

# Optimal Control of the FitzHugh-Nagumo System

---

*Paulo M. D. de Magalhães*

# Abstract

---

This work deals with internal optimal control of a generalized FitzHugh-Nagumo system. Existence of optimal state-control pairs is proved and an optimal control necessary optimality conditions is derived. Uniqueness and stability for the generalized FitzHugh-Nagumo system is obtained.

# Modelo Original (1962)

## FitzHugh+Nagumo-Arimoto-Yoshizawa

---

$$(FN)_o : \begin{cases} u_t = \Delta u - u(1-u)(a-u) - v \\ v_t = \sigma u - \gamma v \end{cases}$$
$$\sigma > 0, \gamma \geq 0, 0 < a < 1, x \in \mathbb{R}$$

$u$  = voltagem através da membrana

$v$  = permeabilidade da membrana

# Modelo Generalizado (1990)

## D.E.Jackson

$$(FN) : \begin{cases} u_t = \Delta u - F(\psi_i; u) - v + g_1 \\ v_t = \sigma u - \gamma v + g_2 \end{cases}$$

$$(x, t) \in Q = \Omega \times ]0, T[, \Omega \subset \mathbb{R}^N$$

$\Omega$  aberto limitado com  $\partial\Omega$  de classe  $C^\infty$

$$F(\psi_i; u) = (u - \psi_1)(u - \psi_2)(u - \psi_3), \psi_i \in L^\infty(Q)$$

$u$  e  $v$  variáveis de estado,  $g_1, g_2$  controles

# Notação e Resultados Auxiliares

- Seja  $\Omega$  aberto limitado do  $\mathbb{R}^N$  com  $\partial\Omega$  de classe  $C^2$ .
- $H^m(\Omega) = \{u \in \mathcal{D}'(\Omega) : u, D^\alpha u \in L^2(\Omega), |\alpha| \leq m\}$  espaços de Sobolev com norma e produto interno

$$\|u\|_{m,\Omega} = \left( \sum_{|\alpha| \leq m} \|D^\alpha u\|_{L^2(\Omega)}^2 \right)^{1/2}, (u, v)_{m,\Omega} = \sum_{|\alpha| \leq m} \int_{\Omega} D^\alpha u D^\alpha v dx$$

- $W_2^{2,1}(Q) = \{u \in \mathcal{D}'(Q) : u \in L^2(0, T; H^2(\Omega)), D_t u \in L^2(Q)\}$  espaço de Hilbert com norma e produto interno

$$\|u\|_{W_2^{2,1}(Q)}^2 = \int_0^T (\|u(t)\|_{L^2(\Omega)}^2 + \sum_{1 \leq |\alpha| \leq 2} \|D^\alpha u(t)\|_{L^2(\Omega)}^2) dt + \|D_t u\|_{L^2(Q)}^2$$

$$(u, v)_{W_2^{2,1}(Q)} = (u, v)_{2,Q} + (D_t u, D_t v)_{0,Q}$$

# Notação e Resultados Auxiliares

- $W_{0,2}^{2,1}(Q) = \overline{C_0^\infty(Q)}^{\|\cdot\|_{W_2^{2,1}(Q)}}$

- $H^1(0, T; L^2(\Omega)) = \{v \in \mathcal{D}'(Q) : v, D_t v \in L^2(Q)\}$  espaço de Hilbert com norma e produto interno

$$\|v\|_{H^1(0, T; L^2(\Omega))} = \|v\|_{L^2(Q)} + \|D_t v\|_{L^2(Q)}, (u, v)_{H^1(0, T; L^2(\Omega))} = (u, v)_{L^2(Q)} + (u', v')_{L^2(Q)}$$

- $W(0, T) = \{u : u \in L^{p_0}(0, T; B_0), D_t u \in L^{p_1}(0, T; B_1)\}$

# Existência dos estados

## Teorema 2.1: Hipóteses: ( $N \leq 3$ )

(H1)  $u_0 \in H_0^1(\Omega), v_0 \in H^1(\Omega)$

(H2)  $\psi_i \in L^\infty(Q), i = 1, 2, 3, g_i \in L^2(Q), i = 1, 2$

Tese:  $\forall \varepsilon \in ]0, 1[$ , existe uma solução  $(u^\varepsilon, v^\varepsilon) \in \overset{0, 2, 1}{W}_2(Q) \times W_2^{2, 1}(Q)$

para o seguinte PVIF

$$(FN)_\varepsilon : \begin{cases} u_t^\varepsilon = \Delta u^\varepsilon - F(\psi_i; u^\varepsilon) - v^\varepsilon + g_1 \\ v_t^\varepsilon = \varepsilon \Delta v^\varepsilon + \sigma u^\varepsilon - \gamma v^\varepsilon + g_2 \\ u^\varepsilon(0) = u_0, v^\varepsilon(0) = v_0 \quad \text{in } \Omega \\ u^\varepsilon|_\Sigma = 0, \Sigma = \partial\Omega \times ]0, T] \end{cases}$$

## Prova: Teorema do ponto fixo de Leray-Schauder

$E$  Banach,  $T : [0,1] \times E \rightarrow E$  continua, compacta,  $T(0, x) = x_0, \forall x \in E$ .

Se  $\exists M < +\infty : \forall (\lambda, x) \in [0,1] \times E, \text{vale } T(\lambda, x) = x \Rightarrow \|x\| \leq M$

Então,  $T_1 : E \rightarrow E : x \mapsto T_1(x) = T(1, x)$  possui um ponto fixo.

$$T : [0,1] \times L^q(Q) \times L^p(Q) \rightarrow L^q(Q) \times L^p(Q)$$

$$(\lambda, w, z) \mapsto T(\lambda, w, z) = T_\lambda(w, z) = (u^\varepsilon, v^\varepsilon)$$

onde  $\varepsilon$  fixo em  $]0,1[$  e  $(u^\varepsilon, v^\varepsilon)$  é uma solução do *PVIF*

$$(P_\varepsilon) : \begin{cases} u_t^\varepsilon = \Delta u^\varepsilon - \lambda F(\psi_i; w) + \lambda(-z + g_1) \\ v_t^\varepsilon = \varepsilon \Delta v^\varepsilon + \lambda(\sigma w - \gamma z + g_2) \\ u^\varepsilon(0) = u_0, v^\varepsilon(0) = v_0, u^\varepsilon|_\Sigma = 0 \end{cases}$$



**Teorema 2.2:**  $u^\varepsilon \rightarrow u, v^\varepsilon \rightarrow v$  fraco em  $W_2^{2,1}(Q)$  qdo.  $\varepsilon \rightarrow 0^+$

onde  $(u, v) \in \overset{0}{W}_2^{2,1}(Q) \times H^1(0, T; L^2(\Omega))$  é a única solução do *PVIF*

$$(FN) : \begin{cases} u_t = \Delta u - F(\psi_i : u) - v + g_1 \\ v_t = \sigma u - \gamma v + g_2 \\ u(0) = u_0, v(0) = v_0 \text{ in } \Omega \\ u|_\Sigma = 0 \end{cases}$$

# Existência dos estados adjuntos

## ■ Teorema 2.3:

Hipótese:  $(N \leq 3)$

(H1)  $(u, v) \in W_2^{0,2,1}(Q) \times H^1(0, T; L^2(\Omega))$   
é uma solução do *PVIF* (FN).

(H2)  $(u_d, v_d) \in [L^2(Q)]^2$

Tese:  $(p, q) \in W_2^{2,1}(Q) \times H^1(0, T; L^2(\Omega))$   
do sistema adjunto linearizado

$$(FN)_L^* : \begin{cases} -p_t = \Delta p - F_u(\psi_i : u)p + \sigma q + u - u_d \\ -q_t = -p - \gamma q + v - v_d \\ p(T) = q(T) = 0 \text{ in } \Omega, p|_{\Sigma} = 0 \end{cases}$$

# Estabilidade dos estados em relação aos controles

## Teorema 2.4: *Hipóteses:*

$$(H1) (g_i, g_i^*) \in [L^2(Q)]^2, i = 1, 2$$

(H2)  $(u_i, v_i) \in W_2^{2,1}(Q) \times H^1(0, T; L^2(\Omega))$  respectivas soluções de  $(FN)$

## *Tese:*

$$\|(u_1 - u_2, v_1 - v_2)\|_{W_2^{2,1}(Q) \times H^1(0, T; L^2(\Omega))} \leq C \left( \|g_1 - g_1^*\|_{L^2(Q)}^2 + \|g_2 - g_2^*\|_{L^2(Q)}^2 \right)^{1/2}$$

# Estabilidade dos estados em relação aos controles

---

## Consequências

- Unicidade da solução do Teorema 2.2.

- $\mathbb{F} : L^2(Q) \times L^2(Q) \rightarrow W_2^{2,1}(Q) \times H^1(0, T; L^2(\Omega))$

$$(g_1, g_2) \mapsto (u, v)$$

é Lipschitz contínua.

# Fréchet diferenciabilidade de $\mathbb{F}$

**Teorema 3.1: Hipótese:**

$$(g_1, g_2), (\delta g_1, \delta g_2) \in [L^2(Q)]^2, \quad (g_1 + \delta g_1, g_2 + \delta g_2) \in [L^2(Q)]^2$$

**Tese:**

$$\begin{aligned} & \left\| \mathbb{F}(g_1 + \delta g_1, g_2 + \delta g_2) - \mathbb{F}(g_1, g_2) - \mathbb{F}'(g_1, g_2) \cdot (\delta g_1, \delta g_2) \right\|_{W_2^{2,1}(Q) \times H^1(0, T; L^2(\Omega))} \\ & \leq C \left\| (\delta g_1, \delta g_2) \right\|_{L^2(Q) \times L^2(Q)} \end{aligned}$$

onde  $\mathbb{F}'(g_1, g_2)$  é um op. linear tq.  $(w, z) = \mathbb{F}'(g_1, g_2) \cdot (\delta g_1, \delta g_2)$  é a solução do PVIF

$$(FN)_L : \begin{cases} w_t = \Delta w - F_u(\psi_i : u)w - z + \delta g_1 \\ z_t = \sigma w - \gamma z + \delta g_2 \\ w(x, 0) = z(x, 0) = 0, x \in \Omega, w|_{\Sigma} = 0 \end{cases}$$

# O Problema de Controle Ótimo

Seja  $\mathcal{G}_{ad}$  um convexo fechado não-vazio de  $L^2(Q) \times L^2(Q)$

**Definição:**  $(u, v, g_1, g_2)$  é uma *quádrupla admissível* se

$(u, v) \in W_2^{2,1}(Q) \times H^1(0, T; L^2(\Omega))$  é solução de (FN) com  $(g_1, g_2) \in \mathcal{G}_{ad}$ . Então o *conjunto admissível* para (FN) e o funcional

custo

$$J(u, v, g_1, g_2) = \frac{1}{2} \int_Q |u - u_d|^2 dxdt + \frac{1}{2} \int_Q |v - v_d|^2 dxdt + \frac{\alpha_1}{2} \int_Q |g_1|^2 dxdt + \frac{\alpha_2}{2} \int_Q |g_2|^2 dxdt$$

onde os parâmetros  $\alpha_1, \alpha_2$  calibram a importância dos termos aparecendo no funcional, é dado por

$$\mathcal{U}_{ad} = \{(u, v, g_1, g_2) : (u, v, g_1, g_2) \text{ é admissível}\}$$

O *problema de controle ótimo (PCO)* será então:

# O Problema de Controle Ótimo

Obter  $(\hat{u}, \hat{v}, \hat{g}_1, \hat{g}_2) \in \mathcal{U}_{ad}$  tal que

$$J(\hat{u}, \hat{v}, \hat{g}_1, \hat{g}_2) = \inf_{(u, v, g_1, g_2) \in \mathcal{U}_{ad}} J(u, v, g_1, g_2)$$

**Teorema 4.1:** *Assumindo as condições dos teoremas 2.1, 2.2 e que  $u_d, v_d \in L^2(Q)$ . Então existe uma única quádrupla ótima*

$(\hat{u}, \hat{v}, \hat{g}_1, \hat{g}_2) \in \mathcal{U}_{ad}$  tal que

$$J(\hat{u}, \hat{v}, \hat{g}_1, \hat{g}_2) = \inf_{(u, v, g_1, g_2) \in \mathcal{U}_{ad}} J(u, v, g_1, g_2)$$

# Condições Necessárias de Otimalidade

- **Teorema 4.2:** *Seja  $(\hat{g}_1, \hat{g}_2)$  um controle ótimo para PCO. Então existe*

$$(\hat{u}, \hat{v}, \hat{p}, \hat{q}, \hat{g}_1, \hat{g}_2) \in [W_2^{2,1}(Q) \times H^1(0, T; L^2(\Omega))]^2 \times [L^2(Q)]^2$$

*Satisfazendo o sistema de otimalidade (SO)*

$$\left\{ \begin{array}{l} \hat{u}_t = \Delta \hat{u} - F(\psi_i : \hat{u}) - \hat{v} + \hat{g}_1, \quad \hat{u}(x, 0) = u_0(x), \hat{u}|_{\Sigma} = 0 \\ \hat{v}_t = \sigma \hat{u} - \gamma \hat{v} + \hat{g}_2, \quad \hat{v}(x, 0) = v_0(x) \\ -\hat{p}_t = \Delta \hat{p} - F_u(\psi_i : \hat{u}) \hat{p} + \sigma \hat{q} + \hat{u} - u_d, \quad \hat{p}(x, T) = 0, \hat{p}|_{\Sigma} = 0 \\ -\hat{q}_t = -\hat{p} - \gamma \hat{q} + \hat{v} - v_d, \quad \hat{q}(x, T) = 0 \\ \int_Q [(\hat{p} + \alpha_1 \hat{g}_1)(g_1 - \hat{g}_1) + (\hat{q} + \alpha_2 \hat{g}_2)(g_2 - \hat{g}_2)] dx dt \geq 0 \\ \forall (g_1, g_2) \in \mathcal{G}_{ad} \end{array} \right.$$



# Referências

---

- [C] Choen,H. Nonlinear Diffusion Problems.MAA Studies in Matemáticas,vol.7,(1971),27-64.
- [F] Fursikov,A.V.*Optimal Control of Distributed Systems.Theory and Applications*. American Mathematical Society,(2000).
- [H] Hadeler,K.P. Nonlinear Diffusion Equations in Biology .In: Lectures Notes in Mathematics ,vol.564,Springer-Verlag,(1976),163-206.

# Referências

---

- [Ha] Hastings ,S. Some Mathematical Problems from Neurobiology .AM.Monthly 82,(1975),881-895.
- [Jl1]Lions,J-L. *Quelques méthodes de resolution des problèms aux limites non lineaires* .Gauthier – Villars ,1969.
- [JL2]Lions,J-L. *Control of distributed singular systems*.Gauthier -Villars,1985.

# Referências

---

- [LM]Lions-Magenes. *Non-Homogeneous Boundary Value Problem and Applications*. Springer-Verlag, 1972.
- [L z]Ladezenskaja-Solonnikov-Uraltseva *Linear and Quasilinear Equations of Parabolic Type*. AMS , 1968.
- [Mi]Miranda, M. M. Traço para o dual dos espaços de Sobolev. pre-print, IM-UFRJ.

# Referências

---

- [P]Magalhães –Brandão –Cara -Medar. Some Theoretical Analysis and Control Results for the FitzHugh-Nagumo Equations. UNICAMP, (2005), pre-print.