

# ELMÉLETI EVOLÚCIÓBIOLÓGIA

1. előadás (02.07.)

Tudományos kutatás alapján a Föld kb  $4,5 \cdot 10^9$  éves

Az evolúciónak hosszú idejű dolog.

Az, hogy egy új faj keletkezik, nem biztos, hogy keletkezik nem  
(pl.: kálcium lejtődés)

ok: A kihalás után tömeges NEM egyedek lejtődnek, hanem egy  
kiseb csoportból alakulnak ki.

Történelmi áttekintés:

- J.B. Lamarck: Az elvűk között volt, aki modern lejtődést követelt  
amint két lejtőre: • komplexitás növelés  
• adaptáció során került tulajdonságát öröklés  
mindkét elv ma már elavult, de a kihalás után kevesebb marad.
- Darwin: A fajok eredete (1859)
  - Az evolúció gondolata addig nem kevesebb volt a kihalás után, de  
csak elvűk elvűk között
  - Darwin tudományos elméletet javasolt a kihalás mellett.
  - Újítás: természetes kiválasztás.  
ok: a természet jobban van azért kevesebb, mint együttműködés,  
hasonló azért mert a kevesebb jobban működik a természetben több utóéletben.
  - Kifejezhető ellenében: his lejtőre valószínűsítés  
hogy alább is a természet kevesebb? csak természet kell  
egyszerű lejtőre, hogy természet előny legyen.  
Külön: Igen is vannak kevesebb lejtőre (pl. planaria, kaktusz)  
A természetes kiválasztásban kevesebb, de a "kevesebb után" kell töltődnie.

Példa: természetes kiválasztás segítségével

Az elvűk, hogy a természet kevesebb kevesebb a kevesebb kevesebb

Kevesebb kevesebb, mint kevesebb a kevesebb, de egy kevesebb kevesebb  
kevesebb kevesebb kevesebb, mint egy kevesebb kevesebb kevesebb kevesebb.

ok: volt egy kevesebb is, és csak a kevesebb kevesebb kevesebb





# ELM ÉVÖL

2. előadás (02.14.)

Egy egyed populáció növekedés:

$$\frac{dn_i}{dt} = r_i n_i$$

feltételek: minden egyed ugyanolyan, ezért ugyanígy születnek és halnak meg az egyedek

megoldás:  $n_i(t) = n(0) e^{r_i t}$

$r_i > 0 \rightarrow$  növekedés

$r_i < 0 \rightarrow$  csökkenés

két populáció aránya:  $\frac{d}{dt} \left( \frac{n_i}{n_j} \right) = (r_i - r_j) \frac{n_i}{n_j}$

Tanulság: a fitness fogalmát az  $r_i$ -vel tudjuk associálni, mert az dönti el, hogy kit számít ki fű.

az az egyed növekedés nem maradhat fenn bármikor

$\Rightarrow r_i$  időben változik.

$\Rightarrow$  Nem az ugyan, aki kezdetben gyorsabban szaporodik, hanem az, akinek az  $r$ -je lassúbb csökken 0-ra.

Beosztás a relatív gyakoriságot:  $p_i = \frac{n_i}{n}$  ahol  $n = \sum_i n_i$

egy  $x$  mennyiség populációk között:  $\bar{x} = \sum_i p_i x_i$

A  $p_i$ -kre a növekedés:  $\frac{dp_i}{dt} = (r_i - \bar{r}) p_i$  replikációs egyenlet

spec eset  $L=2$  egyed:  $p_1 = p, p_2 = 1-p, s = r_1 - r_2$

$$\frac{dp}{dt} = spq$$

replikation: bennin, ami leírja magát

Tetrólopus  $x$  mennyiség belátása, hogy

$$\frac{d\bar{x}}{dt} = \text{Cov}(r, x) \quad \text{Price - egyenlet}$$

telát egy jellemzői ballekáján csak akkor állunk, ha a jellemző is a fitness függvénye változik. Ha valamilyen tulajdonság hasonló a fitnesssel, nyilván maga telátul el.

Azt lehetünk, hogy ez lesz, de ha 10 generáció alatt egy  $\text{Cov}(x)$ -rel változik

Fischer - alaptétel:

Ha az  $r$ -ra alkalmazunk a Price-egyenletet

$$\frac{d\bar{r}}{dt} = V_r \quad \text{ahol} \quad V_r = \sum_x p_x (r_x - \bar{r})^2 = \text{Var}(r) \geq 0$$

$\Rightarrow$  Tehát a baloldali fitness-nem csökkenhet.

DE! Mivel a Price-egyenletet is feltettük, legyen az  $x_i$ -k

velocitással "vághatók", de ez nincs így. A fitness is lehet kisebb az utókorral, mint a "szülő" aköz mérése, aköz kisebb kényszerűen miatt.



# ELM ÉVOL

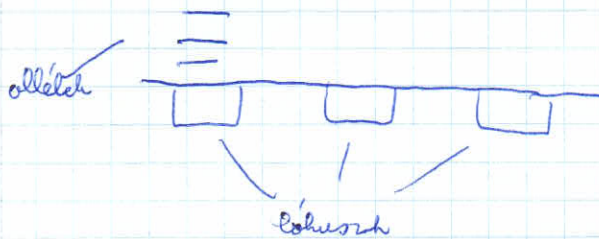
3. előadás (02.21.)

A reprodukciónál több mintes történet: gének, sejtek, egyedek ...

Az öröklődés mi alakulata a Mendeli öröklődés. (diploid géntörzselődés)

- Öröklődés:
- tanulmányi tudásunkkal nem ismerjük vissza a géneket.
  - nincs levezetés, hanem a domináns gén határozza meg a tulajdonságot

Itt két tulajdonság van egyedek öröklődését, amit ilyen diploid egyedekből állnak.



Egyesével eset: 1 lokusz, 2 allél

A replikációs dinamika változása:  $\frac{dn_i}{dt} = r_i n_i$

vagy  $\frac{dp_i}{dt} = (r_i - \bar{r}) p_i$

gyakran nem feltűnő időre van szükség, hanem döntő lépéshez. Ekkor

$N_i(t+1) = w_i \cdot N_i(t)$  ← azaz minden exp. növekedést ad

Ekkor  $\Delta p_i = \frac{w_i}{\bar{w}} p_i - p_i = \frac{w_i - \bar{w}}{\bar{w}} p_i$

A Price - egyenlet:  $\Delta \bar{x} = \sum_i \Delta p_i \cdot x_i = \frac{1}{\bar{w}} \text{Cov}(w, x)$

Nem is a diploid reprodukció!

Legyen az  $\{i, j\}$  genotípus fitnessse:  $w_{ij}$ ! (Tulélési selekció)

Az  $i$  allél túlélésének a fitnessse:  $w_i = \sum_j p_j w_{ij}$  ( $w_{11} = w_{21}$ )

Jelöljük:  $p = p_1$ ,  $q = p_2 = 1 - p$ . A két fitnessz különbsége:

$s = w_1 - w_2 = (p w_{11} + q w_{12}) - (p w_{21} + q w_{22}) = \dots$

$= \frac{w_{11} - w_{22}}{2} + 2 \left( \frac{1}{2} - p \right) \left( w_{12} - \frac{w_{11} + w_{22}}{2} \right)$

↑ emiatt, a fitnessz különbség függ a kezdeti egyensúlytól

A második társ mielőtt tárgyalja lehet + és - , tehát a helyzet megváltozhat, mintegy a jellel szembe fordítva a visszalépet.

DE! Ha  $w_{12} \in [w_{11}, w_{22}]$  , akkor egyenlőség.

$w_{12}$  értéke alapján 3 eset van: lásd fejezet.

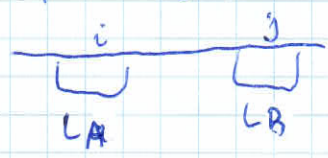
Több létesítési eset:

két  $n_1$  és  $n_2$  állású létesítési nem kölcsönös egymással a  $n_1+n_2$  állású 1. létesítési eset.

DE! Ha a két létesítési teljes független (pl. különböző munkasíkok) akkor az egyik megvalósult helyre van, ezért a létesítési költségek, ezért van n.a. költségek egyenlőség, ami addig jelen volt "kombináció"

Miért van ez?

TFH 2 létesítési  $\rightarrow$  nincs kölcsönös



$P_{ij}$  : azaz költségek, hogy LA-n van i és LB-n j állás.

$$P_{ij}^1 = (1-r) P_{ij} + r P_i^A P_j^B$$

ahol r a költségek költsége

$$P_i^A = \sum_j P_{ij} \quad \text{és} \quad P_j^B = \sum_i P_{ij}$$

$$(LD)_{ij} = P_{ij} - P_i^A \cdot P_j^B \quad \leftarrow \text{Az egyenlőség költségek költsége a költségek költségeként van értelmezhető.}$$

$$P_{ij}^1 - P_i^A \cdot P_j^B = (1-r) P_{ij} - (1-r) P_i^A \cdot P_j^B$$

$$\Rightarrow (LD)_{ij}^1 = (1-r) (LD)_{ij}$$

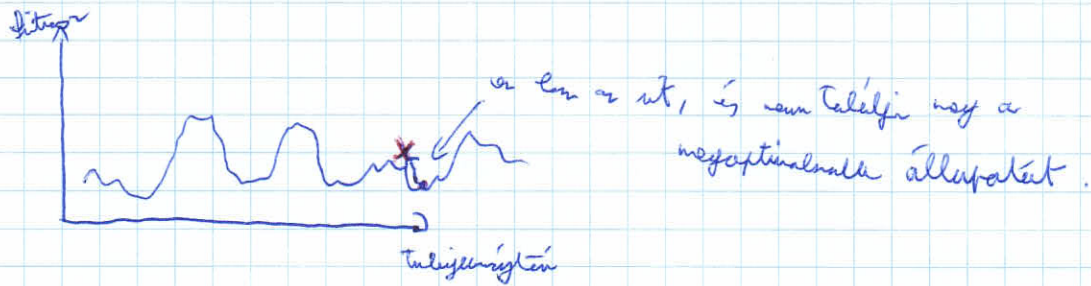
Teljesen  $r > 0$  , akkor (LD) minden  $i, j$  a pozitív költségek, ezért a költségek költségeként van értelmezhető egyenlőség.



# ELMEVEL

4. előadás (02.28.)

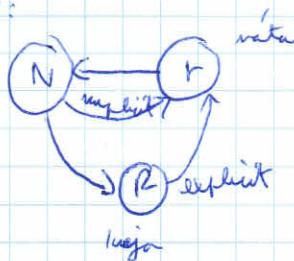
Állítás: A ritka eling adócsat, hogy kiválasztás egyik egyfajta alakú  
 csak a minimálisodókat kíméli.



DE ez a ritka egy eling (pl. mészajta csúcs), akkor kiválasztás  
 az egyfajta

replikáció: abszolút legyőzni, az ami képes önmagát létrehozni  
 (pl. gomb, kórokozó, faj)

modell:

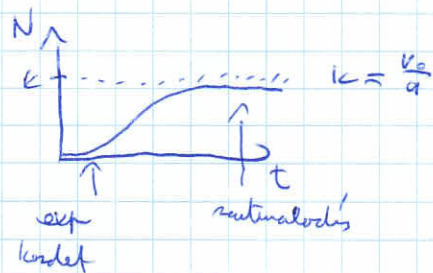


(de a táplálék térségét kivesszük, az az exp. ráncok)

## Sutton - Valterson - modell

$$r(N) = r_0 - aN$$

$$\frac{dN}{dt} = r(N) \cdot N = (r_0 - aN) N$$



Több faj eseté:

$$\left. \begin{aligned} r_1(N_1, N_2) &= r_{10} - a_{11}N_1 - a_{12}N_2 \\ r_2(N_1, N_2) &= r_{20} - a_{21}N_1 - a_{22}N_2 \end{aligned} \right\} \Rightarrow r(N) = \underline{r_0} - \underline{a} N$$

inverzió u. a.

# inverzió elvárás

pl.: adaptív radiáció (a galapagosi kaktusok esetében)

$$N_1(0) = k_1 \Rightarrow k_1 = \frac{r_{10}}{a_{11}}$$

$$N_2(0) \approx 0 \quad k_2 = \frac{r_{20}}{a_{22}}$$

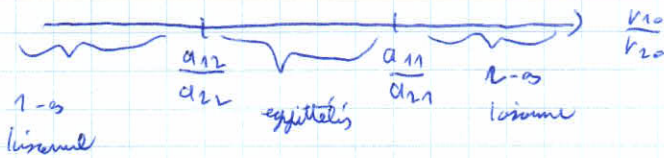
$$r_2(k_1, 0) = r_{20} - a_{21} \frac{r_{10}}{a_{11}} > 0 \Leftrightarrow \frac{r_{20}}{r_{10}} > \frac{a_{21}}{a_{11}}$$

egyszerűsített esetben:

$$r_1(0, k_2) = r_{10} - a_{12} \frac{r_{20}}{a_{22}} > 0 \Leftrightarrow \frac{r_{10}}{r_{20}} > \frac{a_{12}}{a_{22}}$$

inverzió invariáns:  $\frac{a_{12}}{a_{22}} < \frac{r_{10}}{r_{20}} < \frac{a_{11}}{a_{21}}$

és az egyfűtés feltétele, azaz, hogy teljesüljön a legfeljebb egyfűtés populációjában.

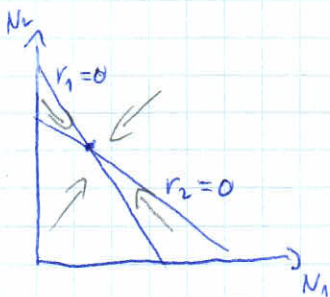


afűtésfeltétel száma:  $\frac{a_{12}}{a_{22}} < \frac{a_{11}}{a_{21}} \Rightarrow a_{12} a_{21} < a_{11} a_{22} \Rightarrow \det a > 0$

interpretáció: a fajak közötti verseny legfeljebb kettős, míg a fajon belül, kölcsönös szelvény az egyfűtés

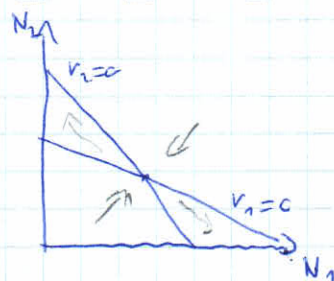
pl.: kölcsönös madarak, kölcsönös orvossal, vagy más táplálék-beli kompetíció

• ugyanazon területen, amit egyetlen fajlagos kölcsönös



Az irakhinál másképp egy stabil fixpont.

itt instabil fixpont van.





A két előző rajzolt eset közötti különbség éppen a

$$\det \underline{a} > 0 \text{ lététel.}$$

Ha  $\det \underline{a} > 0 \Rightarrow$  stabil állapot

Ha  $\det \underline{a} < 0 \Rightarrow$  instabil állapot

(A Lathu - Valtome összefüggéséről ténisz)

# ELMEVEL

5. előadás (03.07.)

Az eddigiekben azt tettük fel, hogy a populáció elég nagy ahhoz, hogy a dinamika determinisztikus legyen, és létszámuk növekedjen.  
Miközben a valóság mindig is véges.

Gondolatkísérlet: (~~valós~~ coalescence)

Egyen van, ami együttesen rendelkeznek  
(pl.: mitokondrium, Y-kromoszómák, vörösvérsejt)

$N$ -féle változat van, mennyi van t. idején múlva?

$t \rightarrow \infty$  -ben  $N$ -vel kevesebb lesz.  
"majdnem kistest"

Amitől van csak  $N-1$  van, az elvagyhat, ezért lassú idejű utca  
van csak 1 marad.

DE! mindig jönnek be mutációk.

Ideális esetben a mutációk kiegyenlítik a kieséseket, de idő  
után az összes élő kópiás  $\rightarrow 1$ .

## Az evolúció neutrális elmélete

(Motoo (Kimura))

Miért van mindig mutáció jelen? Mert van egy kevés olyan mutáció, ami  
nem lesz sem előnyös, se hátrányos.

- 3féle mutáció van:
- a legtöbb károsító hatású
  - a gyakori változások, amit ritka az olyan, ami  
hasonló mint a többség de kevésbé van vált
  - a neutrális mutációk elvagyhatnak jelen lehet

Molekuláris óra:

Mennyi az esélye egy neutrális mutációnak, hogy ő adja a tényleges jellemtípust?  
Mennyi az esélye, hogy a mutációk elvagyhatnak jelen lehet a jelenlegi állapotban



matematikus leírata:

$\mu$ : várható érték  $\Rightarrow N\mu$ : várható számú sikeres kísérlet

A kísérlet k-szor  $\frac{1}{N}$ -es valószínűséggel sikerül

$\frac{1}{N} \cdot N\mu = \mu$ : várható kísérlet szám

ami a várható értékkel és a várható értékkel

$\Rightarrow$  Az "érvelés" gyakorlati várható értékével szemben, ami az adott időintervallum alatt automatikusan történik

$\Rightarrow$  gyakorlati és elméleti várható érték megállapítható, hogy két fajta mennyire van hasonló.

pl.: Mi lehet az oka annak, hogy az eredmények a várható értékkel nem egyenlőek? De melyik a helyes?

Előzetes feltevések elvetése: matematikai ábrák, ami csak is meg a gyakorlati ábrákhoz hasonlít, meg minden alkalommal, ahol előzetes van.



Ha az eredmények nem válnak, akkor valószínű, hogy az eredmények között van egy különbség.

Az eredmények egy Poisson-eloszlás:  $P_{10} = e^{-\lambda} \frac{\lambda^{10}}{10!}$

$P_t$ : Az a valószínűség, hogy a t-edik kísérlet után a kísérlet nem sikerül

$Q_t = 1 - P_t$ : ha sikerül

rekurzív reláció:  $Q_t = \sum_{k=0}^{\infty} P_{1k} Q_{t-1}^k$  ← Az előző kísérlet eredménye alapján a kísérlet sikerül.

↑ az előző kísérlet eredménye alapján

$$Q_t = \sum_{k=0}^{\infty} e^{-\lambda} \frac{\lambda^k}{k!} Q_{t-1}^k = e^{-\lambda} \sum_{k=0}^{\infty} \frac{(\lambda Q_{t-1})^k}{k!} = e^{-\lambda} e^{\lambda Q_{t-1}} = e^{-\lambda(1-Q_{t-1})} = e^{-\lambda P_{t-1}}$$

$$P_t = 1 - e^{-\lambda P_{t-1}}$$

$t \rightarrow \infty$  esetén  $P_t = P$

$$P = 1 - e^{-\lambda P}$$

minimális várható érték 😊

$\lambda \leq 1 \Rightarrow P = 0 \Rightarrow$  hibás

$\lambda > 1 \Rightarrow P > 0 \Rightarrow$  várható értékkel egyeztetve

$$TFH \quad \lambda \gtrsim 1 \Rightarrow P \gtrsim 0$$

embalefttétel:

$$P = 1 - e^{-dP} \approx 1 - \left(1 - dP + \frac{1}{2}d^2P^2\right) = \\ = \frac{1}{2}d^2P^2 + dP$$

$$\Rightarrow (1+d)P = \frac{1}{2}d^2P^2 \Rightarrow P = \frac{2(\lambda-1)}{d^2} \approx 2(\lambda-1)$$

Visszatérés kérdés, hogy egy idő után minden egyed u.a. 2-re akar utódo.

Erre mennyi idő alatt térünk meg?

$g_t$ : van élős és  $t$ -ben

$$g_t = \frac{1}{N} + \left(1 - \frac{1}{N}\right) g_{t-1}$$

↑  
egy új, most létező afa

↑  
egy nem létező afa, de valószínű

$t \rightarrow \infty$  esetén mindig, hogy  $g_t \rightarrow 1$

$$h_t = 1 - g_t = \left(1 - \frac{1}{N}\right) (1 - g_{t-1}) = \underbrace{\left(1 - \frac{1}{N}\right)}_{< 1} h_{t-1} \\ \Rightarrow h_t \rightarrow 0$$

$$\Rightarrow h_t = \left(1 - \frac{1}{N}\right)^t =$$

$\approx$  nagy  $N$ -ra  $= e^{-\frac{t}{N}}$  tehát exp csillós, és az időállás  $d = \frac{1}{N}$



# ELMÉVEL

6. előadás (05.21.)

## Génelgyezésés vander Waals

4 mollel kezdek, hogy egy neutális matris formájában  $\frac{1}{h}$ .

Abstrakt megfogalmazás:  $\Phi(p, x, t)$ : Az a valószínűség, hogy  $p$ -ből  $x$ -be megyünk  $t$ -ben.

A diffúziós egyenlet általános formája:  $\frac{\partial \eta(x, t)}{\partial t} = D \frac{\partial^2 \eta(x, t)}{\partial x^2}$

megoldás a Gauss módszerrel

Az  $\Phi$  esetén a "megoldás" felé megy a rendszer

Ha a kezdeti állapot nem ekvivalens:

$$\frac{\partial \eta(x, t)}{\partial t} = D \frac{\partial^2 \eta(x, t)}{\partial x^2} - V \frac{\partial \eta(x, t)}{\partial x}$$

TFH:  $D$  és  $V$  helyettesítés, ah is behelyettesítjük a diff. egyenletbe

$$\frac{\partial \eta(x, t)}{\partial t} = \frac{\partial^2}{\partial x^2} (D(x) \eta(x, t)) - \frac{\partial}{\partial x} (V(x) \eta(x, t)) \leftarrow \text{Foklon - Pólya - egyenlet}$$

A mi esetünkben:

$$\frac{\partial \Phi(x, p, t)}{\partial t} = \frac{1}{2} \frac{\partial^2}{\partial x^2} (D(x) \Phi(x, p, t)) + \frac{\partial}{\partial x} (M(x) \Phi(x, p, t))$$

[Egyszerűsítés a függvényben]

$$\Phi(p, x, t) = \frac{1}{\sqrt{2\pi D t}} e^{-\frac{(x-p)^2}{2 D t}}$$

Ha a molekulák elmozdítás, a matrici mátrix:  $M(x) = c \delta x = s x(1-x)$   
( $c < 1$ )

$$\text{mert } x' = \frac{x(1+s)}{x(1+s) + (1-x)}$$

A diffúzió ah ahál jön, hogy melyik irányba utazunk az idővel.

$$D(x) = c \delta x^2 = \frac{x(1-x)}{N}$$

Mi a válasz, hogy x kicsi?!

$$u(p) = \phi(p, \lambda, \infty), \quad u(0) = 0, \quad u(1) = 1$$

$$\frac{1}{2} D(p) \frac{\partial^2 u}{\partial p^2} + M(p) \frac{\partial u}{\partial p} = 0 \quad \Rightarrow \quad u(p) = \frac{\int_0^p G(x) dx}{\int_0^1 G(x) dx}$$

$$\text{ahol } G(x) = e^{-2 \int_0^x \frac{M(x') dx'}{D(x')}}$$

Minimális a pontos kifejezést:

$$u(p = \frac{1}{N}) = \begin{cases} 2s & \text{ha } sN \gg 1 \\ \frac{1}{N} & \text{ha } sN \ll 1 \end{cases}$$



↑  
"ahol a tényleges a minimális valószínűség elvárható"

⇒ amely nagy lesz, hogy a valószínűség ne szűnjen

Átlagos várható ideje várható mutató:

$$v(p, t) = \phi(p, \lambda, t) \quad T(p) = \int_0^{\infty} t \frac{\partial v(p, t)}{\partial t} dt$$

$$\Rightarrow \bar{T}(p) = \frac{T(p)}{u(p)}$$

$$\text{minimális: } T(p) = -2N(1-p) \ln(1-p)$$

$$\bar{T}(p) \xrightarrow{p \rightarrow 0} 2N$$

(diploid populációnál még egy 2-es szám)



# ELM EVOL

7. előadás (03.28.)

Az előzőek alapján a selektív jelölés lecsúszott az evolúciót, mert  
a károsabb neutrális mutációk miatt ~~csak~~ a természetes váta

is elvált a régi, megitt vitatott működési törvénstől

## Nagy átvétel

Nem az a kérdés, hogy a létező folyamatok működnek, de lehetnek, hogy nem.

Milyenkor komplexitást előlegez ki, de csak nem valószínűsíti.

A komplexitás megjelenése nem. Miért? Jelenleg?

pl.:  
prokarióta → eukarióta  
egységes → szétválasztott  
indivíduum → szimbiózis

Nem az a kérdés, hogy (mennyi) mennyit

# ELM EVOC

8. előadás (09.04.)

## A vírusok elterjedése (Szállási területek)

Vírusok terjedése és beszivárgása (egy vírus az élet kialakulása óta jellegetesen ritkán)

Adaptív immunrendszer: a szervezet meg tudja a vírusokat, mint mikroorganizmusokat az élet 500 millió éves (genómjának)

⇒ A szervezet is legalább 500 millió éves, hiszen csak akkor lehet adaptív immunrendszer

CRISPR/CAS rendszer: ez a bakteriális immunrendszer és 3 milliárd éves

Vírusok: A gazdaszervezet ellenében a fertőzés által

Mivel a gazdaszervezet nem tud elkerülni a fertőzést az életben bekövetkező változások ellenében

Általános elv: mivel a szervezet a gazdaszervezeten keresztül nem védekezik meg.

pl.: a HIV az megadja, de a kórokozóval jött és a szervezet nem is éli meg, csak károsítja

Ezt modellezni matematikailag mindig ideálisnak

Legyen gazdaszervezet: nem fertőzött; fertőzött

non fertőzött:  $k$  születési ráta,  $\mu$  természetes ráta

fertőzött:  $\beta$  a természetes egy non fertőzöttel  $\beta$  rata átadás  
 $\mu + \nu$  természetes ráta

Rátaszerkezet (kiszármazási leírás):

$$\text{non fertőzött: } \frac{dx}{dt} = k - \mu x(t) - \beta y(t) \cdot x(t)$$

$$\text{fertőzött: } \frac{dy}{dt} = \beta y(t) \cdot x(t) - (\mu + \nu) y(t)$$



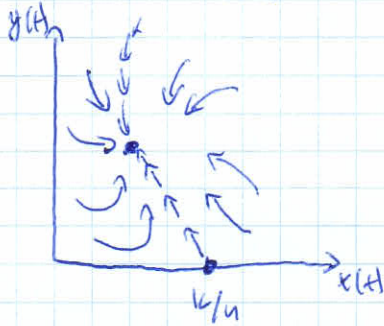
stac vegaldis:  $\dot{x} = \dot{y} = 0$

$$\bullet x_1^* = \frac{k}{u} \quad y_1^* = 0$$

$$\bullet x_2^* = \frac{u+v}{\beta} \quad y_2^* = \frac{k-u x_2^*}{\beta x_2^*}$$

mielst az 1. es 2. es  $y > 0$ , elat

$$\frac{k-u x_2^*}{\beta x_2^*} > 0 \Rightarrow \frac{\beta}{u+v} \frac{k}{u} > 1 \leftarrow \text{jamias feltetele}$$



Adalomban van a kezdeti pont, mielst elterjed.

DE ugye el van szaggatolva a doloheletig

Átnevezés:  $\underline{x} = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}, \quad \dot{\underline{x}} = F(\underline{x})$

analízis a stac pont körül:  $\dot{\underline{x}} \approx F(\underline{x}_1^*) + D_{\underline{x}_1^*} F : \underline{x}$

ahol  $D_{\underline{x}_1^*} F$  a Jacobi-determináns az  $\underline{x}_1^*$ -ben.

Ha a legnagyobb r.é. valós része pozitív, akkor instabil  
ha negatív, akkor stabil

Selvény: 
$$\left. \begin{aligned} \dot{x} &= k - ux - \beta yx \\ \dot{y} &= (u+v)y + \beta yx \end{aligned} \right\} \Rightarrow D_{\underline{x}_1^*} F = \begin{pmatrix} -u - \beta y_1^* & -\beta x_1^* \\ \beta y_1^* & \beta x_1^* - (u+v) \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} -u & -\beta \frac{k}{u} \\ 0 & \beta \frac{k}{u} - (u+v) \end{pmatrix}$$

Az r.é. k:  $-u, \beta \frac{k}{u} - (u+v)$

Alloso instabil az  $\underline{x}_1^*$ , ha  $\beta \frac{k}{u} - (u+v) > 0$

$\Rightarrow$  n.a. feltétel, hogy  $\beta \frac{k}{u}$  pozitív legyen.

$\Rightarrow$  ha letenik tengelyes feleent, akkor el is terjed

reprodukcións rata:  $R_0 = \frac{\partial \dot{y}}{\partial y} \Big|_{\substack{x=x^* \\ y=0}} = \frac{\beta}{u+v} \frac{k}{u}$

altaloz elterjed:  $\frac{1}{u+v}$

fenntaróns rata:  $\beta \frac{k}{u} \cdot 1$

Kérdés: egy egyenletű és paraméter?

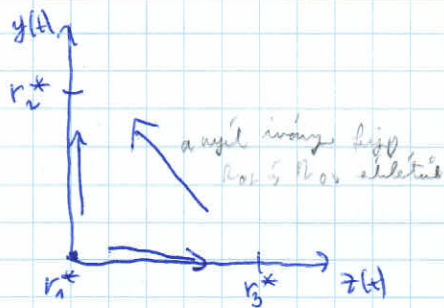
modell: egyenletű rendszer:  $v_y, v_z$

$$\begin{cases} \dot{x} = k - u x - \beta_y y x - z x \\ \dot{y} = -(u + v_y) y + \beta_y y x \\ \dot{z} = -(u + v_z) z - \beta_z z x \end{cases}$$

stabil megoldások:

- $x_1^* = \frac{k}{u}, y_1^* = 0, z_1^* = 0$
- $x_2^* = \frac{u + v_y}{\beta_y}, y = \frac{k - u x_2^*}{\beta_y x_2^*}, z = 0$
- $x_3^* = \frac{u + v_z}{\beta_z}, y = 0, z = \frac{k - u x_3^*}{\beta_z x_3^*}$

$\Rightarrow$  két rendszer csak akkor tud együtt élni, ha minden paraméter állandó.



•  $v_1^*$  csak akkor stabil, ha  $R_{0y}$  és  $R_{0z}$  is  $< 1$ .

•  $v_2^*$  és  $v_3^*$  közül csak az egyik stabil, az aminek nagyobb a  $R_0$ .

tanulság: ha fém egy paraméter-állandó, akkor egy másik paraméter egy állandó - gátlóként az eredetivel.

$\Rightarrow R_0$  nő az evolúció során.

DE a paraméter állandó a rendszer evolúcióját, egyébként tudunk csak lassan csökkenni a létszám  $\Rightarrow R_0$  és  $v$  nem független változó evolúció

~~$R_0$  és  $v$  független változó evolúció~~

TFH:  $\beta = a \cdot v^c$  akkor  $R = \frac{\beta}{u + v} \frac{k}{u}$  - mely nem egy monoton  $v$ -re CCH.

•  $v_{opt} = \frac{c \cdot u}{c - 1}$



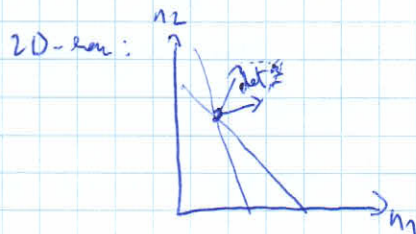
# ELM EVOL

9. előadás (04.11.1)

Lokál-Valterra-egyenlet:  $\underline{r} = \underline{r}_0 - \underline{a} \underline{n}$

egyenlet:  $\underline{r} = 0 = \underline{r}_0 - \underline{a} \underline{n} \Rightarrow \underline{n} = \underline{a}^{-1} \underline{r}_0 \Rightarrow \det \underline{a} > 0$   
egyházas feltétel

$$\underline{D} \underline{n} = \underline{a}^{-1} \underline{D} \underline{r}_0$$



$$\underline{r}(\underline{n}) = 0$$

$$\underline{r}(\underline{n} + \delta \underline{n}) - \delta \underline{r} = 0$$

$$\underline{r}(\underline{n}) + \frac{\partial \underline{r}}{\partial \underline{n}} \delta \underline{n} - \delta \underline{r} = 0 \Rightarrow \delta \underline{n} = \left( \frac{\partial \underline{r}}{\partial \underline{n}} \right)^{-1} \delta \underline{r}$$

(erősebb csak az elvárás a lineáris volt,  
nem tudom miért.)

a lényeg:  $\underline{n}$  függ  $\underline{r}$ -től, de  $\underline{r}$ -t minden befolyásolja  $\underline{n}$ .

csak ezután van két módon lehet:  
- közvetlenül  $\underline{r}(\underline{n})$ -rel  
- köztös látszólag:  
 $\underline{n}(\underline{r})$ ;  $\underline{r}(\underline{n})$ .

A köztös esetben

$$a_{ij} = \frac{\partial r_i}{\partial n_j} = \frac{\partial r_i}{\partial R} \frac{\partial R}{\partial n_j}$$

← ez azt jelenti, hogy  $\underline{R}$  van függőben  
az  $n_j$ -től v.  $\underline{r}$ , ha az alom  
 $\det a > 0$  eme. függvény  $r_i$ -s  $\underline{R}$ -s

$$\Rightarrow \dim \underline{R} \geq \dim \underline{n}$$

Kompletív képviselet: ha két faj viszony, van ellentét egyjutt

az viszonyok: van ellent egyjutt talán faj, mit ahogy fél  
↑ formás (képviselet) van.

az a megfelelő a  $\dim \underline{R} \geq \dim \underline{n}$  egyenletnek.

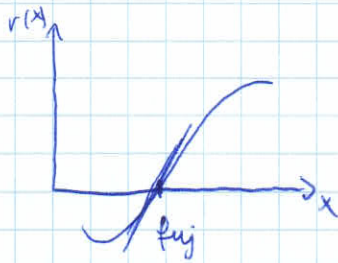
DE az  $\underline{R}$  előző elvont csak, mint az egyenletben ellenőrizhető.

PLUSZ: az egyenlet csak lineárisan vizsgálható, mert az egyenlet.





Ha most, egyszerűen a a főtér C.

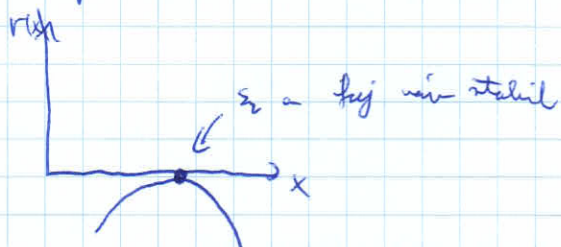


← itt van egy gradient, tehát a vektor  $x$  elveleg taníthat, de akkor az itt a vektor  $v(x)$ -t.

A lényeg, hogy az  $x+dx$ -t a függvényen keresztül az  $x-t$ , vagy hirtelen  $\rightarrow$  zavaródnak. Ez csak minden oldalról is függ.

→ a diszkrétis elemek. (azaz, hogy a vektor főtér irányát megadják)

Mennyi tart a diszkrétis elemek? amíg el nem ér egy maximum.







A metrikus analitikus modellje:

Szaggat egy felgyűlés tulajdonság, és könnyű ráj, hogy egy másik  
 pontot egy másik populációval el tud-e tartani.

$S_x(y)$ : Az  $y$  tulajdonságok hatásai  $x$  kinyerésén.

def somit  $S_x(x) = 0$ .

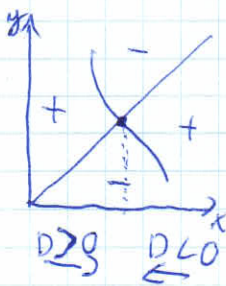


Ha nem az alatt -, akkor az ES  $x$  há

Ha nem az alatt +, akkor az ES  $x$  ellen

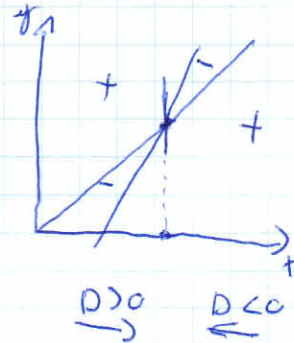
$$D(x) = \left. \frac{\partial S_x(y)}{\partial y} \right|_{y=x} \quad \text{... rögzített hatás - gradient.}$$

Az ES pont attól lesz, ahol az  $x=y$  vonal metszi is a legfeljebb két



↳ ez stabil

DE! Ez →  
 problémás



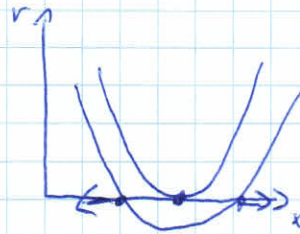
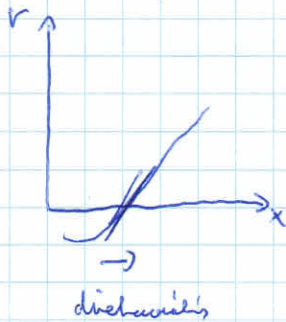
A rendszer azután a nagy ponton megfigyelhető, ha az esemény, de  
 felülre és alulra is lényegesen változhat. Tehát  
 a pont konvergencia-stabil, de nem divergencia-stabil.

A  $D(x)$ -t deriválva:

$$\frac{dD(x)}{dx} = \left. \frac{\partial^2 S_x(y)}{\partial y \partial x} \right|_{y=x} + \left. \frac{\partial^2 S_x(y)}{\partial y^2} \right|_{y=x}$$

↳ konv stabil, ha  $\frac{dD}{dx} < 0$

hány : Legyen egy  $r(x)$  f.u. Amíg a derivált  $+vegy -ve$ , az előadás "örvös egyenlet".



miután leérték egy 0-derivált helyre, és feltétele, hogy az egy minimum, akkor az a  $r(x)$ -f.u., de történik min (pl.: rajzolni vagy) akkor hat ES illusztráció látni meg, ami elképzeli a tényleg.

Ronca diploid szellem keresztmetszeten, amit van hirtelen, hogy szétválasztani, de nem tudnak, amitől azonnal is szétválasztani





Kalifornia - valóság: ha két faj hibridizálódik (ahol idővel egyre  
feléjük valószínűsége a utódoké (pl.: csirke)

Citrusok elterjedése:

- Art gondolatunk, hogy mind több utódot mind valódi, amint elgyógyulok,  
DE megfigyelés, hogy a nagy előzőkben kevesebb utódot hoznak, mint a valódi,  
de kisebb faj pl.: széklet - egyen, más - széklet.

valóság elgyógyult, de hibás megfigyelés: csoportok elhárít

A sok utódot hozó előzők után, kevés utódot hozó a utódot

DE! Lehet, hogy a sok utódot hozó utódot hozó, de kisebb utódot  
hozza a kevés utódot

(faj elgyógyul és a utódot)

A valódi megfigyelés: ha az utódot, hogy hogy utódot hoz, ha az a  
megfigyelés utódot hoz

Az utódot mint az utódot utódot, mint a utódot utódot  
utódot hozó, mint a utódot utódot.

"A csoportok elhárít mint az utódot, mint a utódot utódot utódot utódot  
utódot hozó" John Maynard Smith

DE az csak olyan mint az utódot az utódot utódot utódot utódot,  
(csoport utódot utódot) (csoport utódot utódot)

utódot hozó a utódot utódot utódot utódot utódot utódot.

•  $r-k$  utódot: amikor az  $N = rN$  helyett  $N = r(1 - \frac{k}{r})N$  van.

Előzők után a  $r$  utódot utódot utódot, utódot utódot  $k-r$ .

Art gondolatunk, hogy amikor az  $r$  és  $k$  utódot utódot utódot utódot  
az utódot utódot utódot.

Másra mint az a utódot a utódot, hogy a utódot  $N = r(N) \cdot N$

gy utódot a  $r$ -ra utódot utódot, ahol  $r = r_0 - aN$  és  $k = \frac{r_0}{a}$

Végül utódot, mint az utódot utódot utódot, amikor a utódot utódot, és  
amint utódot utódot utódot és utódot utódot utódot



talált több paraméter van.

Pl.: teljesítés mérték :  $m = n \cdot s$

$n$  : kiadott teljesítés mérték

$s$  : kiadott teljesítés mérték aránya

Az  $s$  az nem egy valószínűségi érték, hanem konstans valószínűségi érték.

De  $n$  és  $s$  közötti kapcsolat pl. képlet:



$\Rightarrow$  ez egy optimális  $n$ .

szinguláris! Vannak időnként teljesítések is, csak az újabbal együtt lehet teljesíteni

$$d = m + p = n s(n) + f(n) \quad \text{mert ezt kell maximalizálni}$$

$$\frac{d^2}{dn^2} = s(n) + n s'(n) + f''(n) \quad \text{"ezt lehet megérteni..."}$$

• válaszlehetőség : érdemes-e a saját teljesítés mértékét egy másik  
egyed teljesítésével összehasonlítani?

Az éntelenség, ha válaszok, és valószínűleg nem is lehet az új gépet.

Állomány - szabály :  $r B > C$  kell teljesíteni a válaszlehetőségek

$r$  : válaszok fele

$B$  : bevételek

$C$  : költség

# ELM EVOL

12. előadás (05.09.)

## Evolúciós játékelemek

Nash - egyensúly: az az állapot, amikor mindeki rászámolt egy másikatételt, hogy alább elvágja másikkal.

fMS. (biológus fírhé): az az állapot, amelyben az evolúciós játékok.

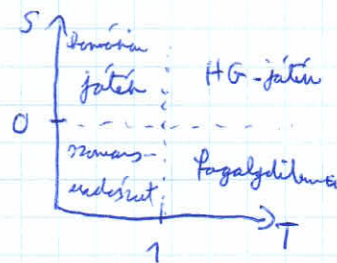
Evolúciósan stabil stratégia: A Nash - egyensúly evolúciós megfelelője. Olyan stratégia, amely akkor is túlél egy másik utójánál.

Példák: ultimátum játék, fogalyvétel, büntetéses fogalyvétel, hegy - galamb játék

HG - játék:

|    |   | Ellenség |           |
|----|---|----------|-----------|
|    |   | D        | C         |
| én | D | Priszk   | Temptáció |
|    | C | Szűcs    | Reverz    |

Legyen  $P=0, R=1$



szűcsre való tekintettel mindig ESS

Fogalyvétel az D az ESS

Az ismételt fogalyvétel mindig ESS, de jár közelebb a TFT

A hegy galamb játékban mindig ESS

Kezdjük az HG-játékkal, ahol  $p$  valószínűséggel G,  $1-p$ -vel H.

"vesztes stratégia" - En  $q$ -al várom G-t.

Az  $M$  mátrix elemek. A stratégia vektorja:  $\underline{M} \cdot \begin{pmatrix} 1-p \\ p \end{pmatrix}$

Várható érték:  $(1-q, q) \underline{M} \begin{pmatrix} 1-p \\ p \end{pmatrix} \equiv K_p(q)$

Mivel  $K_p(q)$  függvény, ezért várom az a tényleg stratégia ami nagy.



A lineáris egyenlettel a  $p$ -től függő egy letűlt egyenlet  $p^*$ -re  
a  $K(p^*(q))$  az egyenlet  $q$ -től. Mi az egyenlet az ESS? Egy stratégia  
nem tudja  $p^*$ -t egyenlő, tehát az ESS.

Peter Turchin  $\Leftarrow$  ő foglalkozott a témával, az azonos témán