

C, afsnit 8.2. Ligevægte og deres stabilitet

I mange modeller for biologiske og medicinske fænomener er man interesseret i at finde **ligevægte**, dvs tilstande, hvor der er balance mellem vækst og henfald.

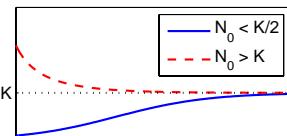
Hvad sker der, hvis systemet forstyrres? Vil det søge tilbage mod ligevægten?

Så siges ligevægten at være **stabil**. Ellers er den **ustabil**.

Eksempel: Logistik ligningen $N' = rN(1 - N/K)$

har to ligevægte, $N = 0$ og $N = K$.

Intuitivt er den første ligevægt ustabil, mens den anden er stabil.



Diskussionen er kun relevant for **autonome** differentialligninger

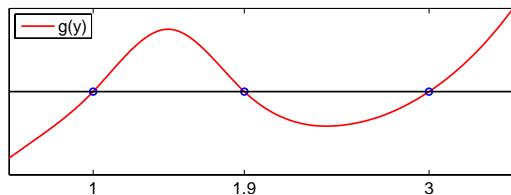
$$y' = g(y) \quad \text{for } x > a, \quad y(a) = y_0$$

Vi vælger en startbetegnelse, og derefter passer systemet sig selv.

En ligevægt \hat{y} er åbenbart en **rod** for g , $g(\hat{y}) = 0$

Hvad sker der, hvis vi forstyrre systemet fra $y = \hat{y}$ til $y = \hat{y} + z$?

Grafisk:



Tre ligevægte. Lad δ være et lille, positivt tal. Fra grafen ser vi, at

$$y'(1 - \delta) < 0, \quad y'(1 + \delta) > 0 : \quad \text{Løsning bevæger sig væk fra } \hat{y} = 1$$

$$y'(1.9 - \delta) > 0, \quad y'(1.9 + \delta) < 0 : \quad \text{Løsning bevæger sig tilbage mod } \hat{y} = 1.9$$

$$y'(3 - \delta) < 0, \quad y'(3 + \delta) > 0 : \quad \text{Løsning bevæger sig væk fra } \hat{y} = 3$$

Ligevægten $\hat{y} = 1.9$ er **stabil**; de to andre er **ustabla**

Analytisk: Brug **Taylors** formel, $g(\hat{y} + z) \approx g(\hat{y}) + zg'(\hat{y})$ for små $|z|$

$$\frac{d}{dx}(\hat{y} + z) = \frac{dz}{dx} = g(\hat{y} + z) \approx g(\hat{y}) + zg'(\hat{y}) = \lambda z$$

Udnyttet, at $g(\hat{y}) = 0$ og indført $\lambda = g'(\hat{y})$

Løsning (x regnes fra det tidpunkt, hvor forstyrrelsen blev påført)

$$z(x) = z(0)e^{\lambda x}$$

$\lambda = g'(\hat{y}) < 0 : |z(x)|$ aftager eksponentielt. \hat{y} er en **stabil** ligevægt.

$\lambda = g'(\hat{y}) > 0 : |z(x)|$ vokser. \hat{y} er en **ustabil** ligevægt.

$$\text{Logistik ligningen: } g(N) = rN\left(1 - \frac{N}{K}\right), \quad g'(N) = r\left(1 - \frac{2N}{K}\right)$$

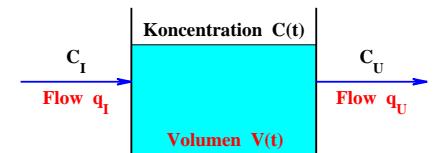
$g'(0) = r > 0 . \hat{N} = 0$ er **ustabil**. $g'(K) = -r < 0 . \hat{N} = K$ er **stabiel**.

Compartment-modeller

optræder meget ofte i medicin mm:

8.2.2. Et compartment. Bassin med volumen $V = V(t)$.

Tilstrømning: q_I ℓ/s oplosning af et stof; koncentration C_I g/ℓ



Masse bevares: $\Delta \text{ÆNDRING} = \text{IND} - \text{UD}$

$$\text{Pr tidsenhed } \frac{dV}{dt} = q_I - q_U \quad \text{og} \quad \frac{d(CV)}{dt} = q_I C_I - q_U C_U .$$

$$\text{Perfekt blanding } \Rightarrow C_U = C = C(t) .$$

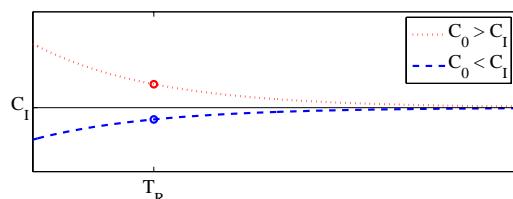
$$\text{Antag } q_U = q_I = q \Rightarrow V \text{ er konstant og } \frac{dC}{dt} = \frac{q}{V}(C_I - C) , \quad C(0) = C_0$$

$$\text{Løsning} \quad C(t) = C_I \left(1 - (C_0/C_I) e^{-(q/V)t}\right)$$

$$\frac{dC}{dt} = \frac{q}{V}(C_I - C) = 0$$

$$\Leftrightarrow C = C_I$$

Én ligevægtstilstand.



Løsning $C(t) = C_I \left(1 - (C_0/C_I) e^{-(q/V)t}\right)$ Der gælder $q > 0, V > 0$

og derfor $C(t) \rightarrow C_I (1 - (C_0/C_I) \cdot 0) = C_I$ for $t \rightarrow \infty$ uanset C_0

C_I er **globalt stabil**.

Forstyrrelse af systemet, fx ved at skifte (noget af) vandet ud. Ny C_0 .

Hvor lang tid går der før ligevægten genopnås? Svar: ∞ lang tid.

Definér T_R ("retur tid"): $C(T_R) - C_I = e^{-1} (C(0) - C_I)$ $\dots \dots T_R = V/q$.

Jo større V eller jo mindre q , jo større T_R . Intuitivt korrekt. 😊

$$S' = -bIS, \quad I' = bIS - aI, \quad R' = aI$$

Forudsætter $a, b, S(0), I(0) > 0$

Smitten breder sig hvis $I'(0) = I(0)(bS(0) - a) > 0$, dvs hvis

$$R_0 = \frac{bS(0)}{a} > 1 \quad R_0 \text{ kaldes "basic reproductive rate"}$$

Afhænger af antal udsatte, $S(0)$; hvor smittefarlig sygdommen er, b , og hvor hurtigt man bliver rask, a . Hvis $S(0) < a/b$, er der ingen risiko.

$$R(t) \text{ monoton voksende. Derfor } \frac{dS}{dR} = \frac{dS}{dt} \cdot \frac{dt}{dR} = -bIS \cdot \frac{1}{aI} = -\frac{b}{a} S$$

$$\text{Løsning: } S(t) = S(0) e^{-(b/a)R(t)} \geq S(0) e^{-(b/a)N} > 0$$

Antal udsatte falder med tiden, men der vil altid være nogle usmittede tilbage.

Før eller senere: $S(t) < a/b$, og $I'(t) = I(t)(bS(t) - a) < 0$, dvt $I(t)$ aftager

Princippet **ÆNDRING = IND – UD** bruges ofte ved opstilling af modeller.

"S – I – R model" pp 510 – 513. Epidemi-model. Dansk: U-S-R model

Population $N(t) = S(t) + I(t) + R(t) = N$ konstant

$S(t)$ Udsatte. Hvert individ har smitterisiko $b \cdot I(t)$. b er en konstant

$I(t)$ Smittede. Hvert individ har chancen a for at blive rask. a er en konstant

$R(t)$ Raske; immune overfor smitte

Model

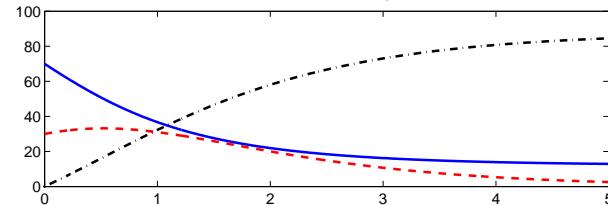
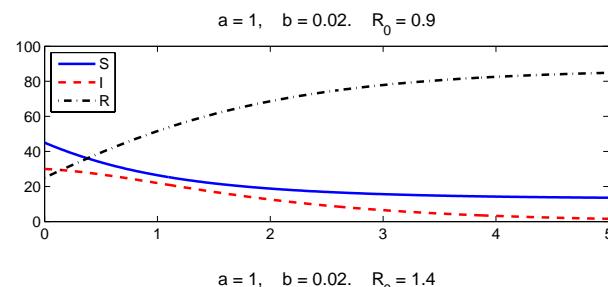
$$\frac{dS}{dt} = -bIS, \quad \frac{dR}{dt} = aI, \quad \frac{dI}{dt} = bIS - aI$$

Kontrol: $N'(t) = S'(t) + I'(t) + R'(t) = -bIS + (bIS - aI) + aI = 0$ 😊

System af tre samhørende, ulineære differentialligninger.

Skal løses med kendte start-værdier, $S(0), I(0), R(0)$

Enheder: $a \sim (\text{tid})^{-1}, \quad b \sim (\text{antal} \cdot \text{tid})^{-1}$



I begge tilfælde $N = 100$, $I(0) = 30$

Compartment modeller pp 501 – 503, 513 – 515, 731 – 734

Organismer lever af føde. Nogle organismer dør og vender tilbage til fødelageret; andre forsvinder helt.

Brug **ÆNDRING = IND – UD**
på hver compartment

$$\frac{dN}{dt} = N_I + mX - aN - r(N)X, \quad \frac{dX}{dt} = r(N)X - (m+c)X$$

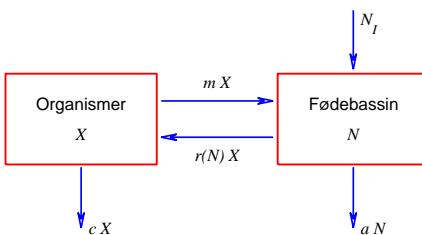
Diskussionen pp 513 – 515 forudsætter $r(N) = bN$, og vi får det ulineære system

$$N' = N_I - aN - (bN - m)X, \quad X' = (bN - m - c)X$$

Ligevægt: $N'(t) = X'(t) = 0$. Opfyldt hvis $X = 0$ og $N = N_I/a$ eller

$$N = \frac{m+c}{b} \quad \text{og} \quad X = \frac{bN_I - a(m+c)}{bc}$$

Stabil — hvis den eksisterer; dvs hvis $bN_I > a(m+c)$



LA: \mathbf{A} har ingen eller to egenværdier $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}$.

Rødder for det karakteristiske polynomium

$$P_A(\lambda) = \det(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I}) = \begin{vmatrix} -(a+c) - \lambda & b \\ a & -(b+d) - \lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 - \tau\lambda + \Delta,$$

Hvor $\tau = -(a+b+c+d)$, $\Delta = \det(\mathbf{A}) = (a+c)(b+d) - ab = ad + bc + cd$.

$$\begin{aligned} \text{Diskriminant} \quad D &= \tau^2 - 4\Delta = ((a+c) + (b+d))^2 - 4(a+c)(b+d) + 4ab \\ &= (a+c)^2 + (b+d)^2 + 2(a+c)(b+d) - 4(a+c)(b+d) + 4ab \\ &= ((a+c) - (b+d))^2 + 4ab > 0 \end{aligned}$$

To reelle, forskellige egenværdier $\lambda_1 = \frac{1}{2}(\tau + \sqrt{D})$, $\lambda_2 = \frac{1}{2}(\tau - \sqrt{D})$

Løsning: $x_1(t) = \alpha_{11}e^{\lambda_1 t} + \alpha_{12}e^{\lambda_2 t}$, $x_2(t) = \alpha_{21}e^{\lambda_1 t} + \alpha_{22}e^{\lambda_2 t}$,

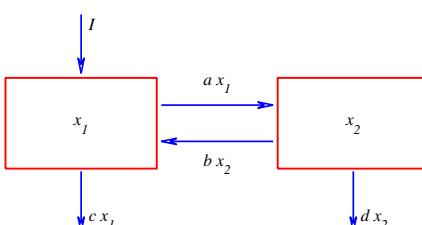
hvor koeficienterne α_{ij} bestemmes v.hj.a. begyndelsesbetingelserne $\mathbf{x}(0)$
og egenvektorerne for \mathbf{A}

Compartment model, pp 731 – 734.

Flow af fx medicin mellem forskellige dele af kroppe. Koncentrationer x_1 og x_2 . **ÆNDRING = IND – UD** \Rightarrow

$$x'_1 = I - (a+c)x_1 + bx_2$$

$$x'_2 = ax_1 - (b+d)x_2$$



System af samhørende **lineære** differentialligninger, jf afsnit 3.2.1 i LA

Nøjes med at diskutere tilfældet $I = 0$. Ingen ny tilførsel i det tidsrum, vi betragter.

$$\mathbf{x}' = \begin{pmatrix} -(a+c)x_1 + bx_2 \\ ax_1 - (b+d)x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -(a+c) & b \\ a & -(b+d) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \mathbf{A}\mathbf{x}$$

$a, b, c, d \geq 0$. Forudsætter mindst én af dem positiv.

Ellers: Kun den trivielle løsning $\mathbf{x}' = \mathbf{0} \Rightarrow \mathbf{x} = \text{konstant}$

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} -(a+c) & b \\ a & -(b+d) \end{pmatrix} \quad \begin{aligned} \tau &= -(a+b+c+d) & \lambda_1 &= \frac{1}{2}(\tau + \sqrt{D}) \\ \Delta &= ad + bc + cd & \lambda_2 &= \frac{1}{2}(\tau - \sqrt{D}) \\ D &= \tau^2 - 4\Delta & & \end{aligned}$$

$$\tau < 0 \Rightarrow \lambda_2 < 0$$

$$\Delta > 0 \Rightarrow \lambda_1 = \frac{1}{2}(\tau + \sqrt{\tau^2 - 4D}) < \frac{1}{2}(\tau + |\tau|) = 0$$

$$\Delta = 0 \Rightarrow \lambda_1 = 0. \quad x_i(t) = \alpha_{i1} + \alpha_{i2}e^{\lambda_2 t}$$

$\Delta < 0$: Én negativ og én positiv egenværdi. $\lambda_1 = -a$, $\lambda_2 = 0$. Hvis $\alpha_{i1} > 0$, fås eksponentiel vækst i i te compartment

Example 3 (pp 735f) er en forenklet version af det medicin-problem, der behandles i LA, ex. 1.2, 1.5, 3.7, 4.6. Modellen svarer til $b = c = d = 0$, og dermed $\Delta = 0$, $\lambda_1 = -a$, $\lambda_2 = 0$

Hvis $x_1(0) = K$, $x_2(0) = 0$, fås $x_1(t) = Ke^{-at}$, $x_2(t) = K(1 - e^{-at})$.