

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ  
Федеральное государственное автономное образовательное учреждение  
высшего образования  
**«Национальный исследовательский  
Нижегородский государственный университет им. Н.И. Лобачевского»  
(ННГУ)**

**Институт информационных технологий, математики и механики**

**Кафедра математического обеспечения и суперкомпьютерных технологий**

Направление подготовки: «Прикладная математика и информатика»  
Профиль подготовки: «Вычислительная математика и суперкомпьютерные  
технологии»

Отчет по лабораторной работе  
**«Современные проблемы прикладной математики и информатики»**

**Выполнил:** студент группы 381903-3м  
\_\_\_\_\_ Панов А.А.  
Подпись

Нижний Новгород  
2020

## 1. Постановка задачи

Рассматривается задача синтеза белка. Реакция моделируется следующим дифференциальным уравнением  $\dot{x}(t, \tau) = f(t, \tau)$ :

$$\dot{x}(t, \tau) = \frac{\alpha}{1+x(t-\tau)^N} - x(t) \quad (1)$$

$x$  – концентрация белка,  $x \geq 0$

$\alpha$  – отвечает за синтез белка,  $\alpha \geq 0$

Точка равновесия  $x^*$  находится из условия (2):

$$f(x^*) = 0 \quad (3)$$

Из условия (2) можно получить условие (3):

$$x^{N+1} + x - \alpha = 0 \quad (3)$$

Цель работы:

1. Для  $n = 2, 4, 6$  найти точку равновесия из уравнения (3) с помощью метода Ньютона.
2. Исследовать устойчивость точки равновесия в зависимости от  $\tau$  и  $\alpha$ .
3. Построить бифуркационную границу  $\alpha(\tau)$ .

## 2. Решение

Метод Ньютона был реализован в предыдущем задании. Для исследования точки равновесия  $x^*$  на устойчивость делаются следующие шаги:

1. Делается замена  $\xi(t) = x(t) - x^*$ :

$$1.1. \dot{\xi}(\xi, \xi_\tau) = \frac{\alpha}{1+(\xi_\tau+x^*)^N} - \xi - x^*$$

$$1.2. \text{ При такой замене } \dot{\xi}(0,0) = 0$$

2.  $\dot{\xi}(\xi, \xi_\tau)$  линеаризуется в окрестности ( $\xi = 0, \xi_\tau = 0$ ):

$$2.1. \dot{\xi}(\xi, \xi_\tau) \approx \dot{\xi}(0,0) + \xi \ddot{\xi}_{t,\xi}(0,0) + \xi_\tau \ddot{\xi}_{t,\xi_\tau}(0,0) = \xi \ddot{\xi}_{t,\xi}(0,0) + \xi_\tau \ddot{\xi}_{t,\xi_\tau}(0,0)$$

$$2.2. d\left(\frac{\alpha}{1+(\xi_\tau+x^*)^N} - \xi - x^*\right) = \frac{-\alpha n x^{*n-1}}{(1+(\xi_\tau+x^*)^N)^2} d\xi_\tau - d\xi$$

$$2.3. \dot{\xi}(0,0) \approx \frac{-\alpha n x^{*n-1}}{(1+x^{*N})^2} \xi_\tau - \xi = \lambda \xi_\tau - \xi, \lambda = \frac{-\alpha n x^{*n-1}}{(1+x^{*N})^2} = \frac{-n x^{*n+1}}{\alpha}$$

3. Рассмотрим решение вида  $\xi = e^{st}$ :

$$3.1. s e^{st} = \lambda e^{s(t-\tau)} - e^{st}$$

$$3.2. s = \lambda e^{-s\tau} - 1$$

$$4. s = \tilde{\alpha} + i\tilde{\beta}$$

$$4.1. \tilde{\alpha} > 0 - \text{точка равновесия неустойчива}$$

$$4.2. \tilde{\alpha} < 0 - \text{точка равновесия устойчива}$$

$$4.3. \tilde{\alpha} = 0 - \text{точка равновесия меняет устойчивость}$$

5. Найдем при каких условиях точка равновесия меняет устойчивость:

$$5.1. i\tilde{\beta} = \lambda e^{-i\tilde{\beta}\tau} - 1 = \lambda(\cos \tilde{\beta}\tau - i \sin \tilde{\beta}\tau) - 1$$

$$5.2. \begin{cases} \lambda \cos \tilde{\beta}\tau = 1 \\ \lambda \sin \tilde{\beta}\tau = -\tilde{\beta} \end{cases}$$

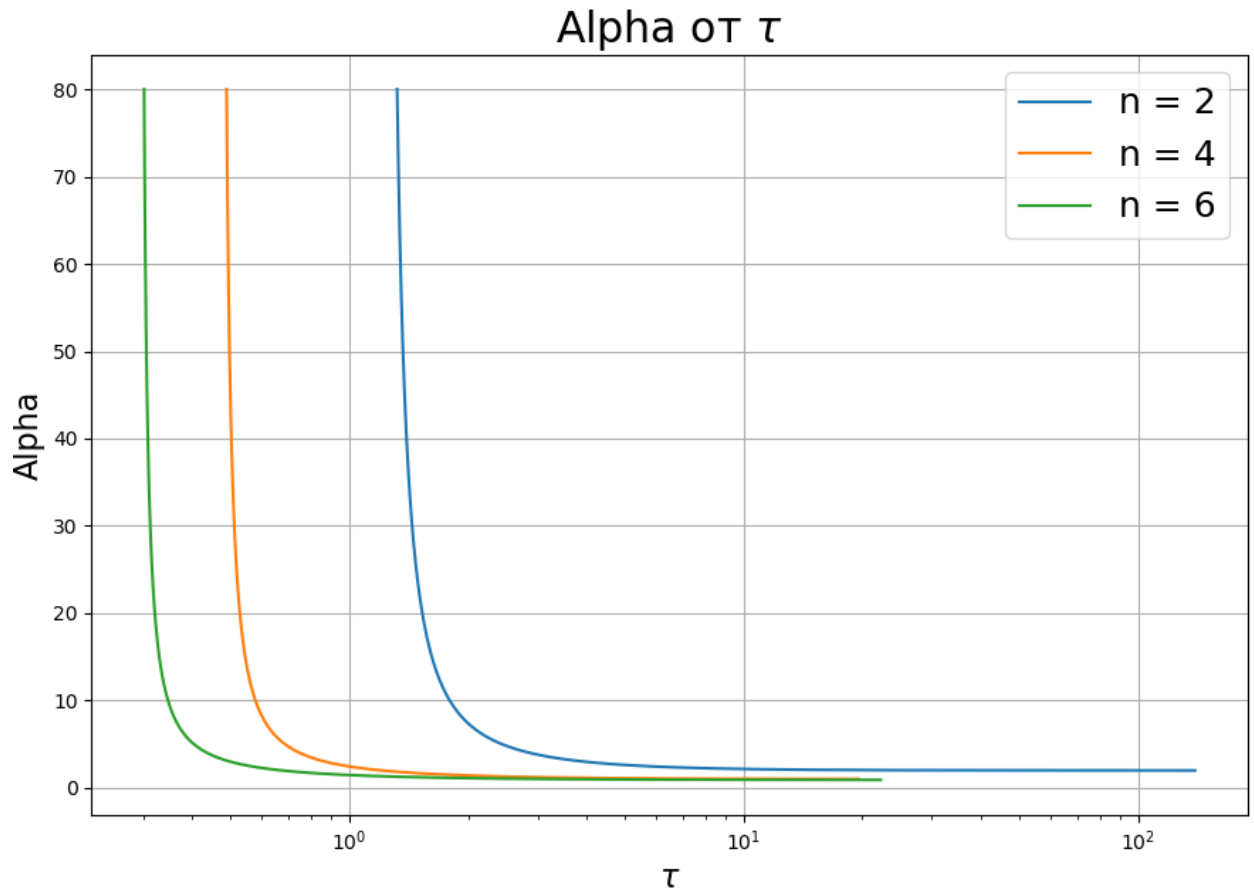
$$5.3. \lambda^2 = 1 + \tilde{\beta}^2$$

$$5.4. \text{abs}(\tilde{\beta}) = \sqrt{\lambda^2 - 1}, \text{ если } \lambda^2 - 1 < 0, \text{ то бифуркационная граница } \nexists$$

$$5.5. \tau = \text{abs}\left(\frac{1}{\tilde{\beta}} \arccos \frac{1}{\lambda}\right) = \frac{1}{\sqrt{\lambda^2 - 1}} \text{abs}\left(\arccos \frac{1}{\lambda}\right), \text{ так как } \tau \geq 0$$

### 3. Вывод

Для  $n = 2, 4, 6$  были построены следующие бифуркационные границы:



При  $\alpha = 0$  линеаризованная система упрощается до  $\dot{\xi} = -\xi$ , в таком случае состояние равновесия устойчиво; при  $\tau = 0$  система вырождается в систему «без запаздывания», для которой состояние равновесия также устойчиво.

Кривая  $\alpha = \alpha(\tau)$  делит пространство на две подобласти: область устойчивости и неустойчивости. Область устойчивости находится слева и под кривой  $\alpha(\tau)$ .

При малых значениях  $\alpha$  состояние равновесия устойчиво для всех  $\tau$ .