



**Universidad**  
Zaragoza

TRABAJO DE FIN DE GRADO

---

**ESTRUCTURA *versus* FUNCIÓN EN REDES  
COMPLEJAS CEREBRALES:  
ANEXO**

---

*Autor:*

Sergio Faci Lázaro

*Director:*

Dr. Jesús Gomez Gardeñes

UNIVERSIDAD DE ZARAGOZA

23 Junio 2017

# Contents

1	Anexo I: Valores de los parámetros utilizados	2
2	Anexo II: Análisis de puntos fijos en una neurona	3

# 1 Anexo I: Valores de los parámetros utilizados

<b>Parámetros del cultivo</b> Número de neuronas Densidad	$N = 100 \text{ neuronas}$ $\rho = 500 \text{ neuronas/mm}^2$
<b>Parámetros morfológicos</b> Tamaño del soma Árbol dendrítico Longitud de los axones Longitud de los segmentos Ángulo entre segmentos	$\phi_s = 15 \mu m$ $\mu_d = 300 \mu m, \sigma_d = 40 \mu m$ $\sigma_l = 80 \mu m$ $\Delta l = 10 \mu m$ $\sigma_\theta = 0.1 \text{ rad}$
<b>Parámetros del soma</b> Potencial de membrana en reposo Umbral del potencial de membrana Pico del potencial de membrana Potencial de membrana de reset	$v_r = -60 \text{ mV}$ $v_t = -45 \text{ mV}$ $v_p = -35 \text{ mV}$ $v_c = -50 \text{ mV}$ $\tau_a = 100 \text{ ms}$ $\tau_c = 100 \text{ ms}$ $k = 0.5 \text{ mV}^{-1}$ $b = 0.5$ $d = 50 \text{ mV}$
<b>Parámetros de la sinápsis</b> Tiempo de recuperación de la depresión Decaimiento de la depresión Fuerza de la corriente Tiempo de decaimiento de la corriente	$\tau_D = 1000 \text{ ms}$ $\beta = 0.8$ $g_A = 50 \text{ mV}$ $\tau_A = 5 \text{ ms}$
<b>Parámetros de ruido</b> Fuerza de ruido blanco Autocorrelación del ruido blanco Frecuencia del ruido de disparo Fuerza del ruido de disparo (minis) Tiempo de decaimiento del ruido de disparo	$g_s = 300 \text{ mV}^2 \text{ ms}$ $\langle \eta(t)\eta(t') \rangle = 2g_s \delta(t - t')$ $\lambda = 0.01 - 0.05 \text{ ms}^{-1}$ $g_m = 10 \text{ mV}$ $\tau_m = \tau_A$
<b>Parámetros de simulación</b> Algoritmo Intervalo de tiempo Tiempo de termalización Tiempo de integración Tiempo de simulación Tiempo típico de ejecución	Runge-Kutta 2º orden $\delta t = 0.05 \text{ ms}$ $t_{term} = 250 \text{ ms}$ $t_{int} = 1000 \text{ ms}$ $t_{sim} = t_{term} + t_{int}$ $T_{ex} \sim 1.5 \cdot 10^4 \text{ s}$

Table 1: Valores de los parámetros utilizados

## 2 Anexo II: Análisis de puntos fijos en una neurona

Para simplificar la notación se utiliza  $\dot{f} \equiv \frac{df}{dt}$

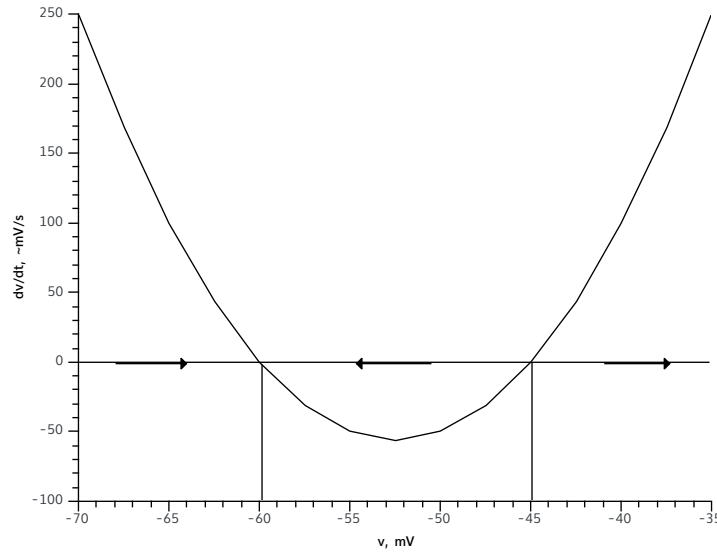
Para caracterizar la dinámica de una neurona, se puede realizar un primer análisis estudiando solo la parte cuadrática de la ecuación del potencial de membrana:

$$\dot{v} \sim (v - v_t)(v - v_r) \quad (1)$$

Esta ecuación tiene dos puntos fijos:

$$\begin{aligned} v = v_r &= -60 \text{ mV} \\ v = v_t &= -45 \text{ mV} \end{aligned} \quad (2)$$

Realizando un sencillo análisis de flujos se obtiene qué punto fijo es estable y cuál es inestable.



De donde se obtiene que el punto fijo  $v = v_r$  es estable; y  $v = v_t$ , inestable.

Para realizar el análisis en profundidad hay que considerar las ecuaciones completas: ecuaciones del potencial de membrana y de la corriente inhibitoria e imponer las condiciones:

$$\left. \begin{aligned} \dot{v} &= 0 \\ \dot{u} &= 0 \end{aligned} \right\} \left. \begin{aligned} k(v - v_t)(v - v_r) - b(v - v_r) + I + \eta \\ u = b(v - v_r) \end{aligned} \right\}$$

De donde se obtiene que los puntos fijos son:

$$v_{\pm}^* = \frac{1}{2k} \left\{ [b + k(v_t + v_r)] \pm [b + k(v_t - v_r)] \left[ 1 - \frac{I + \eta}{(b + k(v_t - v_r))^2 / 4k} \right]^{1/2} \right\}$$

$$u_{\pm}^* = b(v_{\pm}^* - v_r)$$

Así, calculando el Jacobiano:

$$J_{\pm} = \begin{pmatrix} \frac{dv}{du} & \frac{dv}{du} \\ \frac{dv}{dv} & \frac{dv}{du} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{k}{\tau_c} [2v_{\pm}^* - (v_r + v_c)] & -\frac{1}{\tau_c} \\ \frac{b}{\tau_a} & -\frac{1}{\tau_a} \end{pmatrix}$$

Las diferentes dinámicas que se puedan observar dependerán del valor de  $I + \eta$  y las condiciones en que se da cada una de ellas son:

(i)

$$\mathbf{Punto silla} \iff Det(J) < 0$$

(ii)

$$\mathbf{Punto fijo no aislado} \iff Det(J) = 0$$

(iii)

$$\mathbf{Centro} \iff Tr(J) = 0$$

(iv)

$$\mathbf{Nodo inestable} \iff \begin{cases} Tr(J) > 0 \\ Det(J) > 0 \\ [Tr(J)]^2 > 4Det(J) \end{cases}$$

(v)

$$\mathbf{Nodo estable} \iff \begin{cases} Tr(J) < 0 \\ Det(J) > 0 \\ [Tr(J)]^2 < 4Det(J) \end{cases}$$

(vi)

$$\mathbf{Espiral inestable} \iff \begin{cases} Tr(J) > 0 \\ Det(J) > 0 \\ [Tr(J)]^2 < 4Det(J) \end{cases}$$

(vii)

$$\text{Espiral estable} \iff \begin{cases} Tr(J) < 0 \\ Det(J) < 0 \\ [Tr(J)]^2 > 4Det(J) \end{cases}$$

Calculando el valor de la traza y del determinante se obtiene:

$$Tr(J_{\pm}) = -\frac{1}{\tau_a} - \frac{k(v_r - v_c)}{\tau_c} + \frac{1}{\tau_c} \left\{ [b + k(v_t + v_r)] \pm [b + k(v_t - v_r)] \left[ 1 - \frac{I + \eta}{(b+k(v_t-v_r))^2/4k} \right]^{1/2} \right\}$$
$$Det(J_{\pm}) = \frac{b + k(v_r + v_c)}{\tau_a \tau_c} - \frac{1}{\tau_a \tau_c} \left\{ [b + k(v_t + v_r)] \pm [b + k(v_t - v_r)] \left[ 1 - \frac{I + \eta}{(b+k(v_t-v_r))^2/4k} \right]^{1/2} \right\}$$

De forma que resolviendo cada sistema y sustituyendo los valores de los parámetros se obtiene:

Dinámica	Condición
Punto silla	$I + \eta < 28.875 \text{ mV}$
Punto fijo no aislado	$I + \eta = 28.875 \text{ mV}$
Epiral estable	$28.857 \text{ mV} < I + \eta < 30 \text{ mV}$
Centro	$I + \eta = 30 \text{ mV}$
Nodo inestable	$I + \eta > 30 \text{ mV}$

Table 2: Condiciones de  $I + \eta$  para cada dinámica