

Εօνω εξιγκό σύστημα παραδίπονης υποστήριξης που απακεῖται από την μηχανική Michaelis-Menten. Γιατραί θέτει μηχανική μετρήσεων σε συγκεκριμένη θεραπευτική περιοχή ή σε συγκεκριμένη υποστήριξη  $S$ , καθώς και με υποστήριξη  $S^*$  η οποία έχει ουρά την τοπική υποστήριξη.

a) Εօνω ήταν γνωστή Σεμαντικός μετρήσεων για τη  $S$  και τη  $S^*$ .

Διορθείτε τον λόγο των ταχυτήσεων και χαρακτήρας των υψηλών συγκεκριμένων των υποστηριξιών.

Λύση: Χαρακτήριση συγκεκριμένης υποστήριξης

$$v = \frac{K_1 K_2}{K_{-1} + K_2} [E]_0 [S] \quad \text{και} \quad v^* = \frac{K_1^* K_2^*}{K_{-1}^* + K_2^*} [E]_0 [S^*]$$

$$K_m = \frac{K_{-1} + K_2}{K_1} \quad K_m^* = \frac{K_{-1}^* + K_2^*}{K_1^*}$$

$$\text{και} \quad v/v^* = \frac{K_2 K_m^*}{K_2^* K_m}$$

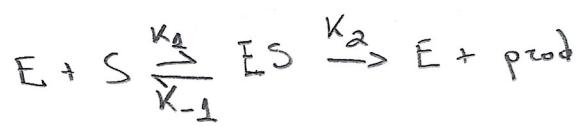
Υψηλή συγκεκριμένης υποστήριξης:

$$v = K_2 [E]_0 \quad \text{και} \quad v^* = K_2^* [E]_0$$

$$\text{και} \quad v/v^* = \frac{K_2}{K_2^*}$$

b) Τίποι Θα μετετρέψετε τον ρόλο των ανταγωνιστών την τοπική υποστήριξη, δηλαδή ταυτόχρονα αυξάνεται και τη υποστήριξη  $S$  και  $S^*$ . Ποιος θα είναι ο λόγος των ταχυτήσεων;

Λύση:



Συνολική συγκεκριμένη εξιγκού:  $[E]_0 = [E] + [ES] + [ES^*]$  ①

και με ευαρρογή της διαχείρισης σταθερής καταστάσεων:

$$K_1 [E][S] - (K_{-1} + K_2)[ES] = 0 \quad ②$$

$$K_1^* [E][S^*] - (K_{-1}^* + K_2^*)[ES^*] = 0 \quad ③ \quad \longrightarrow$$

$$\text{Άνω της } (2): [E] = \frac{K_{-1} + K_2}{K_1} \frac{[ES]}{[S]} \Leftrightarrow [E] = K_m \frac{[ES]}{[S]} \quad (4)$$

Αναμόρφωση της (4) στην (3) με τίτιν ως οπος  $[ES^*]$ :

$$K_1^* K_m \frac{[ES]}{[S]} [S^*] - (K_{-1}^* + K_2^*) [ES^*] = 0 \Leftrightarrow$$

$$[ES^*] = \frac{K_1^*}{K_1^* + K_2^*} K_m \frac{[ES]}{[S]} [S^*] \Leftrightarrow [ES^*] = \frac{K_m}{K_2^*} \frac{[ES]}{[S]} [S^*] \quad (5)$$

Αναμόρφωση της (4) με τη (5) στην (1):

$$[E]_o = K_m \frac{[ES]}{[S]} + [ES] + \frac{K_m}{K_2^*} \frac{[ES]}{[S]} [S^*] \Leftrightarrow$$

$$[E]_o = [ES] \left( \frac{K_m}{[S]} + 1 + \frac{K_m}{K_2^*} \frac{[S^*]}{[S]} \right) \quad (6)$$

Νέων της κρίσης της διαχείρισης σταθερής παραστασης με τη βοήθεια της (6):

$$v = K_2 [ES] = \frac{K_2 [E]_o}{\frac{K_m}{[S]} + 1 + \frac{K_m}{K_2^*} \frac{[S^*]}{[S]}} = \frac{K_2 [E]_o [S]}{K_m \left( 1 + \frac{[S]}{K_m} + \frac{[S^*]}{K_2^*} \right)}$$

με τη κρίση της (5) με τη (6):

$$v^* = K_2^* [ES^*] = \frac{K_2^* K_m}{K_m} \frac{[ES]}{[S]} [S^*] = \frac{K_2^* K_m}{K_m} \frac{[E]_o [S]}{K_m \left( 1 + \frac{[S]}{K_m} + \frac{[S^*]}{K_2^*} \right)} = \frac{[E]_o [S]}{\left( 1 + \frac{[S]}{K_m} + \frac{[S^*]}{K_2^*} \right)}$$

$$= \frac{K_2^* [E]_o [S^*]}{K_m \left( 1 + \frac{[S]}{K_m} + \frac{[S^*]}{K_2^*} \right)}$$

$$\text{Για τις ουγκεντρίσεις των } S \text{ και } S^*: \quad \% = \frac{\frac{K_2}{K_m}}{\frac{K_2^*}{K_m}} = \frac{K_2 K_m}{K_2^* K_m}$$

Αντίθετης για μάθε  
ουγκεντρών του,  
υποστηφάνεται!!!

(2) ορ.