TD2: Programmation dynamique

Auteur: Sèverine Bérard - severine.berard@umontpellier.fr

1 Alignement global

	G	G	С	Т	G	A	С
G							
A							
Т							
С							

Méthode de distance :

 $\succ s$: une matrice de score

 $\succ g$: coût associé à un indel

> initialisation

$$M(0,0) = 0$$

$$M(0,j) = g \times j$$

$$M(i,0) = g \times i$$

> remplissage

$$M(i,j) = \min \left\{ \begin{array}{ll} M(i-1,j-1) + s(x_i,y_j) & \text{match ou mismatch} \\ M(i-1,j) + g & \text{d\'el\'etion} \\ M(i,j-1) + g & \text{insertion} \end{array} \right.$$

$$ici\ g = 3\ et\ s(a,b) = 3\ si\ a \neq b\ et\ 0\ si\ a = b$$

2 Alignement local

	G	G	С	Т	G	A	С	С	A	С	С	Т	Т
G													
A													
Т													
С													
A													
С													
Т													
T													
С													
С													
A													
T													
G													

Schéma de score :

 \succ s: une matrice de score

 $\succ g$: pénalité associé à un indel

> initialisation

 \succ remplissage

$$M(0,0)=0$$

$$M(0, j) = 0$$

M(i,0) = 0

$$M(i,j) = \max \left\{ \begin{array}{ll} M(i-1,j-1) + s(x_i,y_j) & \text{match ou mismatch} \\ M(i-1,j) + g & \text{d\'el\'etion} \\ M(i,j-1) + g & \text{insertion} \\ 0 & \end{array} \right.$$

$$ici\ g = -1\ et\ s(a,b) = -1\ si\ a \neq b\ et\ 2\ si\ a = b$$

3 Alignement avec pénalité de gap affine

Fonction: $c(g) = -d - (g-1) \times e$

Match ou mismatch :

$$M(i,j) = \max \begin{cases} M(i-1,j-1) + s(x_i,y_j) \\ D(i-1,j-1) + s(x_i,y_j) \\ I(i-1,j-1) + s(x_i,y_j) \end{cases}$$

Délétion :

$$D(i,j) = \max \left\{ \begin{array}{l} M(i-1,j) - d \\ D(i-1,j) - e \end{array} \right.$$

Insertion:

$$I(i,j) = \max \left\{ \begin{array}{l} M(i,j-1) - d \\ I(i,j-1) - e \end{array} \right.$$

- Matrice M:

_			С	Т	G	A	С	A	Т
I	С								
	Т	·							
	A								

- Matrice D :

	С	Т	G	A	С	A	Т
С							
Т							
A							

- Matrice I :

	С	Т	G	A	С	A	Т
С							
Т							
A							

 $ici\ d=3,\ e=1\ et\ s(a,b)=-1\ si\ a\neq b\ et\ 2\ si\ a=b$