p'(2) = 36$$

$$S(-2_s) = (-\infty, -1)$$

```
maxima('plotdf([1,(y-2)**2*(y**2-1)], [y,-3,3], [x,-2,2])')
```

8 / 1

Laurent Guillopé

Systèmes dynamiques : 12 octobre

*Soit  $x_e$  un point d'équilibre de l'ÉD scalaire  $x' = F(x)$ . Si  $F'(x_e) < 0$ , alors le point d'équilibre  $x_e$  est asymptotiquement stable.*

En dimension supérieure, une condition suffisante d'équilibre asymptotiquement stable au point d'équilibre  $x_e$  consiste en

$$\text{Spectre}(DF(x_e)) \subset \{\zeta \in \mathbb{C} \mid \Re \zeta < 0\}.$$