

# Modelamiento\_I

Puntuación \_\_\_\_\_

- 
- 1.** Un problema de optimización se caracteriza por tener lo siguiente:
- A Parámetros de entrada, Variables de decisión, Restricciones y Función objetivo.
  - B Variables de decisión, Restricciones y Función objetivo.
  - C Parámetros de entrada, Variables de decisión, Restricciones.
- 2.** Al modificar un problema de tal manera que algunos de sus valores constantes se tornen en parámetros, se está:
- A Generalizando el problema.
  - B Instanciando el problema.
  - C Modificando el modelo, pero el problema sigue siendo exactamente el mismo.
- 3.** Un problema de satisfacción por restricciones no cuenta con:
- A Parámetros de entrada
  - B Función objetivo
  - C Restricciones
- 4.** Para el problema mochila, indique cual de las siguientes opciones no puede corresponder a un parámetro de entrada:
- A Número de objetos
  - B Capacidad de la mochila
  - C Peso de cada objeto
  - D  $x_i = 1$ , si el objeto $i$  es seleccionado para ser guardado en la mochila y 0 en caso contrario.
- 5.** Para el problema de coloreado de mapas, indique cual de las siguientes opciones no puede corresponder a un parámetro de entrada:
- A Número de colores a utilizar.
  - B Número de territorios a colorear.
  - C El color de cada territorio.
  - D La información de vecindad entre los diferentes territorios.

6. Considerando el problema de coloreado de mapas sobre la imagen, determine con que valores de nc habría solución:

- (A) nc = 1
- (B) nc= 4
- (C) nc = 2
- (D) nc = 3
- (E) nc = 9



7. `| array [1..nt] of var 1..nc: Coloreado;`

En la instrucción en la imagen, se definen cuantas variables de decisión:

- (A) 1
- (B) nt
- (C) nc
- (D) 0

8. `| constraint forall(i in 1..numFilas) (Coloreado[ vecinos[i,1] ] != Coloreado[ vecinos[i,2] ]);`

En la instrucción de la imagen, se definen cuantas restricciones:

- (A) 2\*numFilas
- (B) 2
- (C) i
- (D) numFilas

9. La restricción  $\sum_{i=1}^n \text{peso}_i \cdot x_i \leq \text{capacidad\_mochila}$  se podría modelar en minizinc como:

- (A) constraint sum(i in 1..n)( peso[i]\* x[i] ) <= capacidad-mochila
- (B) constraint forall(i in 1..n) (peso[i] \*x[i] <= capacidad-mochila)
- (C) no se puede modelar en minizinc.