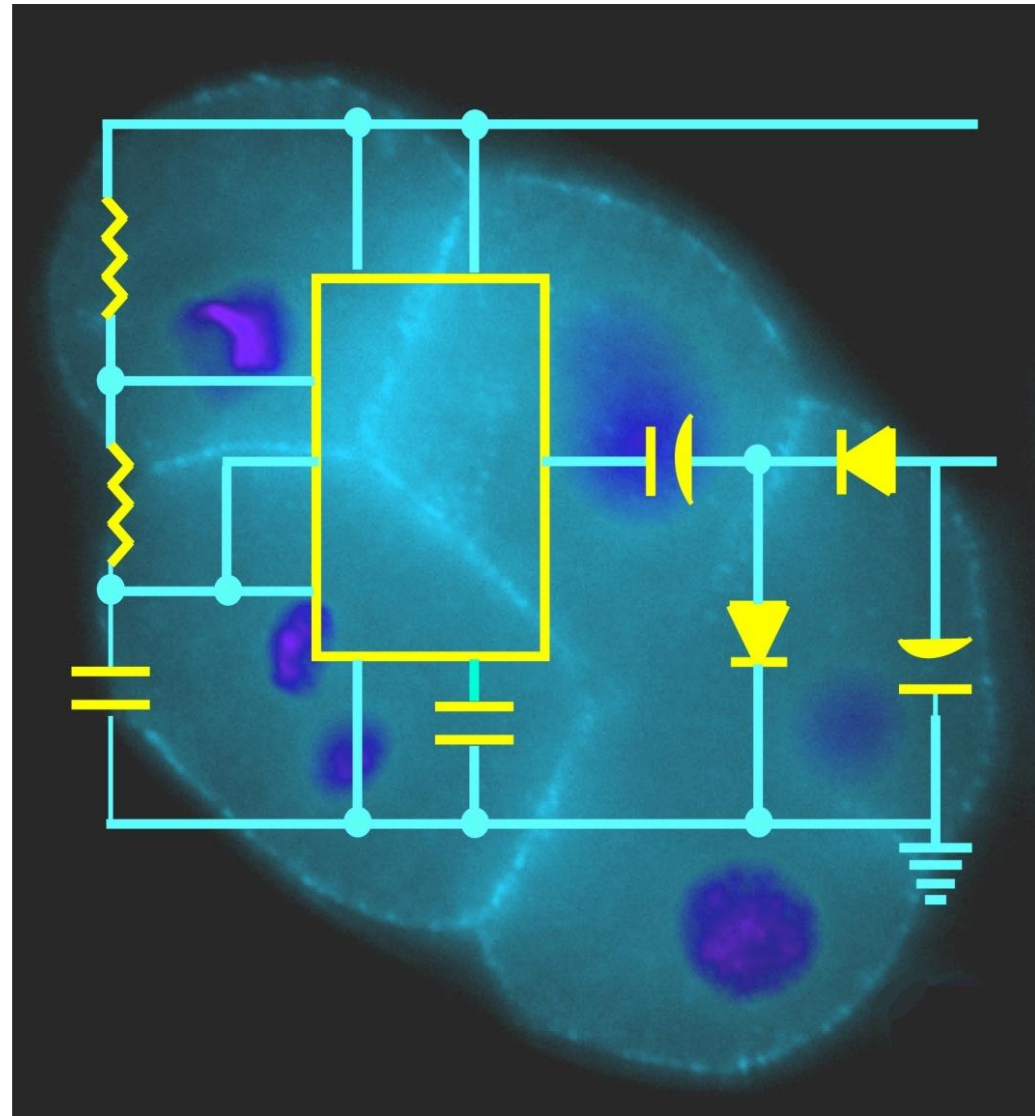


Информационные технологии в биологических исследованиях

Лекция 4: Принципы построения математических моделей.

Примеры:

- популяционная модель (экспоненциальная, логистическая)
- взаимодействие двух популяций



Базовые модели

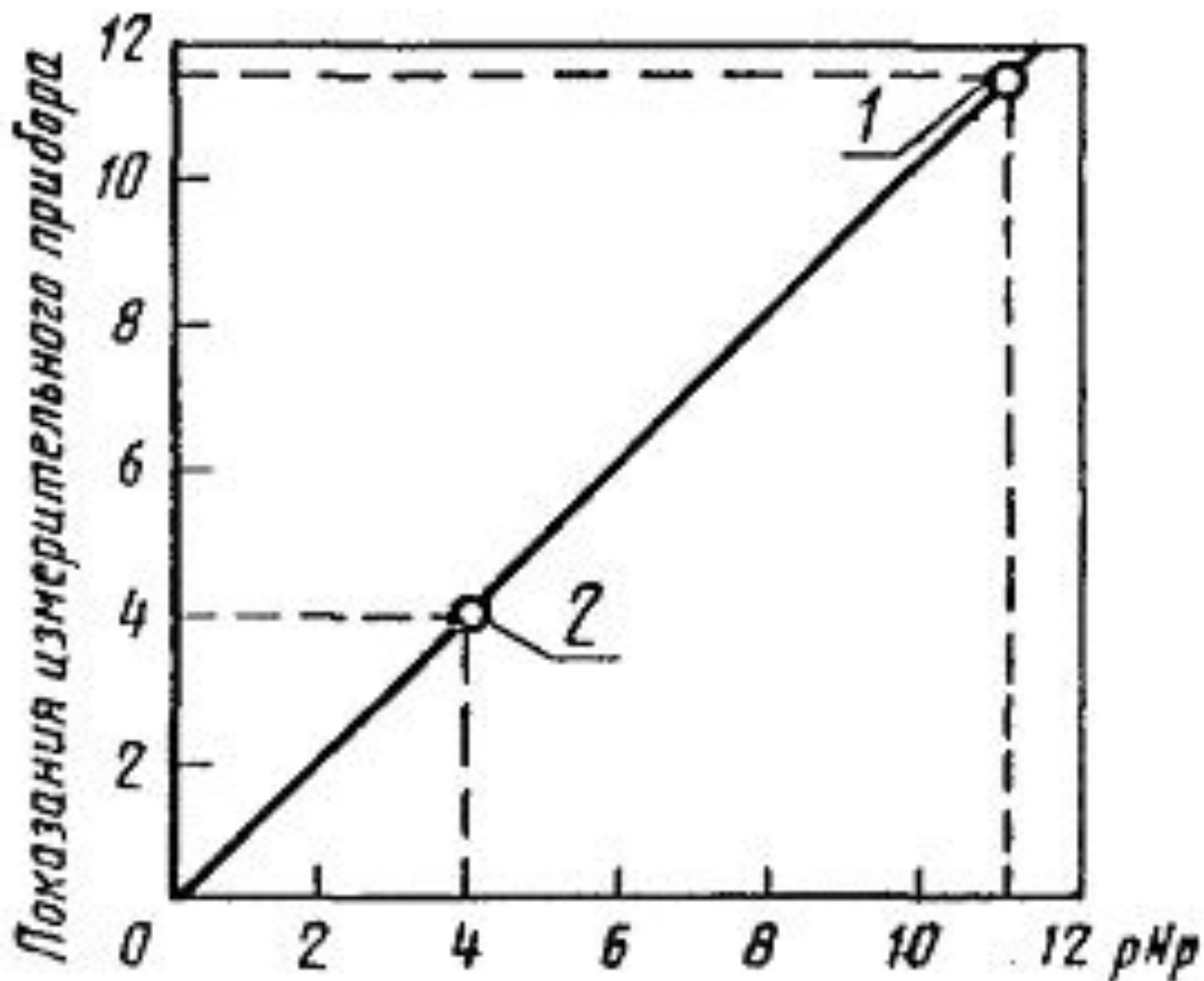
В любой науке существуют простые модели, которые поддаются аналитическому исследованию и обладают свойствами, которые позволяют описывать целый спектр природных явлений

Благодаря простоте и наглядности, базовые модели очень полезны при изучении самых разных систем

Базовые модели в биологии

- Калибровочная зависимость
- Популяционные модели:
 - В отсутствии ограничений
 - С ограничениями – логистическая кривая
 - Взаимодействие популяций, хищник-жертва

Самая простая и очень нужная модель в биологии – калибровочная кривая, вернее процесс ее построения и использования.



Самая простая и очень нужная модель в биологии – калибровочная кривая, вернее процесс ее построения и использования.

Формально, в случае линейной зависимости получается модель, основанная на уравнении регрессии

$$y = mx + y_0 \quad \text{отсюда} \quad x = (y - y_0) / m$$

y – показание измерительного инструмента

m – чувствительность системы измерения

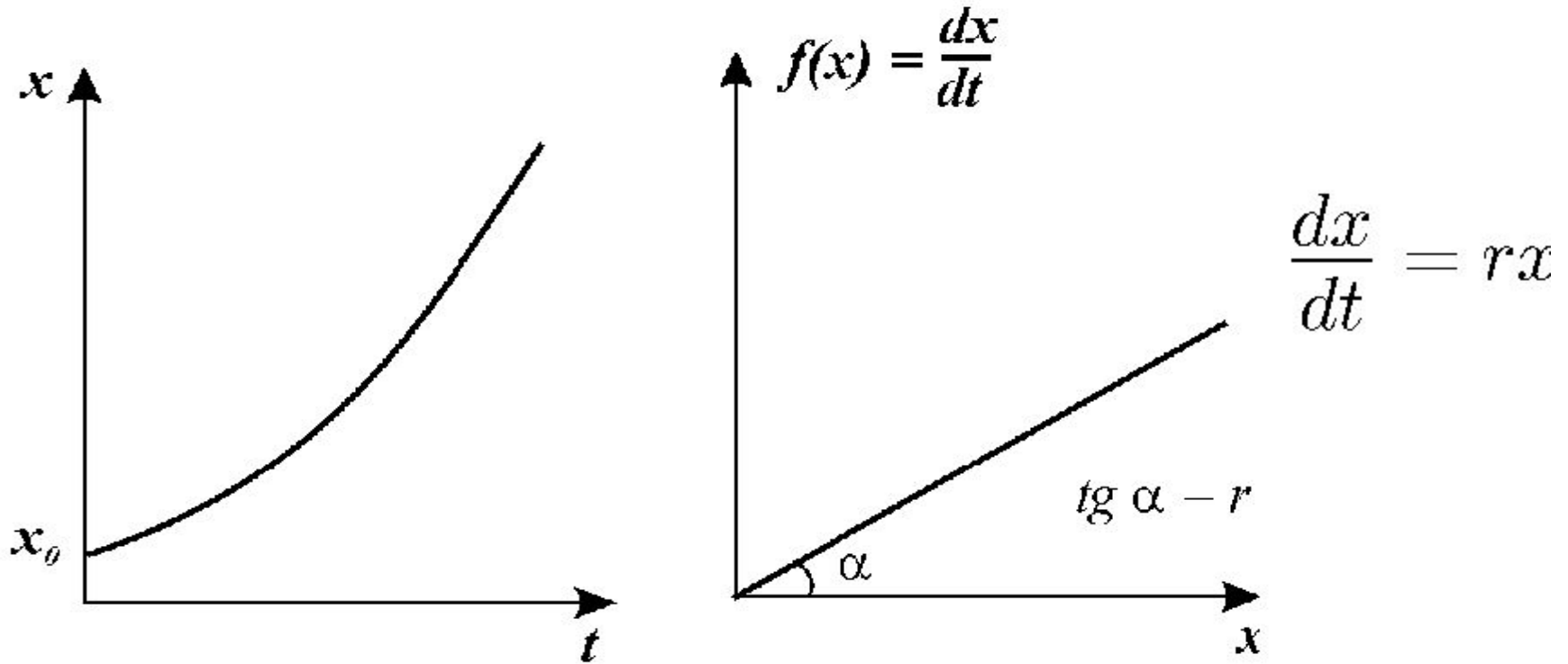
y_0 – фон (шум прибора)

x – неизвестная концентрация вещества

Модели роста численности популяции

Любой процесс происходит во времени.
Скорость – изменение за единицу времени.
Скорость может быть постоянной,
уменьшаться или возрастать.

Рост показателя и скорость его изменения



Фундаментальное предположение для модели роста - скорость роста пропорциональна численности популяции, будь то популяция зайцев или популяция клеток

Рост колонии микроорганизмов

За время Δt прирост численности равен:

$$\Delta x = R - S,$$

где R — число родившихся и S — число умерших за время Δt особей.

Положим $R(x)$ и $S(x)$ - скорости рождения и смерти.
Тогда

$$R = R(x) \Delta t, \quad S = S(x) \Delta t.$$

Подставляем в первое уравнение и получим:

$$\Delta x = [R(x) - S(x)] \Delta t$$

Разделив на Δt и переходя к пределу при $t \rightarrow 0$,
получим дифференциальное уравнение:

$$\frac{dx}{dt} = R(x) - S(x)$$

Рост колонии микроорганизмов

В простейшем случае, когда рождаемость и смертность пропорциональны численности:

α скорость рождаемости, например, на 100 особей рождается 10 новых в день, β скорость смертности, , например, на 100 особей гибнут 5 в день - это рост, или 10 – это стационарное состояние, или 15 – это убыль численности.

Тогда можно записать

$$\frac{dx}{dt} = \alpha x - \beta x; \quad \alpha - \beta = r$$

$$\frac{dx}{dt} = rx.$$

Решение уравнения

$$\frac{dx}{dt} = rx$$

Разделим переменные и проинтегрируем

Делим обе части равенства (уравнения) на одно и то же число rx и умножаем на dt - равенство не изменится.

Равенство **5 = 5**: умножаем на какое угодно число обе части – они остаются равными. То же самое относится к делению, и к другим математическим действиям.

$$\left[\frac{dx}{dt} \right] \frac{dt}{rx} = [rx] \frac{dt}{rx} \quad \text{получаем} \quad \frac{dx}{rx} = dt$$

Интегрирование – действие, обратное дифференцированию

$$\int \frac{dx}{rx} = \int dt \quad \text{получаем} \quad \ln x = rt + C$$

Интеграл от обратного
Интеграл от дроби
С – произвольная постоянная
используем
ln x = ln x + C
ln x = ln x + C
ln x = ln x + C
I = e^{rt+C} = e^{rt} \cdot e^C = x_0 e^{rt}

Интеграл от $\frac{1}{x}$ равен логарифму x

Интеграл от dt равен просто t

C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.

Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$

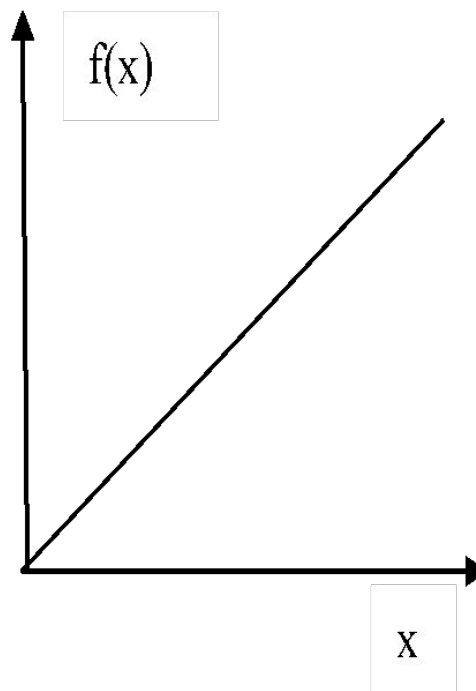
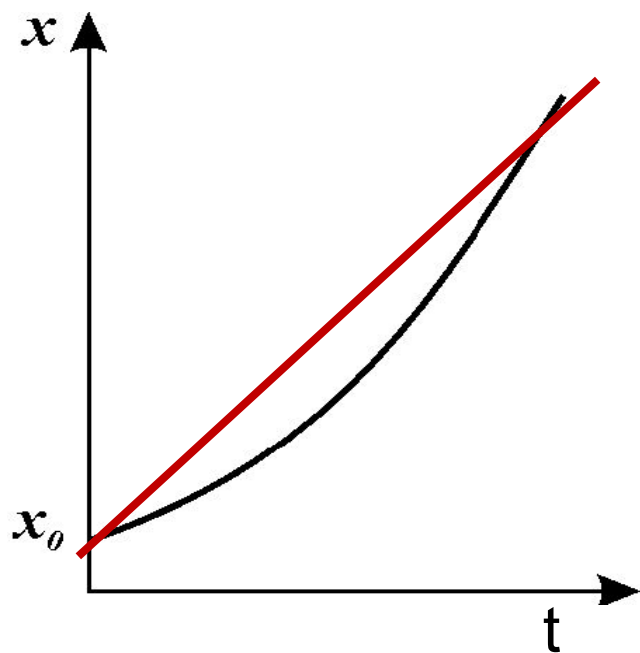
$C = \ln x_0$ подставляем и получим

$\ln x = rt + \ln x_0$ Потенцируем

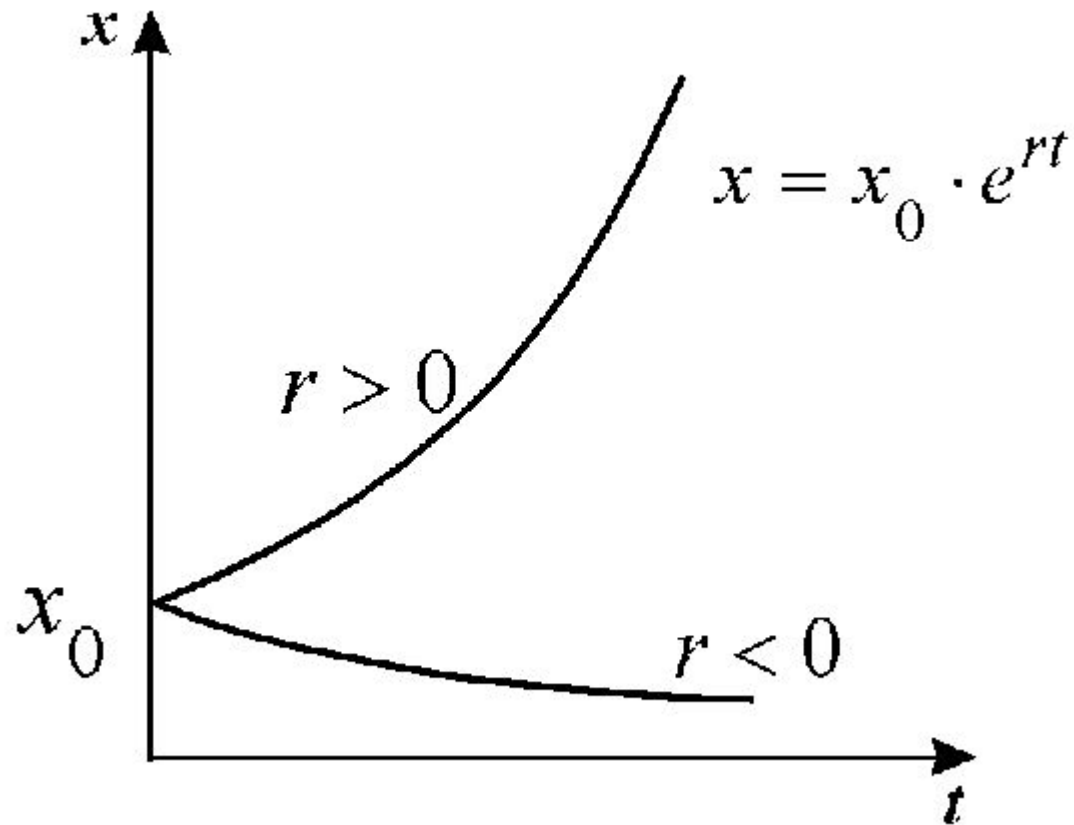
$$x = e^{rt + \ln x_0} \quad \text{окончательно} \quad x = x_0 e^{rt}$$

График зависимости численности от времени в соответствии с законом экспоненциального роста (слева), а справа представлена зависимость скорости роста

популяции – (правая часть уравнения $\frac{dx}{dt} = rx$) от ее численности, x



Варианты динамики популяции



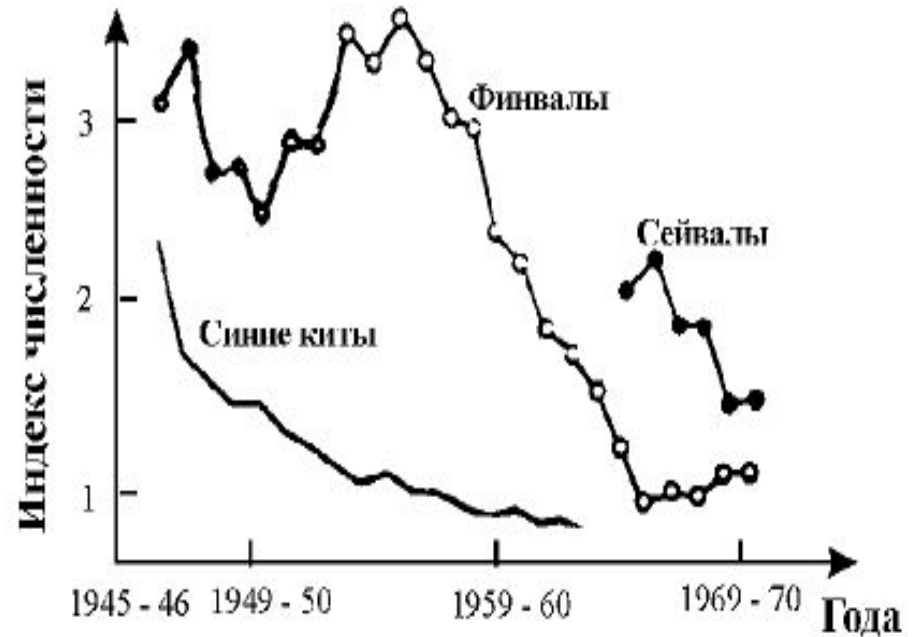
Только в условиях неограниченных ресурсов изолированная популяция развивалась бы в соответствии с экспоненциальным законом

В реальных популяциях такое может иметь место только на начальных стадиях роста, когда численность еще мала, и ограничивающие факторы еще не действуют – например, сразу после начала культивирования микроорганизмов

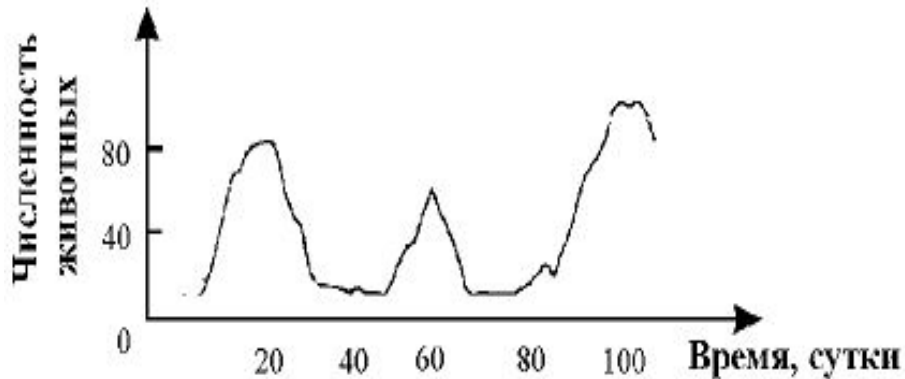
Примеры динамики популяций



Численность поголовья овец на острове Тасмания (*Davidson, 1938*)



Динамика численности трех видов китов в Антарктике (приведена по изменению «индекса численности» убитых китов на 1 тыс. судо-тонно-суток, *Gulland, 1971*)



Изменение численности *Daphnia magna* (*Frail, 1943*)

Ограниченный рост. Уравнение Ферхюльста

$$\frac{dx}{dt} = rx \left(1 - \frac{x}{K} \right)$$

Уравнение получено эмпирически, из анализа результатов наблюдений и экспериментов

$$\frac{dx}{dt} = rx - \delta x^2$$

δx^2 , второй член правой части - фактор торможения роста

Если он равен δx , мы получим рассмотренный только что неограниченный рост: x выносится за скобки, и постоянный множитель в зависимости от знака плюс или минус, будет определять рост численности или ее убывание

Аналитическое решение уравнения

$$\frac{dx}{dt} = rx \left(1 - \frac{x}{K} \right)$$

Произведем разделение переменных:

Интеграл от $\frac{1}{x} dx$ равен логарифму x
 Интеграл от dt равен просто t
 C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.
 Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$
 $C = \ln x_0$ подставляем и получим
 $\ln x = rt + \ln x_0$ Потенцируем
 $x = e^{rt + \ln x_0}$ окончательно $x = x_0 e^{rt}$

Представим левую часть в виде суммы

Интеграл от $\frac{1}{x} dx$ равен логарифму x
 Интеграл от dt равен просто t
 C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.
 Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$
 $C = \ln x_0$ подставляем и получим
 $\ln x = rt + \ln x_0$ Потенцируем
 $x = e^{rt + \ln x_0}$ окончательно $x = x_0 e^{rt}$

После интегрирования получим

Интеграл от $\frac{1}{x} dx$ равен логарифму x
 Интеграл от dt равен просто t
 C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.
 Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$
 $C = \ln x_0$ подставляем и получим
 $\ln x = rt + \ln x_0$ Потенцируем
 $x = e^{rt + \ln x_0}$ окончательно $x = x_0 e^{rt}$

Интеграл от $\frac{1}{x} dx$ равен логарифму x

Интеграл от dt равен просто t
 C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий

Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$

$C = \ln x_0$ подставляем и получим $x = x_0 e^{rt}$

Интеграл от dt равен просто t
 C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.

Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$
 $C = \ln x_0$ подставляем и получим
 $\ln x = rt + \ln x_0$ Потенцируем
 $x = e^{rt + \ln x_0}$ окончательно $x = x_0 e^{rt}$

Перейдем от логарифмов к переменным, помня, что экспонента от логарифма числа равна самому числу:

Интеграл от $\frac{1}{x}$ равен логарифму x

Интеграл от dt равен просто t

C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.

Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$

$C = \ln x_0$ подставляем и получим

$\ln x = rt + \ln x_0$ Потенцируем

$x = e^{rt + \ln x_0}$ окончательно $x = x_0 e^{rt}$

Здесь C — произвольная постоянная, которая определяется начальным значением X_0 :

Находим произвольную постоянную C

Интеграл от $\frac{1}{x}$ равен логарифму x

Интеграл от dt равен просто t

C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.

Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$

$C = \ln x_0$ подставляем и получим

$\ln x = r t + \ln x_0$ Потенцируем

$x = e^{rt + \ln x_0}$ окончательно $x = x_0 e^{rt}$

Интеграл от $\frac{1}{x}$ равен логарифму x

Интеграл от dt равен просто t

C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.

Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$

$C = \ln x_0$ подставляем и получим

$\ln x = r t + \ln x_0$ Потенцируем

$x = e^{rt + \ln x_0}$ окончательно

Интеграл от $\frac{1}{x}$ равен логарифму x

Интеграл от dt равен просто t

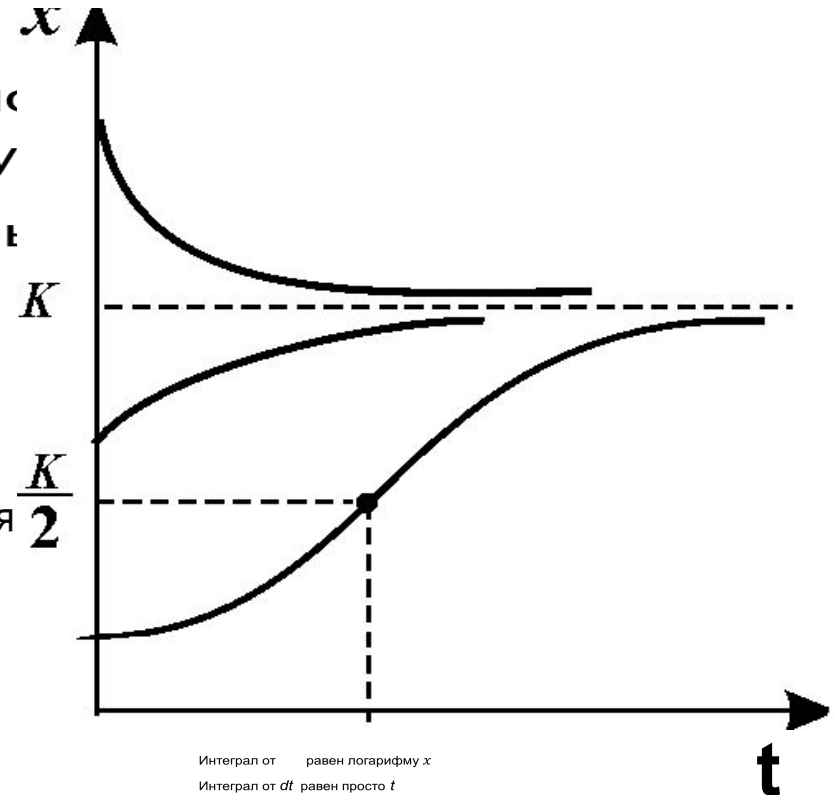
C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.

Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$

$C = \ln x_0$ подставляем и получим

$\ln x = r t + \ln x_0$ Потенцируем

$x = e^{rt + \ln x_0}$ окончательно $x = x_0 e^{rt}$



Интеграл от $\frac{1}{x}$ равен логарифму x

Интеграл от dt равен просто t

C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.

Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$

$C = \ln x_0$ подставляем и получим

$\ln x = r t + \ln x_0$ Потенцируем

$x = e^{rt + \ln x_0}$ окончательно $x = x_0 e^{rt}$

Критические уровни численности

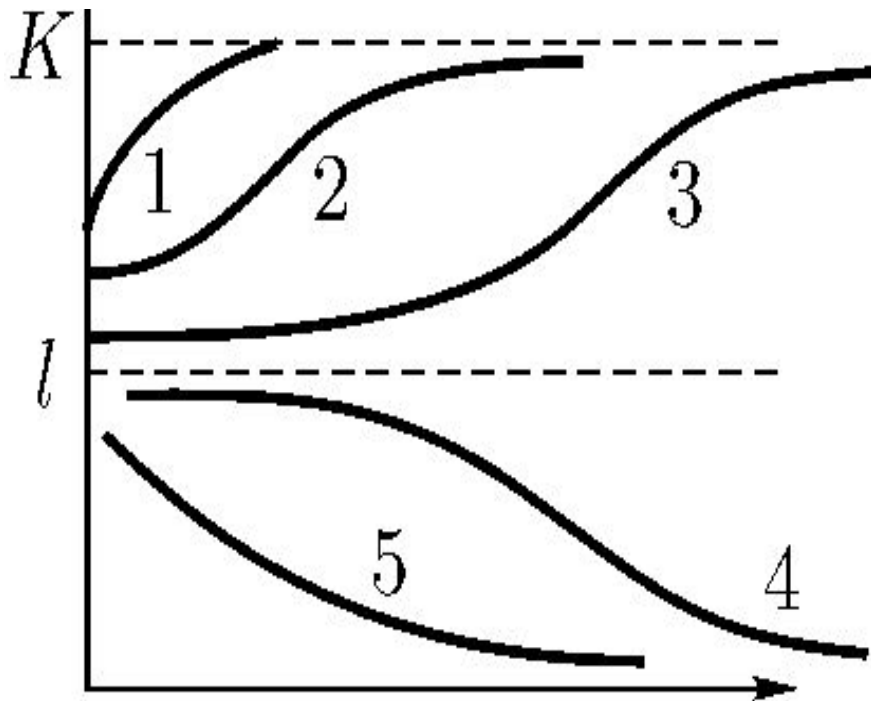
$$\frac{dx}{dt} = \alpha \frac{\beta x^2}{\beta + \tau x} - dx - \delta x^2.$$

Первый член в правой части описывает размножение двуполой популяции, скорость которого пропорциональна квадрату численности (вероятности встреч особей разного пола) для малых плотностей и пропорциональна числу самок — для больших плотностей популяции.

Второй член описывает смертность, пропорциональную численности,

Третий — внутривидовую конкуренцию, подобно тому, как это было в логистическом уравнении

Критические уровни численности



Кривые 1-5 соответствуют различным начальным численностям.

$x = 0$ и $x = K$ —

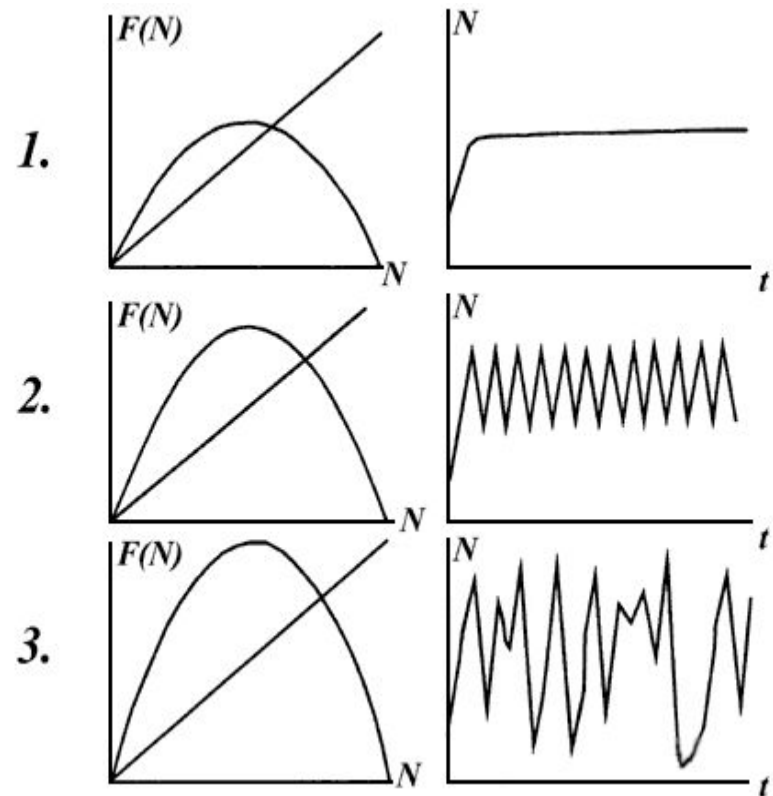
устойчивые стационарные состояния,

$x = L$ — неустойчивое, разделяющее области влияния устойчивых состояний равновесия

Величины L и K различны для разных популяций и могут быть определены из наблюдений и экспериментов.

Колебания численности популяций

Тип поведения зависит от величины константы собственной скорости роста r . Кривые зависимости значения численности в данный момент времени $(t+1)$ от значений численности в предыдущий момент t представлены слева. Справа - кривые динамики численности - зависимости числа особей в популяции от времени. Сверху вниз значение параметра собственной скорости роста r увеличивается.



Модели взаимодействия двух популяций

Интеграл от $\frac{dx}{x}$ равен логарифму x

Интеграл от dt равен просто t

C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.

Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$

$C = \ln x_0$ подставляем и получим

$\ln x = r t + \ln x_0$ Потенцируем

$x = e^{rt + \ln x_0}$ окончательно $x = x_0 e^{rt}$

Интеграл от $\frac{dx}{x}$ равен логарифму x

Интеграл от dt равен просто t

C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.

Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$

$C = \ln x_0$ подставляем и получим

$\ln x = r t + \ln x_0$ Потенцируем

$x = e^{rt + \ln x_0}$ окончательно $x = x_0 e^{rt}$

a — константы собственной скорости роста видов,

C — константы внутривидовой конкуренции,

b — константы взаимодействия видов

| | | | |
|----------------------|----------|----------|--------------------------|
| СИМБИОЗ | + | + | $b_{12}, b_{21} > 0$ |
| КОММЕНСАЛИЗМ | + | 0 | $b_{12} > 0, b_{21} = 0$ |
| ХИЩНИК-ЖЕРТВА | + | - | $b_{12} > 0, b_{21} < 0$ |
| АМЕНСАЛИЗМ | 0 | - | $b_{12} = 0, b_{21} < 0$ |
| КОНКУРЕНЦИЯ | - | - | $b_{12}, b_{21} < 0$ |
| НЕЙТРАЛИЗМ | 0 | 0 | $b_{12}, b_{21} = 0$ |

Модель хищник-жертва

X_1 - численность популяции хищника,
 X_2 - численность популяции жертвы

Интеграл от $\frac{1}{x}$ равен логарифму x

Интеграл от dt равен просто t

C – произвольная постоянная, которая определяется из начальных условий.

Когда $t = 0$, $x = x_0$ тогда $\ln x_0 = r \cdot 0 + C$

$C = \ln x_0$ подставляем и получим

$\ln x = r t + \ln x_0$ Потенцируем

$x = e^{rt + \ln x_0}$ окончательно $x = x_0 e^{rt}$

При различных соотношениях параметров в системе возможно выживание только жертвы, только хищника (если у него имеются и другие источники питания) и сосуществование обоих видов

Если начальное значение $X_0 < K/2$, кривая роста имеет точку перегиба. Если $X_0 > K$, численность со временем убывает.

$$\frac{dx}{dt} = rx \left(1 - \frac{x}{K} \right)$$

