





 $\frac{du}{dt} = -k(u-T) \qquad \frac{dy}{dt} = v_0 \sin \theta_0 - gt$

Série de Taylor

1

- <u>Resumo</u>
- Função *e*^x
- <u>Série de Taylor</u>
- Função cos(x)
- Função sin(x)
- Energia Potencial do Sistema Massa-Mola
- Energia Potencial do Complexo Proteína-Ligante
- <u>Referências</u>

O sistema-massa mola é um paradigma para modelagem de sistemas mais complexos. Nesta aula veremos como podemos usar a série de Taylor para aproximar a função energia potencial de um sistema massa-mola. Demostraremos como podemos aproximar funções usando-se o recurso da série de Taylor. Iremos modelar a interação de fármacos com proteína como um sistema massamola e determinar sua energia potencial.

Palavras-chave: Física; força conservativa; energia potencial elástica; série de Taylor; função exponencial; função cosseno; função seno; sistema massa-mola; sistema molecular; interações intermoleculares; constante elástica; distância de equilíbrio; Taba; *Tool to Analyze Binding Affinity*.



ime 41 Issues 1-2 20



Referência:

Vamos considerar a expansão em série da função *e*^x. Podemos aproximar a função *e*^x pela série indicada abaixo.

$$e^{x} = 1 + x + \frac{x^{2}}{2!} + \frac{x^{3}}{3!} + \frac{x^{4}}{4!} + \frac{x^{5}}{5!} + \frac{x^{6}}{6!} + \dots + \frac{x^{n}}{n!} + \dots$$

A expressão acima permite que aproximemos *e*^x a função por uma soma de termos da série.

Verificaremos a expansão em série para e^x com x = 2. Com a calculadora científica, calcule e^2 . O resultado aproximado com quatro algarismos significativos é $e^2 \approx 7,389$. Usaremos a série acima para verificar a acurácia da aproximação. Calcularemos a série para um número crescente de termos na somatória.

A tabela a seguir mostra a evolução do cálculo de e^2 conforme aumentamos o número de termos da série. Basta substituirmos x = 2 na série. Nas colunas 2 e 3 da tabela mostramos o **erro verdadeiro** (E_t) e o **erro relativo porcentual verdadeiro** (ε_t). As equações usadas para o cálculo do erro verdadeiro (E_t) e do erro relativo percentual verdadeiro (ε_t) estão indicadas a seguir.

 $E_t = Valor Verdadeiro - Aproximação$

$$\varepsilon_t = rac{Aproximação}{Valor Verdadeiro} imes 100$$

No caso da expansão da série, consideraremos como valor verdadeiro o obtido com a calculadora científica. Na verdade usaremos uma aproximação também para o valor verdadeiro para facilitar os cálculos. Chamaremos valor verdadeiro é a aproximação fornecida pela calculadora científica com 4 algarismos significativo. A aproximação da série será o valor calculado substituindo-se x = 2 na série.

Série	E _t	E _t (%)
1 + x = 1 + 2	7,389-3=4,389	59,40
$1 + x + \frac{x^2}{2!} = 1 + 2 + 2$	7,389-4=3,389	45,87
$1 + x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} = 1 + 2 + 2 + 1,33$	7,389-5,333 = 2,056	27,83
$1 + x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \frac{x^4}{4!} = 1 + 2 + 2 + 1,33 + 0.666$	7,389-6,999 [.] =0,390	5,278
$1 + x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \frac{x^4}{4!} + \frac{x^5}{5!} = 1 + 2 + 2 + 1,33' + 0.666' + 0,266'$	7,389-7,266 [.] =0,123	1,665
$1 + x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \frac{x^4}{4!} + \frac{x^5}{5!} + \frac{x^6}{6!} = 1 + 2 + 2 + 1,33^{\circ} + 0.666^{\circ} + 0,266^{\circ} + 0,088^{\circ}$	7,389-7,355 = 0,034	0,4601
$1 + x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \frac{x^4}{4!} + \frac{x^5}{5!} + \frac{x^6}{6!} + \frac{x^7}{7!}$ = 1 + 2 + 2 + 1,33' + 0.666' + 0,266' + 0,088' + 0,0253968	7,389-7,380=0,009	0,1218
$1 + x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \frac{x^4}{4!} + \frac{x^5}{5!} + \frac{x^6}{6!} + \frac{x^7}{7!} + \frac{x^8}{8!}$ = 1 + 2 + 2 + 1,33 + 0.666 + 0,266 + 0,088 + 0,0253968 + 0,0063492	7,389-7,386=0,003	0,04060

Pela tabela anterior, vemos que com uma série de oito termos já temos uma boa aproximação da função e^x , com um erro relativo porcentual verdadeiro de 0,04 %. A série que usamos é chamada de **série de Taylor**. Podemos expandir uma função f(x) que tem derivadas pela série indicada abaixo.

$$f(x) = c_0 + c_1(x - a) + c_2(x - a)^2 + c_3(x - a)^3 + c_4(x - a)^4 + \dots + c_n(x - a)^n + \dots$$

Para determinar as constantes *c*'s, podemos considerar um *x* conveniente, como x = a. Substituindo-se x = a na expressão acima, temos o seguinte resultado.

$$f(a) = c_0 + c_1(a - a) + c_2(a - a)^2 + c_3(a - a)^3 + c_4(a - a)^4 + \dots + c_n(a - a)^n + \dots$$

Os termos entre parênteses são zero. Assim, obtemos o c_0 , como indicado a seguir.

$$f(a) = c_0 \rightarrow c_0 = f(a)$$

Como a função f(x) é diferenciável, podemos derivar f(x) para obter os outros c's como segue.

Tomando-se a primeira derivada de f(x), temos o seguinte expressão.

$$f'(x) = c_1 + 2c_2(x-a) + 3c_3(x-a)^2 + 4c_4(x-a)^3 + \dots + nc_n(x-a)^{n-1} + \dots$$

Fazendo-se x = a, temos o seguinte resultado.

$$f'(a) = c_1 + c_2 2(a-a) + c_3 3(a-a)^2 + c_4 4(a-a)^3 + \dots + c_n n(a-a)^{n-1} + \dots$$

Como vimos para c_0 , os termos entre parêntese são zero. Assim conseguimos o coeficiente c_1 .

$$f'(a) = c_1 \to c_1 = f'(a)$$

Agora determinamos a segunda derivada de f(x).

$$f''(x) = 2c_2 + 3.2c_3(x-a) + 4.3c_4(x-a)^2 + \dots + n(n-1)c_n(x-a)^{n-2} + \dots$$

Fazendo-se x = a, temos o seguinte resultado.

$$f''(a) = 2c_2 + 3.2c_3(a-a) + 4.3c_4(a-a)^2 + \dots + n.(n-1)c_n(a-a)^{n-2} + \dots$$

De forma similar, conseguimos o coeficiente c_2 .

$$f''(a) = 2c_2 \rightarrow c_2 = \frac{f''(a)}{2}$$

Partimos para a terceira derivada de f(x).

$$f'''(x) = 3.2c_3 + 4.3.2c_4(x-a) + \dots + n(n-1)(n-2)c_n(x-a)^{n-3} + \dots$$

Fazendo-se x = a, temos a expressão abaixo.

$$f'''(a) = 3.2c_3 + 4.3.2c_4(a-a) + \dots + n.(n-1)(n-2)c_n(a-a)^{n-3} + \dots$$

Determinamos o coeficiente c_3 .

$$f'''(a) = 3.2c_3 \rightarrow c_3 = \frac{f'''(a)}{3!}$$

Focando agora na quarta derivada de f(x).

$$f^{(4)}(x) = 4.3.2c_4 + \dots + n(n-1)(n-2)(n-3)c_n(x-a)^{n-4} + \dots$$

Usando-se o recurso de fazer x = a, temos o resultado abaixo.

$$f^{(4)}(a) = 4.3.2c_4 + \dots + n.(n-1)(n-2)(n-3)c_n(a-a)^{n-4} + \dots$$

Isolando-se c_4 na expressão acima, chegamos ao resultado indicado a seguir.

$$f^{(4)}(a) = 4.3.2c_4 \rightarrow c_4 = \frac{f^{(4)}(a)}{4!}$$

Já destacamos o padrão de geração dos coeficientes *c's*. Assim, podemos explicitar o polinômio da série de Taylor, como segue.

$$f(x) = f(a) + f'(a)(x - a) + \frac{f''(a)}{2!}(x - a)^2 + \frac{f'''(a)}{3!}(x - a)^3 + \frac{f^{(4)}(a)}{4!}(x - a)^4 + \dots + \frac{f^{(n)}(a)}{n!}(x - a)^n + \dots$$

Como exemplo, determinaremos a expansão em série de Taylor da função cos(x). Vamos calcular as primeiras derivadas de cos(x) para depois usar a equação da série de Taylor. As primeiras derivadas da função cos(x) são as seguintes.

 $f'(x) = -\sin(x) \qquad f''(x) = -\cos(x)$ $f'''(x) = \sin(x) \qquad f^{(4)}(x) = \cos(x)$ $f^{(5)}(x) = -\sin(x) \qquad f^{(6)}(x) = -\cos(x)$ $f^{(7)}(x) = \sin(x) \qquad f^{(8)}(x) = \cos(x)$ Na equação da série de Taylor, quando fazemos a = 0 temos a série de Maclaurin. Assim, tomando-se a = 0, temos os seguintes valores para as derivadas.

 $f'(0) = -\sin(0) = 0 \qquad f''(0) = -\cos(0) = -1$ $f'''(0) = \sin(0) = 0 \qquad f^{(4)}(0) = \cos(0) = 1$ $f^{(5)}(0) = -\sin(0) = 0 \qquad f^{(6)}(0) = -\cos(0) = -1$ $f^{(7)}(0) = \sin(0) = 0 \qquad f^{(8)}(0) = \cos(0) = 1$ Substituindo-se os valores das derivadas na equação da série, temos o seguinte resultado.

 $f'(0) = -\sin(0) = 0 \qquad f''(0) = -\cos(0) = -1$ $f'''(0) = \sin(0) = 0 \qquad f^{(4)}(0) = \cos(0) = 1$ $f^{(5)}(0) = -\sin(0) = 0 \qquad f^{(6)}(0) = -\cos(0) = -1$ $f^{(7)}(0) = \sin(0) = 0 \qquad f^{(8)}(0) = \cos(0) = 1$

$$\cos(x) = \cos 0 + 0(x - 0) + \frac{-1}{2!}(x - 0)^2 + \frac{0}{3!}(x - 0)^3 + \frac{1}{4!}(x - 0)^4 + \frac{0}{5!}(x - 0)^5 + \frac{-1}{6!}(x - 0)^6 + \frac{0}{7!}(x - 0)^7 + \frac{1}{8!}(x - 0)^8 \dots$$

Assim, a expansão em série da função cos(x) tem a seguinte expressão para os primeiros termos.

$$\cos(x) = 1 - \frac{1}{2!}x^2 + \frac{1}{4!}x^4 - \frac{1}{6!}x^6 + \frac{1}{8!}x^8 + \cdots$$

No próximo slide temos o gráfico da função cos(x) e das expansões truncadas em x^2 , x^4 , x^6 e x^8 . Vemos claramente a melhora da sobreposição da aproximação em série de Taylor, conforme aumentamos o número de termos da série.



17

Repetindo o processo para a função sin(x), temos a seguinte expressão para os primeiros termos.

$$\sin(x) = x - \frac{1}{3!}x^3 + \frac{1}{5!}x^5 - \frac{1}{7!}x^7 + \cdots$$

No próximo slide temos o gráfico da função sin(x) e das expansões truncadas em x, x^3 , x^5 e x^7 . Como visto para função cos(x), ocorre melhora da sobreposição da aproximação em série de Taylor conforme aumentamos o número de termos da série.



19



Resumo do Sistema Massa-Mola		
$F(x) = -\frac{dU}{dx}$	$F(x_0) = 0$	
F(x) = -kx	$U'(x_0) = \frac{dU(x_0)}{dx} = 0$	

No sistema massa-mola temos uma massa ligada a uma mola, que está fixa numa das extremidades e ligada a um bloco que está apoiado numa superfície sem atrito. O bloco oscila sem atrito. A mola tem **constante elástica** *k*. Quando o bloco está na posição x_o , a **força elástica da mola** (F(x)) é zero ($F(x_0) = 0$). Consideramos que a **energia potencial do sistema massa-mola** é dada por U(x). Vamos considerar que essa função energia potencial tem derivadas, assim podemos ter sua expansão em série de Taylor como indicada a seguir.



Resumo do Sistema Massa-Mola		
$F(x) = -\frac{dU}{dx}$	$F(x_0) = 0$	
F(x) = -kx	$U'(x_0) = \frac{dU(x_0)}{dx} = 0$	

Abaixo temos a expansão em série de Taylor da função energia potencial do sistema massa-mola U(x) em torno do ponto x = a.

$$U(x) = U(a) + U'(a)(x - a) + \frac{U''(a)}{2!}(x - a)^2 + \frac{U'''(a)}{3!}(x - a)^3 + \frac{U^{(4)}(a)}{4!}(x - a)^4 + \dots + \frac{U^{(n)}(a)}{n!}(x - a)^n + \dots$$



Resumo do Sistema Massa-Mola

$$F(x) = -\frac{dU}{dx} \qquad F(x_0) = 0$$

$$F(x) = -kx \qquad U'(x_0) = \frac{dU(x_0)}{dx} = 0$$

Vamos fazer $a = x_0$, a posição de equilíbrio do sistema massa-mola.

$$U(x) = U_0 + U'(x_0)(x - x_0) + \frac{U''(x_0)}{2!}(x - x_0)^2 + \frac{U'''(x_0)}{3!}(x - x_0)^3 + \frac{U^{(4)}(x_0)}{4!}(x - x_0)^4 + \dots + \frac{U^{(n)}(x_0)}{n!}(x - x_0)^n + \dots$$

Onde $U_0 = U(x_0)$.



Resumo do Sistema Massa-Mola

$$F(x) = -\frac{dU}{dx} \qquad F(x_0) = 0$$

$$F(x) = -kx \qquad U'(x_0) = \frac{dU(x_0)}{dx} = 0$$

Sabemos que F(x) = -dU/dx = -U'(x). Considerando-se $x = x_0$, temos $F(x_0) = -U'(x_0)$. No sistema massa-mola $F(x_0) = 0$. Pois é a situação onde não temos distensão ou compressão da mola, ou seja, $F(x_0) = -U'(x_0) = 0$.

$$U(x) = U_0 + U'(x_0)(x - x_0) + \frac{U''(x_0)}{2!}(x - x_0)^2 + \frac{U'''(x_0)}{3!}(x - x_0)^3 + \frac{U^{(4)}(x_0)}{4!}(x - x_0)^4 + \dots + \frac{U^{(n)}(x_0)}{n!}(x - x_0)^n + \dots$$



Resumo do Sistema Massa-Mola

$$F(x) = -\frac{dU}{dx} \qquad F(x_0) = 0$$

$$F(x) = -kx \qquad U'(x_0) = \frac{dU(x_0)}{dx} = 0$$

Rearranjando-se os termos da série, chegamos ao resultado abaixo.

$$U(x) - U_0 = \frac{U''(x_0)}{2!} (x - x_0)^2 + \frac{U'''(x_0)}{3!} (x - x_0)^3 + \frac{U^{(4)}(x_0)}{4!} (x - x_0)^4 + \dots + \frac{U^{(n)}(x_0)}{n!} (x - x_0)^n + \dots$$



Resumo do Sistema Massa-Mola		
$F(x) = -\frac{dU}{dx}$	$F(x_0) = 0$	
F(x) = -kx	$U'(x_0) = \frac{dU(x_0)}{dx} = 0$	

Vamos considerar que o sistema só pode apresentar pequenas oscilações, onde x não se afasta muito da posição de equilíbrio x_0 . Assim, os termos com potência de 3 em diante são desprezíveis e podem ser eliminados da série abaixo.

$$U(x) - U_0 = \frac{U''(x_0)}{2!} (x - x_0)^2 + \frac{U'''(x_0)}{3!} (x - x_0)^3 + \frac{U^{(4)}(x_0)}{4!} (x - x_0)^4 + \dots + \frac{U^{(n)}(x_0)}{n!} (x - x_0)^n + \dots$$



Resumo do Sistema Massa-Mola		
$F(x) = -\frac{dU}{dx}$	$F(x_0) = 0$	
F(x) = -kx	$U'(x_0) = \frac{dU(x_0)}{dx} = 0$	

Eliminando-se os termos com expoente igual ou maior que 3, chegamos à expressão abaixo. Sabemos que F(x) = -U'(x) e que F(x) = -kx. Assim, -U'(x) = -kx, ou seja, U'(x) = kx.

$$U(x) - U_0 = \frac{U''(x_0)}{2!}(x - x_0)^2$$



Resumo do Sistema Massa-Mola

$$F(x) = -\frac{dU}{dx} \qquad F(x_0) = 0$$

$$F(x) = -kx \qquad U'(x_0) = \frac{dU(x_0)}{dx} = 0$$

Calculando-se a segunda derivada de U(x), temos o seguinte resultado: U'(x) = k, ou seja, $U'(x_0) = k$.

$$U(x) - U_0 = \frac{U''(x_0)}{2!}(x - x_0)^2$$



Resumo do Sistema Massa-Mola

$$F(x) = -\frac{dU}{dx} \qquad F(x_0) = 0$$

$$F(x) = -kx \qquad U'(x_0) = \frac{dU(x_0)}{dx} = 0$$

Substituindo-se $U'(x_0) = k$ na expressão abaixo, temos a seguinte equação.

$$U(x) - U_0 = \frac{U''(x_0)}{2!} (x - x_0)^2 \to U(x) - U_0 = \frac{k}{2} (x - x_0)^2$$
$$U(x) - U_0 = \frac{k}{2} (x - x_0)^2$$



Resumo do Sistema Massa-Mola

$$F(x) = -\frac{dU}{dx} \qquad F(x_0) = 0$$

$$F(x) = -kx \qquad U'(x_0) = \frac{dU(x_0)}{dx} = 0$$

Escolhendo-se $x_0 = 0$ e $U_0 = 0$, temos o seguinte resultado.

$$U(x) = \frac{k}{2}x^2$$

Abaixo temos a estrutura tridimensional de uma proteína com destaque para alguns átomos dos aminoácidos que formam sua estrutura.





À esquerda temos a visão da proteína completa e à direita um zoom numa região com destaque para alguns átomos da cadeia lateral de um aminoácido. Podemos modelar as interações intermoleculares entre os átomos da proteína e um ligante considerando esta como se fosse um sistema massa-mola. 30

Modelamos as interações de um ligante e uma proteína como um sistema massa-mola.



O ligante interagindo com uma proteína pode ser um fármaco. Nessa abordagem, vemos cada átomo da proteína como fixo (átomos à direita) e os átomos do fármaco como livres para se moverem na extremidade de uma mola. Na figura acima, a esfera à esquerda da mola representa um átomo do fármaco. O **sistema molecular** (proteína-fármaco) é análogo ao **sistema massa-mola** mostrado à esquerda.

Modelamos as interações de um ligante e uma proteína como um sistema massa-mola.



Modelando-se as interações entre os átomos como massas ligadas a molas, podemos usar a equação da energia potencial do sistema massa-mola para fazer uma estimativa da energia potencial do fármaco interagindo com a proteína. Essa informação é importante, pois esperamos que para um fármaco ser eficaz este deve estar bem encaixado na sua proteína alvo. Quando melhor for o encaixe, menor será a energia potencial. Assim, a partir da análise da estrutura do fármaco em complexo com a proteína, podemos calcular sua energia potencial e dizer se este é eficaz ou não.

Foi usando esse sistema simples que propusemos em 2020 um programa de aprendizado de máquina que considera que as interações entre fármacos e proteínas podem ser representadas por pequenas molas ligando os átomos do fármaco aos da proteína (<u>da Silva AD et al., 2020</u>). O artigo teve grande repercussão e foi aceito para ser capa da revista científica *Journal of Computational Chemistry*, mostrada abaixo.



Referência:

Na figura abaixo vemos o sítio ativo de uma proteína interagindo com um fármaco. As interações de cada átomo do fármaco podem ser modeladas como um sistema massamola. Podemos imaginar minúsculas molas representando as interações em cada par de átomos, onde um átomo pertence à proteína e outro fica no fármaco. As distâncias indicadas próximas das molas representam as distâncias de equilíbrio da mola.



Referência:

A energia potencial *U* do sistema molecular pode ser expressa pela soma de cada energia potencial dos pares de átomos. Por exemplo, para os pares de átomos de N e C, temos a expressão $U_{N,C}$ para a energia potencial. Para os pares C e C, temos $U_{C,C}$. Temos expressão similares para cada tipo de par de átomos representados na figura abaixo. Os *r*'s representam as distâncias entre os pares de átomos.



Referência:

As constantes elásticas (k) são específicas para cada par de átomos, por exemplo, $k_{C,C}$ é para pares C e C. A energia potencial total será a soma de cada contribuição dos pares de átomos. Esse modelo simples mostrou um poder de previsão superior a outros modelos computacionais mais complicados de se determinar (da Silva AD et al., 2020).



Referência:

Que a luz da ciência acabe com as trevas do negacionismo.



-BRESSERT, Eli. SciPy and NumPy. Sebastopol: O'Reilly Media, Inc., 2013. 56 p.

-CHAPRA, Steven C.; Canale, Raymond P. **Métodos Numéricos para Engenharia (Portuguese Edition)**. Edição do Kindle. -DAWSON, Michael. **Python Programming, for the absolute beginner**. 3ed. Boston: Course Technology, 2010. 455 p.

-DOWNEY, Alan B. Modeling and Simulation in Python. San Francisco: No Starch Press, 2023. 311 p.

-HAL, Tim, STACEY, J-P. Python 3 for Absolute Beginners. Springer-Verlag New York, 2009. 295 p.

- HALLIDAY, David, RESNICK, Robert, WALKER, Jearl. Fundamentos da Física - Mecânica - Volume 1. GEN | LTC. Edição do Kindle.

-HETLAND, Magnus Lie. **Python Algorithms. Mastering Basic Algorithms in the Python Language**. Nova York: Springer Science+Business Media LLC, 2010. 316 p.

-IDRIS, Ivan. NumPy 1.5. An action-packed guide dor the easy-to-use, high performance, Python based free open source NumPy mathematical library using real-world examples. Beginner's Guide. Birmingham: Packt Publishing Ltd., 2011. 212 p. -KIUSALAAS, Jaan. Numerical Methods in Engineering with Python. 2ed. Nova York: Cambridge University Press, 2010. 422 p. -LANDAU, Rubin H. A First Course in Scientific Computing: Symbolic, Graphic, and Numeric Modeling Using Maple, Java, Mathematica, and Fortran90. Princeton: Princeton University Press, 2005. 481p.

-LANDAU, Rubin H., PÁEZ, Manuel José, BORDEIANU, Cristian C. **A Survey of Computational Physics. Introductory Computational Physics**. Princeton: Princeton University Press, 2008. 658 p.

-LUTZ, Mark. Programming Python. 4ed. Sebastopol: O'Reilly Media, Inc., 2010. 1584 p.

-NAGLE, R. Kent. Equações diferenciais (Portuguese Edition). Edição do Kindle.

-TOSI, Sandro. Matplotlib for Python Developers. Birmingham: Packt Publishing Ltd., 2009. 293 p.