

京都府立大学学術報告（理学・生活科学）第34号 A系列 p.23～35 (1983年11月)

直接探索法によるマルチコンパートメント解析

竹 葉 剛

Multicompartment Analysis by Direct Search Method

Go TAKEBA

直接探索法によるマルチコンパートメント解析の手法を開発し、それが、いくつかのコンパートメントが混合している場合の分離や、開放系の解析に有効なことを、モデル実験によって示した。

I. はじめに

マルチコンパートメント解析は、トレーサー実験のデータにもっともよく合う (best fit) モデルを計算機の中で探し出し、そのモデルとデータとの比較により、実際の系についての情報を得ようとする手法である。トレーサーの流れ方は、線形な微分方程式で表現される (Berman ら, 1956, 1962) ので、マルチコンパートメント解析における具体的な作業は、微分方程式の解に相当するトレーサー実験のデータを入力して、その微分方程式の係数を最小2乗法により求めることになる。Berman らはテーラー展開を用いた最小2乗法により係数を求めたが、この方法は係数の initial estimate を必要とし、もしその initial estimate が真の値から大きく離れている場合には多くの計算時間がかかり、実用上難点があった。筆者はそのため、Himmelblau ら (1967) が化学反応の速度定数の決定に用いた最小2乗法を、マルチコンパートメント解析用に改良し、いくつかの系にそれを適用した (Takeba 1974; 渡辺ら 1977)。この方法は initial estimate を必要とせず、しかも系が複雑になっても計算時間が非常に短く、たいへん有用であった。

マルチコンパートメント解析では、モデルをつくる際に、まず、対象とする系がいくつのコンパートメン

トから成っているかを決めなければならないが、トレーサー実験において、生体中に存在するコンパートメントがそのまま実験的に取り出せることはむしろまれである。多くの場合、実験的に取り出した分画にはいくつかのコンパートメントが含まれている。ところが Himmelblau らの最小2乗法を改良したプログラムでは、モデルに含まれるコンパートメントごとのデータが得られていなければ解析できないので、この点で、適用上の限界があった。また、もう一つの限界点として、開放系への適用が困難なことがあげられる。つまり、この手法を適用するには、すべてのトレーサーを回収しておくことが必要であるが、トレーサー実験ではそれが常に可能とは限らない。

このような限界点を克服するため、直接探索法により最小2乗解を求めるプログラムを試作したので、ここに報告する。直接探索法 (direct search method) にも、いろいろな方法とアルゴリズムが発表されている (Kowalik and Osborne. 1968) が、ここで用いたのは、直線探索 (linear search) によるものであり、きわめて原始的な考え方に基づいている。しかしながら、上にあげた2つの限界点は基本的には克服できるので、マルチコンパートメント解析において、十分実用になるものと考えられる。

II. 方 法

1. モデルの表記法

マルチコンパートメント解析におけるモデルの表記法は、前報(竹葉, 1977, 1980, 1981)と同じである。

YC ……各コンパートメント中のトレーサー量

YC(J), J=1, M なる一次配列

K ……代謝回転率

K(L), L=1, N なる一次配列

なお、モデルを図示する際には、 k_1 , k_2 , k_n を用いている

DF ……トレーサー変化量 $d(YC)/dt$ に相当

DF(J), J=1, M なる一次配列

なお、本報告で用いたモデルは図 1 に、プログラム中の表記法は図 2 に示した。

2. 直接探索法の原理

直接探索法は、試行解をくり返し評価することにより、最小解を探索する方法であり、ここでは、試行点があるままの直線上にあるとき、1 変数の関数の最小点を探し出す直線探索法を用いた。

直線探索法は、「関数 $f(x)$ が区間 (a, b) で最小点をもつとき、最小点の存在範囲を (a, b) の中より小さい部分区間にせばめるためには、すくなくとも、区間内の 2 点における関数の値を知ることが必要である」(Kowalik and Osborne. 1968) という考え方に基づいている。ここでは、それを少し変更して、基準点とその両端 2 点の合計 3 点において関数値を評価して、最小点の存在範囲がその 3 点の内か外かを判定する方法を用いた。この方法によると最小点を通りすぎることがあるが、その場合には、との方向にもどるようにしている。

さて、マルチコンパートメント解析において、代謝回転率 k を求める際に、最小とすべき関数として、前報(竹葉, 1980)では、データを数値積分して線形化した関数の値と k 値とを用いて理論値を計算し、その値とデータとの差を 2 乗したものを用いたが、今回はもっと直接的に、与えられた k 値を用いて微分方程式を解き、その数値解とデータとの差を 2 乗したもの、すべてのコンパートメント、データ点について合計し、その平均値を求めた。また、必要に応じて重みが使えるようにしている。重み W の計算法は前報(竹葉, 1977)と同一である。

3. プログラムの構成

さて、直接探索法による k 値推定のための FOR-

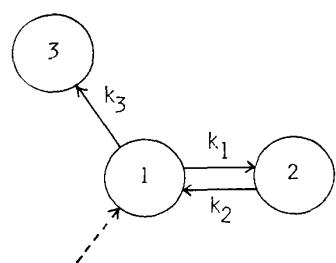


図 1 (a)

Model 1

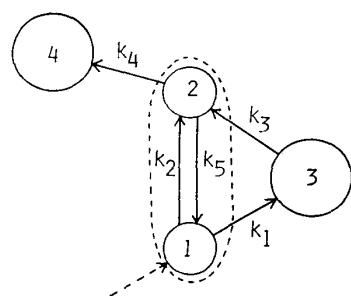


図 1 (b)

Model 2

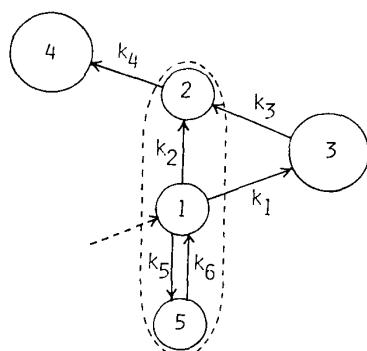


図 1 (c)

Model 3

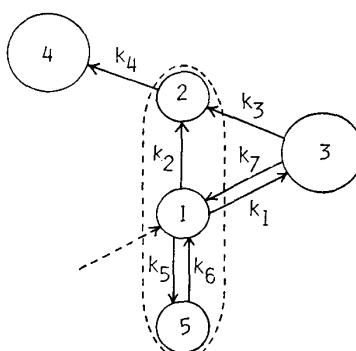


図 1 (d)

Model 4

```

21310      SUBROUTINE FUN(X,YC,DF)
21320      COMMON M,N,P,MODEL,MODELX,K(30),T(15),C(15,20),IN(30,2),
21330      + Y(20),CT(15),CO(20)
21340      DIMENSION YC(20),DF(20)
21350      REAL K
21360      INTEGER P
21370      C PLACE YOUR DEFINITIONS OF SIMULTANEOUS DIFFERENTIAL EQUATIONS.
21380      GO TO 10,20,30,40,50,60,70,80,90,100, MODEL
21390      10 DF(1) = -K(1)*YC(1)-K(2)*YC(1)
21400      DF(2) = K(2)*YC(1)+K(3)*YC(3)-K(4)*YC(2)
21410      DF(3) = K(1)*YC(1)-K(3)*YC(3)
21420      DF(4) = K(4)*YC(2)
21430      GO TO 99
21440      20 DF(1) = -K(1)*YC(1)-K(2)*YC(1)+K(5)*YC(2)
21450      DF(2) = K(2)*YC(1)+K(3)*YC(3)-(K(4)+K(5))*YC(2)
21460      DF(3) = K(1)*YC(1)-K(3)*YC(3)
21470      DF(4) = K(4)*YC(2)
21480      GO TO 99
21490      30 DF(1) = -K(1)+K(2)*YC(1)-K(5)*YC(1)+K(6)*YC(5)
21500      DF(2) = K(2)*YC(1)+K(3)*YC(3)-K(4)*YC(2)
21510      DF(3) = K(1)*YC(1)-K(3)*YC(3)
21520      DF(4) = K(4)*YC(2)
21530      DF(5) = K(5)*YC(1)-K(6)*YC(5)
21540      GO TO 99
21550      40 DF(1) = K(2)*YC(2)-(K(1)+K(3))*YC(1)
21551      DF(2) = K(1)*YC(1)-K(2)*YC(2)
21552      DF(3) = K(3)*YC(1)
21560      GO TO 99
21570      50 DF(1) = K(3)*YC(3)-(K(1)+K(2))*YC(1)
21571      DF(2) = K(2)*YC(1)-K(4)*YC(2)
21572      DF(3) = K(1)*YC(1)-K(3)*YC(3)
21573      DF(4) = K(4)*YC(2)
21580      GO TO 99
21590      60 DF(1) = K(5)*YC(3)-(K(1)+K(2))*YC(1)
21600      DF(2) = K(2)*YC(1)+K(3)*YC(3)-K(4)*YC(2)
21610      DF(3) = K(1)*YC(1)-(K(3)+K(5))*YC(3)
21620      DF(4) = K(4)*YC(2)
21630      GO TO 99
21640      70 DF(1) = K(2)*YC(3)+K(4)*YC(2)-(K(1)+K(3)+K(5))*YC(1)
21650      DF(2) = K(3)*YC(1)-K(4)*YC(2)
21660      DF(3) = K(1)*YC(1)-K(2)*YC(3)
21670      DF(4) = K(5)*YC(1)
21680      GO TO 99
21690      80 DF(1) = K(3)*YC(3)+K(6)*YC(5)-(K(1)+K(2)+K(5))*YC(1)
21700      DF(2) = K(2)*YC(1)-K(4)*YC(2)
21710      DF(3) = K(1)*YC(1)-K(3)*YC(3)
21720      DF(4) = K(4)*YC(2)
21730      DF(5) = K(5)*YC(1)-K(6)*YC(5)
21740      GO TO 99
21750      90 DF(1) = K(6)*YC(5)+K(7)*YC(3)-(K(1)+K(2)+K(5))*YC(1)
21760      DF(2) = K(2)*YC(1)+K(3)*YC(3)-K(4)*YC(2)
21770      DF(3) = K(1)*YC(1)-K(3)+K(7)*YC(3)
21780      DF(4) = K(4)*YC(2)
21790      DF(5) = K(5)*YC(1)-K(6)*YC(5)
21800      99 RETURN
21810      END

```

図2 モデル1～4 の FORTRAN プログラム。なお、モデル1は4550～4552行に、モデル2は4440～4470行に、モデル3は4490～4530行に、モデル4は5090～5094行に示されている。

TRAN プログラムは、約830行から成っているが、ここでは、「直接探索」に関連する部分のみを抜粋して、簡単に説明を加えておく。

(1) まずははじめに、以下のデータを入力しておく。

MODEL	モデルの番号
M	コンパートメント数
N	代謝回転率(k)の数
P	データ測定期点の数
NWEIT	重み(W)の選択
OWARI	トレーサー実験の終点時間

T(I) データをとる時間。(I=P+1: 実験開始時間も含める)

C(I, J) コンパートメントJごとのトレーサー量。(J=1, M)

K(L) 代謝回転率kの初期値(initial estimate)。(L=1, N)

(2) 直接探索を行うのは、図3に示した1710行から3330行までである。1710行のLHは、直接探索の際のk値の変動幅を与えるもので、kの初期値が真の

```

01710      LH = 4
01720      60 GO TO (61,62,63,64,65,66,67),LH
01730      61 F(1) = 0.1
01740      F(2) = 1.0
01750      F(3) = 10.0
01760      GO TO 68
01770      62 F(1) = 0.2
01780      F(2) = 1.0
01790      F(3) = 5.0
01800      GO TO 68
01810      63 F(1) = 0.5
01820      F(2) = 1.0
01830      F(3) = 2.0
01840      GO TO 68
01850      64 F(1) = 0.8
01860      F(2) = 1.0
01870      F(3) = 1.2
01880      GO TO 68
01890      65 F(1) = 0.9
01900      F(2) = 1.0
01910      F(3) = 1.1
01920      GO TO 68
01930      66 F(1) = 0.95
01940      F(2) = 1.0
01950      F(3) = 1.05
01960      GO TO 68
01970      67 F(1) = 0.99
01980      F(2) = 1.0
01990      F(3) = 1.01
02000      68 NFF = 0
02010 C
02020 C
02030      IF(MODEL.NE.10) GO TO 88
02040      NK = 13
02050      GO TO 69
02060      88 NK = N
02070 C
02080 C
02090      69 DO 70 L=1,NK
02100      DO 71 LL=1,3
02110      FB(LL) = F(LL)*K(L)
02120      71 CONTINUE
02130      DO 72 LL=1,3
02140      IF(LL.NE.2) GO TO 16
02150      IF(L.EQ.1) GO TO 16
02160      GO TO 72
02170      16 K(L) = FB(LL)
02180      CALL DEUIAN(SS,SSC,W,XINI,XEND)
02190      AUDEU(LL) = SS
02200      DO 73 II=1,2
02210      DO 74 J=1,M
02220      IF(J.NE.IN(L,II)) GO TO 74
02230      CDEUNO(LL,II) = SSC(J)
02240      74 CONTINUE
02250      73 CONTINUE
02260      72 CONTINUE
02270      GO TO (75,76),NODSPR
02280      75 IF(NFF.NE.0) GO TO 76
02290      WRITE(6,204) L,IN(L,1),IN(L,2)
02300      204 FORMAT(1H , '** K(',I2,') VARIABLE **',10X,'K',8X,'AUER DEUNO**2'
02310      + 4X,'COMP.',I2,7X,'COMP.',I2)
02320      WRITE(6,205) LL,F(LL),FB(LL),AUDEU(LL),CDEUNO(LL,1),
02330      + CDEUNO(LL,2),LL=1,3)
02340      205 FORMAT(1H , 4X,2HF(I2,2H)=,F6.3,5X,4E15.5)
02350      76 MINSS = 0.1E+10
02360      MINSSS = 0.1E+10
02370      DO 77 LL=1,3
02380      IF(AUDEU(LL).GE.MINSS) GO TO 77
02390      MINSS = AUDEU(LL)
02400      MIN = LL
02410      77 CONTINUE
02420      BBMIN(L) = MINSS
02430      MN(L) = MIN
02440      K(L) = FB(3)/F(3)
02450      70 CONTINUE
02460      SSMIN = 0.1D+10
02470      DO 78 L=1,NK
02480      IF(BBMIN(L).GE.SSMIN) GO TO 78
02490      SSMIN = BBMIN(L)
02500      LLM = L

```

図 3(1)

```

02510    78 CONTINUE
02520      GO TO 1,2, IY0
02530      1 IF(IT.NE.1) GO TO 2
02540      MFF = 0
02550      DO 3 J=1,M
02560      DO 4 LL=1,3
02570      FC(LL) = C0(J)*F(LL)
02580      4 CONTINUE
02590      DO 5 LL=1,3
02600      IF(LL.NE.2) GO TO 17
02610      IF(J.EQ.1) GO TO 17
02620      GO TO 5
02630      17 C0(J) = FC(LL)
02640      CALL DEVIAN(SS,SSC,W,XINT,XEND)
02650      AUDEV(LL) = SS
02660      5 CONTINUE
02670      MINSS = 0.1E+10
02680      DO 6 LL=1,3
02690      IF(AUDEV(LL).GE.MINSS) GO TO 6
02700      MINSS = AUDEV(LL)
02710      MIN = LL
02720      6 CONTINUE
02730      CCMIN(J) = MINSS
02740      MC(J) = MIN
02750      C0(J) = FC(3)/F(3)
02760      3 CONTINUE
02770      SDMIN = 0.1D+10
02780      DO 7 J=1,M
02790      IF(CCMIN(J).GE.SDMIN) GO TO 7
02800      SDMIN = CCMIN(J)
02810      JJM = J
02820      7 CONTINUE
02830      IF(SSMIN.LE.SDMIN) GO TO 2
02840      DO 8 J=1,M
02850      IF(J.NE.JJM) GO TO 8
02860      IF(MC(J).EQ.2) GO TO 8
02870      IF(C0(J).LT.0.1E-05.OR.C0(J).GT.0.1E-05) GO TO 8
02880      MIN = MC(J)
02890      C0(J) = F(MIN)*C0(J)
02900      MFF = MFF+1
02910      MM2 = M*2
02920      IF(MFF.GE.MM2) GO TO 8
02930      GO TO 69
02940      8 CONTINUE
02950      GO TO 9
02960      2 DO 79 L=1,NK
02970      IF(L.NE.LLM) GO TO 79
02980      IF(MN(L).EQ.2) GO TO 79
02990      IF(K(L).LT.0.1E-05.OR.K(L).GT.0.1E+05) GO TO 79
03000      MIN = MN(L)
03010      K(L) = F(MIN)*K(L)
03020      NN2 = N*2
03030      NFF = NFF+1
03040      IF(NFF.GE.N) GO TO 79
03050      GO TO 69
03060      79 CONTINUE
03070      9 LH = LH+1
03080      IF(LH.GE.8) GO TO 80
03090      GO TO 60
03100      80 WRITE(6,206) ((L,K(L)),L=1,N)
03110      206 FORMAT('//1H ,CORRECTED RATE PARAMETERS ARE THE FOLLOWING',
03120      + '/1H ,9X,I5,E15.5,/10X,I5,E15.5')
03130      GO TO (18,19),IY0
03140      18 WRITE(6,224)
03150      224 FORMAT('//1H0 ,CORRECTED DATA OF TRACER DISTRIBUTION ARE THE FOLLOW
03160      +ING')
03161 C
03170      DEVCO4 = C0(4) - C(1,4)
03180      DO 28 I=2,NP
03190      C(I,4) = C(I,4) + DEVCO4
03200      28 CONTINUE
03201 C
03210      DO 27 J=1,M
03220      C(1,J) = C0(J)
03230      27 CONTINUE
03240      DO 26 I=1,NP
03250      26 WRITE(6,202) T(I),((C(I,J),J=1,M)
03260      19 CALL DEVIAN(SS,SSC,W,XINT,XEND)
03270      WRITE(6,207) SS

```

図 3(2)

```

03280 207 FORMAT(//1H , 'AUER DEUNO**2 OF CORRECTED PERAMETERS =
03290      + D15.5)
03300      WRITE(6,208)
03310 208 FORMAT(//1H , 'DEUNO**2 OF EACH COMPARTMENT')
03320      WRITE(6,209) (SSC(J),J=1,M)
03330 209 FORMAT(//1H ,10X,10E12.4,/(11X,10E12.4))

```

図 3(3)

値に近いと考えられる場合は $LH = 4$ を与え、そうでない場合は、 $LH = 1 \sim 2$ を与える。1730行から1990行までは、 LH に従い k 値の変動巾の係数 F を選択する。

- (3) 2090 行から 2450 行までは、はじめに与えた k の初期値を基準として、それぞれの k について、先に選択した F をかけた k 値を用いて、AVDEV を計算している。ここで、AVDEV はサブルーチン “DEVIAN” で計算される、平均偏差平方和とでも呼ぶべき値である。この AVDEV の値が小さいほど、データと計算値はよく合うことを示す。
- (4) サブルーチン DEXIAN の内容は、図 4 に示しているが、まず、5470行で CALODR を呼び、FACOM SSLII の常微分方程式を解くサブルーチン ODRK1 によって、与えられた k 値を用いて、数値解を得ている。次に、その数値解とデータの差をとり(5980行)、重みをかけ(5990行)、その 2 乗をすべてのデータ点についてコンパートメントごとに合計している(6020～6070行)。つづいて、その値をすべてのコンパートメントについて合計し(6130行)。最後に、それをデータ数、コンパートメント数で割り平均値を出している(6150行)。
- (5) 行2090～2450において k 値を変動させる際に、1つの k を変動させているときは、他の k 値はいずれも基準値としている。そしてそれぞれの k 値について、変動させた値のうち、どの値を用いたときが最も小さい AVDEV を与えたかを保存している(2420～2430行)。
- (6) 以上の作業を終えたのち、どの k 値を変化させたときが一番小さい AVDEV 値を与えたかを検出し(2460～2510行)、その k 値のみを、との基準値から最小の AVDEV を与えた値に、置きかえている(3010行)。そしてもう一度2090行に帰り、(3)～(6)の作業をくり返している。このループからぬけ出せるのは、すべての k 値について、その中央値の組み合わせのとき AVDEV が最小となる場合である。そ

の他、 k 値が 10^{-5} より小さいか、 10^{+5} より大きい場合、そして、ループのくり返しが N を越えた場合にもぬけ出せるようになっている。

- (7) 1 つの変動巾、たとえば $LH = 2$ ($F(1) = 0.2$, $F(3) = 5.0$) について (3)～(6) の作業が終了すれば、次は $LH = 3$ ($F(1) = 0.5$, $F(3) = 2.0$) となり、順次、 $LH = 4, 5, 6$ に進み、最後に $LH = 7$ ($F(1) = 0.99$, $F(3) = 1.01$) を通過すれば、直接探索が終了する。すなわち、得られた k 値は約 1 % の精度で求められたことになる。
- (8) 最終的に得られた k 値を用いて、AVDEV の計算(2360～3290行)、およびグラフの印刷を行う、このグラフを見れば、データと計算値の合いぐわいがわかるが、データとの合いぐわいを量的に表現するには、AVDEV の方がよい。ただし、異なる重みを用いた場合の AVDEV の値の比較は無意味である。また、系が非定常状態にあれば、データと計算値との間に「系統的なずれ」(竹葉、1981) が生ずるが、これは AVDEV のみからはわからない。

4. モデル計算の方法

このプログラムの性能を調べるためにモデル計算を行った。モデル計算の方法は、以下に示すとおりである。

- (1) まずそれぞれのモデルについて k 値を定め、その k 値を用いて微分方程式を解く。微分方程式は、FACOM SSLII, ODRK1 (Runge-Kutta-Verner 法、キザミ巾可変) を用いて数値解を得た。
- (2) ついで、いくつかのデータ点を選び、その点における数値解を、FACOM SSLII, RANN2 (正規乱数の生成サブルーチン) を通して、ばらつきのあるデータに変換する。このときのばらつきの巾は、正規分布の標準偏差値として、との数値解の 5 % または 10 % 値を与えている。
- (3) 上記方法により得た、ばらつきのあるデータを用いて、直接探索法により k 値を求める。この操作を

```

25380      SUBROUTINE DEVIAN(ADEUNO,YDEUNO,W,XINI,XEND)
25390      COMMON M,N,P,MODEL,MDLEXP,K(30),T(15),C(15,20),IN(30,2),
25400      + Y(20),CT(15),C0(20)
25410      DIMENSION YT(15,20),YDEUNO(20),DEU(15,20),DEUNO(15,20),
25420      + FDK(20),W(15,20)
25430      REAL K
25440      INTEGER P,P1,P2
25450      DOUBLE PRECISION ADEUNO,YDEUNO,DEUNO,DEU,FDK,ADEU,W
25460      NP = P+1
25470      CALL CALODRCYT,XINI,XEND)
25480 C
25490 C
25491      GO TO 21,21,22,20,21,21,21,22,22,42, MODEL
25500      21 DEUC04 = C0(4) - C(1,4)
25510      DO 42 I=2,NP
25520      C(I,4) = C(I,4) + DEUC04
25530      40 CONTINUE
25540      DO 23 I=1,NP
25550      YT(I,1) = YT(I,1)+YT(I,2)
25560      YT(I,2) = 0.0
25570      23 CONTINUE
25580      GO TO 20
25590      22 DEUC04 = C0(4) - C(1,4)
25600      DO 41 I=2,NP
25610      C(I,4) = C(I,4) + DEUC04
25620      41 CONTINUE
25630      DO 24 I=1,NP
25640      YT(I,1) = YT(I,1)+YT(I,2)+YT(I,5)
25650      YT(I,2) = 0.0
25660      YT(I,5) = 0.0
25670      24 CONTINUE
25680      GO TO 20
25690      42 DO 43 I=1,NP
25700      YT(I,1) = YT(I,1) + YT(I,2)
25710      YT(I,2) = 0.0
25720      YT(I,4) = YT(I,4) + YT(I,5)
25730      YT(I,5) = 0.0
25740      YT(I,7) = YT(I,7) + YT(I,8) + YT(I,9)
25750      YT(I,8) = 0.0
25760      YT(I,9) = 0.0
25770      YT(I,11)= YT(I,11) + YT(I,12) + YT(I,13)
25780      YT(I,12)= 0.0
25790      YT(I,13)= 0.0
25800      43 CONTINUE
25810 C
25820 C
25830      20 P1 = 1
25840      DO 30 I=1,P
25850      IF(T(I+1).NE.XINI) GO TO 31
25860      P1 = I
25870      GO TO 30
25880      31 IF(T(I+1).NE.XEND) GO TO 30
25890      P2 = I
25900      30 CONTINUE
25910      DO 10 I=P1,P2
25920      DO 11 J=1,M
25930      DEU(I,J) = C(I+1,J)-YT(I+1,J)
25940      DEUNO(I,J) = DEU(I,J)*W(I,J)
25950      11 CONTINUE
25960      10 CONTINUE
25970      DO 12 J=1,M
25980      FDK(J) = 0.0
25990      DO 13 I=1,P
26000      FDK(J) = FDK(J)+(DEUNO(I,J))**2
26010      13 CONTINUE
26020      12 CONTINUE
26030      DO 14 J=1,M
26040      YDEUNO(J) = FDK(J)/FLOAT(P)
26050      14 CONTINUE
26060      ADEU = 0.0
26070      DO 15 J=1,M
26080      ADEU = ADEU + FDK(J)
26090      15 CONTINUE
26100      ADEUNO = ADEU/FLOAT(P)/FLOAT(M)
26110 C
26120      IF(MODEL.GE.4) GO TO 99
26130      DO 44 I=2,NP
26140      C(I,4) = C(I,4) - DEUC04
26150      44 CONTINUE
26160 C
26170      99 RETURN
26180      END

```

図4

5回くりかえす。

- (4) 5回のくりかえしによって得たk値を用い、前報(竹葉, 1980)で述べた方法により、k値の平均値および信頼限界を、信頼係数95%で求めた。
- (5) 以上の計算はすべて、京大型計算機センター(M380)で行った。

III. 結果および考察

今回直接探索法の検討に用いたモデルは、図1に示してあるが、これらは、いずれも葉中タンパク質の代謝回転の測定を念頭においてつくられたものである。モデル1は、そのうちで最も簡単な場合で、コンパートメント1が酸可溶性画分、2が酸不溶性画分、また3は葉から出でていった部分に相当する。これらのモデルでは、はじめに一定期間トレーサーを与えておき、

トレーサーの供給をやめてから後にトレーサー分布を経時的に追跡する場合を想定しているので、外からコンパートメント1への経路は省いている。

モデル2～4では、酸可溶性画分に相当する部分にさらにいくつかのコンパートメントが含まれると仮定した場合のモデルである。このような場合、実験的にこれらのコンパートメントを分離することは容易でなく、従って、酸可溶性画分として、まとめたデータしか得られない。このようなデータのコンパートメント解析が可能であるかどうかを、直接探索法で検討することにする。モデル計算では、はじめに($t=0$)、コンパートメント1に1000.0のトレーサーが分布していると仮定し、各k値がいずれも0.50000の値をとった場合のトレーサー分布を計算し、各コンパートメントのトレーサー分布を1日ごとに6日間測定したと仮定してデータを取り、そのデータを5%又は10%の標準偏差値をもつ正規乱数で、ばらつきのあるデータに

表1 5回の独立したくり返し計算によって求めたk値の信頼限界(モデル1)

E		平均値 (A)	U (B)	信頼限界 (C)	$\frac{(B)}{(A)} \times 100$
5%	k_1	0.5161	0.2495×10^{-1}	0.3102×10^{-1}	4.8%
	k_2	0.5208	0.2068×10^{-1}	0.2571×10^{-2}	4.0
	k_3	0.4970	0.9737×10^{-2}	0.1210×10^{-2}	2.0
AVDEV		334.0	134.0	168.9	50.6
10%	k_1	0.5407	0.6259×10^{-1}	0.7780×10^{-1}	11.6%
	k_2	0.5500	0.5032×10^{-1}	0.6255×10^{-1}	9.1
	k_3	0.4949	0.2522×10^{-1}	0.3135×10^{-1}	5.1
AVDEV		1329.6	543.7	675.8	50.8

表2 5回の独立したくり返し計算によって求めたk値の信頼限界(モデル2)

E		平均値 (A)	U (B)	信頼限界 (C)	$\frac{(B)}{(A)} \times 100$
5%	k_1	0.5105	0.2212×10^{-1}	0.2750×10^{-1}	4.3%
	k_2	0.4973	0.5737×10^{-1}	0.7131×10^{-1}	11.5
	k_3	0.5068	0.9625×10^{-2}	0.1196×10^{-1}	1.9
	k_4	0.5010	0.2236×10^{-2}	0.2779×10^{-2}	0.4
	k_5	0.5129	0.7905×10^{-1}	0.9825×10^{-1}	15.4
AVDEV		265.8	144.2	179.2	54.3
10%	k_1	0.5110	0.5632×10^{-1}	0.7000×10^{-1}	11.0%
	k_2	0.5012	0.1447	0.1799	28.9
	k_3	0.4954	0.3617×10^{-1}	0.4496×10^{-1}	7.3
	k_4	0.4980	0.4450×10^{-1}	0.5531×10^{-1}	8.9
	k_5	0.5044	0.1870	0.2325	37.1
AVDEV		1044.5	573.3	712.6	54.9

表3 5回の独立したくり返し計算によって求めたk値の信頼限界（モデル3）

E		平均値 (A)	U (B)	信頼限界 (C)	$\frac{(B)}{(A)} \times 100$
5%	k_1	0.5096	0.5379×10^{-1}	0.6688×10^{-1}	10.5%
	k_2	0.5020	0.4209×10^{-1}	0.5232×10^{-1}	8.4
	k_3	0.5124	0.3695×10^{-1}	0.4592×10^{-1}	7.2
	k_4	0.4970	0.4472×10^{-2}	0.5560×10^{-2}	0.9
	k_5	0.5393	0.7189×10^{-1}	0.8936×10^{-1}	13.8
	k_6	0.5632	0.6769×10^{-1}	0.8414×10^{-1}	12.0
	AVDEV	212.4	90.5	112.5	42.6
10%	k_1	0.5054	0.7709×10^{-1}	0.9582×10^{-1}	15.2%
	k_2	0.4583	0.7899×10^{-1}	0.9818×10^{-1}	17.2
	k_3	0.5500	0.1136	0.1412	20.7
	k_4	0.4970	0.5686×10^{-2}	0.7067×10^{-2}	1.1
	k_5	0.5045	0.1814×10^{-1}	0.2255×10^{-1}	3.6
	k_6	0.6621	0.2572	0.3197	38.8
	AVDEV	831.0	350.6	435.7	42.2

表4 5回の独立したくり返し計算によって求めたk値の信頼限界（モデル4）

E		平均値 (A)	U (B)	信頼限界 (C)	$\frac{(B)}{(A)} \times 100$
5%	k_1	0.5022	0.2549×10^{-1}	0.3169×10^{-1}	5.1%
	k_2	0.4950	0.1118×10^{-1}	0.1390×10^{-1}	2.3
	k_3	0.4940	0.6853×10^{-1}	0.8519×10^{-1}	13.9
	k_4	0.4961	0.9583×10^{-2}	0.1192×10^{-1}	1.9
	k_5	0.4792	0.4651×10^{-1}	0.5781×10^{-1}	9.4
	k_6	0.5383	0.5035×10^{-1}	0.6259×10^{-1}	10.5
	k_7	0.5543	0.6078×10^{-1}	0.7555×10^{-1}	11.0
10%	AVDEV	203.3	74.7	92.9	36.7
	k_1	0.5166	0.8990×10^{-1}	0.1118	17.4%
	k_2	0.5119	0.5335×10^{-1}	0.6632×10^{-1}	10.4
	k_3	0.4948	0.1326	0.1648	26.8
	k_4	0.4805	0.2410×10^{-1}	0.2995×10^{-1}	5.0
	k_5	0.4998	0.5592×10^{-1}	0.6949×10^{-1}	11.2
	k_6	0.6357	0.1677	0.2084	26.4
	k_7	0.5799	0.1137	0.1413	19.6
	AVDEV	802.7	307.2	382.0	38.3

変え、さらに、モデル2, 3, 4では、破線で囲んだコンパートメントの合計値のみを与えて、k値の推定を直接探索法で行った。直接探索法では、k値のinitial estimateを与えるなければならないが、はじめのモデルごとの検討では、いずれのk値も0.50000を与え、後で、initial estimateを変えた場合の検討を行った。

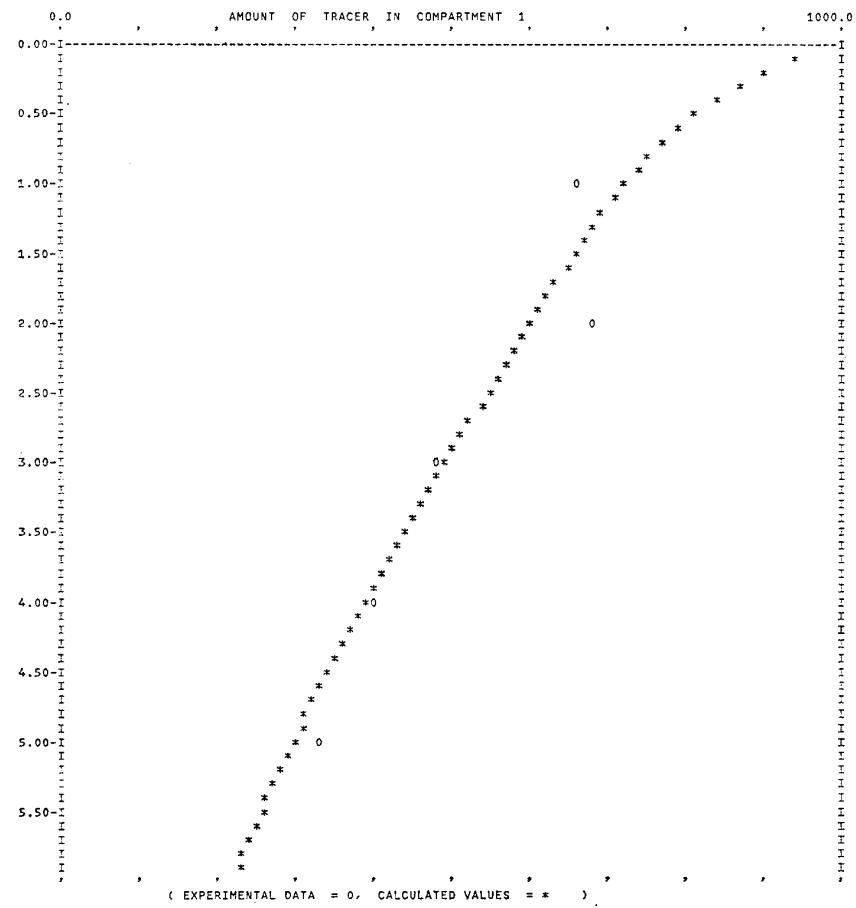
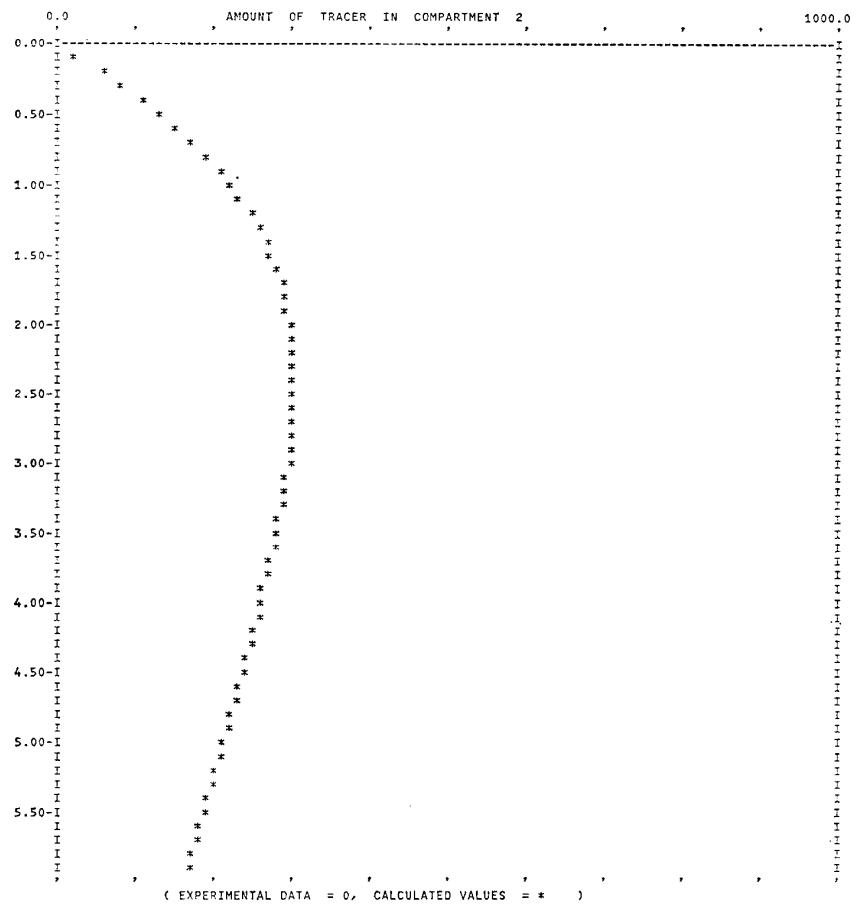
得られた結果を、表1～4に示すが、ここで「信頼

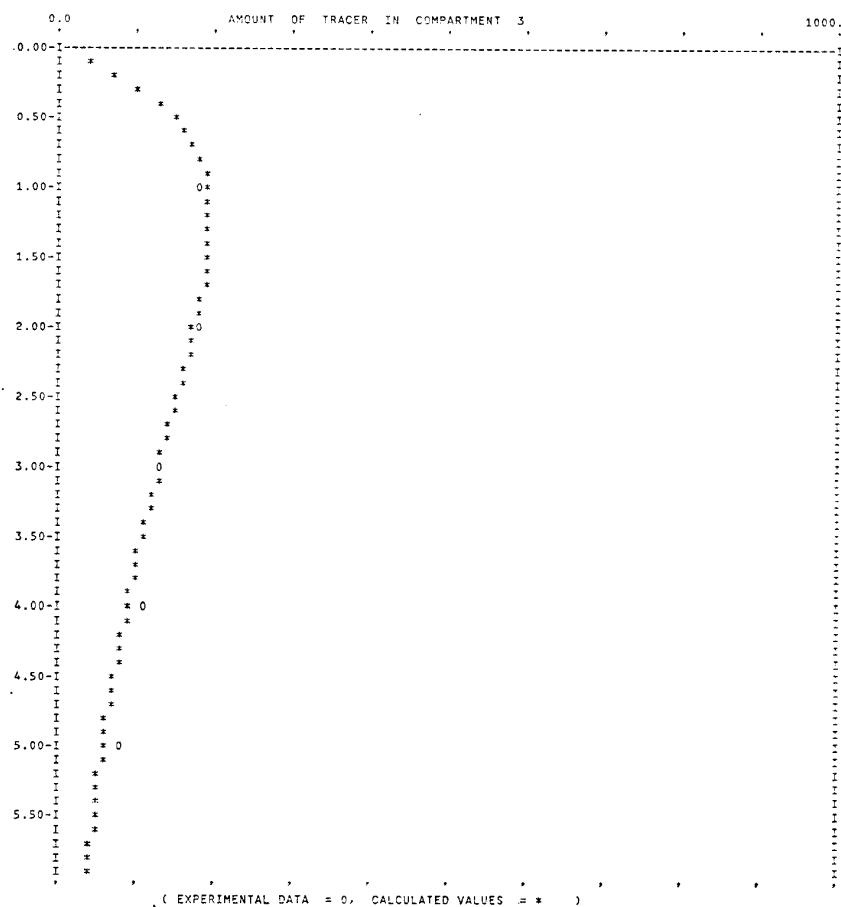
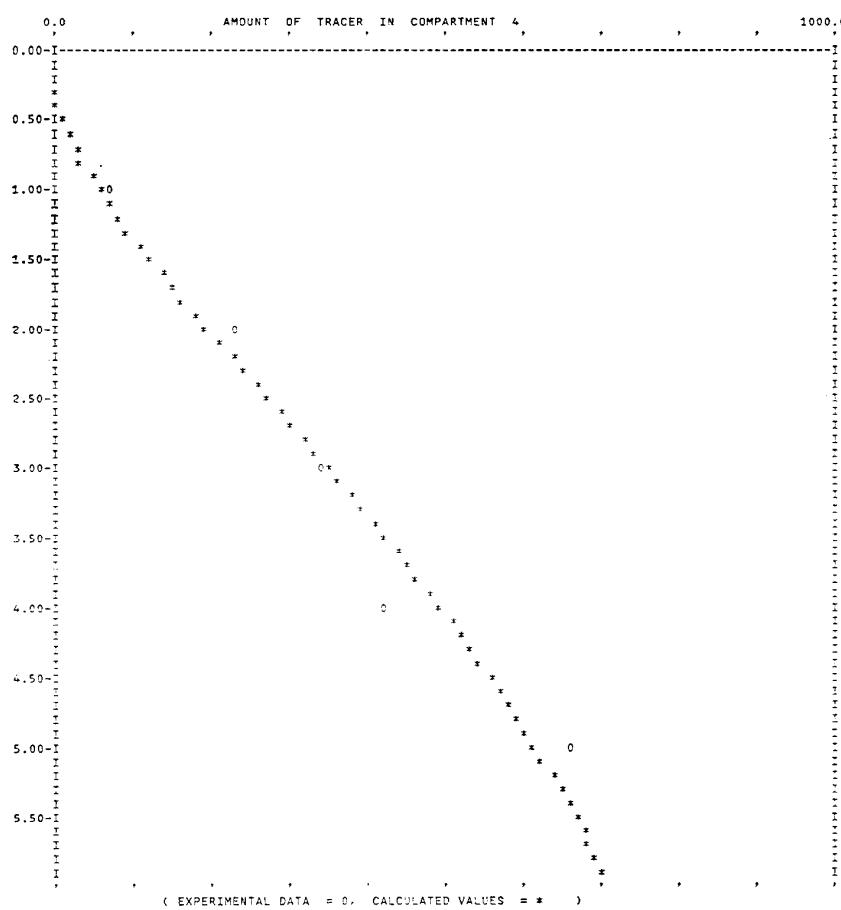
限界」とは、分散不偏推定を U^2 、信頼係数を α （ここでは95%；0.95）とするとき、

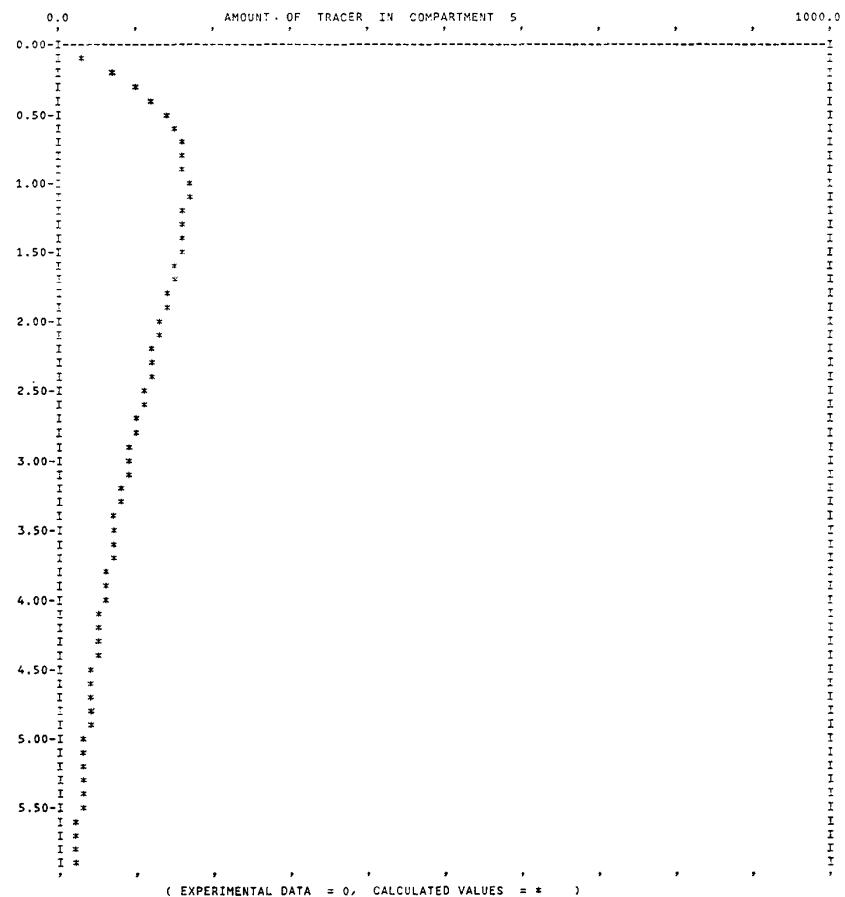
$$t_{n-1}(1-\alpha) \frac{u}{\sqrt{n}}$$

で表わされる値である（竹葉、1980 参照）。

表2～4の結果からわかるることは、モデル2～4のように、コンパートメントが分離されず、その合計値しか与えない場合でも、解析が可能であるということ

図 5
(a)図 5
(b)

図 5
(c)図 5
(d)

図5
(e)

である。(B)欄に示す値は標準偏差であるが、この値の割合はモデルの k 値ごとに異なる。これは、モデルの性質と今回の初期条件の仮定によって決まる値である。

与えるデータとして、ばらつきの巾が 5% と 10% の場合について結果を示したが、いずれのモデルにおいても、10% の場合がやや大きな信頼限界を与えていた。しかしながら、これらの値は、 k 値の initial estimate が適切であれば、10% のばらつきのあるデータ、より正確にいえば、その値の 10% の標準偏差値を

もつ分布内ではらつきのあるデータを用いても、十分、実用になる結果の得られることを示している。

なお、表に示した AVDEV 値は、最終的に得られた k 値の場合の値であるが、この値は、はじめに与えるトレーサー量（今回は 1000.0）や重み（今回は重みをかけていない）によって全く異なる値となるので、相互の比較には注意が必要である。

図 5(a), (b), (c), (d), (e) は、モデル 3 に 10% のばらつきデータを与えたときの結果をグラフにしたものである。ここで(a)に示したコンパートメント 1 は、コン

表 5 k 値の initial estimate としていろいろな値を与えたときの直接探索値
モデル-3 ($E=5\%$)。A: initial estimate. B: 直接探索値

	1		2		3		4		5	
	A	B	A	B	A	B	A	B	A	B
k_1	0.5000	0.5050	1.0000	0.6126	0.7500	0.6222	0.1000	0.2994	0.1000	0.2352
k_2	0.5000	0.5555	0.5000	0.5500	0.2500	0.2500	1.0000	0.2000	0.1000	0.5000
k_3	0.5000	0.5667	1.0000	0.6305	0.7500	0.7500	0.1000	0.6367	0.1000	0.2909
k_4	0.5000	0.4950	1.0000	0.3823	0.2500	0.6221	1.0000	0.5913	0.1000	0.4500
k_5	0.5000	0.5250	0.5000	0.5000	0.7500	0.5400	0.1000	0.0519	0.1000	0.1000
k_6	0.5000	0.6670	1.0000	1.0000	0.2500	0.4813	1.0000	0.3277	0.1000	0.2000
AVDEV	—	207.7	—	251.9	—	268.7	—	495.4	—	693.9

パートメント2および5を含む値である。なお、この場合のk値を以下に示しておく、(AVDEV=834.1)。

$$k_1 = 0.5101$$

$$k_2 = 0.3574$$

$$k_3 = 0.6681$$

$$k_4 = 0.4950$$

$$k_5 = 0.5000$$

$$k_6 = 0.8819$$

次に、モデル3を用いて、k値の initial estimate としていろいろな値を与えたときの直接探索の結果を表5に示す。initial estimate が異なると、得られた「直接探索値」が同じにならないことがわかる。しかしながら、表5に示した5回の試行結果を平均してみると(表6)，いずれも、もとの値0.5に近い数字になる。

表6 k値の initial estimate を変化させたときの信頼限界。表5の直接探索値より計算

	平均値 (A)	U (B)	信頼限界 (C)	$\frac{(B)}{(A)} \times 100$
k_1	0.4549	0.1788	0.2222	39.3%
k_2	0.4220	0.1616	0.2009	38.3
k_3	0.5750	0.1720	0.2138	29.9
k_4	0.5081	0.0991	0.1232	19.5
k_5	0.3434	0.2451	0.3047	71.4
k_6	0.5352	0.3129	0.3889	58.5
AVDEV	383.5	206.3	256.5	53.8

るので、今回用いた収束条件が十分なものでないことがわかる。今回と同じ収束条件を用いるとすれば、少なくとも数回、initial estimate を変えて直接探索を行い、それらの平均値を用いるのがよいようである。

今回行った計算にかかった時間は、いずれの場合も1秒程度であった。(M380)。

(1983年7月20日受理)

文 献

- Berman, M. and R. Schoenfeld (1956) : Invariants in experimental data on linear kinetics and the formulation of models. *J. Appl. Physics* 27 : 1361—1370
- Berman, M., E. Shahn, and M. F. Weiss (1962) The routine fitting of kinetic data to models. A mathematical formalism for digital computers. *Biophys. J.* 2 : 275—287.
- Berman, M., M. F. Weiss, and E. Shahn (1962) Some formal approaches to the analysis of kinetic data in terms of linear compartmental systems. *Biophys. J.* 2 : 289—316.
- Himmelblau, D. M., C. R. Jones and K. B. Bischoff (1967) Determination of rate constants for complex kinetics models. I&EC, *Fundamentals* 6 : 539—543.
- Kowalik, J. and M. R. Osborne (1968) Methods for unconstrained optimization problems. Amer. Els. Pub. Co., New York.
- Takeba, G. (1974) Activation of phosphate metabolism in cotyledons of *Pharbitis nil* in the early stage of germination as studied by multicompartment analysis. *Plant & Cell Physiol.* 15 : 83—93.
- 竹葉 剛 (1977) マルチコンパートメント解析による代謝回転率の測定. 京府大学術報告(理学・生活) 第28号 A 1—16.
- 竹葉 剛 (1980) マルチコンパートメント解析における解の信頼限界について. 京府大学術報告(理学・生活) 第31号 A 5—9.
- 竹葉 剛 (1981) マルチコンパートメント解析の非定常系への適用. 京府大学術報告(理学・生活) 第32号 A 11—21.
- 渡辺和彦・竹葉 剛・森 俊人・久保雄之介 (1977) 施肥窒素形態、カリウム施用量および品種の違いがトマト果実内糖代謝に及ぼす影響のマルチコンパートメント手法による解析. 日本土肥誌 第48卷 341—347.