

# Estimer les effets des mutations sur la valeur sélective d'une bactérie

Jérémy Andréoletti et Nathanaël Boutillon  
Projet encadré par Marie Doumic et Lydia Robert

11 février 2021

## **Table des matières**

# 1 Introduction

NOTE : pas oublier de préciser ce qu'on a fait nous et ce qu'on n'a pas fait nous.

## 1.1 Contexte

## 1.2 Expériences

Dans [?], les auteurs ont réalisé deux expériences :

1.  $\mu$ MA (microfluidic mutation accumulation) : le but de cette expérience est de suivre l'évolution des taux de croissance de cellules sur de nombreuses générations et en supprimant les effets de la sélection naturelle ;
2. MV (mutation visualization) : le but de cette expérience est de repérer les mutations lorsqu'elles se produisent.

### Détails de l'expérience $\mu$ MA

### Détails de l'expérience MV

## 1.3 Modélisation mathématique

**Notations** On se place dans le cadre de l'expérience  $\mu$ MA. Notons  $W_t$  le taux de croissance au temps  $t \geq 0$  d'une lignée de cellule, et  $N_t$  le nombre de mutations qu'il y a eu sur cette lignée depuis le début de l'expérience. Notons

$$s_i = \frac{W_{t_{i-1}} - W_{t_i}}{W_{t_{i-1}}} \in ]-\infty, 1]$$

l'effet relatif de la  $i^e$  mutation. On a en particulier :

$$\frac{W_t}{W_0} = \prod_{i=1}^{N_t} (1 - s_i) \tag{1}$$

Enfin, on note  $\lambda$  le taux de mutation, que l'on suppose constant.

**Objectif** Le but du projet est de répondre au problème suivant :

**Énoncé du problème :** Estimer la loi des  $s_i$  sachant (??), sachant que l'on peut mesurer expérimentalement  $W_t$  et sachant que  $N_t$  suit une loi de Poisson de paramètre  $\lambda t$ . Trouver une mesure pertinente pour exprimer l'erreur entre la loi estimée et la loi « réelle ».

**Hypothèses** On fait les hypothèses suivantes sur les cellules :

1. Les effets des mutations  $s_i$  sont indépendants et identiquement distribués ;
2. Les mutations arrivent selon une dynamique poissonnienne ;
3. Le taux de mutation  $\lambda$  est constant. En particulier, il ne dépend pas de la taille de la cellule ;
4. Le taux de croissance change instantanément après la mutation (on ne prend pas en compte la division des cellules) ;
5. Les taux de croissance des cellules ne changent que à cause des mutations.

**Remarque.** L'hypothèse 1 permet de dire que la DFE, que l'on recherche, est bien définie. Dans la section suivante, on montre que l'hypothèse 2 est justifiée expérimentalement.

## 1.4 Dynamique poissonnienne des mutations

## 1.5 Tentative naïve pour déterminer la DFE

# 2 Simulations et tâtonnements

## 2.1 Simulations

## 2.2 Commentaire

# 3 Problème des moments

## 3.1 Détermination des moments

Dans cette section, nous allons donner une méthode permettant d'estimer les moments de la DFE, à partir des moments de la loi des  $W_t$ ,  $t \geq 0$ .

Définissons

$$E_n(t) = \sum_{k=1}^n (-1)^k \binom{n}{k} \ln \left( \mathbb{E} \left[ W_t^k \right] \right)$$

### **Proposition 3.1.**

Pour  $t \geq 0$  et  $n \in \mathbb{N}$  :

$$E_n(t) = (\lambda \mathbb{E} [S^n]) t$$

*Démonstration.* Tout d'abord, remarquons que :

$$\begin{aligned}
\mathbb{E}[W_t^k] &= \mathbb{E}\left[\mathbb{E}\left[\prod_{i=1}^{N_t} (1-s_i)^k \mid N_t\right]\right] \\
&= \mathbb{E}\left[\mathbb{E}\left[(1-s)^k\right]^{N_t}\right] \\
&= e^{-\lambda t} \sum_{i=0}^{+\infty} \frac{\mathbb{E}\left[(1-s)^k\right]^i \lambda^i}{i!} \\
&= e^{-\lambda t} e^{\lambda t \mathbb{E}[(1-s)^k]}
\end{aligned}$$

Maintenant, nous pouvons calculer :

$$\begin{aligned}
E_n(t) &= \sum_{k=1}^n (-1)^k \binom{n}{k} \left(-\lambda t + \lambda \mathbb{E}[(1-s)^k]\right) \\
&= \lambda t \sum_{k=1}^n \left((-1)^k \binom{n}{k} \sum_{l=1}^k (-1)^l \binom{k}{l} \mathbb{E}[s^l]\right) \\
&= \lambda t \sum_{l=1}^n \mathbb{E}[s^l] \left((-1)^k \sum_{k=l}^n (-1)^{k+l} \binom{n}{k} \binom{k}{l}\right) \\
&= \lambda t \sum_{l=1}^n \mathbb{E}[s^l] \left((-1)^k \binom{n}{l} \sum_{k=l}^n (-1)^{k+l} \binom{n-l}{k-l}\right) \\
&= \lambda t \mathbb{E}[s^n]
\end{aligned}$$

□

En traçant les fonctions  $t \mapsto E_n(t)$  (que l'on est capable de calculer à partir des observations de l'expérience  $\mu\text{MA}$ ), on devrait obtenir des droites dont les pentes seront directement reliées aux moments de la DFE par un facteur  $\lambda$ . Dans l'annexe ??, nous montrons que [?] a obtenu des droites et nous expliquons comment les obtenir ; nous estimons également, avec cette méthode, les moments de la DFE.

### 3.2 Estimation de la DFE

Nous avons vu qu'il était possible de déterminer les moments de la loi de  $S$  à partir de la donnée de la distribution des  $W_t, t \geq 0$ . Maintenant, nous allons tenter de trouver la loi de  $S$  à partir des moments de  $S$  : cela s'appelle le problème des moments.

**Estimation de la fonction caractéristique** À partir de tous les moments de  $S$ , on peut calculer la fonction caractéristique de la loi de  $S$ , grâce à l'expression suivante :

$$\varphi_S(\xi) := \mathbb{E}[e^{i\xi S}] = \mathbb{E}\left[\sum_{k=0}^{+\infty} \frac{(iS\xi)^k}{k!}\right] = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{(i\xi)^k}{k!} \mathbb{E}[S^k]$$

Il est légal d'inverser la somme et l'espérance car on fait l'hypothèse que  $S$  est bornée. On a alors, pour tout  $N \in \mathbb{N}$  :

$$\begin{aligned}\varphi_S(\xi) &:= \mathbb{E} \left[ e^{i\xi S} \right] = \sum_{k=0}^N \frac{(i\xi)^k}{k!} \mathbb{E} [S^k] + \sum_{k=N+1}^{+\infty} \frac{(i\xi)^k}{k!} \mathbb{E} [S^k] \\ &= \sum_{k=0}^N \frac{(i\xi)^k}{k!} m_k + \sum_{k=0}^N \frac{(i\xi)^k}{k!} (\mathbb{E} [S^k] - m_k) + \sum_{k=N+1}^{+\infty} \frac{(i\xi)^k}{k!} \mathbb{E} [X^k]\end{aligned}$$

où  $m_0, \dots, m_n$  sont les moments que l'on a estimés par la méthode de la section précédente.

Notons

$$\hat{\varphi}_X(\xi) = \sum_{k=0}^N \frac{(i\xi)^k}{k!} m_k$$

qui est la meilleure estimation que l'on peut avoir de la fonction caractéristique à partir des  $N$  premiers moments.

**Estimation de la DFE** On remarque que, si la loi de  $S$  a une densité  $f$  :

$$\varphi_X(\xi) = 2\pi \mathcal{F}^{-1} f(\xi)$$

À partir de la fonction caractéristique  $\varphi_S$ , on peut donc trouver la densité  $f$  de  $S$  :

$$f(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{\mathbb{R}} \varphi_S(\xi) e^{-ix\xi} d\xi$$

Seulement, on ne connaît que les  $N+1 > 0$  premiers moments, chacun avec une certaine erreur  $(\varepsilon_k)_{0 \leq k \leq N}$ . Ainsi, on ne va calculer  $\varphi_S(\xi)$  avec une erreur raisonnable que pour  $\xi \leq A$ , ce qui induira une erreur sur l'estimation de  $f$ .

Notons  $\hat{f}$  la fonction que l'on calcule par cette méthode, qui est une estimation de  $f$  :

$$\hat{f}(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{|\xi| \leq A} \hat{\varphi}_S(\xi) e^{-ix\xi} d\xi \quad (2)$$

### 3.3 Bornes sur l'erreur commise

On remarque que l'estimation (??) de la DFE  $f$  contient trois approximations :

1. l'erreur de régularisation qui consiste à ne pas considérer  $\xi > A$  ;
2. l'erreur sur le calcul de  $\hat{\varphi}_S$  qui consiste à ne considérer que les  $N$  premiers moments ;
3. l'erreur sur l'estimation des moments considérés.

Nous retrouverons ces trois erreurs dans la borne suivante sur l'erreur entre  $\hat{f}$  et  $f$  :

**Proposition 3.2.**

Soient  $A > 0$ ,  $N \geq 1$ ,  $k \geq 2$ . On a alors :

$$(\forall x \in \mathbb{R}) \quad \left| \hat{f}(x) - f(x) \right| \leq \alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3$$

avec :

$$\begin{aligned} \alpha_1 &= \frac{\|f^{(k)}\|_1}{2\pi^2(k-1)A^{k-1}} \\ \alpha_2 &= \frac{A^{N+1}}{\pi(N+1)!} \mathbb{E} \left[ S^N (e^{AS^{-1}}) \right] \\ \alpha_3 &= \frac{\|\varepsilon(N)\|_\infty (e^A - 1)}{\pi} \end{aligned}$$

où  $\|\varepsilon(N)\|_\infty$  est l'erreur maximale commise sur le calcul des  $N$  premiers moments.

*Démonstration.* On peut décomposer  $f(x)$  selon la régularisation des coefficients  $\xi$  et l'estimation de  $\varphi_S(\xi)$  :

$$\begin{aligned} f(x) &= \frac{1}{2\pi} \int_{\mathbb{R}} \varphi_S(\xi) e^{-ix\xi} d\xi \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{|\xi| \leq A} \varphi_S(\xi) e^{-ix\xi} d\xi + \underbrace{\frac{1}{2\pi} \int_{|\xi| > A} \varphi_S(\xi) e^{-ix\xi} d\xi}_{a_1} \\ &= \frac{1}{2\pi} \int_{|\xi| \leq A} \left( \hat{\varphi}_S(\xi) + \sum_{k=0}^N \frac{(i\xi)^k}{k!} (\mathbb{E}[S^k] - m_k) + \sum_{k=N+1}^{+\infty} \frac{(i\xi)^k}{k!} \mathbb{E}[S^k] \right) e^{-ix\xi} d\xi + a_1 \\ &= \underbrace{\frac{1}{2\pi} \int_{|\xi| \leq A} \hat{\varphi}_S(\xi) e^{-ix\xi} d\xi}_{\hat{f}(x)} + a_1 + \underbrace{\frac{1}{2\pi} \int_{|\xi| \leq A} \sum_{k=N+1}^{+\infty} \frac{(i\xi)^k}{k!} \mathbb{E}[S^k] e^{-ix\xi} d\xi}_{a_2} \\ &\quad + \underbrace{\frac{1}{2\pi} \int_{|\xi| \leq A} \sum_{k=0}^N \frac{(i\xi)^k}{k!} (\mathbb{E}[S^k] - m_k) e^{-ix\xi} d\xi}_{a_3} \\ &= \hat{f}(x) + a_1 + a_2 + a_3 \end{aligned}$$

On obtient donc comme majoration de l'erreur d'approximation de  $f$ , pour  $x \in \mathbb{R}$  et  $\alpha_i = |a_i|$  :

$$\left| f(x) - \hat{f}(x) \right| = |a_1 + a_2 + a_3| \leq |a_1| + |a_2| + |a_3| = \alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3$$

où

- $\alpha_1$  est l'erreur que l'on commet en omettant de calculer  $\varphi_S(\xi)$  pour  $\xi > A$  (erreur de régularisation).

$$\alpha_1 = \frac{1}{2\pi} \left| \int_{|\xi| > A} \varphi_S(\xi) e^{-ix\xi} d\xi \right|$$

Pour tout  $k \geq 1$  :  $2\pi (\mathcal{F}^{-1}(f^{(k)}))(\xi) = (-i\xi)^k \varphi(\xi)$  donc :

$$\begin{aligned} 4\pi^2 \alpha_1 &= \left| \int_{|\xi| > A} \frac{1}{(-i\xi)^k} 2\pi \mathcal{F}^{-1}(f^{(k)})(\xi) e^{-ix\xi} d\xi \right| \\ &\leq \int_{|\xi| > A} \frac{1}{|\xi|^k} \underbrace{\left| \mathcal{F}^{-1}(f^{(k)})(\xi) \right|}_{\leq \|f^{(k)}\|_1} d\xi \\ &\leq 2\|f^{(k)}\|_1 \int_{\xi > A} 1/(\xi^k) d\xi \end{aligned}$$

On a donc, pour tout  $k \geq 1$  :

$$\alpha_1 \leq \frac{\|f^{(k)}\|_1}{2\pi^2(k-1)A^{k-1}}$$

Pour que cette borne soit bonne, il faut d'une part faire certaines hypothèse sur  $f$ , d'autre part prendre  $A$  assez grand ;

- $\alpha_2$  est l'erreur que l'on commet en omettant dans notre calcul les moments d'ordre plus grand que  $N+1$ .

$$\alpha_2 = \frac{1}{2\pi} \left| \int_{|\xi| \leq A} \sum_{k=N+1}^{+\infty} \frac{(i\xi)^k}{k!} \mathbb{E}[S^k] e^{-ix\xi} d\xi \right|$$

On a :

$$\begin{aligned} 2\pi\alpha_2 &\leq \int_{-A}^A \left| \sum_{k=N+1}^{+\infty} \frac{(i\xi)^k}{k!} \mathbb{E}[S^k] \right| e^{-i\xi x} d\xi \\ &\leq \int_{-A}^A \sum_{k=N+1}^{+\infty} \frac{|\xi|^k}{k!} \mathbb{E}[S^k] d\xi = 2 \int_0^A \sum_{k=N+1}^{+\infty} \frac{\xi^k}{k!} \mathbb{E}[S^k] d\xi \\ &\leq 2 \sum_{k=N+1}^{+\infty} \frac{A^{k+1}}{(k+1)!} \mathbb{E}[S^k] = 2\mathbb{E} \left[ \frac{1}{S} \sum_{k=N+1}^{+\infty} \frac{(AS)^{k+1}}{(k+1)!} \right] \end{aligned}$$

D'après la formule de Taylor avec reste intégral :

$$\begin{aligned} \sum_{k=N+2}^{+\infty} \frac{(AS)^k}{k!} &= e^{AS} - \sum_{k=0}^{N+1} \frac{(AS)^k}{k!} \\ &= \sum_{k=0}^{N+1} \frac{(AS)^k}{k!} + \int_0^{AS} \frac{(AS-t)^{N+1} e^t}{(N+1)!} dt - \sum_{k=0}^{N+1} \frac{(AS)^k}{k!} \\ &= \int_0^{AS} \frac{(AS-t)^{N+1} e^t}{(N+1)!} dt = \frac{(AS-t)^{N+1} (e^{AS} - 1)}{(N+1)!} \end{aligned}$$

d'où :

$$\alpha_2 \leq 2\mathbb{E} \left[ \frac{(AS)^{N+1}(e^{AS} - 1)}{2\pi S(N+1)!} \right] = \frac{A^{N+1}}{\pi(N+1)!} \mathbb{E} [S^N(e^{AS} - 1)]$$

Pour que cette borne soit bonne, il faut prendre  $A$  assez petit et  $N$  assez grand ;

—  $\alpha_3$  est l'erreur que l'on commet qui provient des erreurs sur le calcul des moments.

$$\alpha_3 = \frac{1}{2\pi} \left| \int_{|\xi| \leq A} \sum_{k=0}^N \frac{(i\xi)^k}{k!} (\mathbb{E}[S^k] - m_k) e^{-i\xi x} d\xi \right|$$

On a :

$$\begin{aligned} 2\pi\alpha_3 &\leq \int_{-A}^A \sum_{k=0}^N \left| \frac{(i\xi)^k}{k!} (\mathbb{E}[S^k] - m_k) e^{-i\xi x} \right| d\xi \\ &\leq 2\|\varepsilon\|_\infty \int_0^A \sum_{k=0}^N \xi^k / (k!) d\xi \quad \text{brutal} \\ &\leq 2\|\varepsilon\|_\infty \int_0^A e^\xi d\xi \end{aligned}$$

Avec :

$$\|\varepsilon\|_\infty = \max_{k=1,\dots,N} \{ \mathbb{E}[S^k] - m_k \}$$

On a donc :

$$\alpha_3 \leq \frac{\|\varepsilon\|_\infty (e^A - 1)}{\pi}$$

□

**Optimisation du paramètre  $A$**  On remarque que  $\alpha_1$  diminue quand  $A$  augmente, mais  $\alpha_3$  augmente quand  $A$  augmente. La proposition suivante donne la borne que l'on obtient lorsque l'on prend le meilleur compromis pour  $A$ .

### Proposition 3.3.

*Supposons que :*

- *l'on soit capable de calculer un nombre arbitrairement grand de moments de  $f$  avec une erreur bornée par  $\varepsilon > 0$  ;*
- *il existe  $k \in \mathbb{N}$  tel que  $d_k = \|f^{(k)}\|_1 < +\infty$  ;*

*Alors on a, pour tout  $x \in \mathbb{R}$  :*

$$|f(x) - \hat{f}(x)| \sim \left| \frac{1}{\pi \ln(\varepsilon)} \right| \quad \text{quand } \varepsilon \rightarrow 0$$



*Démonstration.* On traite d'abord le cas particulier  $k = 2$ , pour introduire les idées.

1. Cas particulier  $k = 2$  : on a donc une erreur que l'on peut majorer par

$$\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 \leq \alpha_N(A) = \frac{d_2}{2\pi^2 A} + \frac{A^{N+1}}{(N+1)!\pi} \mathbb{E} [S^N(e^{AS} - 1)] + \frac{\|\varepsilon\|_\infty(N)(e^A - 1)}{\pi}$$

Supposons que l'on soit capable de prendre  $N \rightarrow \infty$ , avec une erreur sur les moments  $\|\varepsilon\|_\infty(N)$  bornée par  $\varepsilon > 0$ . De cette manière, on a  $\alpha_2 = 0$ . Posons  $x = d_2/(2\pi^2)$  et  $y = \varepsilon/\pi$ . On a alors :

$$\alpha_N(A) \xrightarrow{N \rightarrow \infty} \alpha(A) = x/A + y(e^A - 1)$$

donc  $\alpha'(A) = -x/A^2 + ye^A$ . On veut  $A$  tel que  $\alpha$  soit minimum, c'est-à-dire  $\alpha'(A) = 0$  d'où :

$$A^2 e^A = x/y$$

On obtient alors le paramètre  $A$  qui minimise la borne :

$$A = 2W\left(\frac{\sqrt{x/y}}{2}\right) = 2W\left(\sqrt{\frac{d_2}{8\pi\varepsilon}}\right)$$

avec  $W$  la fonction  $W$  de Lambert telle que  $z = W(z)e^{W(z)}$ .

2. Pour  $k$  général, on a les mêmes calculs, mais avec  $x = \frac{d_k}{2\pi^2(k-1)}$ , ce qui donne :

$$A = 2W\left(\sqrt{\frac{d_k}{8\pi\varepsilon(k-1)}}\right)$$

3. Regardons maintenant le comportement de  $A$  quand  $\varepsilon \rightarrow 0$ . Comme, quand  $z \rightarrow \infty$  :

$$W(z) = \ln z - \ln \ln z + o(1)$$

on a

$$A_\varepsilon = \ln\left(\frac{d_k}{8(k-1)\pi\varepsilon}\right) - \ln \ln\left(\frac{d_k}{8(k-1)\pi\varepsilon}\right) + o(1) = \ln(1/\varepsilon) - \ln \ln(1/\varepsilon) + o(1)$$

d'où :

$$\alpha(A_\varepsilon) = y(e^{A_\varepsilon} - 1) + \frac{x}{A_\varepsilon^{k-1}} = \frac{\varepsilon}{\pi} e^{A_\varepsilon} + o(1) = \frac{1}{\pi \ln\left(\frac{1}{\varepsilon}\right)} + o(1)$$

d'où, quand  $\varepsilon \rightarrow 0$  :

$$\alpha(A_\varepsilon) \sim |1/(\pi \ln(\varepsilon))|$$

ce qui permet de conclure la proposition.

□

**Commentaire** Nous pouvons faire les remarques et les commentaires suivants :

1. On est capable de borner la norme infinie entre la DFE réelle  $f$  et la DFE estimée  $\hat{f}$ . Les bornes que l'on obtient ne sont pas optimales.
2. Sous des hypothèses très favorables, la norme infinie se comporte comme  $\left| \frac{1}{\ln \varepsilon} \right|$ , ce qui est une décroissance très lente de la borne (d'autant plus qu'il est largement exagéré de supposer que l'on sera capable de calculer les moments avec une grande précision) ;
3. Toutefois, la norme infinie n'est pas forcément la plus pertinente dans notre situation. On pourrait penser à d'autres méthode pour mesurer la distance entre ces deux distributions : par exemple, la norme  $L^2$ , la distance de Kolmogorov, ou la divergence de Kullback-Leibler.

L'objectif de la partie suivante est de présenter une nouvelle méthode pour estimer la DFE.

## 4 Étude d'une EDP

Dans cette partie, nous présentons une modélisation du problème par une EDP sur la densité de la loi de  $\ln W_t$ . D'après l'EDP, nous aurons une expression explicite de la loi de  $\ln(1 - S)$ .

Nous commençons par introduire l'EDP (??), puis nous déduisons une expression explicite pour la loi de  $\ln(1 - S)$  ; ensuite, nous faisons le lien avec un problème de fragmentation ; ensuite, nous étudierons le comportement des solution de l'EDP en temps court et en temps long.

### 4.1 Nouveau point de vue sur le problème

**Transformations initiales** D'après (??), on a, tant que  $W_t > 0$  :

$$\ln W_t = \sum_{i=1}^{N_t} \ln(1 - s_i)$$

On fait les deux hypothèses suivantes :

1. Pour tout  $t > 0$ , la loi de  $\ln W_t$  peut s'écrire :

$$m(t)\delta_\infty + u(t, \cdot)$$

où  $m(t)$  représente la probabilité qu'une cellule soit morte au temps  $t$  et  $u(t, \cdot) \in C^\infty(\mathbb{R})$  ;

2. La loi de  $\ln(1 - S)$  peut s'écrire :

$$\mu\delta_{-\infty} + f(\cdot)$$

où  $\mu$  est le taux de mutations létales et  $f(\cdot) \in C^\infty(\mathbb{R})$  est la « densité » de la loi de  $\ln(1 - s)$  sans prendre en compte les mutations létales : ainsi,  $\int f = 1 - \mu$ .

Remarquons tout de suite que l'on peut déduire la DFE à partir de la donnée de  $f$  et du taux de mutations létales.

**Introduction du modèle** Soit  $\lambda$  le taux de mutation. Considérons :

$$\partial_t u(t, x) = \lambda \left( \int_{\mathbb{R}} f(x-y) u(t, y) dy - \int_{\mathbb{R}} f(y) u(t, x) dy \right) - \lambda \mu u(t, x)$$

Cette expression est plutôt naturelle ; elle peut se comprendre ainsi :

changement de densité de fitness entre  $t$  et  $t + dt$   
 = taux de mutations  $\times$  (gens qui arrivent sur ma fitness – gens qui partent de ma fitness)  
 – gens qui meurent

où  $\mu$  est le taux de mortalité (qui comprend la mortalité due à la sénescence et la mortalité due aux mutations létales).

Faisons quelques transformations pour simplifier l'expression. Comme  $\int_{\mathbb{R}} f(y) dy = 1 - \mu$  :

$$\partial_t u(t, x) = \lambda \left( \int_{\mathbb{R}} f(x-y) u(t, y) dy - (1 - \mu) u(t, x) \right) - \lambda \mu u(t, x)$$

soit :

$$\partial_t u(t, x) = \lambda (f * u(t))(x) - \lambda u(t, x)$$

que l'on notera, en notant  $u_t(\cdot) = (u(t))(\cdot) = u(t, \cdot)$  :

$$\partial_t u_t(x) = \lambda (f * u_t)(x) - \lambda u_t(x) \quad (3)$$

**Vérification** On veut vérifier que cette EDP est crédible. Pour cela, on peut par exemple vérifier que le nombre total de cellules  $N(t)$  décroît comme  $\exp(-\lambda \mu t)$  :

$$\begin{aligned} N'(t) \partial_t \left( \int_{\mathbb{R}} u(t, x) dx \right) &= \int_{\mathbb{R}} \partial_t u = \lambda \int_{\mathbb{R}} \left( \int_{\mathbb{R}} f(y) (u(t, x-y) - u(t, x)) dy - \mu u(t, x) \right) dx \\ &= \lambda \int_{\mathbb{R}} f(y) \left( \int_{\mathbb{R}} u(t, x-y) dx - \int_{\mathbb{R}} u(t, x) dx \right) dy - \lambda \mu \int_{\mathbb{R}} u(t, x) dx \\ &= -\lambda \mu \int_{\mathbb{R}} u(t, x) dx = -\lambda \mu t \end{aligned}$$

ce qui donne, comme prévu :

$$N(t) = e^{-\lambda \mu t} N(0)$$

**Estimation de la DFE** On peut mesurer  $u$  et on aimerait estimer  $f$ , en sachant que l'EDP ci-dessus est vérifiée : on connaît donc la solution mais on ne connaît pas l'EDP. On a la proposition suivante :

**Proposition 4.1.**

Soit  $u \in \cdot$  une solution classique de (??). Pour tout  $x \in \mathbb{R}$  :

$$f(x) = \mathcal{F}^{-1} \left( \xi \mapsto \frac{\partial_t (\mathcal{F}u_t(\xi))}{\lambda \mathcal{F}u_t(\xi)} + 1 \right) \quad (4)$$

*Démonstration.* En prenant la transformée de Fourier des deux côtés dans (??), on a :

$$\mathcal{F}(\partial_t u_t)(\xi) = \lambda \mathcal{F}f(\xi) \mathcal{F}u_t(\xi) - \lambda \mathcal{F}u_t(x)$$

soit :

$$(\partial_t \mathcal{F}u_t)(\xi) = \lambda \mathcal{F}f(\xi) \mathcal{F}u_t(\xi) - \lambda \mathcal{F}u_t(x)$$

et donc :

$$\begin{aligned} \mathcal{F}f(\xi) &= \frac{\partial_t \mathcal{F}u_t(\xi)}{\lambda \mathcal{F}u_t(\xi)} + 1 \\ &= \frac{1}{\lambda} \partial_t \ln(\mathcal{F}u_t(\xi)) + 1 \end{aligned}$$

Ainsi :

$$f(x) = \mathcal{F}^{-1} \left( \frac{1}{\lambda} \partial_t \ln(\mathcal{F}u_t(\xi)) + 1 \right) (x)$$

□

**4.2 Détermination de la DFE à partir de (??)**

L'expression (??) donne une forme explicite pour  $f(x)$ . Il faut, pour l'exploiter, être capable de calculer la valeur, pour chaque  $\xi$ , de

$$a_\xi = \frac{\partial_t \mathcal{F}u_t(\xi)}{\mathcal{F}u_t(\xi)}$$

Il est intéressant de remarquer que  $a_\xi \in \mathbb{C}$  ne dépend pas du temps. Cela permet d'affirmer que :

$$\mathcal{F}u_t(\xi) = e^{a_\xi t} \mathcal{F}u_0(\xi)$$

et donc :

$$|\mathcal{F}u_t(\xi)| = e^{\Re(a_\xi)t} |\mathcal{F}u_0(\xi)| \quad \text{et} \quad \arg(\mathcal{F}u_t(\xi)) = \arg \mathcal{F}u_0(\xi) + t \Im(a_\xi)$$

On a donc deux expressions valables pour tout  $t \in \mathbb{R}_+$  :

$$\begin{aligned} \ln |\mathcal{F}u_t(\xi)| &= \ln |\mathcal{F}u_0(\xi)| + t \times \Re(a_\xi) \\ \arg(\mathcal{F}u_t(\xi)) &= \arg \mathcal{F}u_0(\xi) + t \times \Im(a_\xi) \end{aligned}$$

Traçons ces deux fonctions de  $t$  et vérifions qu'elles sont affines ; si c'est le cas, leurs pentes nous donneront la partie réelle et la partie imaginaire de  $a_\xi$ .

[ATTENDRE D'AVOIR DES RESULTATS COMPLETS POUR PRESENTER ICI DES DFE]

### 4.3 Lien avec un problème de fragmentation

**Présentation du problème de fragmentation** Nous présentons ici une transformation de (??) qui est étudiée dans [?], [?] dans le cadre d'un problème de fragmentation. Un problème de fragmentation vise à étudier la distribution des tailles de cellules lors de divisions cellulaires successives. L'intérêt du problème réside dans le fait que les cellules ne se divisent pas toujours en leur milieu, mais plutôt en un point aléatoire.

On note  $k(x, y)$  la densité de probabilité pour une cellule de longueur  $x$  de se diviser en une cellule de longueur  $y$  et une cellule de longueur  $x - y$ . Le noyau de fragmentation  $k$  vérifie alors

$$k(x, y) = k(x, x - y) \quad \int_0^x k(x, y) dy = 1$$

Un problème intéressant, par exemple, est de savoir si  $k$  est bimodal ou non (ie : si les cellules ont tendance à se diviser en deux cellules de tailles à peu près égales, ou bien si une cellule fille a tendance à être beaucoup plus grosse que l'autre).

Ce modèle est très proche du nôtre : jusqu'à présent, les cellules changeaient de taux de croissance ; maintenant, les cellules changent de taille.

La seule véritable différence avec notre modèle est qu'une cellule se divise nécessairement en une cellule plus petite et une cellule plus grande ; cependant, cette différence n'est pas fondamentale car il est tout à fait légitime de supposer que l'immense majorité des mutations sont délétères, ce qui revient à négliger les mutations bénéfiques.

**Mise en équation** L'équation étudiée dans [?], [?] est :

$$\partial_t v(t, x) = \int_x^{+\infty} k\left(\frac{x}{y}\right) v(t, y) dy - v(t, x) \quad (5)$$

**Comparaison avec notre modèle** Maintenant, nous allons montrer que (??) est une version multiplicative de (??). Considérons  $v(t, \cdot)$  la densité de la loi de  $W_t$  et  $g$  la densité de  $1 - s$ . Posons  $x' = e^x$  : on a alors  $x'v(t, x') = u(t, x)$ . Avec le changement de variable  $y' = e^y$ , on a :

$$\begin{aligned} \partial_t (x'v(t, x')) &= \lambda \int_{\mathbb{R}} f(x - y) u(t, y) dy - \lambda u(t, x) \\ &= \lambda \int_{\mathbb{R}_+} \frac{1}{y'} f(\ln(x') - \ln(y')) u(t, \ln(y')) dy' - \lambda u(t, x) \\ &= \lambda \int_{\mathbb{R}_+} \frac{y' x'}{y'} g(x'/y') v(t, y') dy' - \lambda (x'v(t, x')) \end{aligned}$$

donc

$$\partial_t v(t, x') = \lambda \int_{\mathbb{R}_+} g(y) v\left(t, \frac{x'}{y}\right) dy - \lambda v(t, x')$$

ce qui est équivalent à (??).

**Remarque.** En réalité, (??) est une somme car on a transformé le produit (??) en somme en prenant le  $\ln$ .

**Résultat en temps long** L'intérêt de comparer notre problème au problème de fragmentation étudié dans [?], [?] est que ces articles ont obtenu des résultats sur le comportement en temps long des solutions. Dans notre cas précis, il est montré que la distribution des taux de croissance (ou des tailles de cellules) converge vers un Dirac en 0.

Malheureusement, nous ne pouvons pas exploiter ce résultat en temps long car le temps de l'expérience n'est pas assez « long » pour que l'on puisse affirmer que l'on observe un comportement asymptotique. Nous avons pu, tout de même, faire tourner nos simulations pendant très longtemps et constater que la distribution convergeait effectivement vers un Dirac en 0.

Dans le cas où le taux de division *dépend de la taille de la cellule* ( $\lambda$  est de la forme  $x^\gamma$ , où  $x$  est la taille de la cellule et  $0 < \gamma < 1$ ), [?] montre que la distribution converge vers une distribution particulière, qui n'a aucune raison d'être un Dirac. Il y a donc une stationnarité qui apparaît. Ce résultat peut être intéressant dans le cas où nous aimerions faire évoluer notre modèle vers un modèle qui prendrait en compte le fait que les cellules lentes se divisent moins et donc mutent moins.

## Références

- [1] Robert et al., *Mutation dynamics and fitness effects followed in single cells*, Science 359, 1283–1286, 16 March 2018
- [2] Doumic, Escobedo, *Time asymptotics for a critical case in fragmentation and growth-fragmentation equations*, submitted 2015
- [3] Beal et al., *The Division of Amyloid Fibrils : Systematic Comparison of Fibril Fragmentation Stability by Linking Theory with Experiments*, iScience, 25 September 2020

## A Réplication des résultats

TEST INCLUSION DE PDF

### A.1 Dynamique poissonnienne des mutations

### A.2 Calcul des premiers moments

## B Simulation