

Étude et modélisation d'un système proie-prédateur par un automate cellulaire

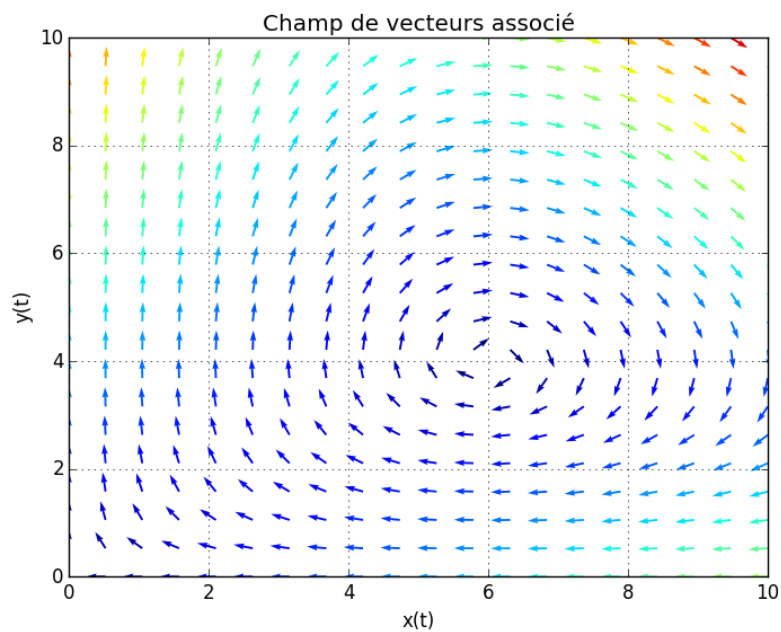
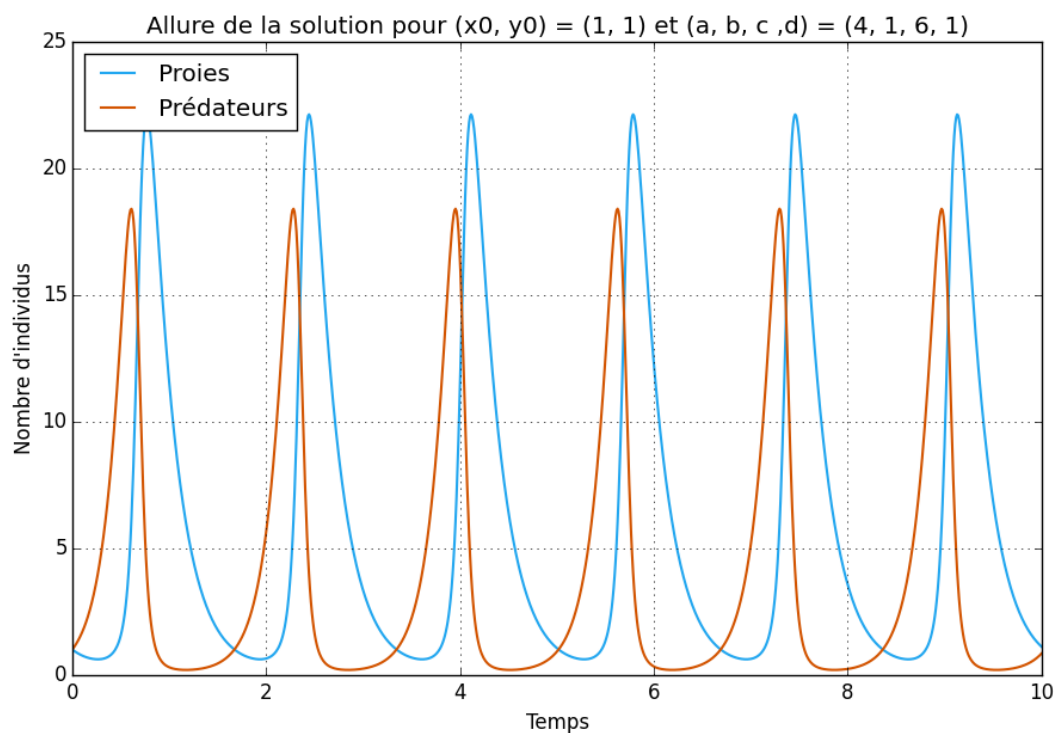
- I. Le modèle proie-prédateur de Lotka-Volterra (1925)
- II. Modélisation par un automate cellulaire
- III. Résultats et comparaison des modèles

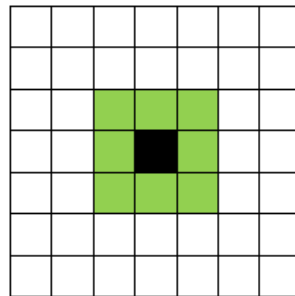
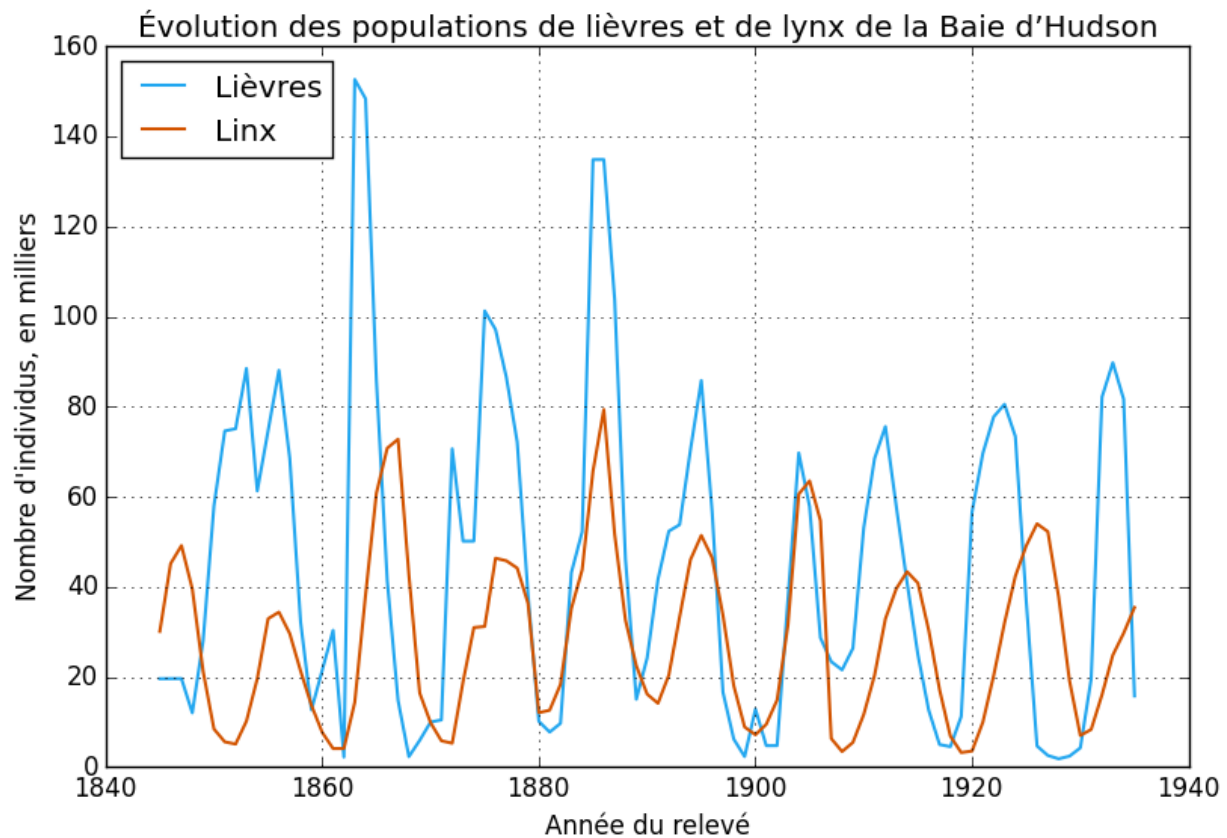
ÉQUATIONS DE LOTKA-VOLTERRA :

$$(LK) : \begin{cases} x'(t) = x(t)(\alpha - \beta y(t)) \\ y'(t) = y(t)(-\gamma + \delta x(t)) \\ x(0) = x_0, y(0) = y_0 \end{cases}$$

(LK) est caractérisé par :

- x_0 : population initiale de proie ;
- y_0 : population initiale de prédateur ;
- α : taux de reproduction des proies ;
- β : taux de mortalité des proies face aux prédateurs ;
- γ : taux de perte des prédateurs (mort naturelle ou émigration) ;
- δ : taux de reproduction des prédateurs.





Le voisinage de Moore

LA MODÉLISATION *Wa-Tor*

ÉTAPE 1 : COMPORTEMENT DES PROIES :

1. Déplacement aléatoire de la proie.
2. Peut laisser derrière elle une nouvelle proie, alors variable interne réinitialisée à 0.
3. Sinon, compteur interne incrémenté de 1.

ÉTAPE 2 : COMPORTEMENT DES PRÉDATEURS :

1. Mort du prédateur s'il y a famine.
2. Sinon, si une ou plusieurs proie(s) dans son voisinage, capture et déplacement du prédateur vers la proie. Peut laisser derrière lui un nouveau prédateur.
3. Compteur de famine incrémenté de 1 si pas de proies adjacentes, compteur de reproduction aussi si pas de naissance.

```

from tkinter import *
from random import randint, choice
from time import clock
import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np
import pickle #Permet d'enregistrer des données avec conservation de leur type
#Module donnant accès aux fenêtres de recherche de fichiers:
from tkinter.filedialog import asksaveasfile, askopenfile

class ProiePredateur(Frame):
    """La classe principale de la simulation proie prédateur et ses méthodes."""
    def __init__(self, master):
        Frame.__init__(self, master)

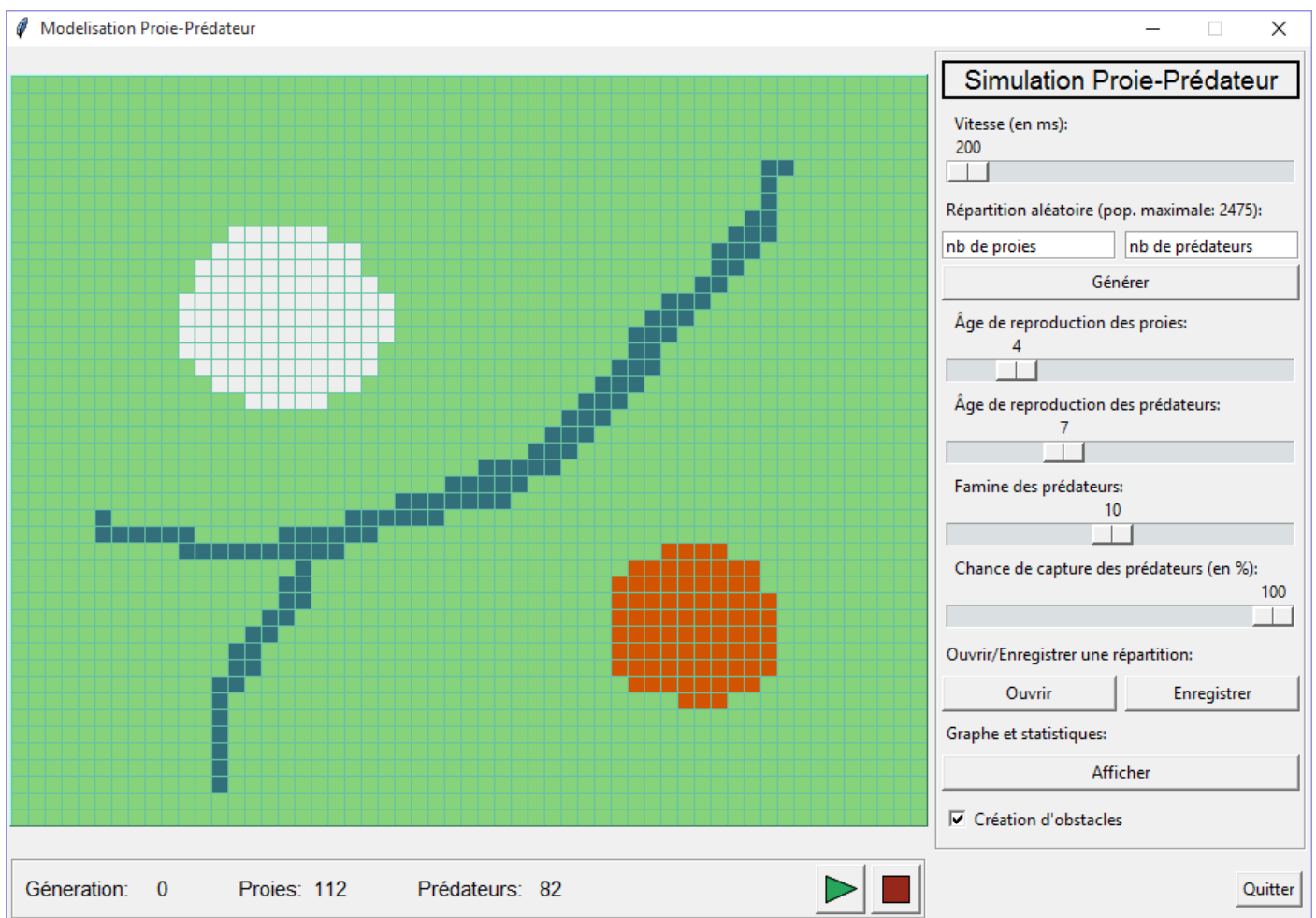
```

```

class ProiePredateur
... def __init__
... def creer_obstacle
... def nouv_grille
... def change_param
... def coord_milieu
... def coord_proie
... def coord_predat
... def coord_mort
... def proie_vie
... def predat_vie
... def tue_cellule
... def cel_voisines_proie
... def cel_voisines_predat
... def animation
... def start
... def pause
... def change_bouton
... def import_motif
... def save_motif
... def pop_aleatoire
... def affiche_graphes

```

Les modules importés et les méthodes de la classe principale « ProiePredateur »



Le programme final, dans sa configuration par défaut et avec une répartition quelconque

```

def nouv_grille(self):
    "Affiche l'espace de simulation et initialise les variables."
    #Permet d'éviter une itération en trop lorsqu'une simulation est en cours
    if self.flag:
        self.flag = 0
        self.after(self.vitesse, self.nouv_grille)
        return

    self.change_bouton(1)          #Affichage du bouton Play
    self.can.delete(ALL)           #Efface le canevas

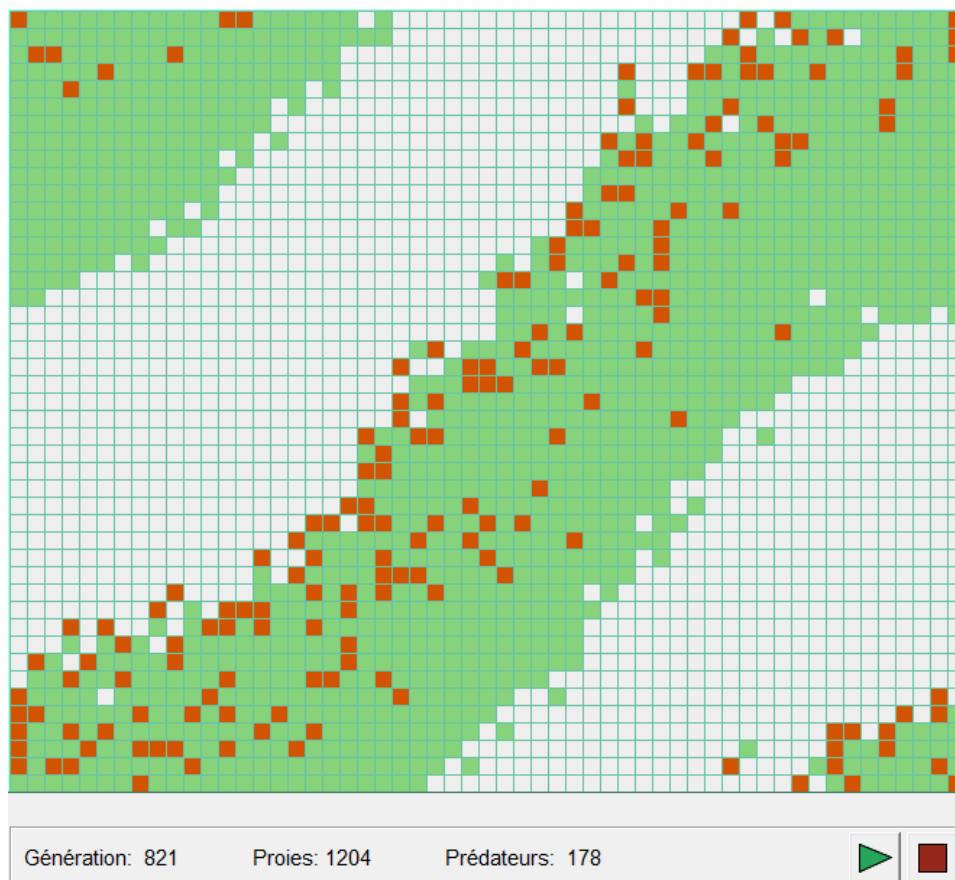
    #Initialisation des variables:

    self.generation = 0            #Compteur de génération
    #Tableau contenant respectivement le nombre de proies et
    #le nombre de prédateurs actuel:
    self.pop = [0, 0]

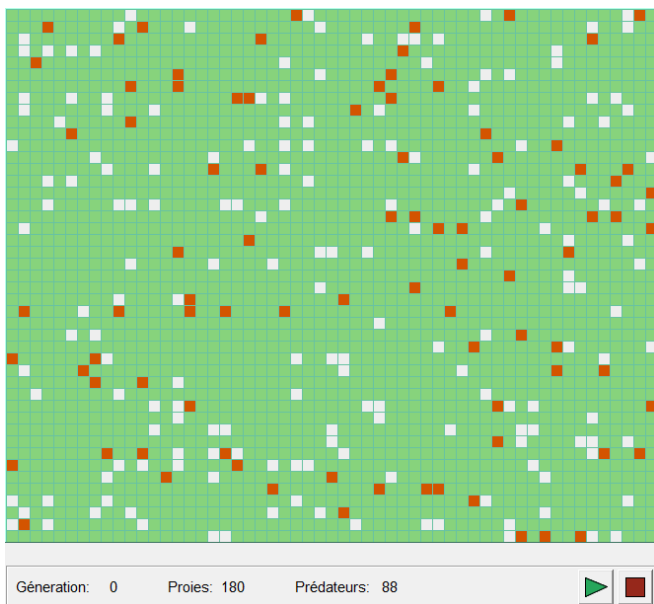
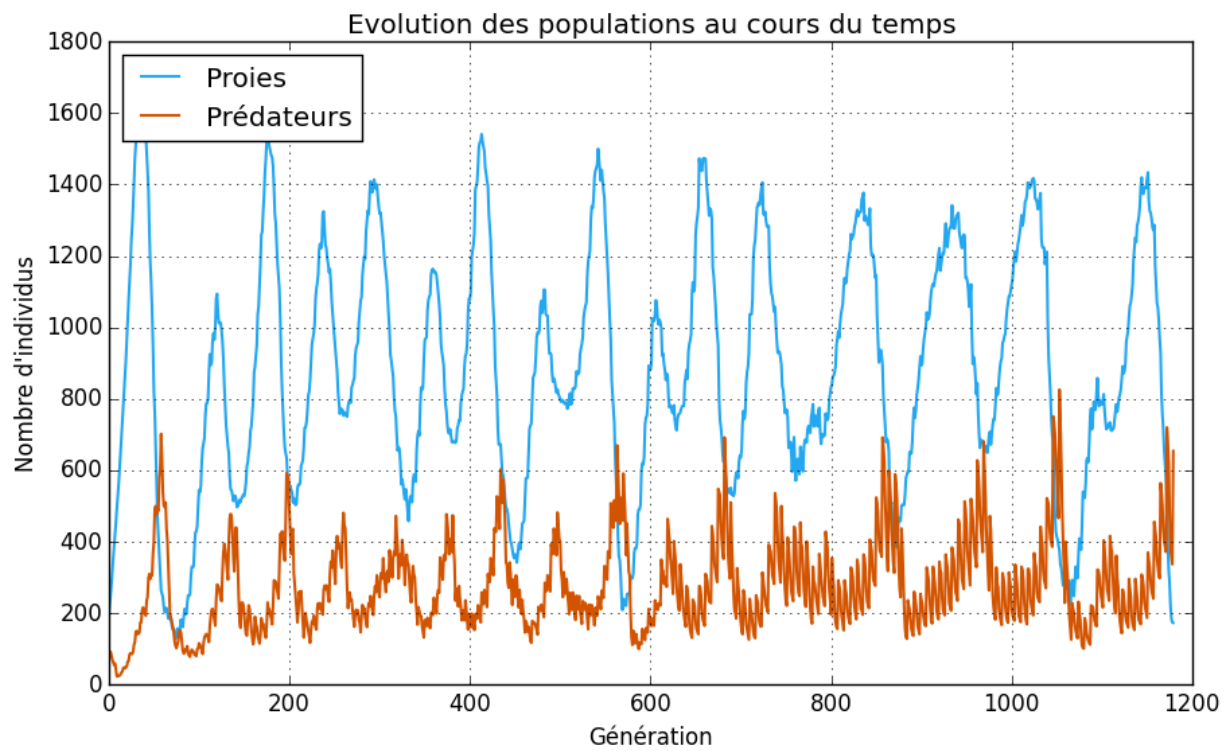
    #Tableau contenant les populations à chaque génération
    #(cet historique est utile lors du tracé de graphes)
    self.evol_pop = ([], [])

    #Tableau des proies contenant pour chaque coordonnées
    #l'âge de la proie (> 0 ou 0 si pas de proie):
    self.grille_proie = np.zeros( (self.xmax, self.ymax), dtype = np.int8)
    #Pareil pour les prédateurs:
    self.grille_predat = np.zeros( (self.xmax, self.ymax), dtype = np.int8)
    #Tableau contenant la 'faim' actuelle du prédateur
    self.grille_predatfaim = np.zeros( (self.xmax, self.ymax), dtype = np.int8)
    #Tableau repérant les cases vivantes, d'obstacles et vides (-1):
    self.grille_vie = np.zeros( (self.xmax, self.ymax), dtype = np.int8)
    #Tableau contenant les cases en elles-mêmes:
    self.grille_items = np.empty( (self.xmax, self.ymax), dtype = np.object)

```

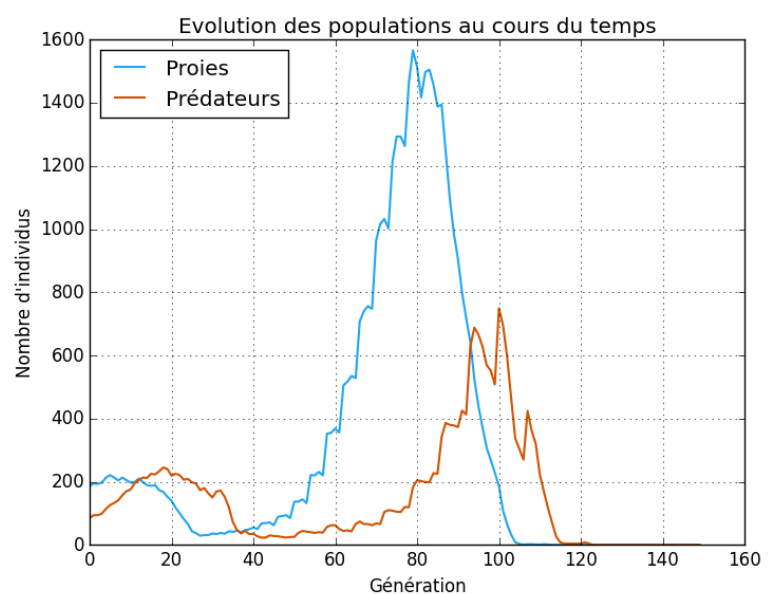


Le phénomène migratoire d'une configuration stable

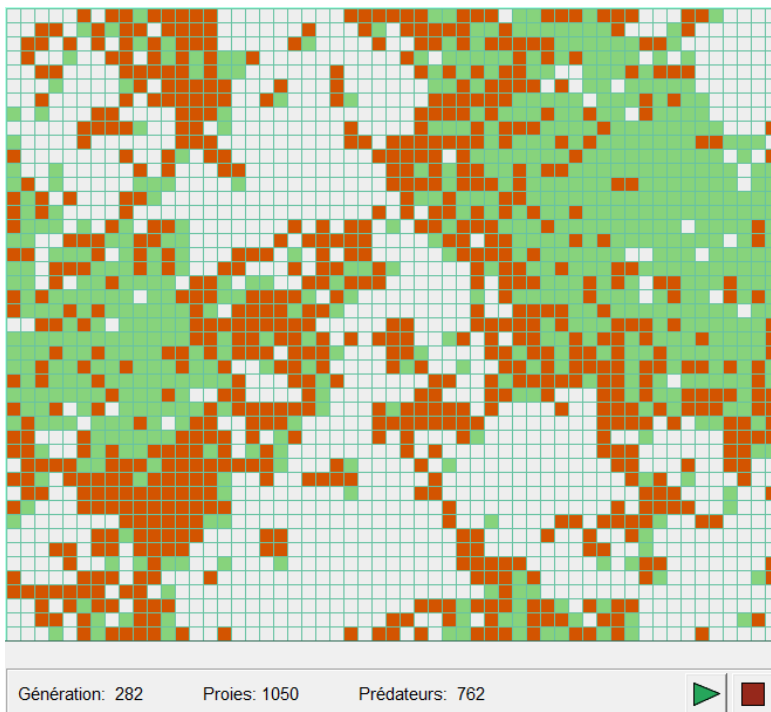
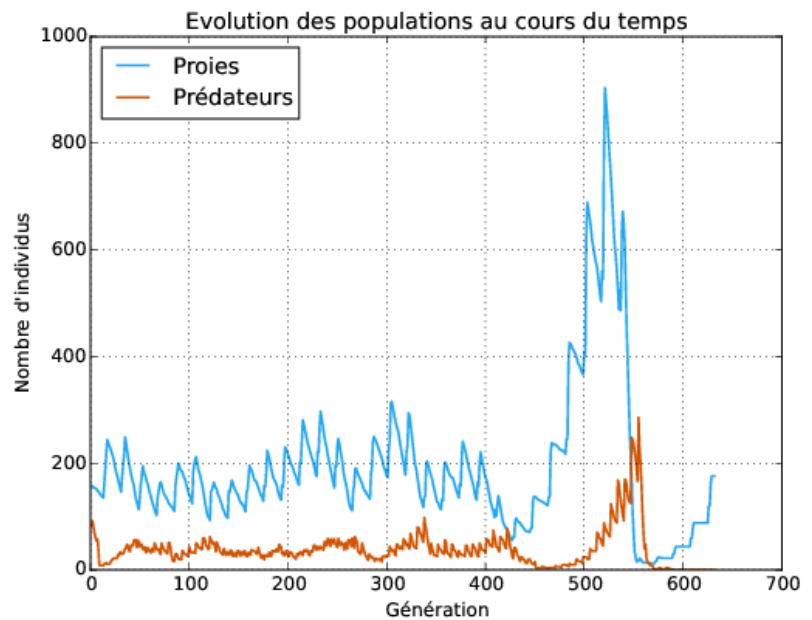


Une répartition aléatoire

Le graphe obtenu



**Évolution pour $\alpha = 18$:
disparition des prédateurs à
la génération 588.**



**Un exemple d'évolution pour
 $\beta = 0.05$**

**Évolution pour $\delta = 18$,
aboutissant à un système
stable**

