

Lokális bifurkációk detektálása biológiai rendszerekben

Önálló projekt II., szakmai gyakorlat – Beszámoló

Gyúró Noémi

Témavezető: Dr. Kovács Sándor

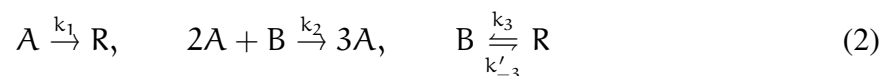
Numerikus Analízis Tanszék

2021. december 8.

Ismeretes, hogy a szerkezetképződés az embrionális fejlődés egyik sajátos jellemzője. Cooke és Zeeman tanulmánya óta több cikk is modellezte a szomitogenezist vagy más néven csigolyaképződést. A Schlögl-féle séma, a Gray-Scott-modell, illetve a Schnackenberg-modell mintájára a tanulmányban egy

$$\left. \begin{aligned} \partial_t[A] &= d_A \Delta_r[A] + f_1([A], [B]), \\ \partial_t[B] &= d_B \Delta_r[B] + f_2([A], [B]) \end{aligned} \right\} \quad (1)$$

alakú kémiai reakció-diffúzió-rendszert javasoltak a szerzők két anyag koncentrációja időfejlődésének leírására, ahol a modell alapjául szolgáló



kémiai séma az

$$\begin{aligned} \dot{[A]} &= f_1([A], [B]) \equiv -k_1[A] + k_2[A]^2[B], \\ \dot{[B]} &= f_2([A], [B]) \equiv k'_{-3} - k_3[B] - k_2[A]^2[B] \end{aligned} \quad (3)$$

közönséges differenciálegyenlet-rendszert generálja. Itt A és B az adott kémiai anyagokat reprezentálják, melyek koncentrációját szögletes zárójel, azok rezervoárját pedig R jelöli, a (k_1, k_2, k_3, k'_{-3}) állandók pedig pozitív paraméterek. A (3) kinetikai rendszert szokás sebességi

egyenletnek is hívni, a benne szereplő paramétereket pedig sebességi állandóknak (vö. [5]). Az egyenletben lévő harmadfokú nem-linearitásnak a (2)-beli második autokatalitikus reakció az oka.

Az áttekinthetőség kedvéért bevezetjük az

$$\alpha := k_1, \quad \beta := k_2, \quad \gamma := k'_{-3}, \quad \delta := k_3$$

jelöléseket és a koncentrációk esetében elhagyjuk a zárójeleket: $A := [A]$, $B := [B]$. Így a vizsgálatunk tárgya az

$$\boxed{\dot{A} = f_1(A, B) := -\alpha A + \beta A^2 B, \quad \dot{B} = f_2(A, B) := \delta - \gamma B - \beta A^2 B} \quad (4)$$

nemlineáris közönséges differenciálegyenlet-rendszer. A rendszerben háromféle bifurkáció felléptét igazoltunk, amelyekre vonatkozó elégséges feltételeket az alábbiakban tárgyaljuk:

Tegyük fel, hogy a $\mu := \mu_{SN}$ paraméterértéknél a (4) rendszer \mathbf{x}_{SN} egyensúlyi helyzetére az alábbi feltételek teljesülnek.

(SN1) A $\partial_1 \mathbf{f}(\mathbf{x}_{SN}, \mu_{SN})$ mátrixnak a 0 egyszeres sajátértéke, és a többi sajátérték valós része zérustól különböző.

(SN2) Ha $\mathbf{p} \in \mathbb{R}^2$ a $\partial_1 \mathbf{f}(\mathbf{x}_{SN}, \mu_{SN})$ mátrix zérus sajátértékéhez tartozó baloldali sajátvektora, akkor $\mathbf{a} := \mathbf{p}^T \cdot \partial_2 \mathbf{f}(\mathbf{x}_{SN}, \mu_{SN}) \neq 0$.

(SN3) Ha $\mathbf{q} \in \mathbb{R}^2$ a $\partial_1 \mathbf{f}(\mathbf{x}_{SN}, \mu_{SN})$ mátrix zérus sajátértékéhez tartozó (jobb oldali) sajátvektora, akkor $\mathbf{b} := \mathbf{p}^T \cdot [\partial_{11} \mathbf{f}(\mathbf{x}_{SN}, \mu_{SN})(\mathbf{q}, \mathbf{q})] \neq 0$.

Ekkor igaz az alábbi állítás.

Tétel (nyereg-csomó-bifurkáció.) Az **(SN1)**-**(SN3)** feltételek teljesülése esetén

1. van olyan $0 \in I \subset \mathbb{R}$ nyílt intervallumon értelmezett $\gamma = (\gamma_1, \gamma_2) : I \rightarrow \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}$ \mathcal{C}^1 -görbe, amelyre

$$\gamma[I] = \{(\mathbf{x}, \mu) \in \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R} : \mathbf{f}(\mathbf{x}, \mu) = \mathbf{0}\}, \quad \gamma(0) = (\mathbf{x}_{SN}, \mu_{SN}), \quad \dot{\gamma}(0) = (\mathbf{q}, 0).$$

2. az $(\mathbf{x}_{SN}, \mu_{SN})$ rendezett pár az

$$\mathbf{f}(\mathbf{x}, \mu) = \mathbf{0}$$

egyenlet **bifurkációs pontja**, ami azt jelenti, hogy $(\mathbf{x}_{SN}, \mu_{SN}) \in \mathbb{R}^2 \times I$ tetszőleges környezetében vannak olyan

$$(\mathbf{u}_n, \mu_n), (\mathbf{v}_n, \mu_n) \in \mathbb{R}^2 \times I, \quad \mathbf{u}_n \neq \mathbf{v}_n \quad (n \in \mathbb{N})$$

sorozatok, amelyekre

$$\mathbf{f}(\mathbf{u}_n, \mu_n) = \mathbf{0} = \mathbf{f}(\mathbf{v}_n, \mu_n) \quad (n \in \mathbb{N}) \quad \text{és} \quad \lim_{n \rightarrow \infty} (\mathbf{u}_n, \mu_n) = (\mathbf{x}_{SN}, \mu_{SN}) = \lim_{n \rightarrow \infty} (\mathbf{v}_n, \mu_n);$$

3. a γ görbe második komponensének második deriváltja nem tűnik el a 0-ban: $\ddot{\gamma}_2(0) = -b/a$, továbbá

- $b/a < 0$ esetén

$$|\{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^2 : \mathbf{f}(\mathbf{x}, \mu) = \mathbf{0}\}| = \begin{cases} 0 & (\mu < \mu_{SN}), \\ 1 & (\mu = \mu_{SN}), \\ 2 & (\mu > \mu_{SN}) \end{cases}$$

(szuperkritikus bifurkáció);

- $b/a > 0$ esetén

$$|\{\mathbf{x} \in \mathbb{R}^2 : \mathbf{f}(\mathbf{x}, \mu) = \mathbf{0}\}| = \begin{cases} 0 & (\mu > \mu_{SN}), \\ 1 & (\mu = \mu_{SN}), \\ 2 & (\mu < \mu_{SN}) \end{cases}$$

(szubkritikus bifurkáció).

Tegyük fel, hogy a $\mu := \mu_H$ paraméterértéknél a (4) rendszer \mathbf{x}_H egyensúlyi helyzetére az alábbi feltételek teljesülnek.

(PAH1) Alkalmás $\varepsilon > 0$, illetve tetszőleges $\mu \in (\mu_H - \varepsilon, \mu_H + \varepsilon)$ esetén a $\partial_1 \mathbf{f}(\mathbf{x}_H, \mu)$ mátrixnak van egy $\rho(\mu) \pm \omega(\mu)i$ sajátértékpárja.

(PAH2) Teljesül az **áthaladási feltétel**: $\rho(\mu_H) = 0, \omega(\mu_H) \neq 0$.

(PA3) Teljesül az **transzverzálitási feltétel**: $\rho'(\mu_H) \neq 0$.

Ekkor igaz az alábbi állítás.

Tétel (Poincaré-Andronov-Hopf-bifurkáció). A **(PAH1)-(PAH3)** feltételek teljesülése esetén

1. van olyan $\delta > 0$ szám, hogy

$$(\mu_H - \delta, \mu_H + \delta) \subset (\mu_H - \varepsilon, \mu_H + \varepsilon)$$

és van olyan $\mu : (\mu_H - \delta, \mu_H + \delta) \rightarrow \mathbb{R}$ függvény, hogy bármely $\tau \in (\mu_H - \delta, \mu_H + \delta)$ esetén az

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{f}(\mathbf{x}, \mu(\tau))$$

egyenletnek van

$$I \ni t \mapsto \mathbf{p}(t, \tau)$$

periodikus megoldása.

2. Az $(\mathbf{x}_H, \mu_H) \in \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}$ pontnak van olyan környezete, amely a

$$\mathbf{p}(t, \tau) \quad (t \in I, \tau \in (\mu_H - \delta, \mu_H + \delta))$$

családon kívül nem tartalmaz határciklust.

Legyen $\mathbf{F} \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2, \mathbb{R}^2)$, $\boldsymbol{\mu} \in \mathbb{R}^2$, majd tegyük fel, hogy az

$$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{F}(\mathbf{x}, \boldsymbol{\mu}) \tag{5}$$

rendszer $\mathbf{x}_{BT} := \mathbf{0}$ egyensúlyi helyzete esetén az

$$\mathfrak{A}_{BT} := \partial_1 \mathbf{F}(\mathbf{x}_{BT}, \boldsymbol{\mu}_{BT})$$

mátrixnak a 0 kétszeres sajátértéke, ahol $\boldsymbol{\mu}_{BT} := \mathbf{0}$, majd jelölje $\mathbf{q}_0, \mathbf{q}_1$, ill. $\mathbf{p}_0, \mathbf{p}_1$ az \mathfrak{A}_{BT} mátrix ezen sajátértékéhez tartozó általánosított jobb oldali, ill. bal oldali sajátvektorait, pontosabban legyen

$$\mathfrak{A}_{BT} \mathbf{q}_0 = \mathbf{0}, \quad \mathfrak{A}_{BT} \mathbf{q}_1 = \mathbf{q}_0 \quad \text{és} \quad \mathfrak{A}_{BT}^T \mathbf{p}_1 = \mathbf{0}, \quad \mathfrak{A}_{BT}^T \mathbf{p}_0 = \mathbf{p}_1,$$

ill.

$$\langle \mathbf{q}_0, \mathbf{p}_0 \rangle = \langle \mathbf{q}_1, \mathbf{p}_1 \rangle = 1 \quad \text{és} \quad \langle \mathbf{q}_1, \mathbf{p}_0 \rangle = \langle \mathbf{q}_0, \mathbf{p}_1 \rangle = 0. \tag{6}$$

Írjuk fel valamely $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^2$ vektort

$$\mathbf{x} = y_1 \mathbf{q}_0 + y_2 \mathbf{q}_1$$

alakban, ahol

$$y_1 := \langle \mathbf{x}, \mathbf{p}_0 \rangle \quad \text{és} \quad y_2 := \langle \mathbf{x}, \mathbf{p}_1 \rangle,$$

majd tegyük fel, hogy fennállnak az alábbi feltételek.

(BT0) A \mathfrak{A}_{BT} mátrix különbözik a zérusmátrixtól: $\mathfrak{A}_{BT} \neq \mathbf{O}$.

(BT1) $a_{20} + b_{11} \neq 0$, ahol

$$a_{20} := \frac{\partial^2}{\partial y_1^2} \langle \mathbf{F}(y_1 \mathbf{q}_0 + y_2 \mathbf{q}_1, \boldsymbol{\mu}), \mathbf{p}_0 \rangle \Big|_{\mathbf{y}=\mathbf{0}}, \quad b_{11} := \frac{\partial^2}{\partial y_1 \partial y_2} \langle \mathbf{F}(y_1 \mathbf{q}_0 + y_2 \mathbf{q}_1, \boldsymbol{\mu}), \mathbf{p}_1 \rangle \Big|_{\mathbf{y}=\mathbf{0}};$$

(BT2) $b_{20} \neq 0$, ahol

$$b_{20} := \frac{\partial^2}{\partial y_1^2} \langle \mathbf{F}(y_1 \mathbf{q}_0 + y_2 \mathbf{q}_1, \boldsymbol{\mu}), \mathbf{p}_1 \rangle \Big|_{\mathbf{y}=\mathbf{0}};$$

(BT3) a

$$\mathbf{G}(\mathbf{x}, \boldsymbol{\mu}) := [\mathbf{F}(\mathbf{x}, \boldsymbol{\mu}), \text{Tr}(\partial_1 \mathbf{F}(\mathbf{x}, \boldsymbol{\mu})), \det(\partial_1 \mathbf{F}(\mathbf{x}, \boldsymbol{\mu}))] \quad ((\mathbf{x}, \boldsymbol{\mu}) \in \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2)$$

leképezés reguláris az $(\mathbf{x}_{BT}, \boldsymbol{\mu}_{BT})$ pontban: az $(\mathbf{x}_{BT}, \boldsymbol{\mu}_{BT})$ pontbeli Jacobi-mátrixa invertálható.

Ekkor igaz az alábbi állítás (vö. [4]).

Tétel (Bogdanov-Takens-bifurkáció). A **(BT0)-(BT3)** feltételek teljesülése esetén a (5) rendszer topologikusan ekvivalens egy

$$\dot{\eta}_1 = \eta_2, \quad \dot{\eta}_2 = \beta_1 + \beta_2 \eta_1 + \eta_1^2 + s \eta_1 \eta_2 + \mathcal{O}(\|\boldsymbol{\eta}\|^3) \quad (7)$$

alakú rendszerrel, ahol β_1 és β_2 a $\boldsymbol{\mu}$ paraméternek olyan függvénye, amelyre $\beta_1(\mathbf{0}) = 0 = \beta_2(\mathbf{0})$ teljesül, továbbá $s := \text{sgn}[b_{20}(a_{20} + b_{11})] = \pm 1$.

Hivatkozások

- [1] FARKAS, M.: *Periodic Motions*, Berlin, Heidelberg and New York: Springer-Verlag, 1994.
- [2] FARKAS, M.: *Dynamical models in biology*, Academic Press, Inc., San Diego, CA, 2001.
- [3] HIRSCH, M. W.; SMALE, S.; DEVANEY, R. L.: *Differential equations, dynamical systems, and an introduction to chaos*, Elsevier/Academic Press, Amsterdam, 2013.
- [4] KUZNETSOV, Y. A.: *Elements of applied bifurcation theory, Third edition*, Applied Mathematical Sciences, Berlin, Heidelberg, New York and Tokyo: Springer-Verlag, 2004.
- [5] LENTE, G.: *A Michaelis-Menten-kinetika determinisztikus és sztochasztikus modelljei*, Alkalmaz. Mat. Lapok, **33**(2) (2016), 159–174.