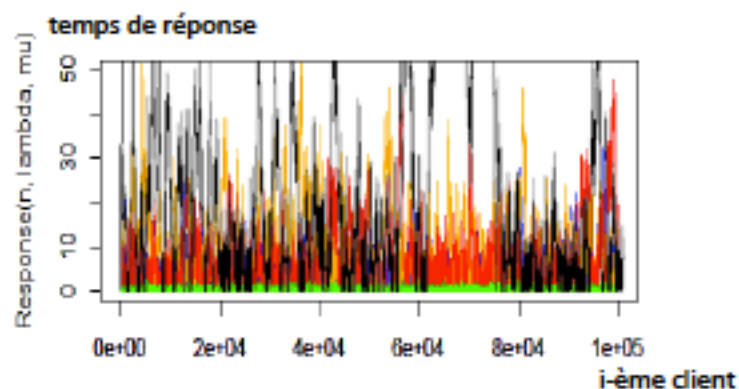


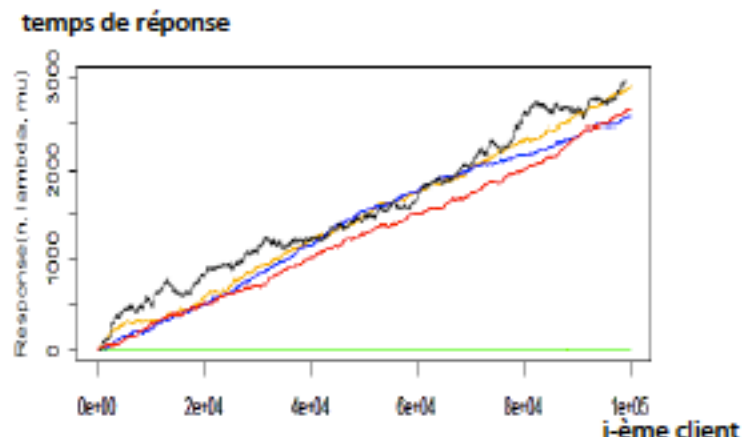
Nous lançons à présent une simulation pour chaque loi avec un taux d'arrivée moyen  $\lambda=1,9$  et un taux de service moyen  $\mu=2$ . Le régime est stable : ( $\lambda < \mu$ ) :



Temps moyen de réponse en fonction de lambda  
Régime stationnaire avec  $\lambda = 1,9$  et  $\mu = 2$  ( $\lambda < \mu$ )

L'ensemble des temps de réponse est borné par 50 secondes contrairement à 250 précédemment.

Nous lançons à présent une simulation pour chaque loi avec un taux d'arrivée moyen  $\lambda=2$  et un taux de service moyen  $\mu=1,9$ . C'est la saturation ( $\lambda > \mu$ ) :



Temps moyen de réponse en fonction de lambda  
Régime stationnaire avec  $\lambda = 2$  et  $\mu = 1,9$  ( $\lambda > \mu$ )

Nous constatons que les trajectoires obtenues sont quasiment linéaires. Cela est causé par le nombre supérieur de clients arrivant par unité de temps par rapport au nombre de clients pouvant être traité par le serveur.

## 2. Conclusion

Nous pouvons en conclure qu'il convient de privilégier de régime stationnaire au régime transitoire lors de l'analyse de trajectoires. En effet, le nombre de paramètres dont dépend la génération faite par le simulateur en régime transitoire rend l'analyse très difficile. Cependant, pour ce régime ainsi que le régime stationnaire, nous pouvons affirmer que pour les lois précédemment utilisées, les trajectoires sont composées de cycles et il existe des points de régénérations.