

# SYSTÈME PROIE-PRÉDATEUR

## Les équations de prédation de Lotka-Volterra ...

... sont un système de deux **équations différentielles** modélisant chacune l'évolution d'une population de deux espèces qui interagissent dans un **écosystème** simple où l'une des deux espèces est vue comme étant "les **proies**" (par exemple des lapins) et l'autre "les **prédateurs**" (par exemple des lynx).

Cette modélisation a été proposée indépendamment par deux mathématiciens : Alfred LOTKA en **1925** et Vito VOLTERRA en **1926**.

En notant  $x(t)$  la population des proies à l'instant  $t$  et  $y(t)$  celles des prédateurs à l'instant  $t$ , le système s'écrit :

$$\forall t, \begin{cases} x'(t) = x(t)(a - by(t)) \\ y'(t) = y(t)(dx(t) - c) \end{cases}$$

Avec :

- $a > 0$  : taux de **reproduction des proies**
- $b > 0$  : taux de **mortalité des proies** mangées par les prédateurs
- $c > 0$  : taux de **mortalité des prédateurs**
- $d > 0$  : taux de **reproduction des prédateurs** lié aux proies mangées

Les valeurs de  $x(0)$  et  $y(0)$  sont les **conditions initiales** du système : ce sont les valeurs initiales des populations et elles sont donc  $> 0$ .

### Modélisation des proies : explication

L'équation s'écrit :

$$\forall t, x'(t) = ax(t) - bx(t)y(t).$$

- Le premier terme " $ax(t)$ " traduit la reproduction intrinsèque des proies. Sans prédation (c'est-à-dire si  $b = 0$  ou  $y(t) = 0$ ), on aurait pour tout  $t$ ,  $x'(t) = ax(t)$  et donc une **croissance exponentielle** de la population des proies.
- Dans le second terme " $-bx(t)y(t)$ ",  $-by(t)$  est le taux de mortalité des proies. Ce taux dépend du nombre de prédateurs.

### Modélisation des prédateurs : explication

L'équation s'écrit :

$$\forall t, y'(t) = dx(t)y(t) - cy(t).$$

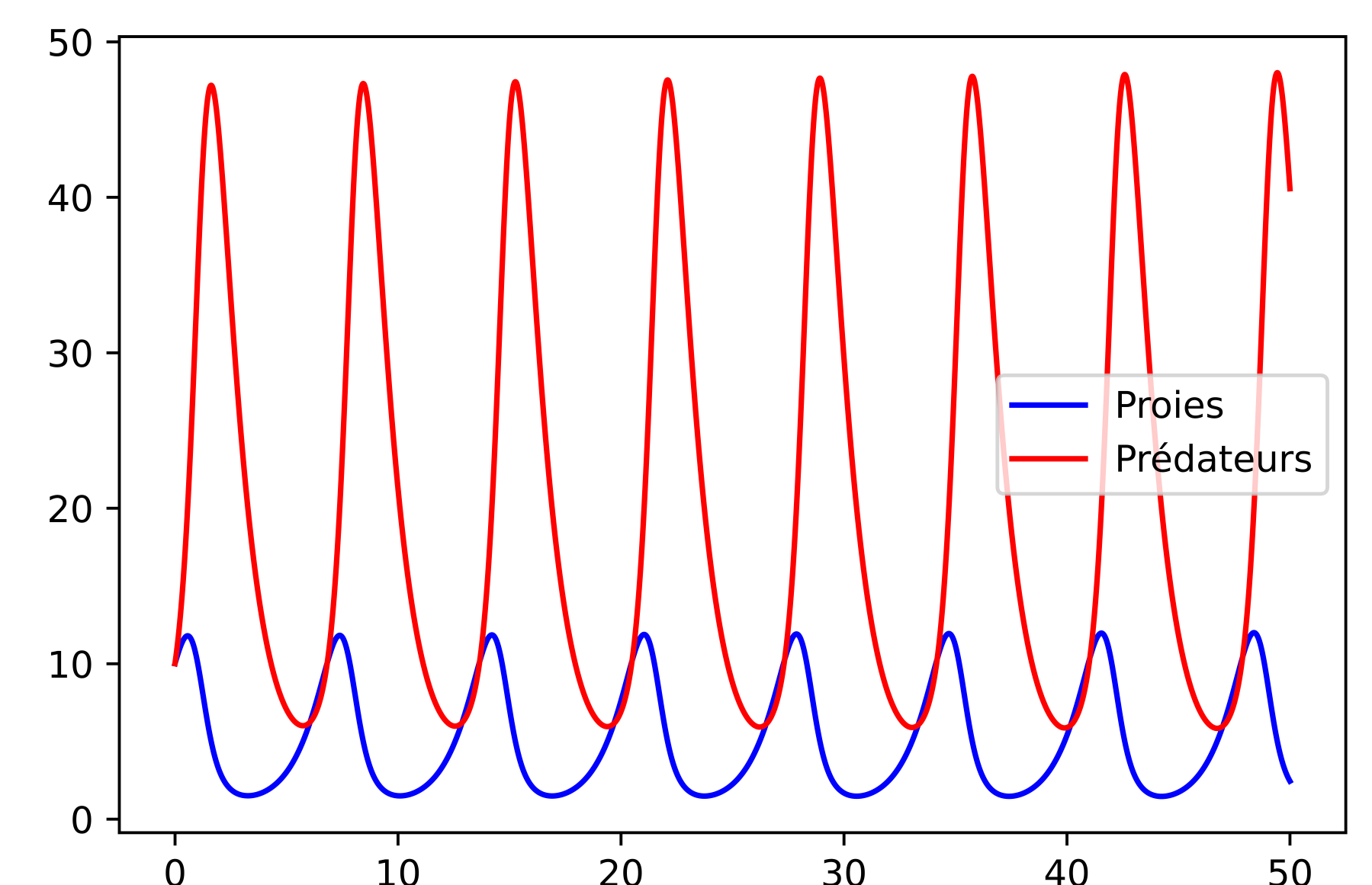
- Le premier terme " $dx(t)y(t)$ " :  $dx(t)$  est le taux de reproduction des prédateurs et cela est lié au nombre de proies. Plus il y a de proies, plus la population de prédateurs va augmenter.
- Le second terme " $-cy(t)$ " traduit la mortalité naturelle des prédateurs. Sans proie, c'est le seul terme et  $y(t)$  est alors une **exponentielle décroissante**.

### Un système équilibré

En général, **on ne sait pas résoudre explicitement** les équations de prédation de LOTKA-VOLTERRA et on les résout donc numériquement, par exemple avec la méthode d'EULER.

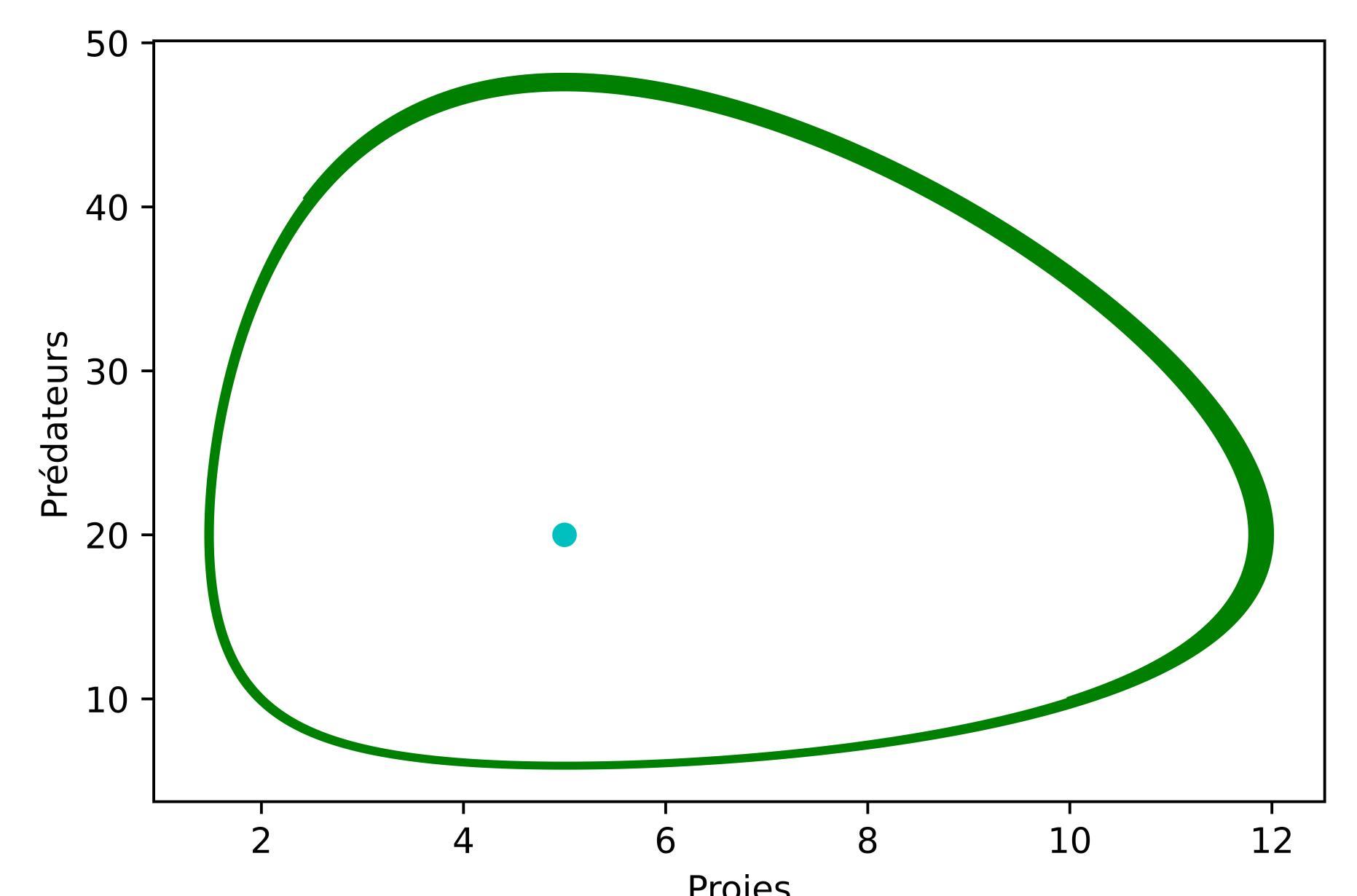
Cependant, même si on ne sait pas les résoudre explicitement, on peut démontrer que ces **solutions** sont **périodiques**.

Pour  $a = 1$ ,  $b = 0.05$ ,  $c = 1$  et  $d = 0.2$  avec les conditions initiales  $x(0) = y(0) = 10$ , voilà ce qu'on obtient numériquement :



On observe que les deux espèces ont des **évolutions périodiques** de même période. Chaque pic de population des proies est suivi d'un pic pour la population des prédateurs.

On peut représenter la population des **prédateurs en fonction de celle des proies** et retrouver la cyclicité du système :



Partant des conditions initiales qui sont  $(x(0), y(0)) = (10, 10)$ , il s'agit de parcourir cette boucle dans le sens trigonométrique : les populations des proies et des prédateurs commencent par augmenter, puis, la population des prédateurs continue à augmenter pendant que celle des proies commence à décroître, ...

Ce graphique est appelé le diagramme des phases du système.

Le point en bleu est le **point d'équilibre** du système.

### Et avec 3 espèces ?

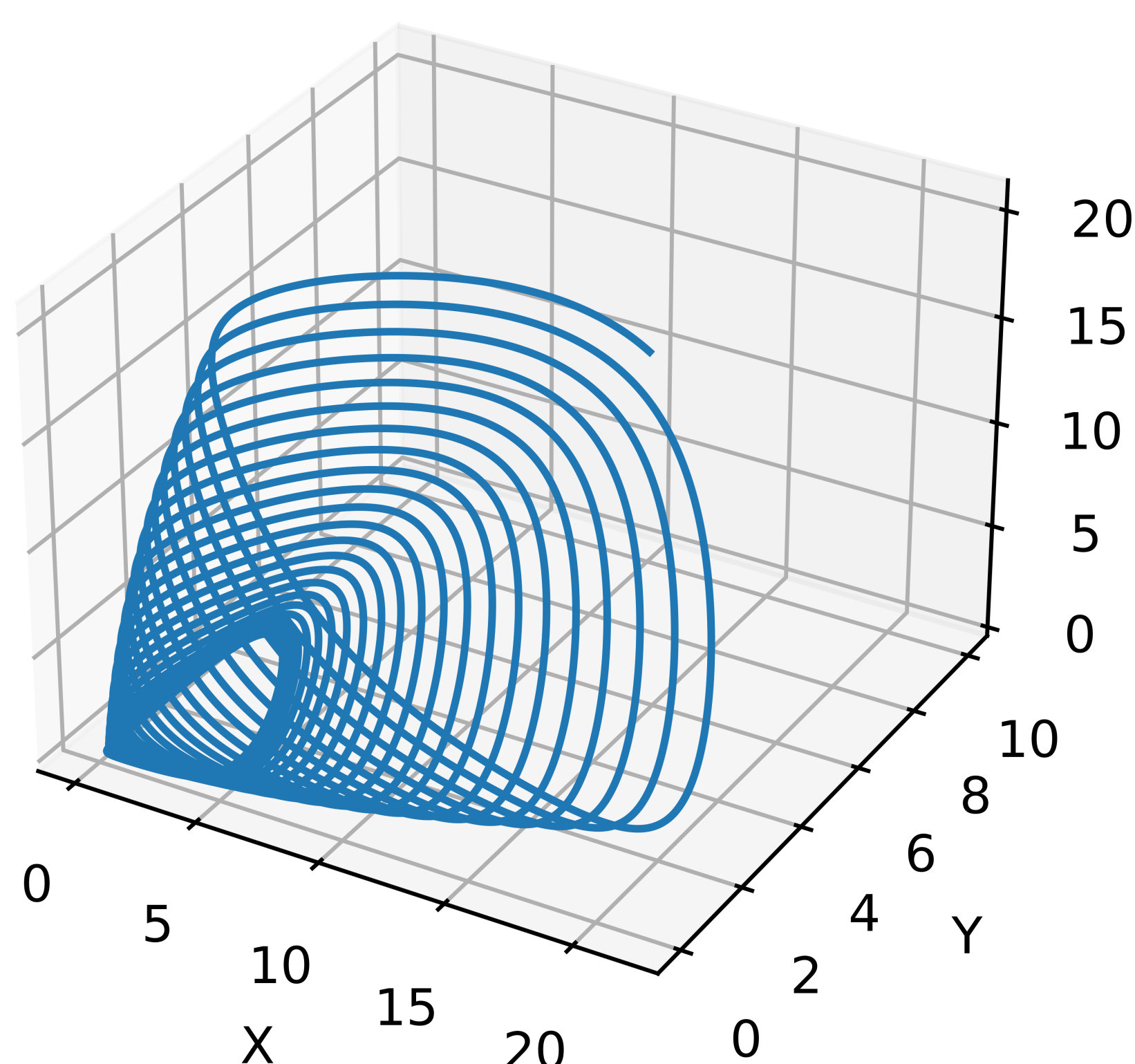
On considère ici une **chaîne alimentaire** de 3 espèces (par exemple vers de terre/oiseaux/chats).

- En bas de la chaîne,  $x(t)$  est le nombre de proies (vers de terre)
- Au milieu de la chaîne  $y(t)$  est le nombre de proies/prédateurs (oiseaux)
- En haut de la chaîne  $z(t)$  est le nombre de "super prédateurs" (chats)

On écrit les équations ainsi :

$$\forall t, \begin{cases} x'(t) = x(t)(a_1 - b_1y(t)) \\ y'(t) = y(t)(-a_2 + b_2x(t) - c_2y(t)) \\ z'(t) = z(t)(-a_3 + c_3z(t)) \end{cases}$$

Le **diagramme des phases** obtenu pour  $a_1 = a_2 = b_1 = c_1 = b_2 = c_3 = 0.5$  et  $a_3 = 0.6$  est une spirale.



### Moyenne sur une période

Soit  $T$  la plus petite période  $> 0$  du système. On définit les **valeurs moyennes** de  $x$  et  $y$  sur une période par

$$\bar{x} = \frac{1}{T} \int_0^T x(t)dt \text{ et } \bar{y} = \frac{1}{T} \int_0^T y(t)dt$$

On peut montrer qu'on a

$$\bar{x} = \frac{c}{d} \text{ et } \bar{y} = \frac{a}{b}$$

Sur l'exemple de droite, cela donne  $\bar{x} = 5$  et  $\bar{y} = 20$  et cela semble cohérent avec le graphique.

Cela veut donc dire que  $x(t)$  et  $y(t)$  **oscillent autour des valeurs**  $\frac{c}{d}$  et  $\frac{a}{b}$ .

Ces valeurs jouent d'ailleurs un rôle particulier, car les fonctions constantes  $x(t) = \frac{c}{d}$  et  $y(t) = \frac{a}{b}$  sont solutions du système. Le point  $(c/d, a/b)$  est appelé **point d'équilibre** du système.

### Faisons varier les conditions initiales

En gardant les valeurs  $a = 1$ ,  $b = 0.05$ ,  $c = 1$  et  $d = 0.2$ , on obtient ces diagrammes des phases :

