fortgeschrittene Methoden der Bioinformatik Prüfungsscript

Inhaltsverzeichnis

1 Grundlagen

Geg.:
X von Punkten in R^3, $\forall\ x, y \in X$
$d(x, y)$: euklidische Distanz bekannt

Ges.:
Finde 3D-Repräsentation mit $\Phi : x \rightarrow R^3$ (Abbildung von x in 3D-Raum)

$$\underbrace{||\Phi(x) - \Phi(y)||}_{ges} = \underbrace{\sqrt{\sum_{i=1}^{3}(\Phi_i(x) - \Phi_i(y))^2}}_{geg}$$

<u>Konkruenztransformation:</u>

- Verschiebung: $\Phi' = \Phi + \tau$
- Rotation: $\Phi' = R \cdot \Phi$ (Spiegelung des Koordinatensystems)

rechnerei...

- mit 7 Eigenwerten genau 7 Dimensionen, bei Eigenwerten $= 0 \rightarrow$ Dimension überflüssig
- negative Eigenwerten nicht im euklidischen Raum darstellbar
  - **Lösung:** Distanz nicht exakt einbettbar $\rightarrow$ negative Eigenwerte weglassen

Was machen wenn nur Teile der Distanzen vorhanden sind?

Qualität prüfen: $$\underbrace{\sum_{k,l}}_{ueber\ alle\ bekannten\ Distanzen\ k,l} (\sqrt{(x^k - x^l)^2} - d_{kl})^2 \rightarrow min(= 0)$$

Wann sind genug Informationen bekannt?

- Graph G(V,E), $|V| = n$, $|E| = m$
- Konfiguration $p : V \rightarrow R^d$ für $d = 2$
- Framework (G,p)

Definition: Ein Framework ist flexibel wenn es eine stetige Deformaton $p \rightarrow p'$ gibt, sodass alle Abstände in G(=Kantenlängen) erhalten bleiben. Andernfalls ist (G,p) rigid.

minimal rigid:

- rigid
- entfernen einer Kante führt zu einem Teilgraphen der flexibel ist

Gibt es eine mögliche Bewegungsfreiheit?
$(p^i - p^j)(p^i - p^j) = d_{ij}^2$ in Abhängigkeit der Zeit darstellen:
$2 \cdot \underbrace{(v^i - v^j)}_{*}(p^i - p^j) = \frac{\partial}{\partial t} d_{ij}^2 = 0 \; \forall i, j \in E$

* wenn Verschiebung bzw. Bewegungsfreiheit existiert, dann existiert hier einen Lösung

Definition: G mit Präsentation p ist " infinitesimal flexibel"wenn es eine Lösung $(v^1, v^2, v^3, \ldots, v^n) \neq \vec{0}$ von $(p^i - p^j)(v_i - v_j) = 0$ gibt $(\forall \{i, j\} \in E)$

2 generische Repräsentation

Eigenschaften: rigid $\Leftrightarrow$ infinitezimal rigid $\Rightarrow$ generisch rigid

Benötigte Eigenschaften für rigid:

- pro Vertex 2 Verbindungen
- m=2n-3 (externe FG)
  - m = Anzahl der Kanten
  - n = interne Freiheitsgrade pro Konten
  - externe FG: 2 Translation + 1 Rotation

2 Punkte fix = 4 Freiheitsgrade
- 1 Distanz = 3 Freiheitsgrade übrig

$$\left.\begin{matrix} rigid < 2n - 3 \\ minimal\ rigid = 2n - 3 \end{matrix}\right\} + \text{sinnvolle Verteilung der Kanten}$$

Laman Theorem 1: G ist generisch minimal rigid in 2D $\Leftrightarrow$

- m = 2n-3
- Laman-Bedingung: G enthält keine Teilgraphen mit k Knoten und m'>2k-3 Kanten (unabhängiges System von Kanten)

Graphen, die diese Bedingungen erfüllen, heißen Laman-Graphen

Beispiel Henneberg-Konstruktion
Start mit einer Kante, dann Iteration: Addition von 1 Knoten x

- Typ 1: verbinde x mit vorhandenen Knoten mittels zwei neuer Kanten
- Typ 2: finde 3 Knoten u, v, w mit mindestens 1 Kante in G(u, v, w) induziert ist. Verbinde x mit u, v, w, lösche eine Kante aus G(u, v, w)

Laman Theorem 2: Die Kanten von G sind unabhängig in 2D $\Leftrightarrow$
Für jede Kante (a,b) in G hat der Multigraph G_{4l} der durch Vervierfachung von (a,b) entsteht, keinen induzierten Teilgraphen mit m'>2n' Kanten und n' Knoten

3 Pebble Game

4 Endresultate:

- tight (minimal rigid): Anzahl pebbles=l, alle Kanten eingesetzt
- underconstraint (flexible): Anzahl pebbles>l, alle Kanten eingesetzt
- overcontraint (redundant): Anzahl pebbles<l, Kanten nicht eingesetzt
- other: Anzahl pebbles>l, Kanten nicht eingesetzt

4 Rigidity in 3D

jetzt Laman-Bedingungen analog?
2D:

- m=2n-3 (Vollständigkeit)
- $\forall$ Teilgraphen m'$\leq$ 2n'-3 (Unabhängigkeit)
  - 2n Freiheitsgrade für n Punkte (2 Translationen)
  - 3 Freiheitsgrade eines allgemeinen starren Körpers in 2D (Dimensionen der Symetriegruppe)

jetzt 3D:

- 3 Freiheitsgrade pro Punkt (3 Translationen)
- 6 Freiheitsgrade eines allgemeinen starren Körpers in 3D (3 Translation + 3 Rotation)

Hoffnung das gilt:

- m=3n-6
- $\forall$ Teilgraphen m'$\leq$ 3n'-6 für n'$\geq$3 (notwendige Bedingung)

jedoch weitere Bedingungen notwendig!!! (siehe Beispiel Doppelbanane)

bei Molekülen:

- body-hinge-framework
- Interpretation: 1 hinge = 5 joints $\rightarrow$ so bleibt 1 Freiheitsgrad offen

Multigraph:

- V $\leftrightarrow$ Bodies
- E $\leftrightarrow$ hinges $\leftrightarrow$ chemische Einfachbindung $\leftrightarrow$ 5-fach Kanten = joints

Beschreibung der rigidity von body-joint-frameworks
bei Doppelbindungen werden zusätzliche Kanten eingefügt, da in der Ebene fixiert werden muss

(k,l)-sparse graphs: Verallgemeinerung der Laman-Graphen ((2,3)-sparse-graphs (rigid graph))

Ein Graph (V,E) ist (k,l)-sparse wenn:

1. Unabhängigkeitsbedingung: jede Teilmenge V' von V spannt höchstens $|E'| \leq k \cdot |V'| - l$ Kanten auf (benötigt für genügend nicht redundante Kanten)

Ein Graph (V,E) ist (k,l)-tight wenn:

1. Unabhängigkeitsbedingung **UND**
2. Vollständigkeitsbedingung: $|E| = k \cdot |V| - l$ (benötigt für Verbrauch aller entsprechend für rigidity nicht gebrauchten Freiheitsgrade)

Ein Graph H ist (k,l)=(V,F) steif, genau dann wenn er einen spannenden (k,l)-sparse Teilgraphen G=(V,E) E≤F enthält (spannend: alle Knoten, nicht alle Kanten)

Die Kanten F\E sind "redundant"

Gegeben ein beliebiger Graph G, nennen wir eine Kantenmenge E (k,l)-sparsity-unabhängig wenn für jede Teilmenge gilt:
$|B| \leq k|V(B)| - l$ mit $|V(B)|$=Knotenmenge die von B aufgespannt wird

(k,l)-sparsity-Unabhängigkeit für $1 \leq l \leq 2k$ definiert einen Matroiden
Einschränkung: mindestens 2 Knoten da sonst keine Kante aufgespannt werden kann

Maxwell-Unabhängigkeit:

Definition $(\underbrace{d}_{k}, \underbrace{\binom{d+1}{2}}_{l})$ ähnlich sparsity-Definition: $(\underbrace{\binom{d+1}{2}}_{k}), \underbrace{\binom{d+1}{2}}_{l})$

mit k=Anzahl Raumdimensionen, l=Anzahl Freiheitsgrade im R^d

$|E'| \leq d|V(E')| - \frac{d(d+1)}{2}$ für alle E' mit $|V(E')| \geq d$

$\rightarrow$ macht Matroideigenschaft kaputt

$\rightarrow$ Bar-Joint nicht in 3D mit Pebble-Game lösbar!

Matroid M=(X,I): Grundmenge X und unabhängige Menge I, wenn Teilmenge $A \subseteq X$ auch $A \in I \rightarrow$ A unabhängig

Eigenschaften:

1. $\emptyset \in I$
2. $A \in I$ und $B \subseteq A \Rightarrow B \in I$
3. Austauschaxiom: $A, B \in I, |A| < |B|, \; \exists \; x \in B \backslash A \mid A \cup \{x\} \in I$

Greedy: ...

Wegen 2. haben alle Lösungen B die gleiche Anzahl von Elementen unabhängig von der Reihenfolge in der X durchlaufen wird

nochmal Pebble Game

gerichteter Graph D, Knotenmenge V, Knoten v, Teilgraph V'⊂V

Funktionen:

- peb(v): Anzahl der Pebbles an Knoten v
- span(v): Anzahl loops an v
- out(v): outdegree exklusive Loops
- peb(V'): Anzahl der Knoten in Teilgraphen V'
- span(V'): Anzahl der Kanten, die von V' aufgespannt sind, inklusive Loops
- out(v'): Anzahl der Kanten die von V' nach V\V' zeigen

Lemma: Invarianten des Pebble Games mit Graph G, Knoten v, Teilgraph V'⊂V (Invarianten: Eigenschaften die über das Spiel gleich bleiben)

1. peb(v) + span(v) + out(v) = k
2. peb(V') + span(V') + out(V') = $k \cdot$ |V'|
3. peb(V') + out(V') ≥ l (am Ende des Spiels bleiben mind. l Pebbles im Spielfeld)
4. span(V')≤k|V'|-l

Definition Block: ein Teilgraph G' mit $|E'| = k|V'| - l$ und E(G') ist (k,l)-sparsity-independent (k,l)-sparsity-rigid
V' ist ein Block ⇔ peb(v') + out(v')=l

- l Pebbles am Ende ⇒ steif
- Kanten zurückgewiesen, $|E| > |E(D)|$ ⇒ überbestimmt bzw. Redundanzen enthalten

Lemma*: wenn e(u,v) $\cup E(D)$ unabhängig, peb(u) + peb(v) < l+1 ⇒ dann gibt es ein Pebble in Reach(u) ∪ Reach(v) das nach u oder v transportiert werden kann

Zusammenfassung: Eine Kante e wird in D eingesetzt ⇔ e ∪ E(D) unabhängig
Beweis: Lemma* anwenden bis genug Pebbles in u,v gesammelt ⇒ unabhängig ⇒ kann eingesetzt werden
Invariante 4 ⇐ eingesetzt ⇒ unabhängig

Theorem: Das (k,l) pebble game erkennt korrekt (k,l)-sparsity Unabhängigkeit

4.1 Computation Complexity:

Laufzeit: $\mathcal{O}(k \cdot l \cdot |V| \cdot |E|)$
Speicher: $\mathcal{O}(|V| + |E|)$

4.2 Zusammenfassung sparse graphs

(k,l)-sparse graphs: $|E'| \leq k|V'| - l$
(k,l)-tight/rigid ⇔ (k,l)-sparse und $|E'| = k|V'| - l$

blocks:
(k,l)-sparsity-block: Teilgraph G'(V',E') eines (k,l)-sparse graphs $|E'| = k|V'| - l$ ⇔ (k,l)-pebble game

- Konstruktion eines DiGraphen D' mit orientierten unabhängigen Kanten $\forall v \in V$: peb(v)
- genau l Pebbles in D $\Leftrightarrow$ steif
- minimal steif $\Rightarrow$ keine Kanten wurden als redundant verworfen

Definition component:
V' $\subseteq$ V ist eine (k,l)-sparsity componente von G wenn

1. V' ein Block ist
2. V' maximal bezüglich Knotenmenge $\rightarrow$ also maximal erweiterter Block

Eigenschaften von component:

$B_1(V_1, E_1)$, $B_2(V_2, E_2)$ zwei (k,l)-sparse blocks

- für $0 \leq l \leq k$ und $V_1 \cap V_2 \neq 0$ gilt: $V_1 \cup V_2$ und $V_1 \cap V_2$ sind ebenfalls Blocks
- für k<l<2k und $|V_1 \cap V_2| \geq 2$ gilt: $V_1 \cup V_2$ und $V_1 \cap V_2$ sind ebenfalls Blocks

Lemma: Für l>0: jede (k,l)-sparsity component ist zusammenhängend
V' ist eine (k,l)-sparsity-component $\Rightarrow$ in V' gibt es genau l pebbles (peb(u) + peb(v)=l) nach einsetzen von e

Nach dem Einsetzen von e=(u,v) gibt es in der component, die von u und v aufgespannt wird, keine weiteren pebbles

4.3 Pebble Collection

zwei grundlegende Möglichkeiten (Algorithmen)

5 von 2D zu 3D

bisher 2D bar+joint frameworks:

- $\Leftrightarrow$ Laman graphs
- $\Leftrightarrow$ (2,3)-sparse graphs

jetzt in 3D: (3,6)-sparse graphs
2 Probleme:

1. (3,6)-sparsity ist kein Matroid $\rightarrow$ pebble game verwendbar um unabhängige Mengen von Kanten zu bekommen aber maximal unabhängige Menge nicht eindeutig
2. rigid in 3D $\Rightarrow$ (3,6)-sparse $\rightarrow$ Umkehr ist aber falsch (siehe Maxwell: Gegenbeispiel Doppelbanane)

Daher nun body + bar frameworks

Übersetzung in Multigraphen: Verwandschaft zu body + hinge framework - 5 generische bars = 1 hinge

Moleküle: bond bending frameworks (Molekülgraphen)

- steife Stäbe, fixe Längen
- fixe Bindungswinkel

Für Graph G wenn Graph H existiert sodass $G=H^2$
Quadrat des Graphen: $e=(u,v) \in H^2$ wenn $x \exists$ ux und xv in H oder $(u,v) \in H$
Verbindung von rigid-Clustern (components)

1. pivot-joint: $B_1 \cap B_2 = \{v\}$ (zwei Graphen B_1 und B_2 über genau einen Knoten v verbunden)
2. edge-joint: zwei Graphen B_1 und B_2 über genau eine Kante (u,v) verbunden
3. implied-hinge-joint: $(u,v) \in E$ aber (u,v) in Block $\rightarrow$ u,v liegen auf Achse, die jedoch keine Kante ist (siehe Doppelbanane)

Lemma: Wenn $G=H^2$ dann gibt es weder pivot-joints noch implied-hinge-joints

Theorem: Die Kanten eines Graphen $G=H^2$ sind unabhängig bzgl. rigidity in 3D $\Leftrightarrow$ für alle Teilgraphen mit $|V'| \geq 3$ Knoten
$|E'| \leq 3|V'|-6$ gilt $G=H^2$ ist minimal generisch steif in 3D $\Leftrightarrow$ die Kanten Maxwell-unabhängig sind und $|E|=3|V|-6$

dies stimmt für Moleküle! jedoch keine Matroid-Eigenschaften!!!
$\rightarrow$ keine Garantie, dass durch einsetzen der Kanten rigid-Basis erzeugt wird

6 Abbie Algorithmus

Positionsproblem lösen:
set of vertices V und set of edges E, $e_{ij} \in$ E, falls es bekannte Distanz i,j gibt
Realisation: mapping P:(v$\rightarrow R^3$)
molecule problem: sei p_i=P($v_i \in$V)
Problem minimieren: $F(P) = \sum_{e_{ij} \in E} (\underbrace{|p_i - p_j|^2}_{Distanzquadrate} - \underbrace{d_{ij}^2}_{bekannte\ Distanz})^2$
$\rightarrow \mathcal{O}(n^P)$: lange Laufzeit, daher optimieren
Divide and Conquer Algorithmus
Abbie (1)

1. finde maximale, einzigartig realisierbare Teilgraphen
   $\rightarrow$ für jeden Teilgraphen: klein genug für $\mathcal{O}(n^P)$?
2. JA: setze Position via globaler Optimierung
3. NEIN: zerlege in kleinere Teilprobleme, rufe 1. rekursiv auf
4. kombiniere via globaler Optimierung

notwendige Bedingungen für eindeutig einbettbar (siehe 1.):

- Vertex (d+1)-connected
- redundant rigid

max unique (2)

1. wenn g=$k_{5,5}$ $\rightarrow$ kein einzigartiger Teilgraph
2. wenn g nicht 4-vertex-connected $\rightarrow$ rekursiv 4-vertex-connected Teilgraphen lösen
3. wenn g nicht redundant steif $\rightarrow$ rekursiv auf redundant steifen Teilgraphen lösen
4. wenn auf hinreichende Bedingungen positiv getestet $\rightarrow$ g einzigartig
5. sonst ??? $\rightarrow$ interessanter Graph

hinreichende Bedingungen für eindeutig einbettbar (siehe 4.):

- Stressmatrix mit Nullity $\geq$ d+1
  - Nullity: Nullity(G) = n - r(A) ... mit Graph G mit n Knoten, A=Adjazenzmatrix, r(A): Rang der Adjazenzmatrix

QR-Faktorisierung: redundant steife Komponenten (3)

- unabhängiges Set von redundanten Kanten finden (in Q)
- um Basis für verbliebene Flexe zu finden
- $\forall$ 3-Cliquen x,y,z im induzierten Graph $\rightarrow$ $\forall$ v $\neq$ x,y,z falls v induzierte Kante zu x,y,z hat $\rightarrow$ füge v zum wachsenden Teilgraphen von x,y,z hinzu

kombinatorische Positionierung

1. 2 Chunks teilen sich 4 Knoten $\rightarrow$ dadurch nur eine Variante zur Vereinigung (Knoten 1. . . 4 vereinen)
2. 1 Knoten mit 4 Kanten in Chunk $\rightarrow$ verbinden
3. 1 Knote mit nur 3 Kanten (valent) in Chunk $\rightarrow$ Spiegelung möglich $\rightarrow$ ausprobieren welche die bessere Variante ist (Heuristik verwenden)
4. 2 valente Knoten zu Chunk + 1 Kante zwischen v und w $\rightarrow$ kann verbunden werden (valent: 3 Kanten zum Basechunk)
5. 2 valente Chunks zum Basechunk verbinden/hinzufügen
6. 1 valenter Chunk und 1 valenter Knoten zum Basechunk verbinden/verbinden

Optimierung von F' als Minimierungsfunktion

- vertex: 3 Freiheitsgrade (Position)
- chunk: 6 Freiheitsgrade (Position, Rotation)
- für alle Spiegelungen S: 2^{S-1} Möglichkeiten
- einen chunk fixieren als "base"
- gemeinsame Knoten mit "base"
  - (3): nur Spiegelung
  - (2): Rotation (Hinge)
  - (1): 3 Rotationsmöglichkeiten
  - (0): alle 6 Freiheitsgrade