

# Modélisation et simulation — INFOF-305

R. Petit

Année académique 2016 - 2017

## Table des matières

<b>1</b>	<b>Introduction aux systèmes dynamiques</b>	<b>1</b>
1.1	Généralités . . . . .	1
1.2	Systèmes dynamiques complexes . . . . .	2
1.3	Rétroaction . . . . .	3
<b>2</b>	<b>Automates — systèmes à temps discret et à espace d'états discret</b>	<b>4</b>
<b>3</b>	<b>Systèmes continus</b>	<b>5</b>
3.1	Systèmes réguliers . . . . .	5
3.2	Espace et portrait de phases . . . . .	6
3.3	Stabilité des points d'équilibre . . . . .	6
3.3.1	Critère de Liapounov . . . . .	7
<b>4</b>	<b>Systèmes dynamiques linéaires à temps continu</b>	<b>8</b>
4.1	Stabilité et valeurs propres . . . . .	9
4.2	Systèmes linéaires du premier ordre . . . . .	11
4.3	Systèmes linéaires autonomes du second ordre . . . . .	11
4.4	Trajectoires et valeurs propres distinctes . . . . .	12
4.4.1	Systèmes non-simples . . . . .	13
4.5	Trajectoires et valeurs propres identiques (non-distinctes) . . . . .	13
4.6	Trajectoires et valeurs propres complexes . . . . .	14

# 1 Introduction aux systèmes dynamiques

## 1.1 Généralités

**Définition 1.1.** Soit  $T$ , l'ensemble de temps. Selon la nature de  $T$ , on parle de *système à temps discret*, ou de *système à temps continu*. Les applications :

$$u : T \rightarrow U \subseteq \mathbb{R}^n \quad \text{et} \quad y : T \rightarrow Y \subseteq \mathbb{R}^m$$

sont respectivement appelées *fonction d'entrée* et *fonction de sortie*. L'application  $u$  correspond aux apports que subit le système, alors que l'application  $y$  correspond à l'observation du système.

Le couple d'applications  $(u, y)$  appartient à  $\Omega \times \Gamma$ , où  $\Omega$  est l'ensemble des fonctions d'entrées acceptables et  $\Gamma$  est l'ensemble des fonctions de sortie acceptables.

*Remarque.*  $\forall (u, y) \in \Omega \times \Gamma : \forall t \in T : (u(t), y(t)) \in U \times Y$ .

**Définition 1.2.** On appelle variable d'état la variable  $x : T \rightarrow X \subseteq \mathbb{R}^d$  représentant l'état interne du système en fonction du temps.

L'évolution du système sera décrite comme un système d'équations différentielles ou d'équations aux différences par rapport à la variable d'état.

*Remarque.* Le fait qu'une variable supplémentaire soit introduite induit que la connaissance de  $(t_0, u, y) \in T \times \Omega \times \Gamma$  ne permet pas de prédire  $y(t)$  pour  $T \ni t > t_0$ . Pour cela, il faut également connaître  $x^0 := x(t_0) \in \mathbb{R}^d$ . Alors les théorèmes de Cauchy-Lipschitz sont applicables (habituellement) pour affirmer que  $t \mapsto x(t)$  est une solution.

**Définition 1.3.** Un système est dit *statique* (ou *memoryless*) lorsque la sortie ne dépend que de l'entrée, et pas de la variable d'état.

*Remarque.* Dans un tel système, connaître  $(t_0, u, y)$  est suffisant pour connaître  $y(t)$  pour tout  $t > t_0$ .

**Définition 1.4.** L'application :

$$\varphi : T \times T \times X \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}^d$$

telle que  $\forall t \in T : x(t) = \varphi(t_0, t, x^0, u)$  est appelée *fonction d'état*.

L'application :

$$\eta : T \times X \rightarrow Y$$

telle que  $\forall t \in T : y(t) = \eta(t, x(t))$  est appelée *fonction de transformation de sortie*.

**Définition 1.5.** Un système dynamique se définit alors par le 8-uple suivant :

$$S = (T, U, \Omega, X, Y, \Gamma, \varphi, \eta).$$

*Remarque.* On peut donc synthétiser un système dynamique par :

$$u(t) \xrightarrow{\varphi(t)} x(t) \xrightarrow{\eta(t)} y(t).$$

**Proposition 1.6.** L'application  $\varphi$  admet les propriétés suivantes :

- *consistance* :  $\forall (t, x, u) \in T \times X \times \Omega : \varphi(t, t, x, u) = x$  ;
- *irréversibilité* :  $\varphi$  est définie sur  $[t_0, +\infty) \cap T$  ;
- *composition* :  $\forall t_0 < t_1 < t_2 \in T : \forall (u, x) \in \Omega \times X : \varphi(t_2, t_0, x, u) = \varphi(t_2, t_1, \varphi(t_1, t_0, x, u), u)$  ;
- *causalité* :  $\forall t_0 \in T : \forall u_1, u_2 \in \Omega : (\forall t \in T : u_1(t) = u_2(t)) \Rightarrow (\forall t \in T : \varphi(t, t_0, x, u_1) = \varphi(t, t_0, x, u_2))$ .

**Définition 1.7.** Soit un système dynamique régi par :

$$\dot{x}(t) = \varphi(t, t_0, x(t_0), u).$$

On appelle le *mouvement du système* l'ensemble  $\{(t, x(t)) \mid t.q. t \geq t_0\}$ .

On appelle la *trajectoire du système* l'ensemble  $\{x(t) \mid t.q. t \geq t_0\}$ .

*Remarque.* La trajectoire est donc la projection du mouvement parallèlement au temps.

**Définition 1.8.** Soit  $\bar{x} \in X$ . On dit que  $\bar{x}$  est un *état d'équilibre (en temps infini)* lorsque :

$$\exists u \in \Omega \text{ t.q. } \forall (t, t_0) \in T^2 : t \geq t_0 \Rightarrow \varphi(t, t_0, \bar{x}, u) = \bar{x}.$$

**Définition 1.9.** Soit  $\bar{y} \in Y$ . On dit que  $\bar{y}$  est une *sortie d'équilibre (en temps infini)* lorsque :

$$\forall t_0 \in T : \exists (x, u) \in X \times \Omega \text{ t.q. } \forall t \geq t_0 : \eta(t, \varphi(t, t_0, x, u)) = \bar{y}.$$

**Définition 1.10.** Un système est dit *invariant* lorsque :

1.  $T$  est stable par l'addition ;
2.  $\forall (u, \delta) \in \Omega \times T : \Omega \ni u^{(\delta)} : T \rightarrow U : t \mapsto u(t - \delta) ;$
3.  $\forall (t_0, \delta, x^0) \in T \times T \times X : \forall t \geq t_0 : \varphi(t, t_0, x^0, u) = \varphi(t + \delta, t_0 + \delta, x^0, u^{(\delta)}) ;$
4.  $y$  est indépendante de  $t$ , c-à-d :  $y(t) = (\eta \circ x)(t)$ .

**Définition 1.11.** Soient  $x^{(1)}, x^{(2)} \in X$ . On dit que  $x^{(2)}$  est *accessible* à l'instant  $t_2 \in T$  à partir de  $x^{(1)}$  lorsque :

$$\exists (t_1, u) \in T \times \Omega \text{ t.q. } t_1 < t_2 \text{ et } \varphi(t_2, t_1, x^{(1)}, u) = x^{(2)}.$$

**Définition 1.12.** Un système est dit *connexe* à l'instant  $t \in T$  lorsque  $\forall (x^{(1)}, x^{(2)}) \in X^2 : x^{(2)}$  est accessible à l'instant  $t$  à partir de  $x^{(1)}$ .

Si un système est connexe pour tout  $t \in T$ , alors il est dit connexe.

**Définition 1.13.** Soient  $x^{(1)}, x^{(2)} \in X$ . On dit que  $x^{(1)}$  et  $x^{(2)}$  sont *équivalents* à l'instant  $t_0 \in T$  lorsque :

$$\forall u \in \Omega : \forall t \geq t_0 : \eta \left( t, \varphi \left( t, t_0, x^{(1)}, u \right) \right) = \eta \left( t, \varphi \left( t, t_0, x^{(2)}, u \right) \right).$$

**Définition 1.14.** Un système est dit en *forme réduite* si  $\forall (x^{(1)}, x^{(2)}) \in X^2 : x^{(1)} \neq x^{(2)} \Rightarrow x^{(1)}$  n'est pas équivalent à  $x^{(2)}$ .

**Définition 1.15.** Soit  $\hat{x} \in X$ . L'état  $\hat{x}$  est dit *observable* à l'instant  $t_0 \in T$  lorsque  $\exists (t, u) \in T \times \Omega \text{ t.q. } x(t_0)$  peut être retrouvé de manière univoque à l'aide de  $u|_{[t_0, t]}$  et  $y|_{[t, t_0]}$ .

## 1.2 Systèmes dynamiques complexes

**Définition 1.16.** Un *sous-système dynamique* est un système dynamique faisant partie d'un système dynamique complexe.

**Définition 1.17.** Soient  $S_1$  et  $S_2$  deux systèmes dynamiques.  $S_1$  et  $S_2$  sont dits *connectés en cascade* lorsque :

$$y_1 = u_2,$$

c-à-d lorsque la sortie du premier système sert d'entrée au second.

*Remarque.* Pour que deux systèmes  $S_1$  et  $S_2$  soient connectés en cascade, il est nécessaire que  $T_1 = T_2, \Gamma_1 \subseteq \Omega_2$  (et donc  $Y_1 \subseteq U_2$ ).

**Proposition 1.18.** Soient les deux systèmes dynamiques suivants :

$$\begin{aligned} S_1 &= (T, U_1, \Omega_1, X_1, Y_1, \Gamma_1, \varphi_1, \eta_1), \\ S_2 &= (T, U_2, \Omega_2, X_2, Y_2, \Gamma_2, \varphi_2, \eta_2). \end{aligned}$$

Le système dynamique résultant de la cascade de  $S_1$  et  $S_2$  est donné par :

$$S = (T, U_1, \Omega_1, X_1 \times X_2, Y_2, \Gamma_2, \varphi, \eta_2),$$

où :

$$T = T_1 = T_2$$

$$\varphi : T \times T \times (X_1 \times X_2) \times \Omega_1 \rightarrow X :$$

$$\left( (t, t_0, (x_1(t_0), x_2(t_0)), u) \right) \mapsto \left( \varphi_1(t, t_0, x_1(t_0), u), \varphi_2(t, t_0, x_2(t_0), y_1(t_0, x_1, u)) \right),$$

$$y_1(t_0, x_1, u) : T \rightarrow Y_1 \subseteq U_2 : t \mapsto \eta_1(t, \varphi_1(t, t_0, x_1(t_0), u)).$$

**Définition 1.19.** Soient  $S_1$  et  $S_2$  deux systèmes dynamiques.  $S_1$  et  $S_2$  sont dits *connectés en parallèle* lorsque :

$$u_1 = u_2,$$

c-à-d lorsqu'ils ont la même fonction d'entrée.

*Remarque.* Pour que deux systèmes dynamiques soient connectés en parallèle, il est nécessaire que  $T_1 = T_2$ ,  $\Omega_1 = \Omega_2$  (et donc  $U_1 = U_2$ ).

**Proposition 1.20.** Soient les deux systèmes dynamiques suivants :

$$S_1 = (T, U_1, \Omega_1, X_1, Y_1, \Gamma_1, \varphi_1, \eta_1),$$

$$S_2 = (T, U_2, \Omega_2, X_2, Y_2, \Gamma_2, \varphi_2, \eta_2).$$

Le système dynamique résultant des systèmes  $S_1$  et  $S_2$  en parallèle est donné par :

$$S = (T, U, \Omega, X_1 \times X_2, Y_1 \times Y_2, \Gamma_1 \times \Gamma_2, \varphi, \eta),$$

où :

$$T = T_1 = T_2$$

$$U = U_1 = U_2$$

$$\Omega = \Omega_1 = \Omega_2$$

$$\varphi : (t, t_0, x, u) \mapsto (\varphi_1(t, t_0, x, u), \varphi_2(t, t_0, x, u))$$

$$\eta : (t, (x_1, x_2)) \mapsto (\eta_1(t, x_1), \eta_2(t, x_2))$$

### 1.3 Rétroaction

**Définition 1.21.** Deux systèmes  $S_1 = (T, U_1, \Omega_1, X_1, Y_1, \Gamma_1, \varphi_1, \eta_1)$  et  $S_2 = (T, U_2, \Omega_2, X_2, Y_2, \Gamma_2, \varphi_2, \eta_2)$  sont dits en *rétroaction* l'un sur l'autre lorsqu'il existe  $v_1 : T \rightarrow U_1, v_2 : T \rightarrow U_2$  et :

$$\psi_1 : Y_1 \times U_2 \times T \rightarrow U_1 \quad \text{et} \quad \psi_2 : Y_2 \times U_1 \times T \rightarrow U_2$$

tels que :

$$u_1(t) = \psi_2(y_1(t), v_2(t), t)$$

$$u_2(t) = \psi_1(y_2(t), v_1(t), t).$$

**Définition 1.22.** On parle de *rétroaction négative* lorsqu'une modification de  $y_1(t)$  entraîne une modification de  $y_2(t)$  qui s'oppose au changement de  $y_1(t)$ .

De même, on parle de *rétroaction positive* lorsqu'une modification de  $y_1(t)$  entraîne une modification de  $y_2(t)$  qui amplifie le changement de  $y_1(t)$ .

*Remarque.* Ce type de construction est le plus simple contenant une boucle.

De plus, il est ici question de rétroaction sur la sortie. Il peut être plus intéressant de définir une rétroaction sur l'état.

**Définition 1.23.** Un système est dit *rétroactionné sur l'état* lorsqu'il existe  $v : T \rightarrow U$  et  $\psi : X \times U \times T \rightarrow U$  tels que :

$$u(t) = \psi(x(t), v(t), t).$$

Cette fonction  $\psi$  est appelée *loi de contrôle*.

## 2 Automates — systèmes à temps discret et à espace d'états discret

**Définition 2.1.** Un *automate* est un système dynamique invariant à temps discret et avec un espace d'états discret, et où les ensembles d'entrée et de sortie sont finis.

**Définition 2.2.** Un automate est dit *fini* lorsque l'espace d'états est fini.

**Proposition 2.3.** Dans un système dynamique invariant à temps discret, la fonction  $\varphi$  de transition peut être remplacée par :

$$x(t+1) = \delta(x(t), u(t)),$$

et la fonction de transformation de sortie peut être remplacée par :

$$y(t) = \eta(x(t)),$$

ce qui implique que l'observation du système dépend uniquement de l'état, et que l'état à un certain instant ne dépend plus que de la valeur à l'état précédent (modèle markovien).

**Définition 2.4.** Un automate *cellulaire* de dimension  $(n_1, \dots, n_k) \in \mathbb{N}^{*k}$  est un automate tel que  $X = \chi^{\prod_{i=1}^k n_i}$ , où  $\chi$  est un ensemble fini d'états tel que :

$$\forall \alpha \in \mathbb{N}^{*k} : (\forall 1 \leq j \leq k : 1 \leq \alpha_j \leq n_k) \Rightarrow (\forall t \in T : x_\alpha(t) \in \chi),$$

et tel que  $x(t+1) = (\delta \circ x)(t)$ , à savoir, aucune entrée  $u \in \Omega$  n'est présente.

Les telles valeurs  $x_\alpha$  sont appelées les cellules de l'automate.

*Remarque.* Dans un automate cellulaire, la nombre de variables d'états est vite très grand, mais reste toute fois fini.

**Définition 2.5.** la fonction de transition d'un automate cellulaire  $\delta : X \times U \rightarrow X$  est une fonction à valeurs dans  $X = \chi^{\prod_{i=1}^k n_i}$ . Chaque fonction  $\delta_\alpha$  telle que  $x_\alpha(t+1) = \delta_\alpha(x(t))$  est défini sur un *voisinage* de  $\alpha \in \mathbb{N}^{*k}$ . Et donc, on peut écrire  $x_\alpha(t+1) = \delta_\alpha(\gamma(x(t), \alpha))$ , où  $\gamma : X \times \mathbb{N}^{*k}$  est une fonction renvoyant uniquement un sous-ensemble (non-strict) de  $x(t) \in X$ .

*Exemple 2.1.* Un automate cellulaire de dimension  $(n_1, n_2) \in \mathbb{N}^* \times \mathbb{N}^*$  représente donc une *grille* de cellules, où l'état de chaque cellule  $x_{ij}$  à l'instant  $t+1 \in T$  ne dépend que d'un voisinage de  $(i, j) \in \mathbb{N}^* \times \mathbb{N}^*$ . Par exemple, dans le jeu de la vie (J. Conway), le voisinage de  $(i, j)$  est défini par :

$$\{(k, \ell) \in \mathbb{N}^* \times \mathbb{N}^* \text{ t.q. } |k-i| = |\ell-j| = 1\}.$$

*Remarque.* Ces systèmes dynamiques que représentent les automates cellulaires (finis) font partie des systèmes complexes suite à leur grand nombre de variables d'état. Ils ont entre autre prouvé que des règles simples et déterministes pouvaient engendrer un comportement très compliqué à décrire et à prédire. En effet, un *simple* automate cellulaire de dimension  $(n_1, n_2) \in \mathbb{N}^* \times \mathbb{N}^*$  peut produire plusieurs comportements distincts et simultanés dans plusieurs voisinages de cellules, certains périodiques, d'autres erratiques.

### 3 Systèmes continus

Dans cette section, on considère l'espace  $T = [t_0, +\infty) \subset \mathbb{R}$ , pour  $t_0 \in \mathbb{R}^+$ , et donc continu.

#### 3.1 Systèmes réguliers

**Définition 3.1.** Un système dynamique  $S$  est dit de *dimensionnalité finie* lorsque les ensembles  $U, X$  et  $Y$  sont des espaces vectoriels de dimension finie (pas nécessairement la même dimension), i.e.  $\exists n_1, n_2, n_3 \in \mathbb{N}^*$  tels que  $(U, X, Y) = (\mathbb{K}_1^{n_1}, \mathbb{K}_2^{n_2}, \mathbb{K}_3^{n_3})$ , où les  $\mathbb{K}_i$  sont des corps (habituellement  $\mathbb{K} \in \{\mathbb{R}, \mathbb{C}\}$ ).

*Remarque.* Nous ferons ici l'hypothèse que ces espaces vectoriels sont normés, afin de pouvoir définir une distance :

$$\forall a, b \in \mathbb{K}^d : d_{\mathbb{K}}(a, b) = \|a - b\|_{\mathbb{K}},$$

où  $\|\cdot\|_{\mathbb{K}} : \mathbb{K} \rightarrow \mathbb{R}$  est la norme de l'espace vectoriel normé  $(\mathbb{K}, \|\cdot\|_{\mathbb{K}})$ .

**Définition 3.2.** Un système dynamique continu de dimensionnalité finie est dit *régulier* lorsque :

- les espaces  $U, X, Y, \Omega, \Gamma$  sont des espaces vectoriels normés ;
- la fonction de transition  $\varphi$  est continue sur  $T \times T \times X \times \Omega$  ;
- la fonction de transition  $\varphi$  est continûment dérivable par rapport au temps sur le sous-ensemble de définition de  $u \in \Omega$  où  $u$  est continue ;
- la fonction  $\eta$  est continue sur  $X \times T$ .

*Remarque.* On fait ici les hypothèses de régularité suffisantes pour lier les systèmes dynamiques continus aux équations différentielles ordinaires, donc ici en particulier, afin d'assurer l'existence d'une solution maximale unique, il est nécessaire de supposer  $\frac{d\varphi}{dt}$  localement lipschitzienne sur  $X$  en plus de sa continuité (théorème de Cauchy-Lipschitz local).

L'équation différentielle vectorielle du premier ordre  $\frac{dx}{dt} = f(x(t), u(t), t)$  peut se réécrire indépendamment selon les composantes<sup>1</sup> :

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt}(t) &= f_1(x(t), u(t), t) \\ \frac{dx_2}{dt}(t) &= f_2(x(t), u(t), t) \\ \vdots & \\ \frac{dx_n}{dt}(t) &= f_n(x(t), u(t), t), \end{cases}$$

où  $n$  est la dimension d'arrivée de  $f$ , et donc la dimensionnalité de  $X$ .

**Théorème 3.3.** Pour  $t_0 \in T$  fixé, le mouvement  $t \mapsto \varphi(t, t_0, x^{(0)}, u)$  pour  $x^{(0)} = x(t_0)$  d'un système dynamique régulier est solution unique maximale d'une équation différentielle de la forme :

$$\frac{dx}{dt} = f(x(t), u(t), t). \quad (1)$$

**Définition 3.4.** Dans l'équation (1), la fonction  $f : X \times U \times T \rightarrow X$  est appelée *fonction génératrice du système*.

*Remarque.* Il est souvent très difficile (voire impossible) de déterminer analytiquement la solution d'un système exprimé sous forme différentielle (équation (1)). Dans ces cas, la simulation numérique est requise.

**Définition 3.5.** Un système régulier est dit *autonome* lorsque  $\frac{dx}{dt} = f(x(t))$ , c'est-à-dire lorsque  $f$  ne fait pas intervenir le temps explicitement.

**Proposition 3.6.** Tout système d'équations différentielles peut être mis sous forme autonome.

1. Toute équation vectorielle, peu importe son degré, peut se réécrire comme une équation différentielle vectorielle d'ordre 1.

Démonstration. Le système suivant :

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt}(t) &= f_1(x(t), u(t), t) \\ \vdots \\ \frac{dx_n}{dt}(t) &= f_n(x(t), u(t), t) \end{cases}$$

peut être réécrit comme suit :

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt}(t) &= f_1(x(t), u(t)) \\ \vdots \\ \frac{dx_n}{dt}(t) &= f_n(x(t), u(t)) \\ \frac{dx_{n+1}}{dt}(t) &= \frac{dt}{dt} = 1 \end{cases}$$

□

### 3.2 Espace et portrait de phases

**Définition 3.7.** L'espace d'états  $X$  est également appelé *espace des phases*, dans lequel tout état  $x \in X$  représente un point  $(x_1, \dots, x_n) \in X$  de l'espace des phases.

*Remarque.* Selon cette définition, la trajectoire d'un système représente donc la projection du mouvement dans l'espace des phases, ce qui correspond à une courbe de dimension 1 dans  $X$ .

**Définition 3.8.** On appelle *portrait de phases* la représentation du champ de vecteurs  $f : X \times U \times T \rightarrow X$  dans l'espace des phases.

*Remarque.* Le portrait de phases d'un système donne une représentation qualitative de l'évolution du système. Cette représentation est très pratique du fait qu'elle ne requiert rien d'autre que la fonction  $f$ , génératrice du système, qui est connue. Il est donc toujours possible de dessiner un portrait de phases, même lorsqu'il est impossible de résoudre analytiquement l'équation.

Afin de rendre l'information encore plus qualitative, il est commun de renormaliser tous les vecteurs du champ lors de la représentation. Ainsi, toute information sur  $t$  est perdue (ce qui ne change rien dans le cas d'un système autonome).

### 3.3 Stabilité des points d'équilibre

La stabilité est la notion qui va permettre de classer les points d'équilibre selon leur comportement induit suite à des perturbations.

**Définition 3.9.** Soient  $(\bar{t}, \bar{x}, \bar{u}) \in T \times X \times \Omega$ . Le mouvement  $t \mapsto \varphi(t, \bar{t}, \bar{x}, \bar{u})$  d'un système  $S$  est dit *stable* lorsque :

$$\forall \varepsilon > 0 : \exists \delta > 0 \text{ t.q. } \forall x \in X : (\|x - \bar{x}\| < \delta) \Rightarrow \left( \forall t \in T : t \geq \bar{t} \Rightarrow \|\varphi(t, \bar{t}, \bar{x}, \bar{u}) - \varphi(t, \bar{t}, x, \bar{u})\| < \varepsilon \right).$$

Si un mouvement n'est pas stable, il est dit *instable*.

**Définition 3.10.** Soit  $(\bar{x}, \bar{u}, \bar{t}) \in X \times \Omega \times T$ , où  $\bar{x}$  est un point d'équilibre pour  $\bar{u}$  à l'instant  $\bar{t}$ . Le point d'équilibre  $\bar{x}$  est dit *stable* lorsque :

$$\forall \varepsilon > 0 : \exists \delta > 0 \text{ t.q. } \forall x \in X : (\|x - \bar{x}\| < \delta) \Rightarrow \left( \forall t \in T : t \geq \bar{t} \Rightarrow \|\varphi(t, \bar{t}, x, \bar{u}) - \bar{x}\| < \varepsilon \right).$$

**Définition 3.11.** Un point d'équilibre  $\bar{x} \in X$  pour une entrée  $\bar{u} \in \Omega$  à l'instant  $\bar{t} \in T$  est dit *asymptotiquement stable* lorsqu'il est stable, et :

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \|\varphi(t, \bar{t}, x, \bar{u}) - \bar{x}\| = 0,$$

ou encore :

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \varphi(t, \bar{t}, x, \bar{u}) = \bar{x},$$

pour  $x \in X$  t.q.  $\|x - \bar{x}\| < \delta$  de la définition de stabilité.

### 3.3.1 Critère de Liapounov

**Définition 3.12.** Une fonction  $V : X \rightarrow \mathbb{R}$  est dite définie positive (respectivement négative) en  $\bar{x} \in X$  lorsqu'il existe  $\mathcal{V} \subseteq X$ , un voisinage de  $\bar{x}$  tel que :

$$V(\bar{x}) = 0 \quad \text{et} \quad \forall x \in \mathcal{V} : V(x) > 0 \text{ (respectivement } V(x) < 0 \text{)}.$$

**Définition 3.13.** Une fonction  $V : X \rightarrow \mathbb{R}$  est dite semi-définie positive (respectivement négative) lorsque les inégalités ci-dessus ne sont pas strictes.

**Définition 3.14.** Soit  $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$  pour  $n \in \mathbb{N}^*$ , une matrice symétrique sur un corps  $\mathbb{K}$ .

On dit que  $A$  est définie positive (respectivement négative) lorsque la forme quadratique associée  $x \mapsto x^T A x$  est définie positive (respectivement négative).

On dit que  $A$  est semi-définie positive (respectivement négative) lorsque la forme quadratique associée  $x \mapsto x^T A x$  est semi-définie positive (respectivement négative).

**Théorème 3.15** (Critère de Sylvester). Soit  $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$ , pour  $n \in \mathbb{N}^*$ , une matrice symétrique sur un corps  $\mathbb{K}$ .  $A$  est définie positive si et seulement si :

$$\forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket : \det \begin{bmatrix} a_{11} & \dots & a_{1k} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{k1} & \dots & a_{kk} \end{bmatrix} > 0$$

**Corollaire 3.16.** Soit  $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$  pour  $n \in \mathbb{N}^*$ . Si  $A$  est définie positive, alors  $\det(A) \neq 0$ .

**Théorème 3.17** (Critère de stabilité de Liapounov). Soit une équation différentielle vectorielle d'ordre 1 :

$$\frac{dx}{dt}(t) = f(x(t), u(t)).$$

Soit  $\bar{x} \in X$ , un point d'équilibre pour l'entrée constante  $t \mapsto \bar{u} \in \mathcal{U}$ .

S'il existe une fonction  $V : X \xrightarrow{C^1} \mathbb{R}$  telle que :

$$\frac{dV}{dt}(x) = \langle \nabla V(x), f(x, \bar{u}) \rangle$$

semi-définie négative (respectivement définie négative) en  $\bar{x}$ , alors  $\bar{x}$  est asymptotiquement stable (respectivement stable).

**Définition 3.18.** Une telle fonction  $V : X \rightarrow \mathbb{R}$  est appelée une fonction de Liapounov.



**Théorème 3.19** (Critère d'instabilité de Liapounov). Soit une équation différentielle vectorielle d'ordre 1 :

$$\frac{dx}{dt}(t) = f(x(t), u(t)).$$

Soit  $\bar{x} \in X$ , un point d'équilibre pour l'entrée constante  $t \mapsto \bar{u} \in U$ .

S'il existe une fonction  $V : X \rightarrow \mathbb{R}$  continûment dérivable sur un voisinage de  $\bar{x}$  telle que  $V$  est définie positive en  $\bar{x}$  et :

$$\frac{dV}{dt}(x) = \langle \nabla V(x), f(x, \bar{u}) \rangle$$

est définie positive en  $\bar{x}$ , alors  $\bar{x}$  est instable.

## 4 Systèmes dynamiques linéaires à temps continu

**Définition 4.1.** On définit le *mouvement libre* d'un système comme étant la fonction :

$$\varphi_\ell : T \times T \times X \rightarrow X : (t, t_0, x^{(0)}) \mapsto \varphi(t, t_0, x^{(0)}, \mathbf{0}),$$

avec  $\mathbf{0} : t \mapsto 0$ , la fonction nulle.

On définit le *mouvement forcé* d'un système comme étant la fonction :

$$\varphi_f : T \times T \times \Omega \rightarrow X : (t, t_0, u) \mapsto \varphi(t, t_0, 0_X, u),$$

avec  $0_X$ , l'élément neutre de  $X$  (qui existe car  $X$  est un espace vectoriel).

**Proposition 4.2.** Dans un système linéaire, la fonction de transition  $\varphi$  est linéaire par rapport à  $x \in X$ , et  $u \in \Omega$ , et  $\varphi$  est superposable par  $\varphi_\ell$  et  $\varphi_f$ , i.e. :

$$\begin{aligned} \forall \lambda, \mu, \gamma, \delta \in \mathbb{K} : \forall (t, t_0) \in T^2 : \forall (x^{(1)}, x^{(2)}) \in X^2 : \forall (u_1, u_2) \in \Omega : \\ \varphi \left( t, t_0, \lambda x^{(1)} + \mu x^{(2)}, \gamma u_1 + \delta u_2 \right) = \lambda \varphi_\ell(t, t_0, x^{(1)}) + \mu \varphi_\ell(t, t_0, x^{(2)}) + \gamma \varphi_f(t, t_0, u_1) + \delta \varphi_f(t, t_0, u_2). \end{aligned}$$

**Proposition 4.3.** Dans un système linéaire, la fonction de transformation de sortie  $\eta : X \rightarrow Y$  est linéaire par rapport à  $x \in X$  pour tout  $t \in T$ , i.e. :

$$\forall t \in T : \eta(x(t)) = H(t)x(t),$$

pour  $H : T \rightarrow \mathbb{K}^{n \times n}$  et  $n = \dim(X) \in \mathbb{N}^*$ .

**Théorème 4.4.** Tout système dynamique linéaire régulier à temps continu peut être exprimé sous la forme :

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt}(t) &= A(t)x(t) + B(t)u(t) \\ y(t) &= C(t)x(t), \end{cases} \quad (2)$$

avec  $A : T \rightarrow \mathbb{K}^{\dim(X) \times \dim(X)}$ ,  $B : T \rightarrow \mathbb{K}^{\dim(X) \times \dim(U)}$ , et  $C : T \rightarrow \mathbb{K}^{\dim(Y) \times \dim(X)}$ , toutes trois continues en temps.

*Remarque.* Le cas des systèmes linéaires autonomes (où les fonctions  $A, B, C$  sont constantes) est simple à résoudre analytiquement (au sens où il existe une solution qu'il est possible de déterminer à la main).

**Théorème 4.5.** Dans un système dynamique linéaire, la stabilité (respectivement instabilité) d'un mouvement en particulier implique la stabilité (respectivement l'instabilité) de tous les mouvements.

*Démonstration.* Soient  $\hat{x} : T \rightarrow X$  et  $\tilde{x} : T \rightarrow X$ , les mouvements associés à l'entrée  $\bar{u} \in \Omega$  et à l'état initial respectivement  $x^{(1)} \in X$  et  $x^{(2)} \in X$ . On pose :

$$z : T \rightarrow X : t \mapsto \hat{x}(t) - \tilde{x}(t).$$

Le mouvement  $z$  correspond donc, par linéarité, à :

$$z(t) = \varphi(t, t_0, x^{(1)}, \bar{u}) - \varphi(t, t_0, x^{(2)}, \bar{u}) = \varphi(t, t_0, x^{(1)} - x^{(2)}, \mathbf{0}) = \varphi_f(t, t_0, x^{(1)} - x^{(2)}).$$

On sait cependant :

$$\begin{cases} \frac{d\hat{x}}{dt}(t) &= A(t)\hat{x}(t) + B(t)\bar{u}(t) \\ \frac{d\tilde{x}}{dt}(t) &= A(t)\tilde{x}(t) + B(t)\bar{u}(t). \end{cases}$$

Dès lors, on détermine la dynamique de  $z$  :

$$\frac{dz}{dt}(t) = \frac{d\hat{x}}{dt}(t) - \frac{d\tilde{x}}{dt}(t) = A(t)\hat{x}(t) + B(t)\bar{u}(t) - A(t)\tilde{x}(t) - B(t)\bar{u}(t) = A(t)(\hat{x}(t) - \tilde{x}(t)) = A(t)z(t),$$

qui a l'origine pour point fixe.

Dès lors, en étudiant la stabilité de l'origine, on a la stabilité de tous les mouvements du système.  $\square$

**Corollaire 4.6.** Dans un système dynamique linéaire, l'étude de stabilité ne dépend que de la matrice  $A(t)$ .

**Définition 4.7.** Un système dynamique linéaire est dit *simplement stable* lorsque pour tout  $x^{(0)} \in X$ , le mouvement libre  $t \mapsto \varphi_\ell(t, t_0, x^{(0)})$  est borné.

Un système dynamique linéaire non stable est dit *instable*.

**Définition 4.8.** Un système dynamique linéaire est dit *asymptotiquement stable* lorsque :

$$\forall x^{(0)} \in X : \lim_{t \rightarrow +\infty} \varphi_\ell(t, t_0, x^{(0)}) = 0_X.$$

## 4.1 Stabilité et valeurs propres

**Définition 4.9.** Soit  $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$  une matrice. On définit son polynôme caractéristique par :

$$\pi(A) := \det(A - \lambda I).$$

On appelle *valeur propre* de  $A$  tout  $\lambda^* \in \mathbb{K}$  tel que  $(\lambda - \lambda^*)$  divise  $\pi(A)$ .

On appelle *vecteur propre* de  $A$  tout  $v \in \mathbb{K}^n$  tel qu'il existe une valeur propre  $\lambda$  avec  $Av = \lambda v$ .

**Théorème 4.10** (Stabilité d'un système linéaire selon les valeurs propres). Soit le système dynamique linéaire  $\frac{dx}{dt}(t) = A(t)x(t)$ . Alors :

1. le système est asymptotiquement stable si et seulement si toutes les valeurs propres de  $A$  sont de partie réelle négative ;
2. le système est simplement stable si toutes les valeurs propres ont soit une partie réelle négative, soit nulle mais sont de multiplicité 1 ;

3. le système est instable sinon.

*Remarque.* Il n'est pas toujours nécessaire de calculer toutes les valeurs propres de  $A$  afin de déterminer la stabilité du système. Il existe certains critères pour le signe des valeurs propres.

**Théorème 4.11** (Test de Hurwitz). Soit  $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$ , pour  $n = \dim(X) \in \mathbb{N}^*$ . Soit  $\pi(A)$  le polynôme caractéristique de  $A$  tel que :

$$\pi(A)(\lambda) = \sum_{i=0}^n a_i \lambda^{n-i},$$

avec  $a_0 = (-1)^n$ . En posant  $a_k = 0$  pour tout  $k \geq n = \dim(X)$  et pour tout  $k < 0$ , on a que les valeurs propres de  $A$  sont toutes de partie réelle négative si et seulement si :

$$H = [a_{2i-j}]_{1 \leq i, j \leq n}$$

n'admet que des mineurs principaux positifs, i.e. :

$$\forall k \in \llbracket 1, n \rrbracket : \det([a_{2i-j}]_{1 \leq i, j \leq k}) > 0.$$

**Proposition 4.12.** Si tous les  $a_i$ , coefficients du polynôme caractéristique  $\pi(A)$  ne sont pas de même signe (i.e. s'il en existe deux de signe différent), alors le système dynamique linéaire associé à  $A$  n'est pas asymptotiquement stable.

**Proposition 4.13** (Formule de Souriau). Soit  $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$  une matrice. Les coefficients du polynôme :

$$\det(\lambda I - A) = (-1)^n \det(A - \lambda I) = \lambda^n \sum_{i=1}^n \lambda^{n-i} a_i,$$

où  $n = \dim(X)$ , sont donnés par :

$$a_n = -\frac{1}{n} \left( \text{Tr}(A^n) + \sum_{k=1}^{n-1} a_k \text{Tr}(A^{n-k}) \right)$$

*Remarque.* La formule de Souriau permet de ne pas calculer le déterminant (complexité  $O(n^3)$ ) pour de grandes matrices.

**Proposition 4.14.** Soit  $A \in \mathbb{K}^{n \times n}$ . Si  $\lambda_1, \dots, \lambda_p$  sont les valeurs propres de  $A$ , alors :

$$\sum_{i=1}^p \lambda_i = \text{Tr}(A).$$

*Démonstration.* Par décomposition en blocs de Jordan (ou diagonalisation, si toutes les valeurs propres sont de multiplicité 1), on a :

$$A = PJP^{-1}.$$

Par les propriétés de manipulation de trace, on a :

$$\text{Tr}(A) = \text{Tr}(PJP^{-1}) = \text{Tr}(JP^{-1}P) = \text{Tr}(J) = \sum_{i=1}^n \lambda_i.$$

□

**Corollaire 4.15.** Si un système dynamique linéaire  $\frac{dx}{dt}(t) = A(t)x(t)$  est asymptotiquement stable, alors  $\Re \text{Tr}(A) < 0$ .

*Démonstration.* Un système linéaire est asymptotiquement stable si et seulement si toutes ses valeurs propres sont de partie réelle négative. On détermine donc :

$$\text{Tr}(A) = \sum_{j=1}^n \lambda_j = \sum_{j=1}^n \Re \lambda_j + i \Im \lambda_j = \sum_{j=1}^n \Re \lambda_j + i \sum_{j=1}^n \Im \lambda_j.$$

Et donc :

$$\Re \text{Tr}(A) = \sum_{j=1}^n \Re \lambda_j < 0.$$

□

## 4.2 Systèmes linéaires du premier ordre

Soit  $\frac{dx}{dt}(t) = ax(t)$ , pour  $x : T \rightarrow \mathbb{R}$  et  $a \in \mathbb{R}$ . La solution de cette équation est  $x(t) = x(t_0) \exp(a(t - t_0))$ .  $x = 0$  est un point d'équilibre du système. Pour  $a < 0$ , ce point d'équilibre est asymptotiquement stable, pour  $a = 0$ , le système est simplement stable, et pour  $a > 0$ , le système est instable.

**Définition 4.16.** Dans le cas de stabilité asymptotique, quand  $a < 0$ , on définit  $\tau := \frac{-1}{a} \in \mathbb{R}_0^+$ , que l'on appelle *constante de temps*.

*Remarque.* Pour de grandes valeurs de  $a$  (en valeur absolue),  $\tau$  se rapprochera de 0, et donc le mouvement tend *vite* vers l'origine, alors que pour de faibles valeurs de  $a$  (toujours en valeur absolue),  $\tau$  sera grand, et donc le mouvement tendra *lentement* vers l'origine.

On considère de manière générale que l'équilibre est atteint après un temps  $\Delta t = 4\tau$ . En effet :

$$x(t_0 + 4\tau) = x(t_0) \exp(a(t_0 + 4\tau - t_0)) = x(t_0) \exp(4a\tau) = x(t_0) \exp(-4) \simeq \frac{x(t_0)}{50}.$$

On considère donc que proportionnellement, la valeur est suffisamment proche de l'origine.

Les comportements ici sont très restreints : soit les trajectoires se rapprochent du point fixe ( $x = 0$ ), soit elles s'en éloignent, selon qu'il soit stable ou instable.

## 4.3 Systèmes linéaires autonomes du second ordre

Soit le système dynamique linéaire du second ordre suivant :

$$\begin{bmatrix} \frac{dx_1}{dt}(t) \\ \frac{dx_2}{dt}(t) \end{bmatrix} = \frac{dx}{dt}(t) = Ax(t) = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix}.$$

**Définition 4.17.** le système est dit *simple* lorsque la matrice  $A$  est non-singulière et est dit *non-simple* sinon.

**Proposition 4.18.** Un système dynamique linéaire du second ordre simple admet un unique point fixe, à savoir  $(x_1, x_2) = (0, 0) = 0_X$ .

Un système dynamique linéaire du second ordre non-simple admet une infinité de points fixes représentant une

droite vectorielle passant par l'origine.

Démonstration. Soit  $A$  non-singulière. On sait donc que  $A^{-1}$  existe. Dès lors, en multipliant  $\frac{dx}{dt}(t) = Ax(t)$  par  $A^{-1}$  à gauche, on trouve :

$$A^{-1} \frac{dx}{dt}(t) = x(t).$$

Or, si  $x(t)$  est un point fixe, on sait  $\frac{dx}{dt}(t) = 0$ . Donc  $x(t) = A^{-1} \frac{dx}{dt}(t) = A^{-1}[0,0]^T = [0,0]^T$  est l'unique solution.

Supposons maintenant  $\det A = 0$ . Ça implique que les deux lignes ou les deux colonnes de  $A$  sont multiples l'une de l'autre. Il y a donc un degré de liberté au système, mais  $(0,0)$  reste une solution. Le système admet donc une infinité de points fixes placés sur une droite vectorielle passant par l'origine.  $\square$

**Proposition 4.19.** Le polynôme caractéristique de la matrice  $A$  est équivalent à :

$$\pi(A)(\lambda) = \lambda^2 - \text{Tr}(A) + \det(A).$$

Démonstration. Le polynôme caractéristique est donné par :

$$\pi(A)(\lambda) = (a_{11} - \lambda)(a_{22} - \lambda) - (a_{12}a_{21}) = \lambda^2 - (a_{11} + a_{22})\lambda + (a_{11}a_{22} - a_{21}a_{12}).$$

On observe donc :

$$a_{11} + a_{22} = \text{Tr}(A)$$

et :

$$a_{11}a_{22} - a_{21}a_{12} = \det(A).$$

On a alors en effet :

$$\pi(A)(\lambda) = \lambda^2 - \text{Tr}(A)\lambda + \det(A).$$

$\square$

**Théorème 4.20.** Les solutions d'un système d'équations différentielles (pas nécessairement linéaires ou autonomes) est un espace vectoriel. En particulier, la combinaison linéaire de solutions sont également solutions.

## 4.4 Trajectoires et valeurs propres distinctes

Les axes des vecteurs propres sont des invariants. En effet, si  $x(t)$  est un vecteur propre, alors  $\frac{dx}{dt}(t) = \lambda x(t)$ , et donc  $x(t)$  et  $\frac{dx}{dt}(t)$  pointent dans la même direction. Les vecteurs propres évoluent donc dans une trajectoire rectiligne (et se dirigent soit vers l'infini soit vers l'origine selon que l'origine soit stable ou non).

Si  $\lambda_1$  et  $\lambda_2$  sont les deux valeurs propres de la matrice  $A$  et si  $v_1$  et  $v_2$  sont les vecteurs propres associés, alors on a deux solutions distinctes et linéairement indépendantes :

$$t \mapsto \exp(\lambda_1 t)v_1 \quad \text{et} \quad t \mapsto \exp(\lambda_2 t)v_2.$$

La solution générale est donc :

$$t \mapsto C_1 \exp(\lambda_1 t)v_1 + C_2 \exp(\lambda_2 t)v_2,$$

pour  $C_1, C_2 \in \mathbb{K}$ .

**Proposition 4.21.** Pour  $t \rightarrow +\infty$  (respectivement  $t \rightarrow -\infty$ ), la trajectoire s'aligne avec le vecteur propre le plus lent (respectivement le plus rapide).

*Démonstration.* Soient  $\lambda_1, \lambda_2$  les deux valeurs propres de  $A$ , telles que  $\lambda_1 < \lambda_2$  (changer les indices si nécessaire, donc sans perte de généralité). On a alors :

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \frac{x_1(t)}{x_2(t)} = \lim_{t \rightarrow +\infty} \frac{C_2 \exp(\lambda_2 t) v_{21}}{C_2 \exp(\lambda_2 t) v_{22}} = \frac{v_{21}}{v_{22}}.$$

De même, on trouve :

$$\lim_{t \rightarrow -\infty} \frac{x_1(t)}{x_2(t)} = \lim_{t \rightarrow -\infty} \frac{C_1 \exp(\lambda_1 t) v_{11}}{C_1 \exp(\lambda_1 t) v_{12}} = \frac{v_{11}}{v_{12}}.$$

On en déduit donc qu'en  $t \rightarrow +\infty$ , la trajectoire s'aligne sur  $v_2$ , le vecteur propre lié à la valeur propre la plus lente, et pour  $t \rightarrow -\infty$ , la trajectoire s'aligne sur  $v_1$ , le vecteur propre lié à la valeur propre la plus rapide.  $\square$

**Définition 4.22.** Si les deux valeurs propres de la matrice  $A$  sont de partie réelle de signe opposé, alors l'origine est un état d'équilibre instable, que l'on appelle *col* (ou encore *nœud de selle*, *saddle node* en anglais).

Si les deux valeurs propres sont de partie réelle négative, alors l'origine est un état d'équilibre stable appelé *nœud stable*.

Si les deux valeurs propres sont de partie réelle positive, alors l'origine est un état d'équilibre instable et est appelé *nœud instable*.

*Remarque.* Si le point d'équilibre est une selle, alors on trouve que  $\det(A) = \lambda_1 \lambda_2 < 0$  car les valeurs propres sont de signe opposé. Dans les deux autres cas, le déterminant est de signe positif. Mais c'est le signe de la trace qui change. Dans le cas de la selle, on ne peut rien prévoir sur le signe de la trace. La trace peut tout à fait être positive, négative, voire nulle.

#### 4.4.1 Systèmes non-simples

Les systèmes non-simples sont de déterminant nul. Or, comme  $\det(A) = \lambda_1 \lambda_2$ , on sait qu'une des valeurs propres est nulle. Posons  $\lambda_1 = 0$ , et intéressons-nous à  $\lambda_2$ .

**Proposition 4.23.** Si une des deux valeurs propres est nulle, alors la droite de points fixes est donnée par :

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 = 0.$$

De plus, toutes les trajectoires sont parallèles à  $v_2$ , le vecteur propre associé à la valeur propre  $\lambda_2$ , et les points fixes sont stables si et seulement si  $\Re \lambda_2 < 0$ .

#### 4.5 Trajectoires et valeurs propres identiques (non-distinctes)

**Définition 4.24.** Si  $A$  est diagonalisable (et donc tous les vecteurs sont des vecteurs propres), et  $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda \neq 0$ , alors l'origine est un état d'équilibre que l'on appelle *nœud singulier*.

Si  $A$  n'est pas diagonalisable (et donc il existe un seul vecteur propre, et donc une seule trajectoire en droite), l'origine est un état d'équilibre que l'on appelle *nœud dégénéré*.

*Remarque.* Un nœud singulier ou un nœud dégénéré est stable si et seulement si  $\lambda < 0$  (théorème de stabilité selon les valeurs propres, avec une seule valeur propre de partie réelle nulle).

*Remarque.* Si  $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda = 0$  est l'unique valeur propre, et de multiplicité 2, alors il existe une infinité d'états d'équilibre n'ayant pas de nom particulier mais dont toutes les trajectoires sont sur des droites parallèles.

## 4.6 Trajectoires et valeurs propres complexes

**Proposition 4.25.** Soit  $P$  un polynôme à coefficients réels. Si  $\lambda \in \mathbb{C}$  est tel que  $P(\lambda) = 0$ , alors  $P(\bar{\lambda}) = 0$ .

*Démonstration.* Soit  $n \in \mathbb{N}$  et soient  $(a_i)_{0 \leq i \leq n} \in \mathbb{R}^{n+1}$ . Notons  $P : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C} : x \mapsto \sum_{i=0}^n a_i x^i$ . Soit  $\lambda \in \mathbb{C}$ , une racine de  $P$ . On a :

$$P(\bar{\lambda}) = \sum_{i=0}^n a_i \bar{\lambda}^i = \overline{\sum_{i=0}^n a_i \lambda^i} = \overline{P(\lambda)} = \overline{0} = 0.$$

□

**Corollaire 4.26.** Tout polynôme de degré impair admet au moins une racine réelle.

*Remarque.* Ce qui peut également se démontrer par le théorème de Rolle, ou le théorème des accroissements finis.

On déduit de la Proposition 4.25 que les deux racines propres sont obligatoirement deux complexes sous la forme :

$$\lambda_1 = a + ib \quad \text{et} \quad \lambda_2 = \bar{\lambda}_1 = a - ib,$$

pour  $a, b \in \mathbb{R}$ .

La solution générale devient donc

$$\begin{cases} x_1(t) &= \exp(at) (C_1 \cos(bt) + C_2 \sin(bt)) \\ x_2(t) &= \exp(at) (-C_1 \sin(bt) + C_2 \cos(bt)) \end{cases} \quad (3)$$

**Définition 4.27.** Dans un tel cas, lorsque  $a = 0$ , l'origine est un point d'équilibre que l'on appelle *un centre* (les trajectoires forment des ellipses concentriques).

Lorsque  $a < 0$ , l'origine est un point d'équilibre que l'on appelle *un foyer stable*, et si  $a > 0$ , on l'appelle *foyer instable*.

**Proposition 4.28.** Un centre est un état d'équilibre simplement stable, un foyer stable est un état d'équilibre asymptotiquement stable, et un foyer instable est un état d'équilibre instable.

*Démonstration.* Par les théorèmes de stabilité par la partie réelle des valeurs propres. □

*Remarque.* On observe que ces trois formes de systèmes sont oscillants de nature, même pour une fonction d'entrée inexistante (nulle).

On observe également que l'équation (3) montre bien que c'est de  $a$  que dépend la stabilité, car  $b$  n'intervient qu'en composition dans une fonction bornée (selon les constantes).

**Définition 4.29.** Soit un système dynamique linéaire de dimension  $n \in \mathbb{N}^*$ . On appelle *isocline* tout lieu de point tel que  $\frac{dx_k}{dt} = 0$ .

*Remarque.* Les isoclines forment un hyper-plan de dimension  $n - 1$  séparant à chaque fois l'espace des phases en deux régions disjointes telles que le signe de la dérivée de  $x_k$  y est opposé.

Lors d'un dessin qualitatif, les isoclines servent donc à représenter les courbes sur lesquelles le champ de vecteur vitesse est orthogonal aux axes, et les parties de l'espace où ce champ de vecteurs est de signe constant (au sens de vecteur signe correspondant au signe de chaque composante).