	Oli	goConc	1										10									100									1000														
Backbone Orientation				PO					PS					PO						PS						PO					PS				PO				PS						
				3			5		3		_	5		_	3	_		5		_	3	_		5	_		3		5			3		5			3	_	5		3	_	_	5	_
OI	igo	Density	L <u>ow</u>	HighV	<u>Hig</u> hL	ow H	ighV <u>H</u> i	ighLo	w Hig	ghV <u>Hi</u>	ghL <u>ov</u>	v High	V <u>Hig</u> l	L <u>ow</u>	High\	/ <u>Hig</u> h	L <u>ow</u>	High\	∨ <u>Hig</u> h	L <u>ow</u>	HighV	/ <u>Hig</u> hl	L <u>ow</u> F	lighV	High L	L <u>ow</u> F	lighVH	lighLo	ow Hig	jhV <u>Hi</u>	ghL <u>ow</u>	HighVI	-lighL <u>c</u>	w High	nV <u>Hig</u> h	ıL <u>ow</u> H <u>i</u>	ghVHi	ghL <u>ow</u>	HighV	' <u>Hig</u> hL <u>i</u>	ow High	V <u>Hig</u> r	hL <u>ow</u> I	<u>Hig</u> hV <u>Hi</u>	igh
0.50	100% 80%	<u>50</u> <u>80</u> <u>50</u> <u>80</u>	•	•		•	• •				•	0	•	0	0	0	0	0	0	00	00	00	0	00	00	0	0 0	o (0 0) (8	88	38	38		88	38		0	88		00	00	00	
0.05	100% 80%	<u>50</u> <u>80</u> <u>50</u> <u>80</u>	•		•	•	• •		> o		•	•	0	0	0	0	0	0	0	00	00	00	00								_	_			_	88		_							
0.00	100% 80%	<u>50</u> <u>80</u> <u>50</u> <u>80</u>	•			•	• •	, ,				0	0	0	0	0	0	0	0	00	00	00	00	00	_	0			0 0			88	38	38		88	38	38	8	88	38	8	00	88	
0.50	100% 80%	<u>50</u> <u>80</u> <u>50</u> <u>80</u>	•	•		•	0 0 0	•	• •		0 0 0	-			0 0 0		0000	0000		0000	0000		0	0000	(\bigcirc	0000	}		})))							, , ,			
0.05	, %08 %00	<u>20</u> <u>80</u> <u>20</u> <u>80</u> <u>20</u>	•	0 0		0	0	•	• 0		0 0 0	0		0 0 0	-		0000	0000		0000	0000		000	0000	(0000	}))))))			
2 0.00	<u>\$\frac{2}{100\%} 80\% 1</u>	3) 331 331 331 331	•	•		0	0	•	• •		0 0	0		0 0 0	0 0		0000	0000		0000	0000		000	0000	(0000			})		3))			

tracing lensity of the state of

DOPE

Chol

##