

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):

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

В точке равновесия (условие 2), выполняется равенство  $x(t - \tau) = x(t)$ . Подставив данное условие в (1) получим следующее (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

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

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

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

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

Так как решение  $\xi = e^{st}$ , вещественная часть  $s$  должна быть меньше нуля

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

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

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

5. Найдем при каких условиях точка равновесия меняет устойчивость (подставим  $\tilde{\alpha} = 0$ ):

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

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

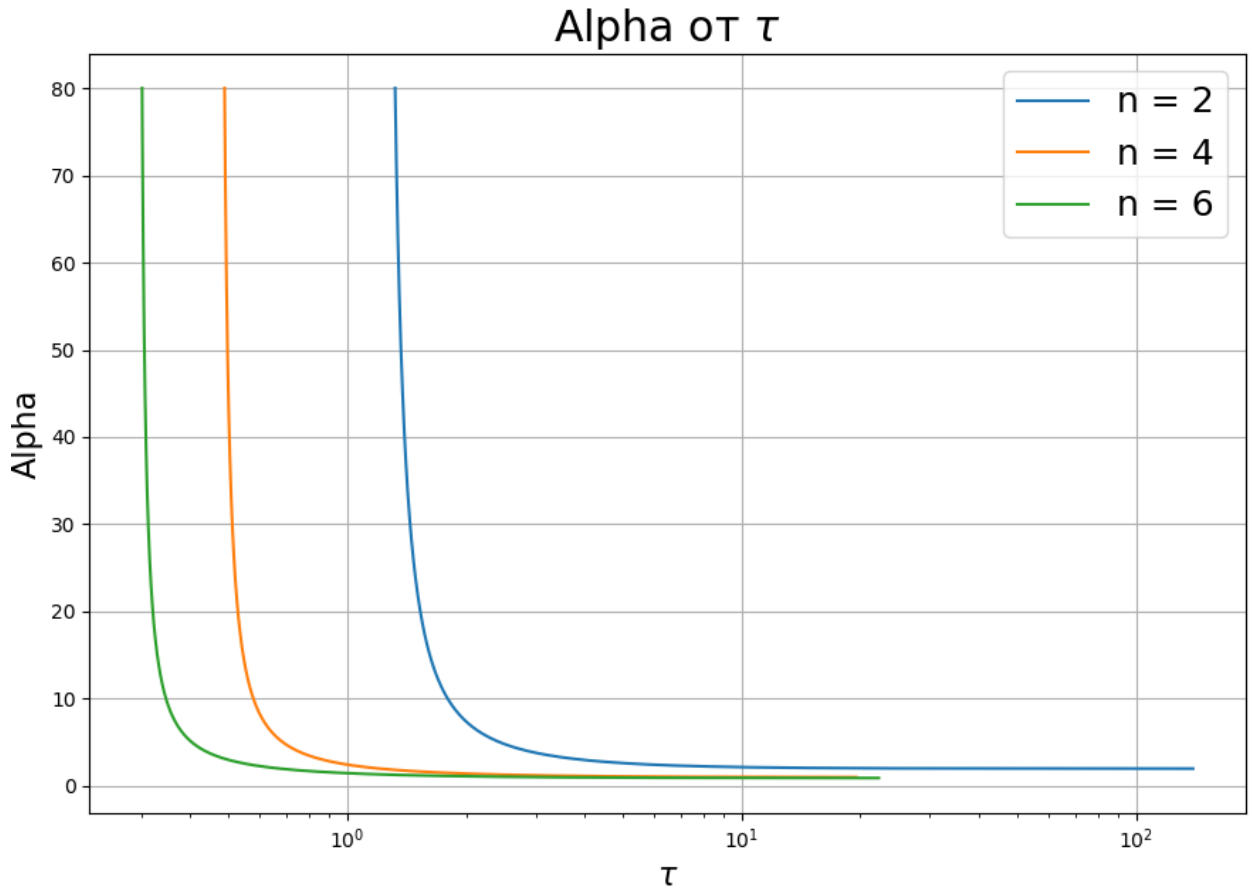
5.3.  $\lambda^2 = 1 + \tilde{\beta}^2$

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

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

### 3. Вывод

Для  $n = 2, 4, 6$  и  $\alpha$  от 0 до 80 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. Т.к. при  $\alpha = 0$  состояние равновесия устойчиво, то **область устойчивости находится слева и под кривой  $\alpha(\tau)$** . Если же значение  $\tau$  больше  $\frac{1}{\sqrt{\lambda^2 - 1}} abs\left(\arccos \frac{1}{\lambda}\right)$ , то значение  $\lambda \cos \tilde{\beta} \tau$  (из системы 5.2) будет больше 1, а значит и  $\tilde{\alpha} > 0$  и точка равновесия будет неустойчивой.

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