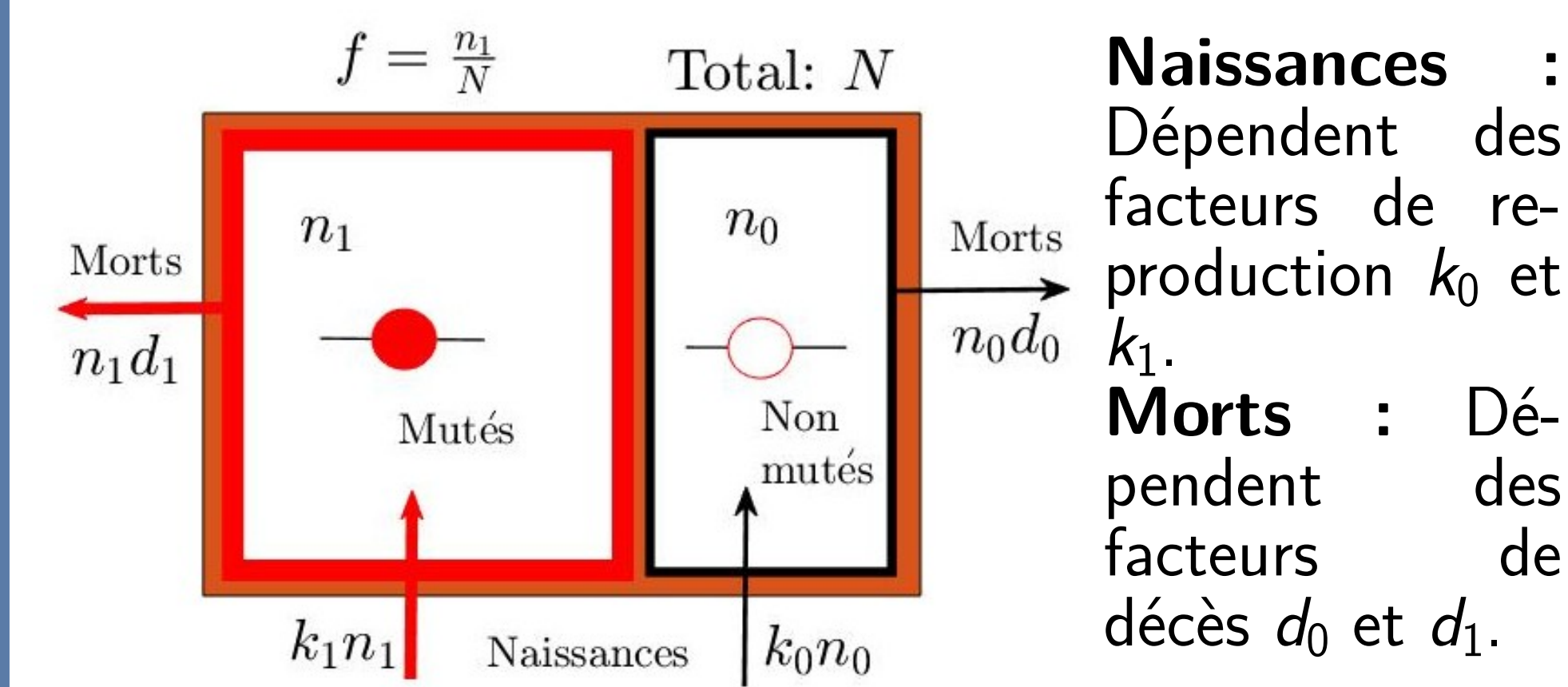


Introduction

Notre objectif est d'étudier les dynamiques d'évolution de populations en compétition dans un environnement limité. Nous complexifierons notre modèle au fur et à mesure. Pour commencer, considérons deux populations : n_0 , saine, et n_1 , mutée :



Cas simple sans mutations

- S : **avantage compétitif de reproduction** de la population n_1 par rapport à la population n_0 : $k_1 = (1 + S)k_0$
- N : **population totale**, constante, donc n_0 et n_1 en compétition.
- Coefficients de morts **identiques** : $d_0 = d_1$
- Premières équations représentant l'évolution des populations :

$$\frac{dn_0}{dt} = k_0 n_0 - d_0 n_0$$

$$\frac{dn_1}{dt} = k_1 n_1 - d_1 n_1$$

avec t le temps en générations.

- On obtient l'équation différentielle **non linéaire** suivante où $f = \frac{n_1}{N}$:

$$\frac{df}{dt} = Sf(1 - f)$$

- Conditions initiales** : n_1 très faible par rapport à n_0 : $f(0) = \frac{1}{100}$

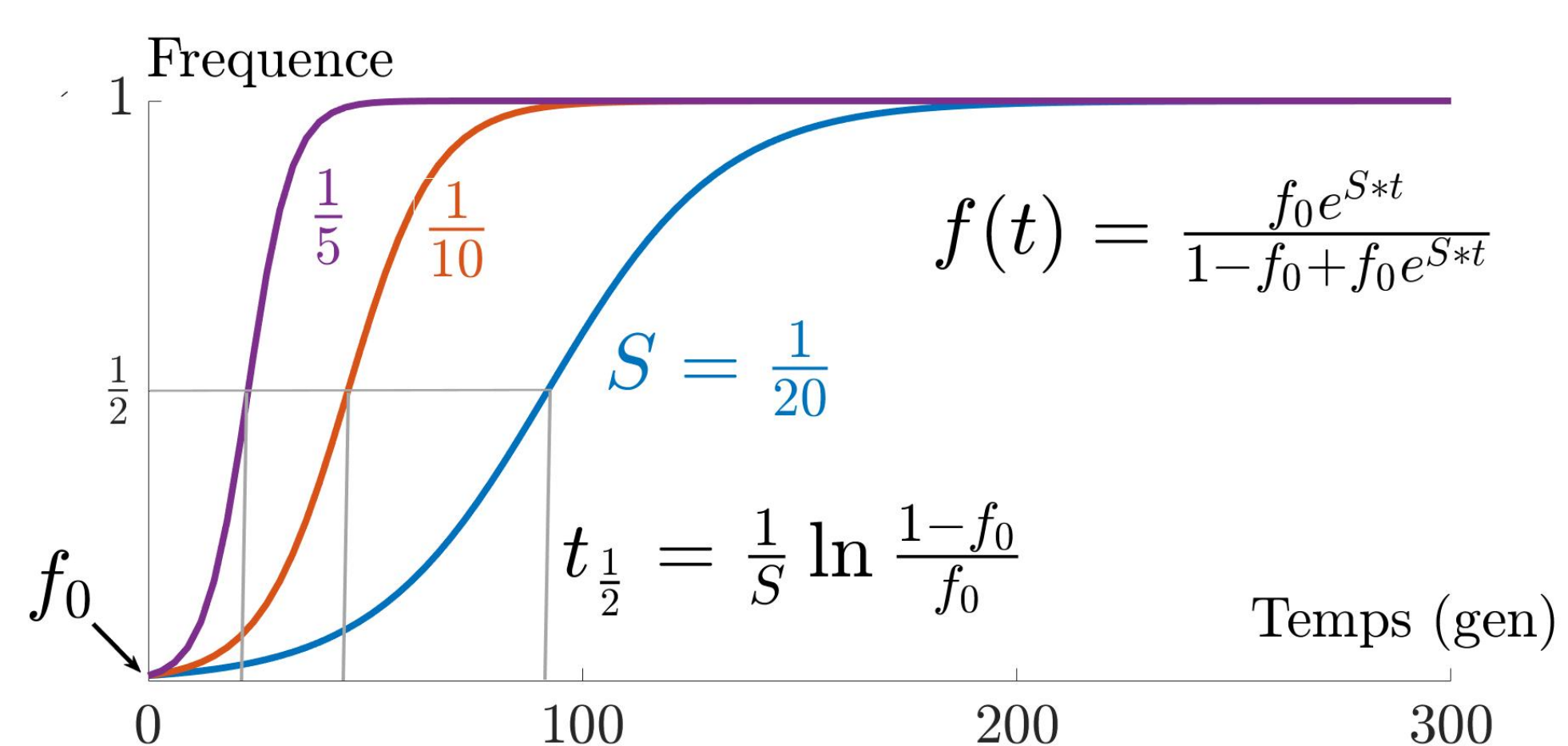
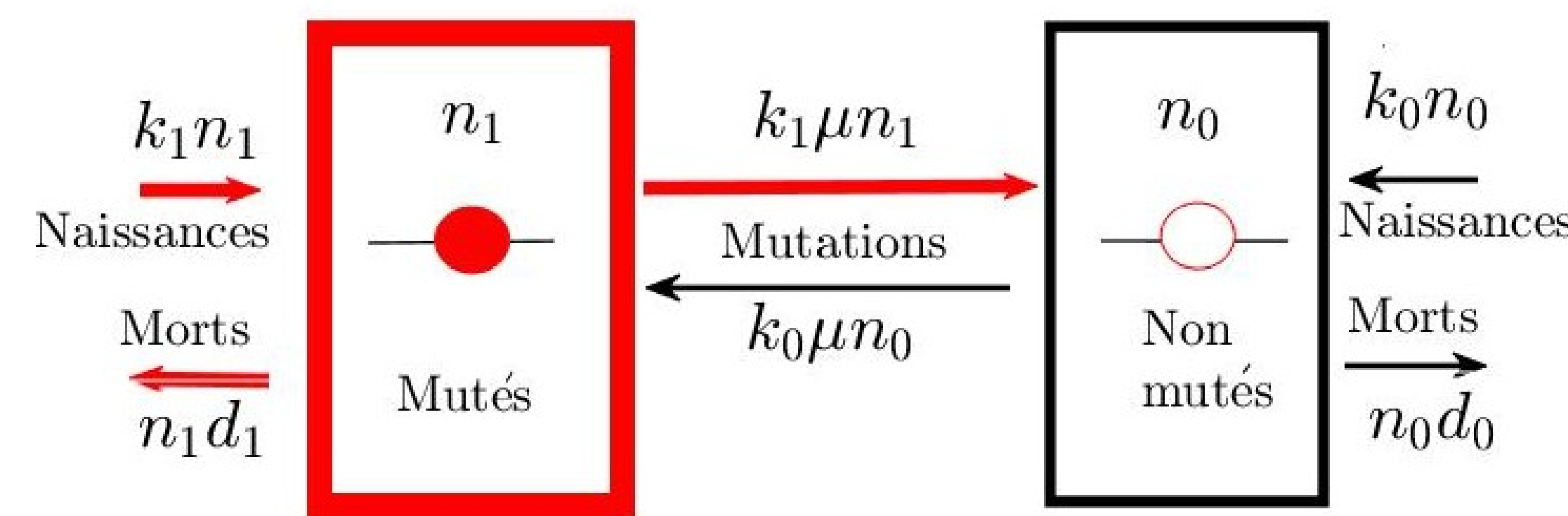


FIGURE 1: Evolution temporelle de la fréquence de n_1 pour plusieurs valeurs de S , sans mutations : $\mu = 0$

Interprétation : La population avantaagée tend à remplacer totalement l'autre, avec une vitesse proportionnelle à l'avantage dont elle dispose.

Cas de mutations régulières

- On introduit un **coefficient de mutation** μ , probabilité qu'a le gène de muter par unité de temps.
- Initialement**, pas d'individus de n_1 : $f(0) = 0$



La mutation vient complexifier l'équation différentielle :

$$\frac{df}{dt} = Sf(1 - f) + (1 - 2f)\mu$$

Selection Mutation

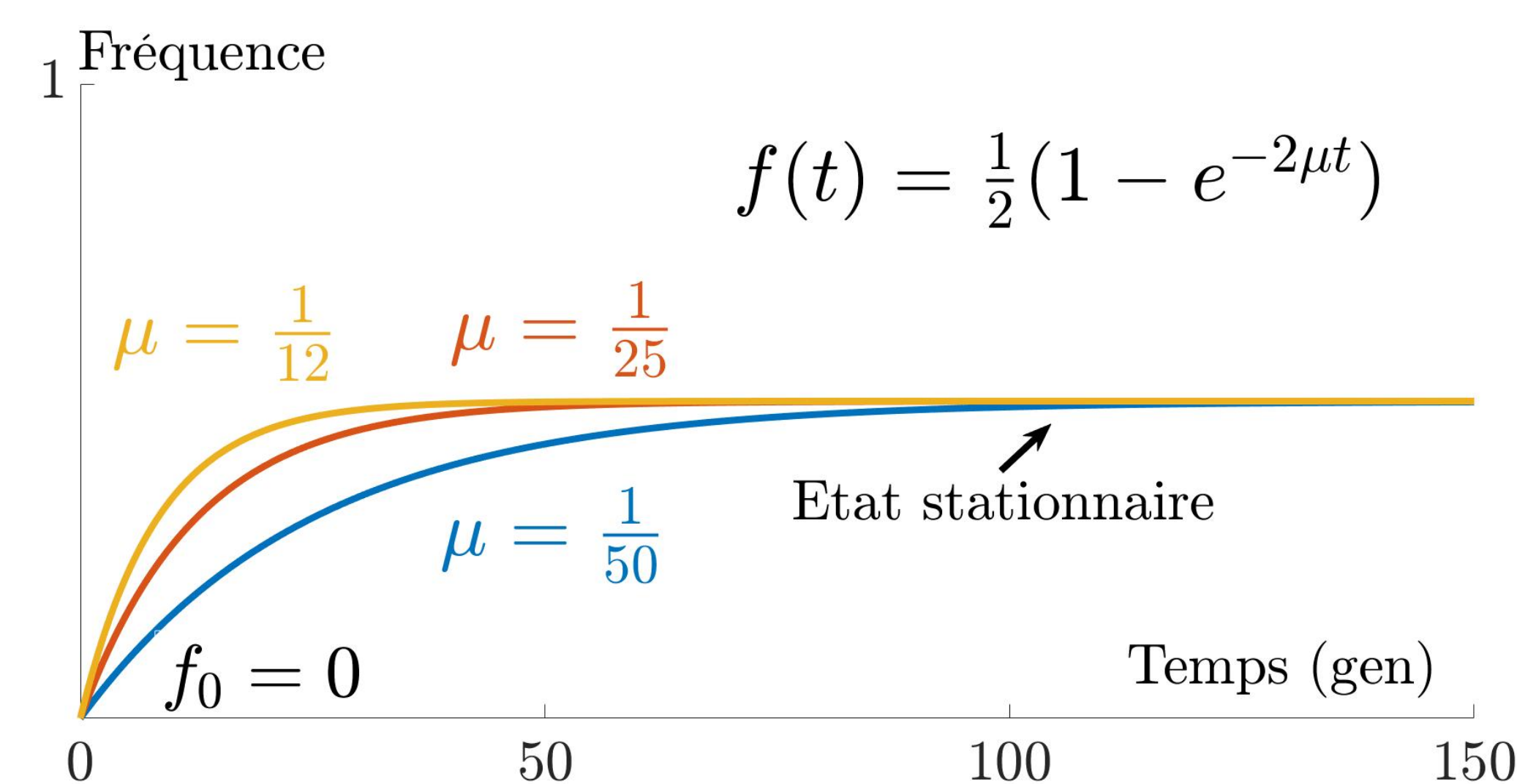


FIGURE 2: Evolution temporelle de la fréquence pour plusieurs valeurs de μ et un facteur de sélection S négligeable : $S = 0$

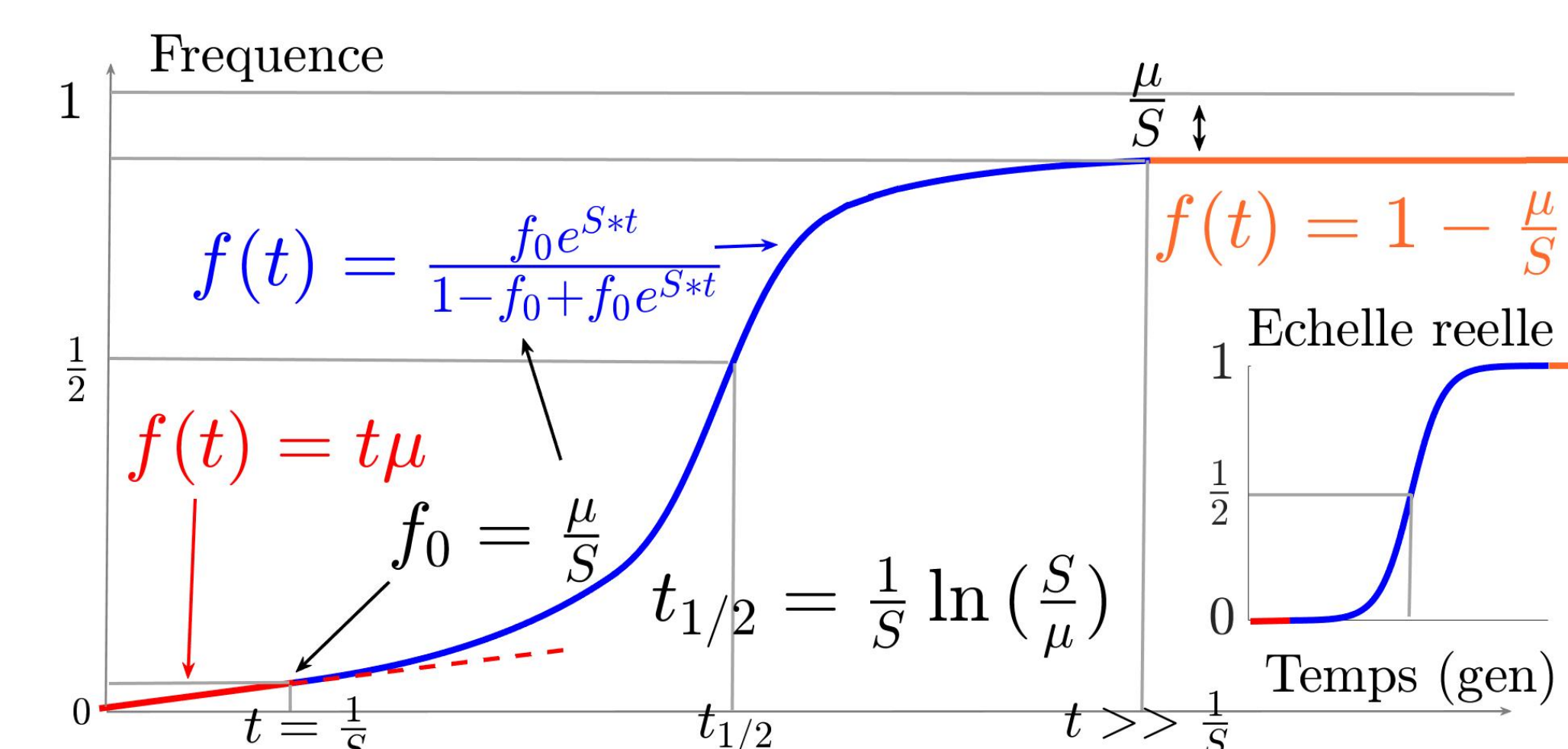


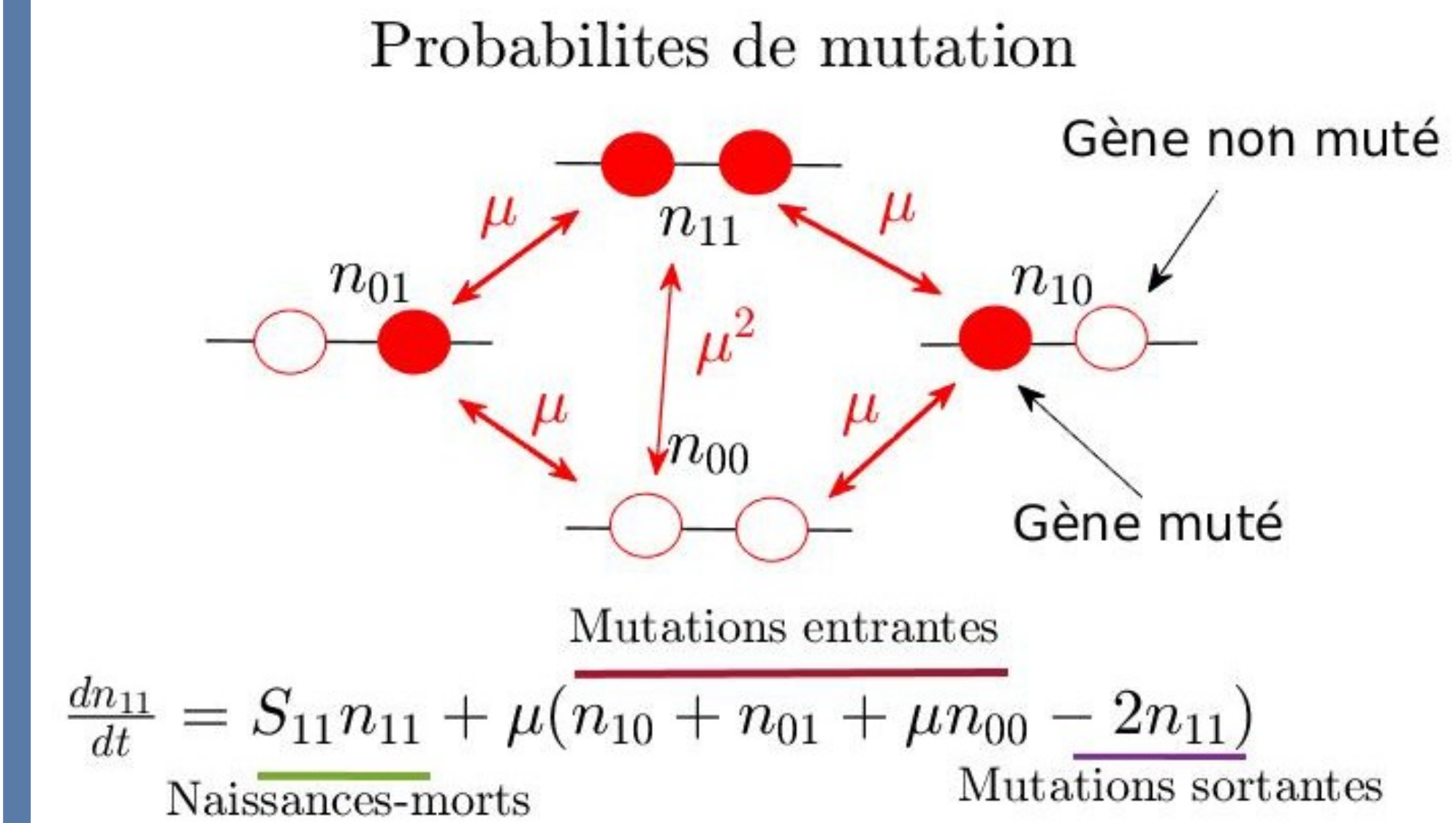
FIGURE 3: Evolution temporelle de la fréquence de n_1 pour un facteur de sélection prépondérant : $S \gg \mu$

Interprétation :

- Fréquence linéaire au début** : n_1 reçoit des mutations de la population majoritaire n_0 .
- Exponentielle ensuite** : Elle se comporte comme précédemment dès que les individus de n_1 sont assez nombreux pour se reproduire.
- Dominante finalement** : Il reste cependant toujours une faible quantité d'individus de n_0 , qui reçoivent les mutés de n_1 .

Cas de deux gènes mutants

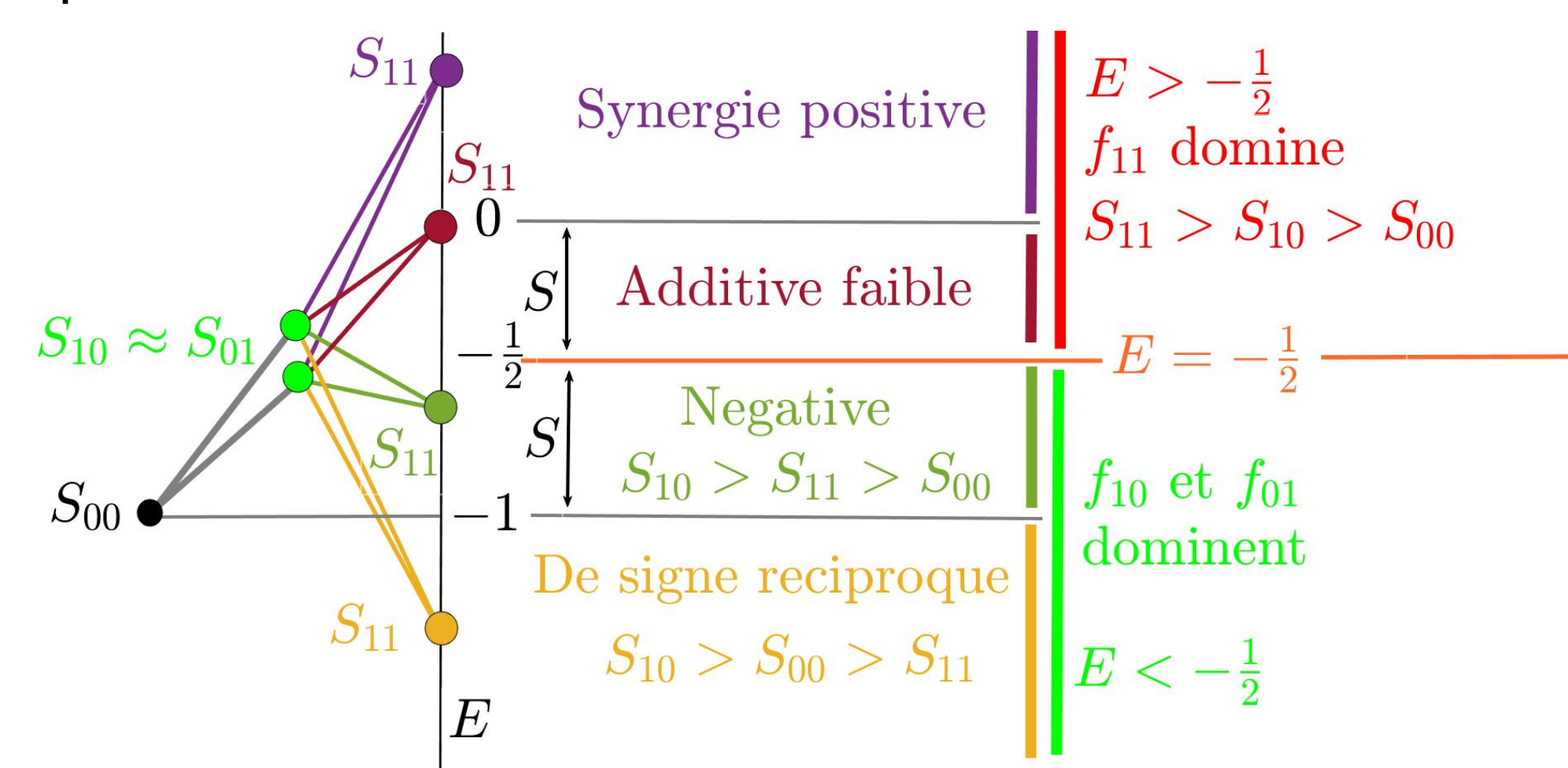
Il y a à présent deux gènes différents, et donc 4 types d'individus :



- $\frac{dn_{00}}{dt}$, $\frac{dn_{01}}{dt}$ et $\frac{dn_{10}}{dt}$ s'écrivent sous une forme analogue.
- Les S_{ij} correspondent à l'avantage de reproduction dont dispose une population n_{ij} .

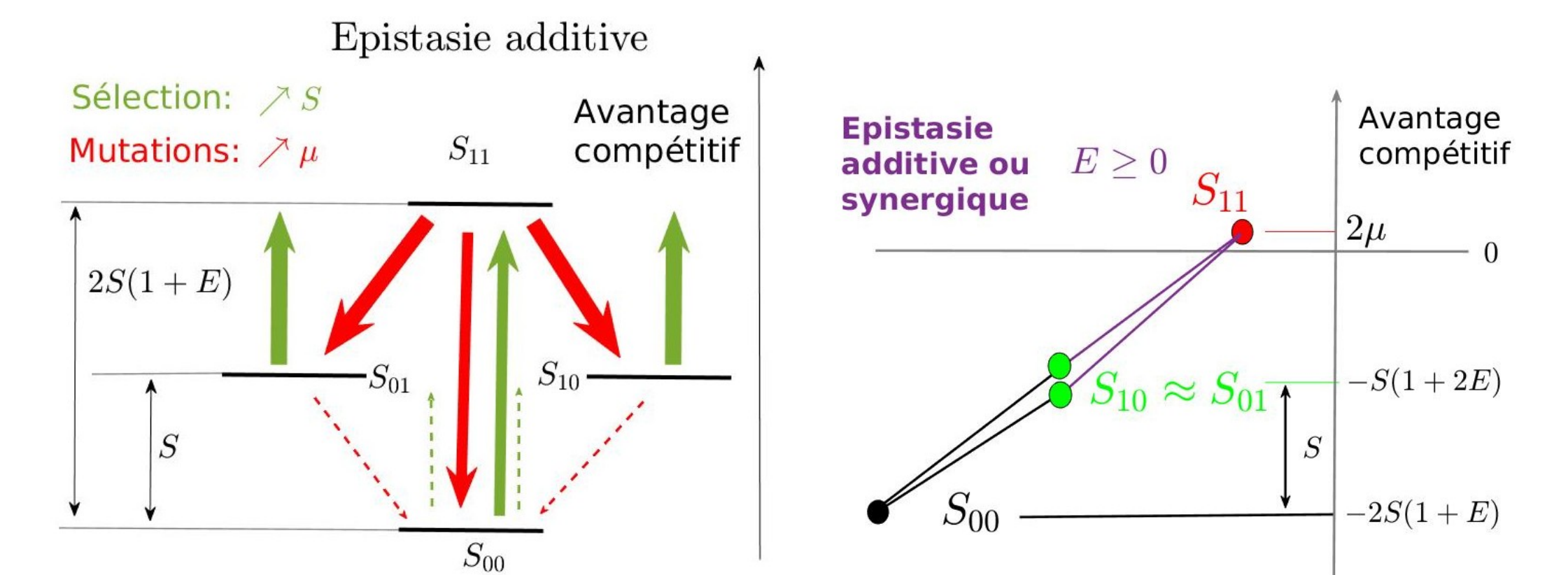
Epistasies

- Chaque gène muté apporte un avantage S , mais les deux combinées forment un avantage qui dépend du **coefficient d'épistasie** E : $S_{11} - S_{00} = 2S(1 + E)$
- Les différents cas d'épistasie possibles :



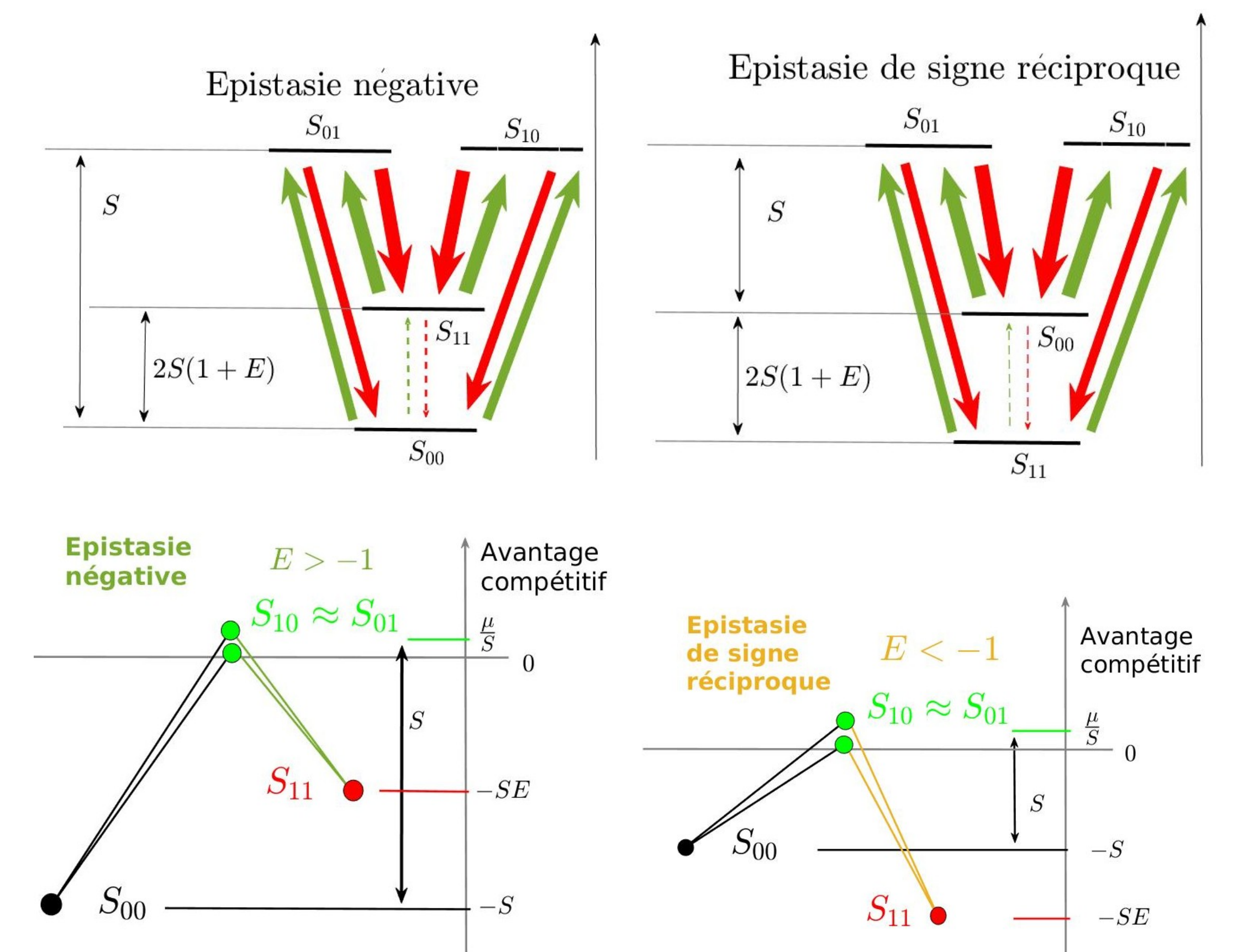
Epistasie positive : $E > -\frac{1}{2}$

- n_{11} dispose d'un avantage compétitif S_{11} supérieur aux autres, elle est donc dominante.
- Cela regroupe les cas de synergie positive ($E > 0$), d'addition ($E = 0$) et de légère régression ($E < 0$).

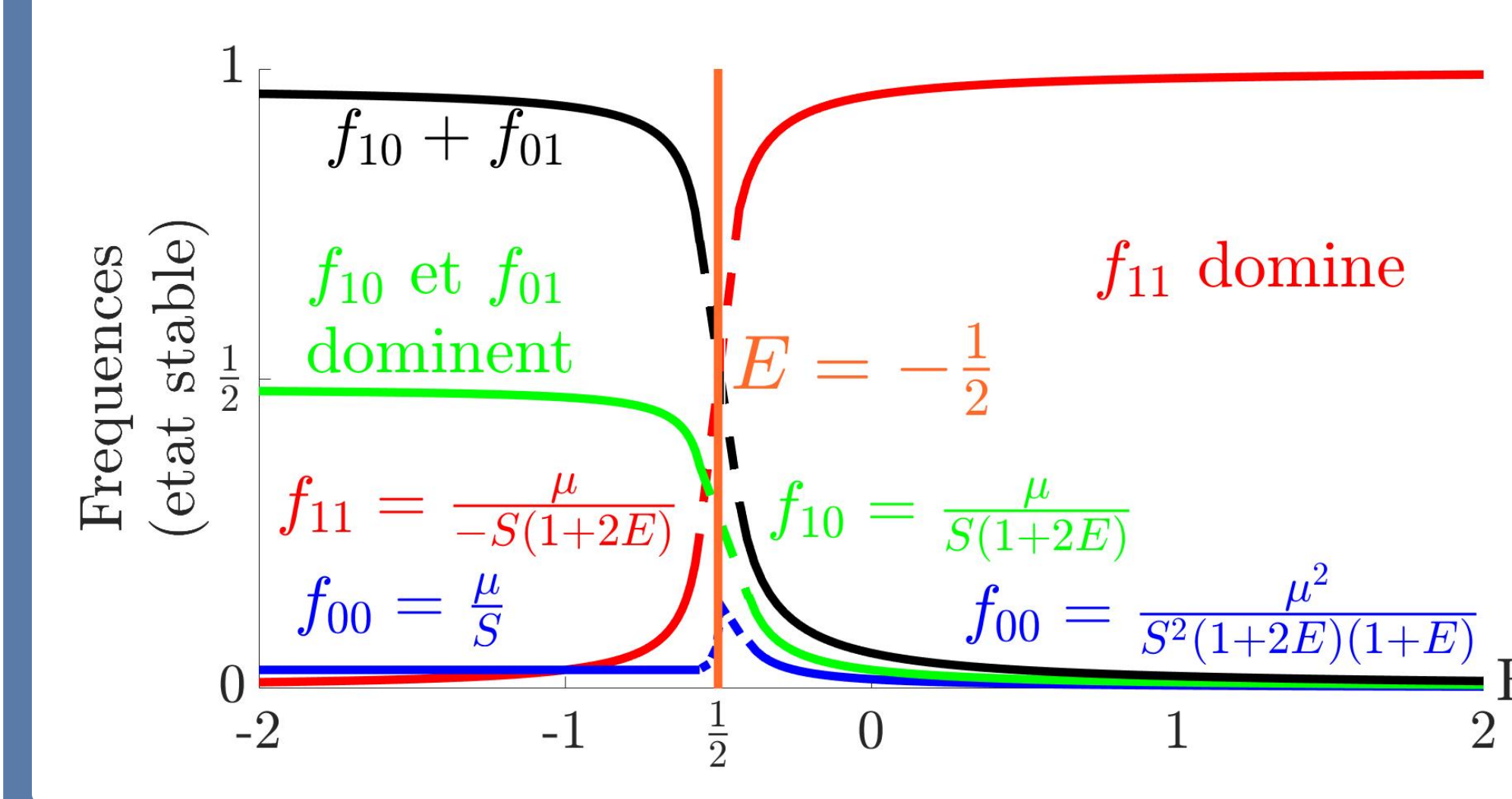


Epistasie négative : $E < -\frac{1}{2}$

- n_{11} et n_{00} sont plus compétitifs et dominant.
- Cela regroupe les cas de négativité simple ($E > -1$) et de signe réciproque ($E < -1$).



Etats stationnaires selon l'épistasie



On distingue trois régimes d'états stables :

- Au centre** : $E = \frac{1}{2}$: pas de domination écrasante d'une population en raison de faibles différences de compétitivité.
- A droite** : $E > \frac{1}{2}$: f_{11} domine. Plus E augmente, plus sa domination est importante.
- A gauche** : $E < \frac{1}{2}$: f_{01} et f_{10} dominant. Plus E diminue, plus leur domination est importante.

Remarque : La fréquence d'une population dominée ne dépend que de sa différence de compétitivité avec la ou les populations dominantes.