

Modelo de Izhikevich

Mauricio Alejandro LUGO

FamaF 2021



Facultad
de Matemática,
Astronomía, Física
y Computación

Nulclinas - Nullcline

Es una herramienta para el análisis del comportamiento de un sistema de ODE son la **nulclinas**.

Definición:

$$\frac{dv}{dt} = f(u, v)$$
$$\frac{du}{dt} = g(u, v)$$

La **nulclina** u es el conjunto de puntos (u, v) donde $f(u, v)$ es cero, es decir, la curva de nivel donde $f(u, v)$ es cero. Del mismo modo las **nulclinas** v es el conjunto de puntos donde $g(u, v)$ es cero

Observación: No mezclar los conceptos de Retrato de Fase, Campo de Direcciones y Nulclinas (Todas se suelen realizar para el tratamiento geométrico de la solución de una ODE)

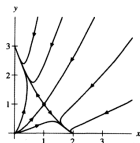


Figura 5.12

Retrato fase para el sistema de especies en competencia

$$\frac{dx}{dt} = 2x \left(1 - \frac{x}{2}\right) - xy$$
$$\frac{dy}{dt} = 3y \left(1 - \frac{y}{3}\right) - 2xy.$$

Este retrato fase generado por computadora sugiere que las soluciones que no tienden a $(1, 1)$ lo hacen a $(0, 3)$ o a $(2, 0)$.

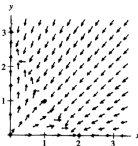


Figura 5.13

Campo de direcciones para el sistema de especies en competencia

$$\frac{dx}{dt} = 2x \left(1 - \frac{x}{2}\right) - xy$$
$$\frac{dy}{dt} = 3y \left(1 - \frac{y}{3}\right) - 2xy.$$

Es difícil juzgar el comportamiento a largo plazo de las soluciones sólo a partir del campo de direcciones.

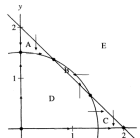


Figura 5.18

Nulclinales para el sistema

$$\frac{dx}{dt} = 2x \left(1 - \frac{x}{2}\right) - xy$$
$$\frac{dy}{dt} = y \left(\frac{9}{4} - y^2\right) - x^2y.$$

Las nulclinales separan el primer cuadrante en cinco regiones.

Ítem 1

Modelo de Izhikevich

$$\frac{dv}{dt} = 0.04v^2 + 5v + 140 - u + I \quad (1)$$

$$\frac{du}{dt} = a(bv - u) \quad (2)$$

$$\text{Si } v > 30mV \quad \text{entonces} \quad \begin{cases} v \leftarrow c \\ u \leftarrow u + d \end{cases}$$



Igualando a cero busco la estabilidad del sistema.

$$\frac{dv}{dt} = 0$$
$$\frac{du}{dt} = 0$$

Quedando así

$$0 = 0.04v^2 + 5v + 140 - u + I$$

$$0 = a(bv - u)$$

Reemplazando en u en la primera ecuación.

$$0 = 0.04v^2 + 5v + 140 - u + I$$

$$u = b \cdot v$$

$$0.04v^2 + 5v + bv + 140 + I = 0$$

Agrupando:

$$0.04v^2 + (5 - b)v + (140 + I) = 0$$

$$\text{Si } I = 0; \quad b \approx 0.2$$



simple model ▾

$$\frac{dv}{dt} = 0.04v^2 + 5v + 140 - u + I \quad \frac{du}{dt} = a(bv - u) \quad \text{if } v > 30\text{mV then } \begin{cases} v \leftarrow c \\ u \leftarrow u + d \end{cases}$$

a: 0



b: 0.27



c (mV): -65

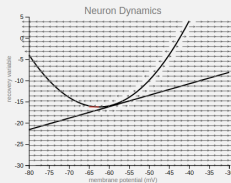
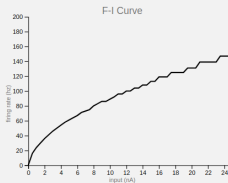
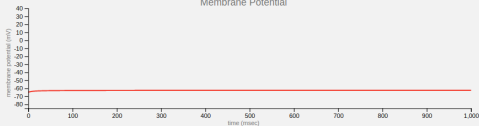


d: 0



constant ▾

input current (nA): 0



FAMAF

Facultad
de Matemática,
Astronomía, Física
y Computación

$$A = J_{Iz} = \begin{bmatrix} \frac{\partial v'}{\partial v} & \frac{\partial v'}{\partial u} \\ \frac{\partial u'}{\partial v} & \frac{\partial u'}{\partial u} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.08v + 5 & -1 \\ ab & -a \end{bmatrix}$$

Detereminando los autovalores λ_1 y λ_2 para los autovectores propios en los puntos de equilibrio:

$$\det(J_{Iz} - \lambda I_2) = \begin{bmatrix} 0.08v + 5 - \lambda & -1 \\ ab & -a - \lambda \end{bmatrix} = 0$$

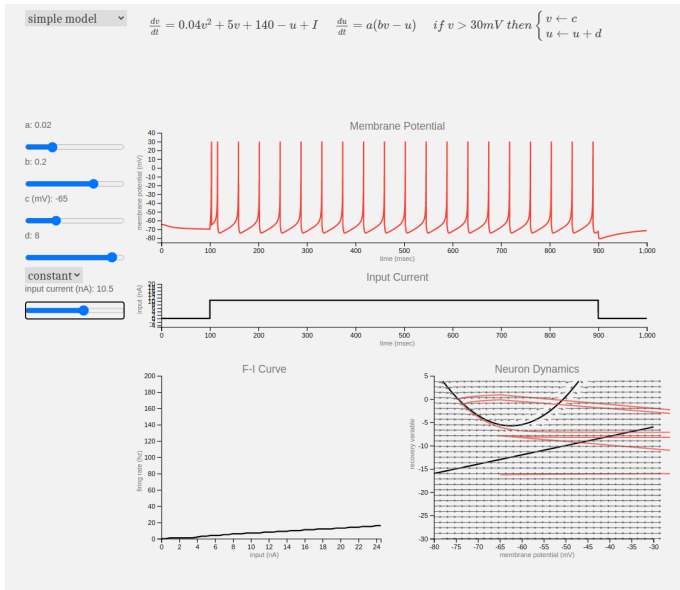
El polinomio característico es:

$$\lambda^2 + (a - 5.08)\lambda + (a \cdot 0.08 \cdot v - 5 + a \cdot b) = 0$$

$$\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{C} \quad \text{si} \quad a > 0, \quad (\text{solución procediendo: } e^{J_{Iz}})$$

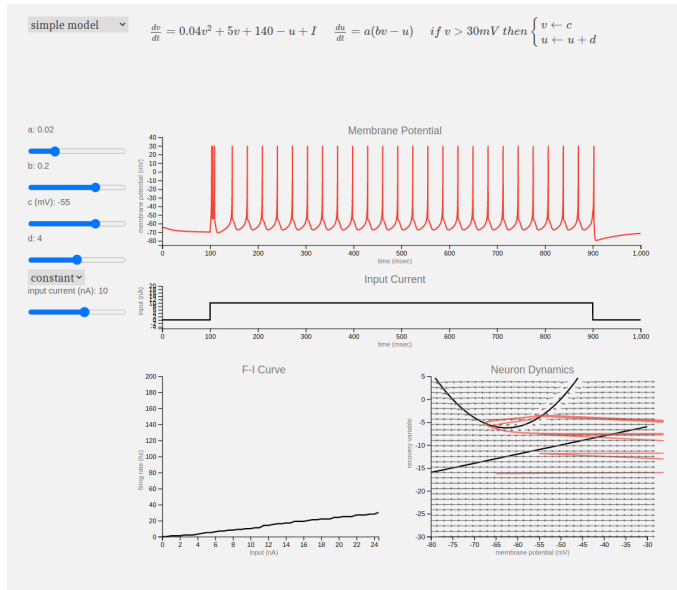


RS – Regular Spiking



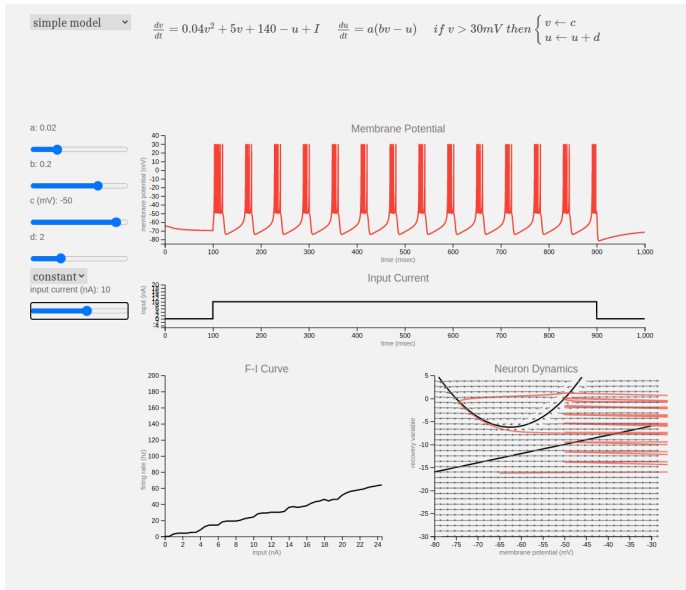
Facultad
de Matemática,
Astronomía, Física
y Computación

IB – Intrinsically bursting



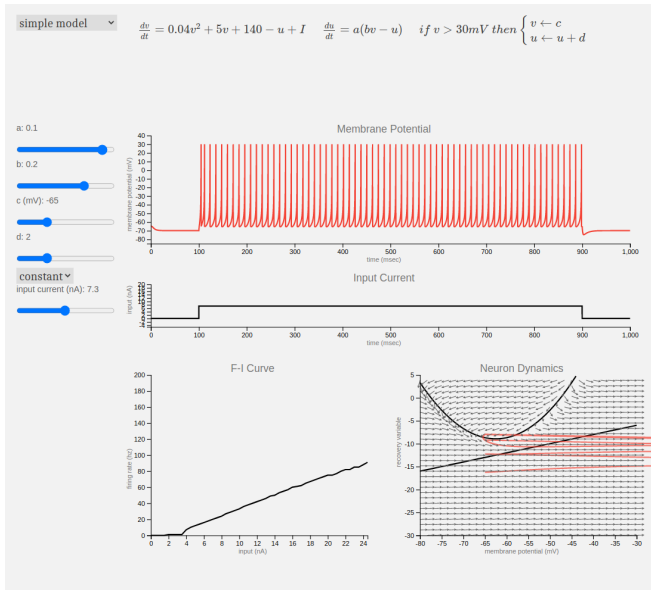
Facultad
de Matemática,
Astronomía, Física
y Computación

CH – Chattering

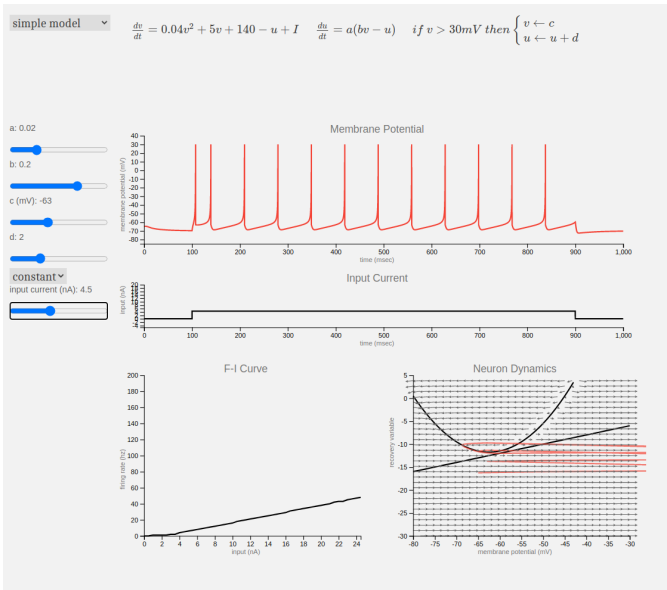


Facultad
de Matemática,
Astronomía, Física
y Computación

FS – Fast Spiking



TS – Talamo-Cortical



Facultad
de Matemática,
Astronomía, Física
y Computación

Hiperenlace : [Modelo de Izhikevich](#)



Facultad
de Matemática,
Astronomía, Física
y Computación