

PB051: Výpočetní metody v bioinformatice a systémové biologii

David Šafránek

11.5.2012

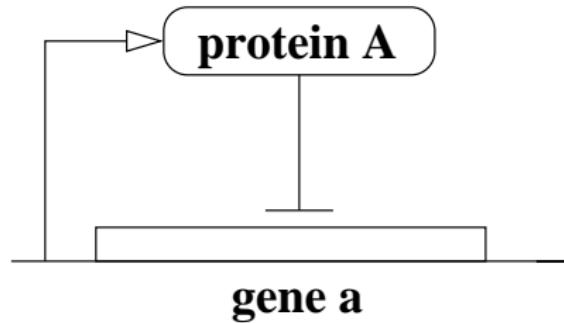
Tento projekt je spolufinancován Evropským sociálním fondem a státním rozpočtem České republiky.



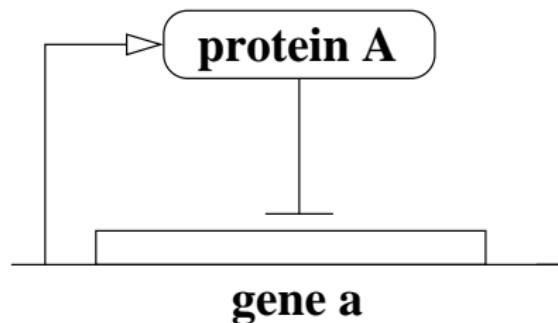
Obsah

Analýza logiky genových regulací

Příklad modelu – autoregulace

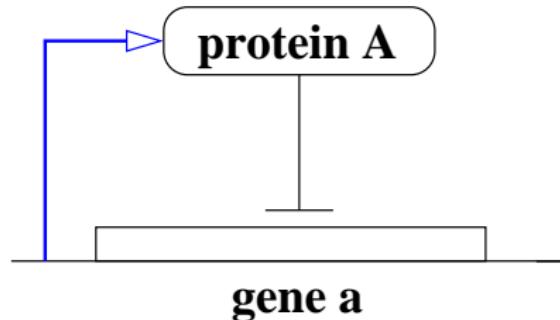


Příklad modelu – autoregulace



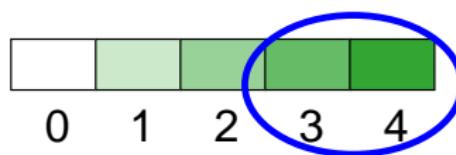
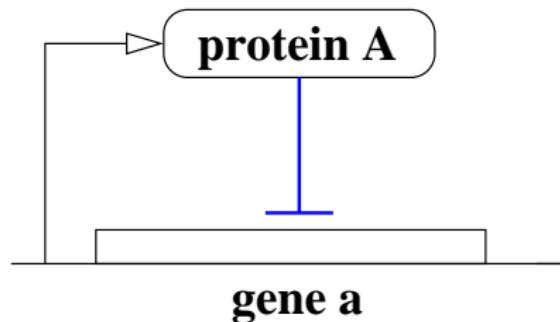
- identifikace diskrétních úrovní exprese

Příklad modelu – autoregulace



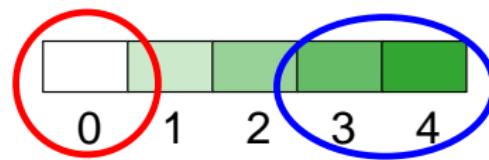
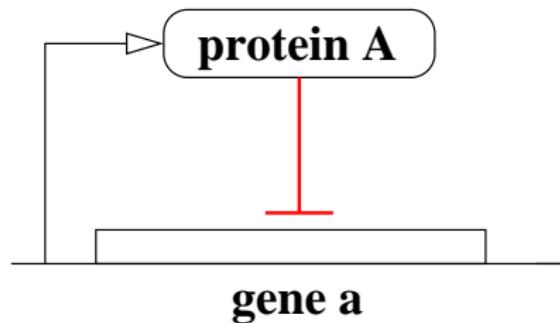
- spontánní (tzv. bázová) transkripce: $A \rightarrow 4$

Příklad modelu – autoregulace



- místo projevu regulace ($A \in \{3, 4\} \Rightarrow$ regulace aktivní)

Příklad modelu – autoregulace



- cílový bod regulace ($A \in \{3, 4\} \Rightarrow A \rightarrow 0$)

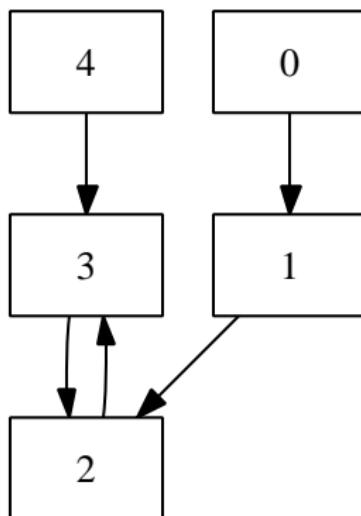
Stavový prostor – autoregulace

- přechodový systém $\langle S, T, S_0 \rangle$
 - S množina stavů, $S \equiv \{0, 1, 2, 3, 4\}$
 - $S_0 \subseteq S$ množina počátečních stavů
 - $T \subseteq S \times S$ přechodová relace:

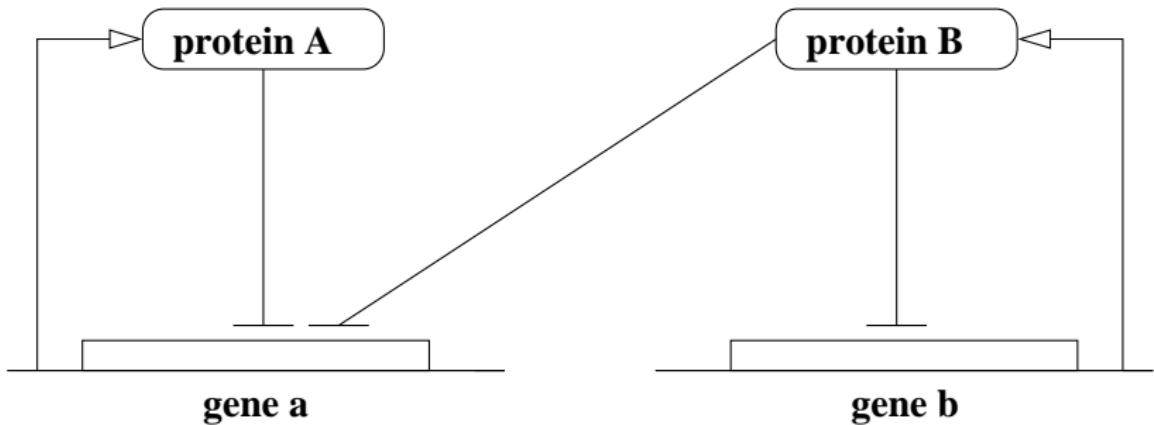
zdrojový stav	aktivní regulace	cílový stav
0	$\emptyset; [A \rightarrow 4]$	1
1	$\emptyset; [A \rightarrow 4]$	2
2	$\emptyset; [A \rightarrow 4]$	3
3	$A \rightarrow^- A; [A \rightarrow 0]$	2
4	$A \rightarrow^- A; [A \rightarrow 0]$	3

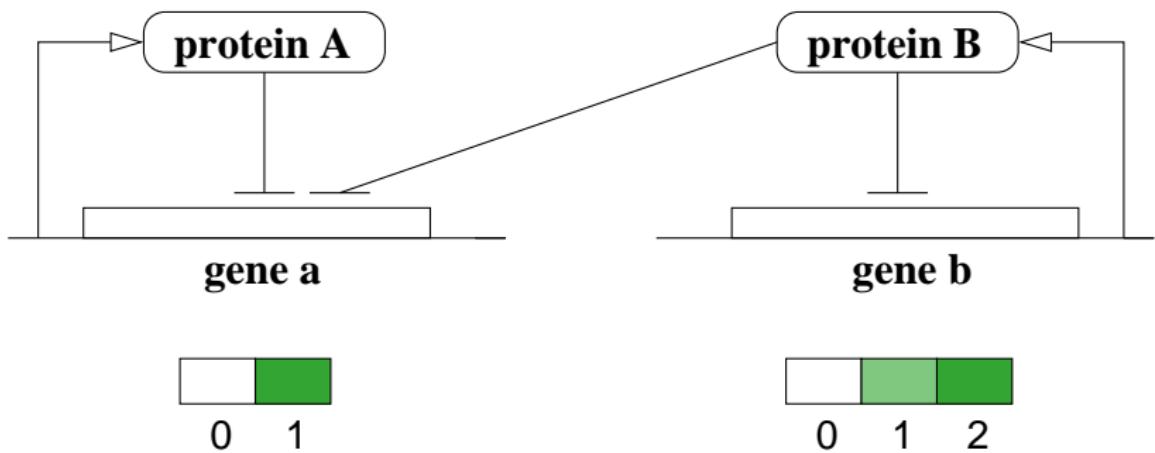
Stavový prostor – autoregulace

přechodový systém pro negativní autoregulaci $\langle S, T, S_0 = S \rangle$:

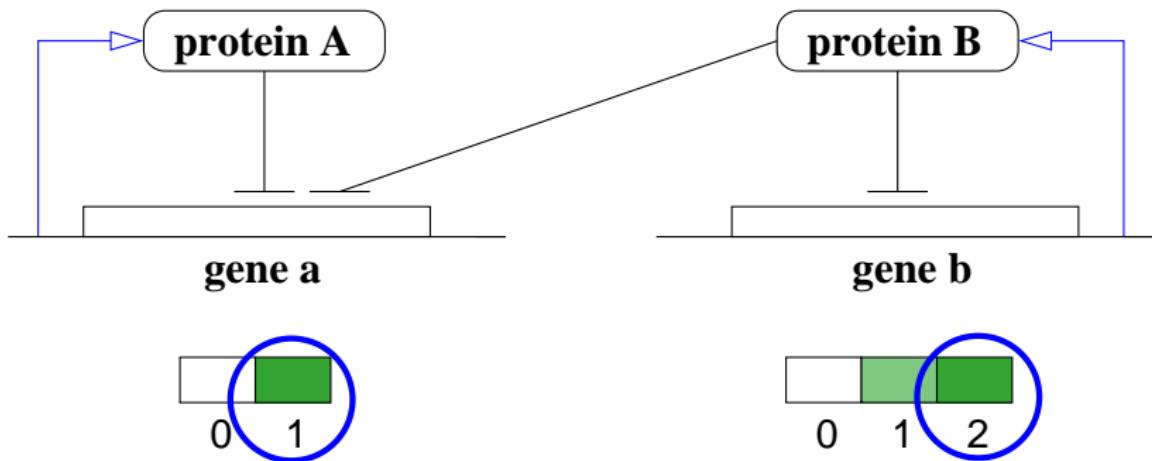


Příklad modelu složené regulace



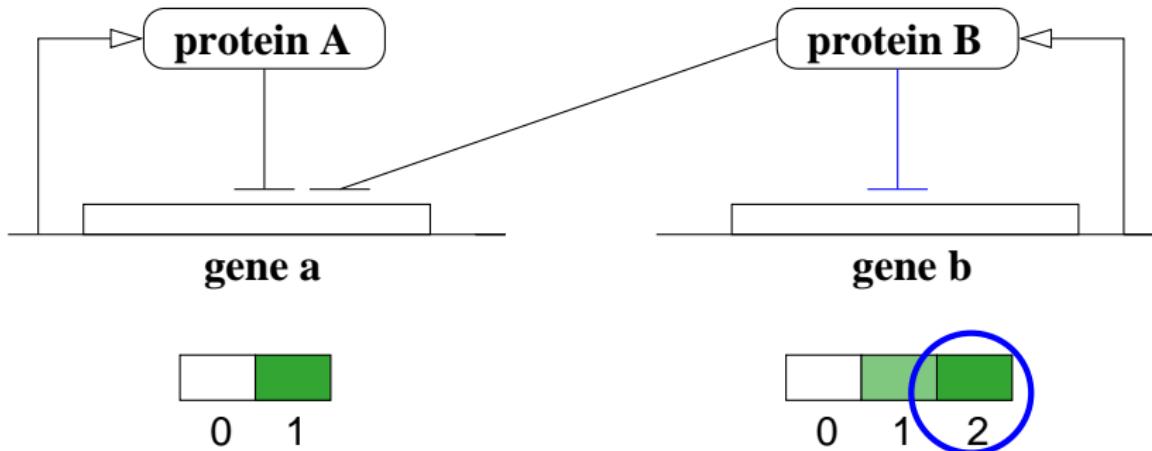
Diskrétní charakteristika dynamiky

- identifikace diskrétních úrovní exprese

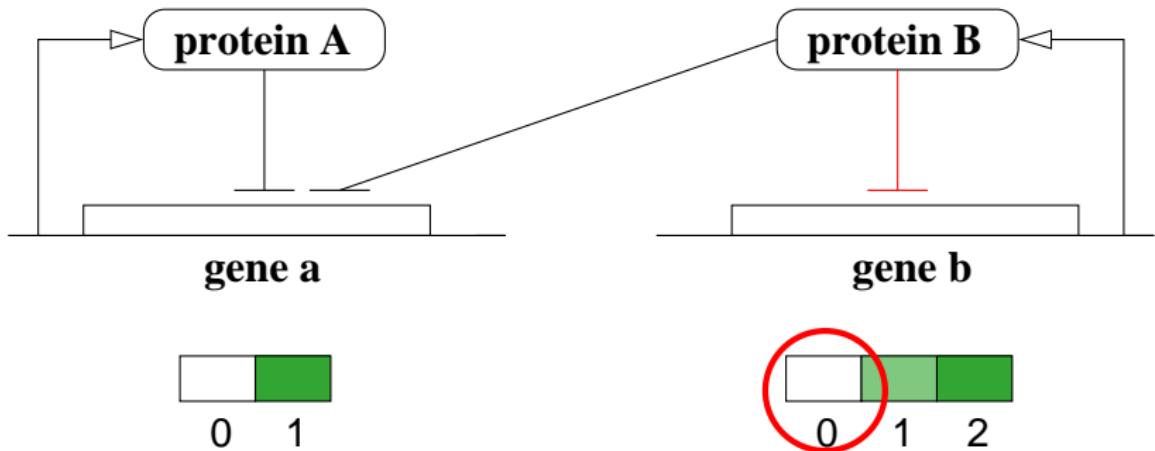
Diskrétní charakteristika dynamiky

- spontánní (tzv. bázová) transkripce: $A \rightarrow 1$, $B \rightarrow 2$

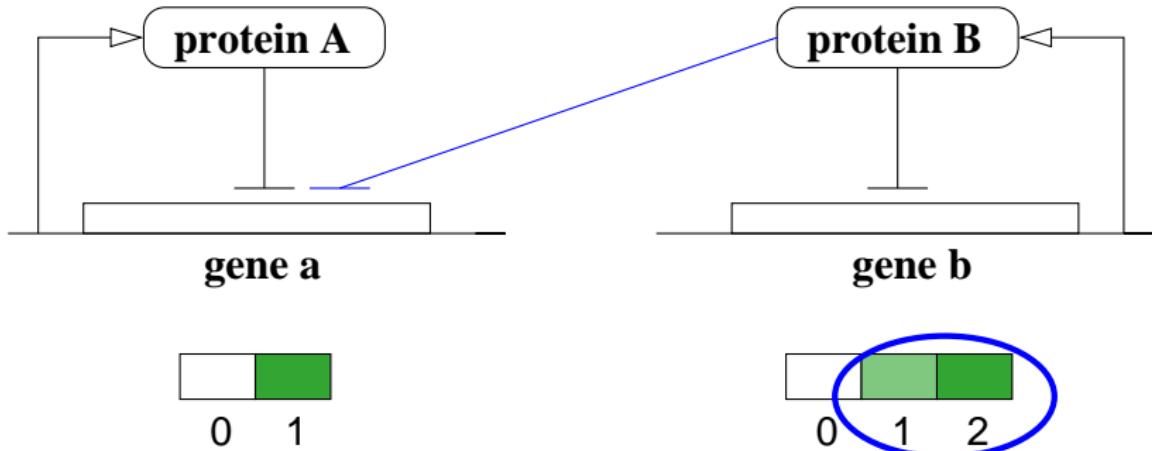
Charakteristika regulace – autoregulace



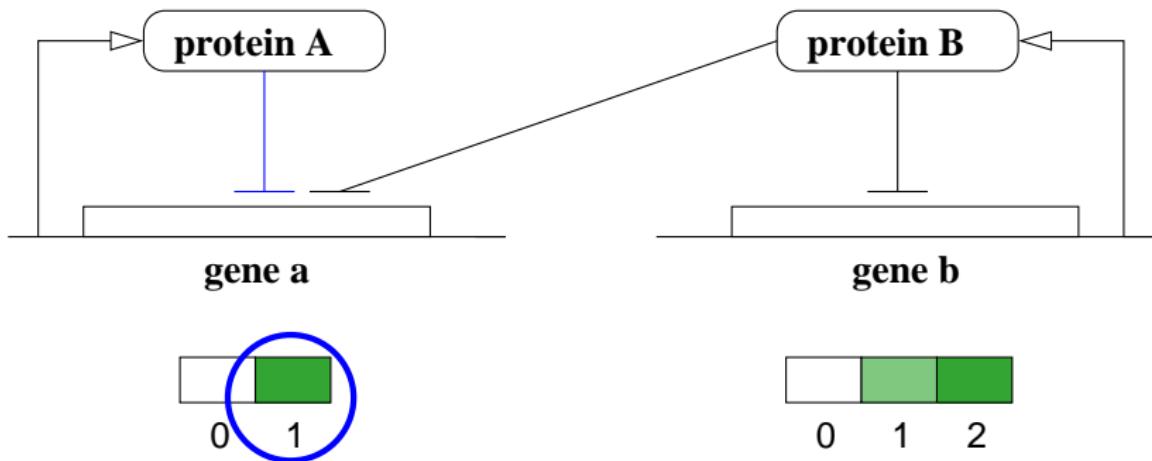
- místo projevu regulace $B \rightarrow^- B$ ($B = 2 \Rightarrow$ regulace aktivní)

Charakteristika regulace – autoregulace

- cílový bod regulace $B \rightarrow^- B$ ($B = 2 \Rightarrow B \rightarrow 0$)

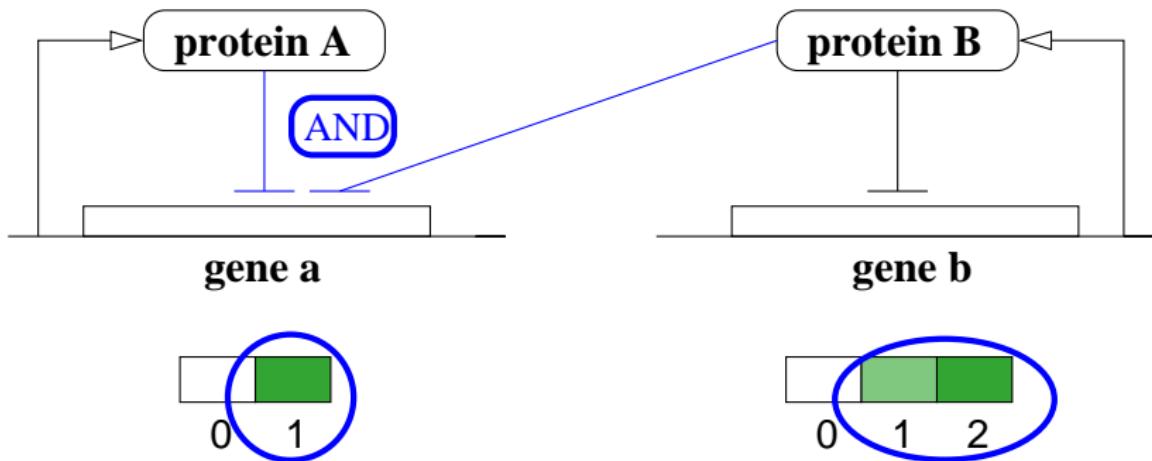
Charakteristika regulace – vstupní funkce

- místo projevu regulace $B \rightarrow^- A$ ($B \in \{1, 2\} \Rightarrow$ reg. aktivní)

Charakteristika regulace – vstupní funkce

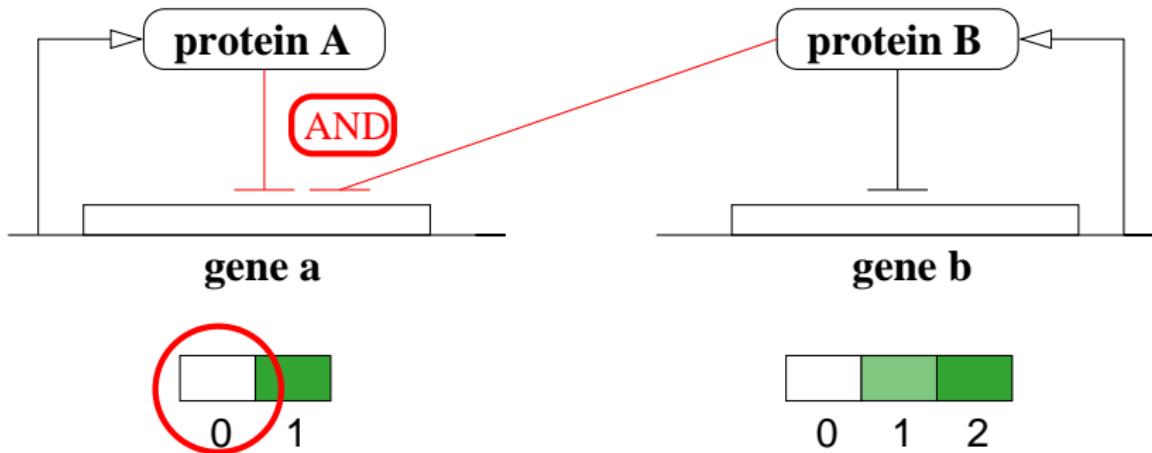
- místo projevu regulace $A \rightarrow^- A$ ($A = 1 \Rightarrow$ reg. aktivní)

Charakteristika regulace – vstupní funkce



- AND-kompozice regulací $A \rightarrow^- A \wedge B \rightarrow^- A$:
 $A = 1 \wedge B \in \{1, 2\} \Rightarrow$ regulace aktivní

Charakteristika regulace – vstupní funkce



- cílový bod složené regulace $A \rightarrow^- A \wedge B \rightarrow^- A$:

$$A = 1 \wedge B \in \{1, 2\} \Rightarrow A \rightarrow 0$$

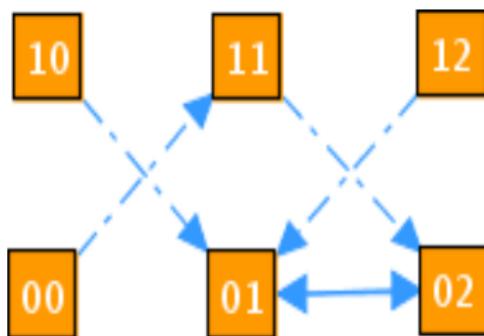
Stavový prostor – synchronní sémantika

- přechodový systém $\langle S, T, S_0 \rangle$
 - $S \equiv \{0, 1\} \times \{0, 1, 2\}$
 - $S_0 \subseteq S$, uvažujeme $S_0 = S$
 - $T \subseteq S \times S$ přechodová relace (zobrazení):

zdrojový stav	aktivní regulace	cílový stav
[0, 0]	$\emptyset; [A \rightarrow 1, B \rightarrow 2]$	[1, 1]
[0, 1]	$B \rightarrow^- A; [A \rightarrow 0, B \rightarrow 2]$	[0, 2]
[0, 2]	$B \rightarrow^- B \wedge B \rightarrow^- A; [A \rightarrow 0, B \rightarrow 0]$	[0, 1]
[1, 0]	$A \rightarrow^- A; [A \rightarrow 0, B \rightarrow 2]$	[0, 1]
[1, 1]	$A \rightarrow^- A \wedge B \rightarrow^- A; [A \rightarrow 0, B \rightarrow 2]$	[0, 2]
[1, 2]	$A \rightarrow^- A \wedge B \rightarrow^- A \wedge B \rightarrow^- B; [A \rightarrow 0, B \rightarrow 0]$	[0, 1]

Stavový prostor – synchronní sémantika

přechodový systém $\langle S, T, S_0 = S \rangle$:



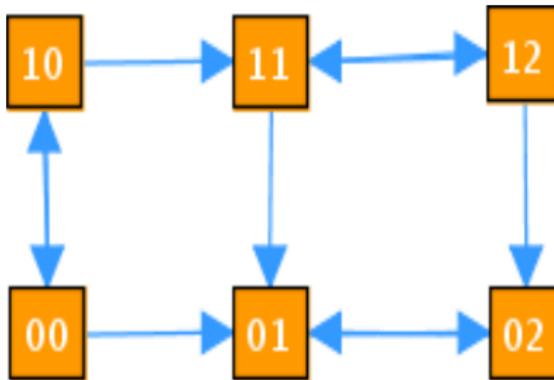
Stavový prostor – asynchronní sémantika

- přechodový systém $\langle S, T, S_0 \rangle$
 - $S \equiv \{0, 1\} \times \{0, 1, 2\}$
 - $S_0 \subseteq S$, uvažujeme $S_0 = S$
 - $T \subseteq S \times S$ přechodová relace:

zdroj. stav	aktivní regulace	cílové stavy
[0, 0]	$\emptyset; [A \rightarrow 1, B \rightarrow 2]$	[1, 0], [0, 1]
[0, 1]	$B \rightarrow^- A; [A \rightarrow 0, B \rightarrow 2]$	[0, 2]
[0, 2]	$B \rightarrow^- B \wedge B \rightarrow^- A; [A \rightarrow 0, B \rightarrow 0]$	[0, 1]
[1, 0]	$A \rightarrow^- A; [A \rightarrow 0, B \rightarrow 2]$	[0, 0], [1, 1]
[1, 1]	$A \rightarrow^- A \wedge B \rightarrow^- A; [A \rightarrow 0, B \rightarrow 2]$	[0, 1], [1, 2]
[1, 2]	$A \rightarrow^- A \wedge B \rightarrow^- A \wedge B \rightarrow^- B; [A \rightarrow 0, B \rightarrow 0]$	[0, 2], [1, 1]

Stavový prostor – asynchronní sémantika

přechodový systém $\langle S, T, S_0 = S \rangle$:



Vlastnosti diskrétních sémantik

- synchronní sémantika
 - efekt aktivních regulací uplatněn pro všechny proteiny ve stejný okamžik
 - nerealistická approximace, dává však deterministický přechodový systém
- asynchronní sémantika
 - efekt aktivních regulací uplatněn pro každý protein individuálně (interleaving)
 - nutno uvažovat všechny možné souběhy
 - věrnější approximace, dává však nedeterministický přechodový systém
 - možnost definovat priority

Nástroj GINsim

- nástroj Gene Interaction Network simulation (GINsim)
<http://gin.univ-mrs.fr/GINsim/accueil.html>
- umožňuje asynchronní i synchronní simulaci transkripční regulace
- inherentně diskrétní model (vícehodnotová logika)
 - místo přesné hodnoty koncentrace rozlišujeme několik diskrétních úrovní
 - s každou regulací spjat aktivační interval diskrétních úrovní specifikující kdy je regulující protein aktivní
 - u každého proteinu je specifikován individuální/kompozitní projev vstupních regulací
 - možnost neregulované (bázové) transkripce
- grafové algoritmy pro transkripční síť i přechodový systém

Literatura

-  Bower, J.M. & Bolouri, H. *Computational Modeling of Genetic and Biochemical Networks*. Bradford Book, 2001.
-  A.G. Gonzalez, A. Naldi, L. Sánchez, D.Thieffry, C. Chaouiya. *GINsim: a software suite for the qualitative modelling, simulation and analysis of regulatory networks*. Biosystems (2006), 84(2):91-100
-  Kauffman, S. A. (1969). Metabolic stability and epigenesis in randomly constructed genetic nets. *Journal of Theoretical Biology*, 22:437-467