

Matematică cu aplicații în biologie

Andrei-Dan Halanay

4 octombrie 2020

CUPRINS

1	INTRODUCERE ȘI RECAPITULARE	5
1.1	Introducere	5
1.2	Recapitulare	6
1.2.1	Funcții trigonometrice	6
1.2.2	Exponențiale și Logaritmi	8
1.2.3	Puncte și drepte în plan	8
1.3	Funcții	9
1.4	Aplicații	11
1.4.1	Relații de scalare	11
1.4.2	Rata de reacție	11
1.4.3	Ecuția lui Monod	11
1.4.4	Datarea cu C^{14}	12
1.5	Exerciții	13
2	ELEMENTE DE ANALIZĂ MATEMATICĂ	15
3	ECUAȚII DIFERENȚIALE	17
4	SISTEME LINEARE	19
5	ELEMENTE DE TEORIA PROBABILITĂȚILOR	21
6	ELEMENTE DE STATISTICĂ MATEMATICĂ	23
7	BIBLIOGRAFIE	25

INTRODUCERE ȘI RECAPITULARE

1.1 INTRODUCERE

Metodele matematice se folosesc în științe pentru a înțelege relațiile calitative între diferite mărimi, precum și pentru a studia evoluțiile acestora în timp. Astfel se formulează modelele matematice care permit efectuarea de previziuni despre astfel de evoluții. De asemenea modelarea matematică permite optimizarea diferiților parametri implicați pentru a obține rezultatul dorit: de exemplu înțelegerea unui modelul matematic pentru propagarea unei epidemii permite adoptarea măsurilor necesare stăvilirii acesteia.

Pe de altă parte un model greșit poate avea consecințe deosebit de grave. Deci este important să ne formăm o intuiție cantitativă, care să ne permită să avem suspiciuni despre validitatea unui astfel de model și eventual să îl verificăm cu atenție.

O parte importantă din activitatea de cercetare în biologie constă în proiectarea experimentelor, efectuarea acestora și interpretarea datelor obținute. Pentru interpretarea datelor este indispensabilă folosirea statisticii matematice. Din păcate, faza proiectării experimentelor este adesea neglijată. Cu toate acestea este indispensabilă pentru ca rezultatele obținute să aibă relevanță și să fie reproductibile. De exemplu alegerea eșantionului sau a pragului de încredere necesită cunoștințe destul de avansate de statistică și probabilități. În practică, datele obținute sînt analizate de un statistician profesionist, dar foarte des acesta nu participă la faza de proiectare (o discuție a consecințelor se poate găsi [aici](#)).

Instrumentele matematice folosite pentru modelare sînt foarte diverse și cu grade diferite de complexitate. Vom studia funcțiile elementare cele mai folosite-funcțiile trigonometrice, exponențiala și logaritmul, elemente de analiză matematică (limite de șiruri și funcții, derivata și integrala, ecuații diferențiale), elemente de algebră liniară și aplicații la sisteme de ecuații diferențiale, elemente de teoria probabilităților și statistică matematică.

1.2 RECAPITULARE

1.2.1 Funcții trigonometrice

Funcțiile trigonometrice pot fi definite folosind cercul trigonometric ca în figură.

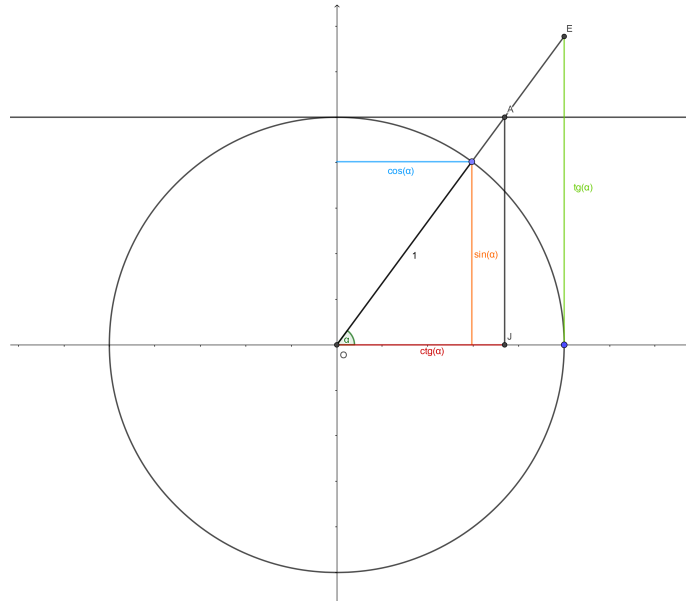


Figura 1.2.1: Cercul trigonometric

Unghiul α poate fi măsurat în grade, sau mai adesea în radiani.

Definiția 1.2.1. Spunem că un unghi are măsura un radian dacă arcul subîntins într-un cerc are lungimea egală cu raza.

Fie α un unghi de g° . Fie r măsura sa în radiani. Avem formula

$$\frac{g}{360} = \frac{r}{2\pi} \quad (1.2.1)$$

Formulele care leagă funcțiile între ele sînt:

$$\sin^2(\theta) + \cos^2(\theta) = 1 \quad (1.2.2)$$

$$\text{ctg}(\theta) = \frac{1}{\text{tg}(\theta)} \quad (1.2.3)$$

$$\text{tg}(\theta) = \frac{\sin(\theta)}{\cos(\theta)} \quad (1.2.4)$$

Pentru anumite valori ale măsurii unghiului, funcțiile sin și cos au valori cunoscute

θ	0	$\frac{\pi}{6} = 30^\circ$	$\frac{\pi}{4} = 45^\circ$	$\frac{\pi}{3} = 60^\circ$	$\frac{\pi}{2} = 90^\circ$
$\sin(\theta)$	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1
$\cos(\theta)$	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{1}{2}$	0

Tabela 1: Valorile funcțiilor trigonometrice

O proprietate fundamentală a funcțiilor trigonometrice este periodicitatea lor

$$\sin(x + 2\pi) = \sin(x) \quad (1.2.5)$$

$$\cos(x + 2\pi) = \cos(x) \quad (1.2.6)$$

$$\operatorname{tg}(x + \pi) = \operatorname{tg}(x) \quad (1.2.7)$$

$$\operatorname{ctg}(x + \pi) = \operatorname{ctg}(x) \quad (1.2.8)$$

Graficele lor sînt

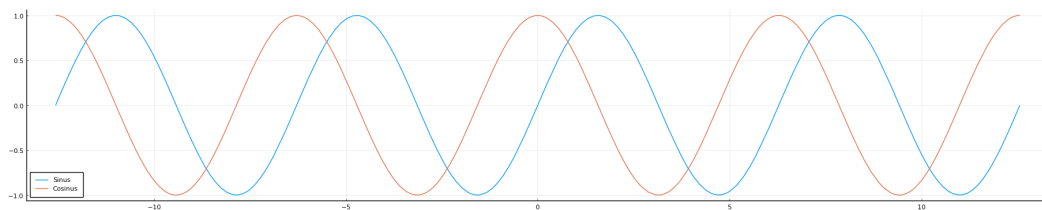


Figura 1.2.2: Graficele lui sin și cos

și respectiv

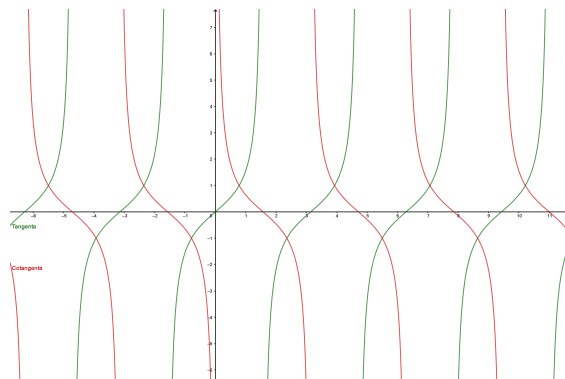


Figura 1.2.3: Graficele lui tg și ctg

După cum se vede pentru anumite valori funcțiile tg și ctg nu sînt definite.

1.2.2 Exponențiale și Logaritmi

Considerăm acum un număr real $a > 0$. Funcția exponențială cu baza a este $f(x) = a^x$. Proprietățile sale principale sînt

$$a^x a^y = a^{x+y}, (ab)^x = a^x b^x \quad (1.2.9)$$

$$\frac{a^x}{a^y} = a^{x-y}, \left(\frac{a}{b}\right)^x = \frac{a^x}{b^x} \quad (1.2.10)$$

$$a^{-x} = \frac{1}{a^x}, (a^x)^y = a^{xy}. \quad (1.2.11)$$

Logaritmul este funcția inversă a exponențialei. Anume

$$y = \log_a x \text{ este echivalent cu } a^y = x. \quad (1.2.12)$$

Din definiție decurg și proprietățile sale fundamentale

$$\log_a(xy) = \log_a(x) + \log_a(y), \log_a\left(\frac{x}{y}\right) = \log_a(x) - \log_a(y) \quad (1.2.13)$$

$$\log_a(x^r) = r \log_a(x) \quad (1.2.14)$$

Cel mai important logaritm cu care vom lucra va fi în baza e și vom nota $\log_e x =: \ln x$.

1.2.3 Puncte și drepte în plan

Punctele planului pot fi considerate ca perechi de numere reale de forma (x, y) . Orice două puncte din plan determină o dreaptă. Presupunem că punctele noastre sînt (x_1, y_1) și (x_2, y_2) . Atunci dreapta determinată de cele două puncte este mulțimea punctelor (x, y) din plan care satisfac ecuația

$$\frac{x - x_1}{x_2 - x_1} = \frac{y - y_1}{y_2 - y_1}. \quad (1.2.15)$$

Ca să evităm situația în care unul dintre numitori este zero, scriem ecuația în forma echivalentă

$$(y_2 - y_1)(x - x_1) = (x_2 - x_1)(y - y_1). \quad (1.2.16)$$

În cazul în care $x_2 \neq x_1$ notăm $m = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1}$ și obținem forma bine cunoscută

$$y = mx + n, \quad (1.2.17)$$

unde n este dat de intersecția dreptei cu axa Oy . În cazul în care $x_1 = x_2$ spunem prin convenție că $m = \infty$.

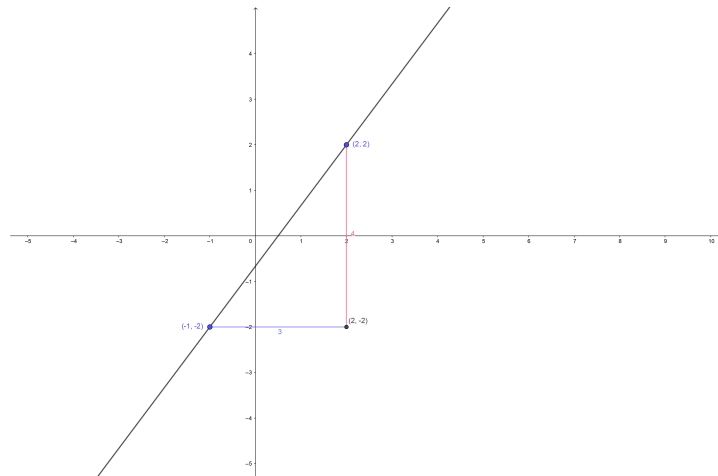


Figura 1.2.4: O dreaptă în plan

Determinați m și n pentru dreapta din imagine.

O dreaptă poate fi definită și dacă știm un punct de pe ea și panta. Presupunem că punctul este (x_0, u_0) și panta este m . Atunci ecuația dreptei este

$$y - y_0 = m(x - x_0) \quad (1.2.18)$$

Dacă avem două mărimi x și y și între ele avem o relație de forma $y = mx$, atunci spunem că x și y sînt proporționale și scriem $y \propto x$. Spre exemplu toate punctele (x, y) ale dreptei definite la 1.2.18 satisfac $y - y_0 \propto x - x_0$.

1.3 FUNCȚII

Definiția 1.3.1. Se numește funcție o regulă $f : A \rightarrow B$ între două mulțimi A și B , care asociază fiecărui element din A un unic element din B .

Pentru un $x \in A$ elementul $y = f(x)$ se numește imaginea lui x , iar x se numește argumentul lui f . A se numește domeniul lui f , B codomeniul său, iar $f(A) = \{y \in B \mid \exists x \in A \text{ a.î. } f(x) = y\}$ se numește imaginea lui f . Două funcții $f_1 : A_1 \rightarrow B_1$ și $f_2 : A_2 \rightarrow B_2$ sînt egale dacă

- $A_1 = A_2 =: A$
- $f_1(x) = f_2(x)$ pentru orice $x \in A$.

Alte exemple de funcții cu care ne vom întâlni sînt:

- Funcțiile polinomiale sînt funcții de forma $f(x) = a_0 + a_1x + \dots + a_nx^n$;
- Funcțiile raționale sînt funcțiile de forma

$$f(x) = \frac{f_1(x)}{f_2(x)},$$

unde f_1 și f_2 sînt funcții polinomiale.

- Funcțiile putere sînt funcțiile de forma $f(x) = x^r$, unde r este un număr real fix.

De remarcat este faptul că o funcție polinomială poate fi definită pe întregul \mathbb{R} , dar o funcție rațională este definită doar pentru acei x pentru care $f_2(x) \neq 0$. Domeniul unei funcții putere depinde de valoarea lui r , spre exemplu dacă $r = \frac{1}{3}$ atunci domeniul poate fi \mathbb{R} , iar dacă $r = \frac{1}{2}$, atunci trebuie ca $x \geq 0$.

Anumite funcții reale au proprietăți de simetrie față de origine:

Definiția 1.3.2. O funcție $f : A \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ se numește

- pară dacă $f(-x) = f(x)$ pentru orice $x \in A$;
- impară dacă $f(-x) = -f(x)$ pentru orice $x \in A$.

Uneori argumentul unei funcții depinde la rîndul său de un parametru. În acest caz vorbim de compunerea de funcții:

Definiția 1.3.3. Fie $f : A \rightarrow B$ și $g : B \rightarrow C$. Compunerea $g \circ f$ este funcția $h : A \rightarrow C$, $h(x) = g(f(x))$.

Fie acum o funcție $f : A \rightarrow B$ cu proprietatea că pentru orice $y \in B$ există și este unic un $x \in A$ a.î. $f(x) = y$ (spunem că f este bijectivă). Atunci există o funcție $f^{-1} : B \rightarrow A$ astfel încît $f \circ f^{-1}(y) = y$ și $f^{-1} \circ f(x) = x$. f^{-1} se numește inversa lui f . Spre exemplu funcția exponențială $x \mapsto a^x$ și logaritmul în baza a sînt inverse una față de cealaltă.

Uneori ca să putem construi inversa unei funcții trebuie să micșorăm domeniul și codomeniul acesteia.

Cine trebuie să fie A și B pentru ca funcția $\sin : A \rightarrow B$ să fie inversabilă?

1.4 APLICAȚII

1.4.1 *Relații de scalare*

Adesea se obțin relații de forma $y \propto x^r$ între diferite mărimi biologice (de exemplu volume ale unor organe). Spre exemplu în studiul a 45 de specii de alge unicelulare s-a descoperit că (biomasa celulară) \propto (volumul celular)^{0.794}. Știința care se ocupă cu găsirea acestor relații se numește alometrie.

1.4.2 *Rata de reacție*

Presupunem că avem o reacție chimică



Viteza cu care se desfășoară reacția depinde de cât de des se ciocnesc moleculele. Legea acțiunii maselor spune că această viteză este proporțională cu produsul concentrațiilor molare ale reactanților. Deci $R \propto [A] \cdot [B]$. Adică există un $k > 0$ astfel încât $R = k[A][B]$. Presupunem că reacția se desfășoară într-un vas închis. Fie $x = [AB]$ și considerăm R ca funcție de x . Fie de asemenea a și b concentrațiile inițiale ale lui A , respectiv B . Când $[AB] = x$, atunci $[A] = a - x$ și $[B] = b - x$ prin urmare

$$R(x) = k(a - x)(b - x), R : [0, \min(a, b)] \rightarrow \mathbb{R}, \quad (1.4.2)$$

o funcție polinomială de gradul 2. Când $k = 1, 3, a = 2$ și $b = 3$ graficul lui R este în Figura 1.4.1.

1.4.3 *Ecuatia lui Monod*

Presupunem că avem o populație de microorganisme a căror rată de dezvoltare depinde de un nutrient și pentru o concentrație suficient de mare a nutrientului se atinge o limită de saturație. Dacă x este concentrația nutrientului atunci rata de dezvoltare r este

$$r(x) = \frac{ax}{x + k}, r : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R} \quad (1.4.3)$$

unde $a > 0$ este rata maximă de creștere a microorganismelor și $k > 0$ este valoarea lui x când $\frac{r}{a} = \frac{1}{2}$. Graficul său este în Figura 1.4.2

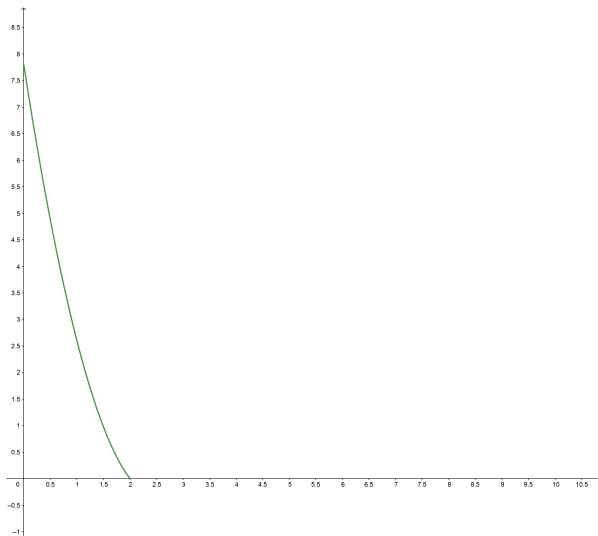


Figura 1.4.1: Viteza de reacție

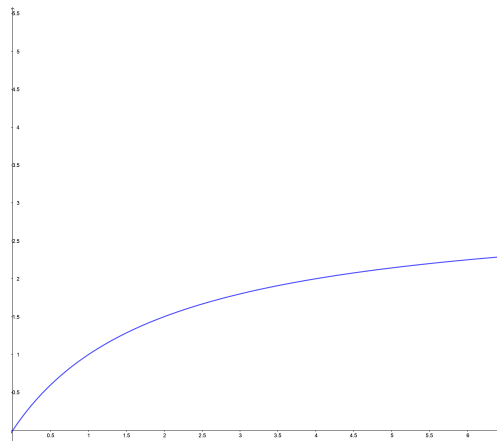


Figura 1.4.2: Rata de creștere

1.4.4 Datarea cu C^{14}

Izotopul radioactiv al carbonului, C^{14} se formează în atmosfera înaltă sub influența radiației cosmice și este absorbit de plante via CO_2 . După ce planta moare absorbția încetează și pe măsura ce carbonul radioactiv se dezintegrează (la N^{14}) raportul dintre cantitatea de C^{14} și cea de C^{12} scade, permițându-ne să determinăm vârsta unei mostre de lemn.

Presupunem că avem inițial cantitatea W_0 de C^{14} după un timp t vom avea

$$W(t) = W_0 \cdot e^{-\lambda t}, \quad (1.4.4)$$

unde $\lambda > 0$ se numește rata de dezintegrare și se exprimă în funcție de timpul de înjumătățire (adică timpul după care a rămas jumătate din cantitatea inițială).

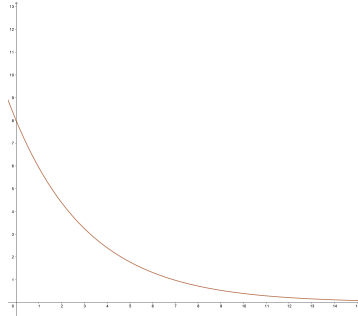


Figura 1.4.3: Dezintegrarea radioactivă

Temă de gândire. Cum s-a obținut relația 1.4.4?

1.5 EXERCIIII

Exercițiul 1.5.1. Știind că timpul de înjumătățire al lui C^{14} este 5730 de ani, determinați λ .

Exercițiul 1.5.2. Dacă o mostră de lemn găsit la o explorare arheologică are un raport de C^{14}/C^{12} de 35% față de o plantă vie (unde raportul este 100%), ce vîrstă are mostra?

Exercițiul 1.5.3. Considerăm o reacție autocatalitică



1. Determinați funcția $R(x)$ pentru această reacție;
2. Găsiți valoarea lui x pentru care $R(x)$ este maximă.

Exercițiul 1.5.4. Fie funcția

$$f(x) = \frac{1}{x+1}, x > 1. \quad (1.5.2)$$

1. Desenați graficul lui f ;
2. Din grafic determinați imaginea lui f ;
3. pentru ce valori ale lui x $f(x) = 2$?
4. Din grafic determinați câte soluții are ecuația $f(x) = a$.

Exercițiul 1.5.5. Peștii cresc toată viața. Creșterea lor este modelată de funcția lui von Bertalanffy:

$$L(t) = L_{\infty}(1 - e^{-kt}), \quad (1.5.3)$$

unde $L(x)$ este lungimea la momentul t , $L_{\infty}, k > 0$ sînt constante.

1. Schițați graficul funcției pentru $L_{\infty} = 20$, $k = 1$ și $k = 0.1$;
2. Pentru $k = 1$ determinați t a.î. $L(t)$ este 90% din L_{∞} , apoi pentru 99%. Se poate atinge vreodată L_{∞} ? Ce semnificație are L_{∞} ?
3. Care curbă dintre cele de la 1 atinge mai repede 90% din L_{∞} ? Ce se întîmplă cînd variem k ?

SISTEME LINEARE

ELEMENTE DE TEORIA PROBABILITĂȚILOR

BIBLIOGRAFIE

BIBLIOGRAFIE

- [1] C. Neuhauser, *Calculus for biology and medicine*, 3rd ed. Boston: Prentice Hall, 2011.
- [2] A. Garfinkel, J. Shevtsov, and Y. Guo, *Modeling Life*. Cham: Springer International Publishing, 2017. [Online]. Available: <http://link.springer.com/10.1007/978-3-319-59731-7>
- [3] G. Ledder, *Mathematics for the Life Sciences: Calculus, Modeling, Probability, and Dynamical Systems*, ser. Springer Undergraduate Texts in Mathematics and Technology. New York, NY: Springer New York, 2013. [Online]. Available: <http://link.springer.com/10.1007/978-1-4614-7276-6>
- [4] L. Edelstein-Keshet, *Differential Calculus for the Life Sciences*, 2020. [Online]. Available: <https://www.math.ubc.ca/~keshet/OpenBook.pdf>