

Pregunta 01:

RONALD NICOLAS SAENZ Chugui

a) $A+B$ es convexa $(A, B \subseteq \mathbb{R}^p)$ $[A+B := \{a+b; a \in A, b \in B\}]$

Dem.

Sea $\tau \in (0,1)$ y $w_1, w_2 \in A+B$

Entonces: $w_1 = x_1 + x_2$ $(x_1 \in A \wedge x_2 \in B)$

$w_2 = y_1 + y_2$ $(y_1 \in A \wedge y_2 \in B)$

Recordar:

Luego, sabemos si C es un conjunto convexo, entonces dos puntos a y b , $\tau \in (0,1)$, se cumple:

$$a + \tau(b-a) \in C \quad \vee \quad (1-\tau)a + \tau b \in C$$

Usando esto:

$$(1-\tau)w_1 + \tau w_2$$

Reemplazando

$$= (1-\tau)(x_1 + x_2) + \tau(y_1 + y_2)$$

$$= (1-\tau)x_1 + (1-\tau)x_2 + \tau y_1 + \tau y_2$$

$$= \underbrace{((1-\tau)x_1 + \tau y_1)}_{\in A} + \underbrace{((1-\tau)x_2 + \tau y_2)}_{\in B}$$

$$(1-\tau)w_1 + w_2 \in A+B$$

$\therefore w_1 + w_2 \in A+B$, por ello $A+B$ es convexo

b) αA es convexo ($A, B \subseteq \mathbb{R}^p$) [$\alpha A := \{ \alpha a; a \in A \}$]

Dem.

Sea $x \in A$ y $w \in \mathbb{R}^p$ tal que $w = \alpha x$ (α es una constante $\in \mathbb{R}$)

De esto:

$w_1, w_2 \in \alpha A$, por ello $x_1, x_2 \in A$ tal que

$$w_1 = \alpha x_1 \quad \wedge \quad w_2 = \alpha x_2$$

Recordar:

Si C es un conjunto convexo, entonces dos puntos a y b , $\tau \in (0,1)$ se cumple:

$$a + \tau(b-a) \in C \quad \vee \quad (1-\tau)a + \tau b \in C$$

Usando esto:

$$(1-\tau)a + \tau b$$

Ahora, $\tau \in (0,1)$, formemos una combinacion para w

$$w = (1-\tau)w_1 + \tau w_2$$

Subemos: $w_1 = \alpha x_1$ \wedge $w_2 = \alpha x_2$

$$w = (1-\tau)(\alpha x_1) + \tau(\alpha x_2)$$

$$w = \alpha \underbrace{((1-\tau)x_1 + \tau x_2)}_{\in A}$$

Entonces: $w \in \alpha A$, siendo A convexo

∴ αA es convexo by

Pregunta 02:

RONALD NICOLAS SAENZ Chugui

a) $f(x) = -\sqrt{x-1}$, tal que $f: [1, \infty) \rightarrow \mathbb{R}$

Como f es una función racional, entonces es derivable en cualquier punto de su dominio; también es diferenciable.

$$f'(x) = -\frac{1}{2\sqrt{x-1}}$$

Esta función también es continua, entonces es derivable y es diferenciable en $\langle 1, +\infty \rangle$.

$$f''(x) = \frac{1}{4(x-1)^{\frac{3}{2}}}$$

Entonces como es dos veces diferenciable, si demostramos que $f''(x) > 0$ entonces es una función convexa.

Sabemos: $(x-1)^{\frac{3}{2}} > 0$

$$\frac{1}{(x-1)^{\frac{3}{2}}} > 0$$

$$\frac{1}{4(x-1)^{\frac{3}{2}}} > 0$$

$$f''(x) > 0$$

∴ Entonces es dos veces diferenciable y $f''(x) > 0$ en $\langle 1, +\infty \rangle$, por ello decimos que f es convexa.

—//

b)

Como f es de clase C^2 y es dos veces diferenciable y

$f''(x) > 0$ (del anterior ítem), pero deberíamos tener un

$x \in (1, \infty)$ que cumpla

$$f'(x) = 0$$

$$-\frac{1}{2\sqrt{x-1}} = 0$$

Pero para esta ecuacion no hay solucion, no existe el valor de x .

\therefore Entonces, de esto, $f(x)$ no tiene un minimo global

c) f es convexa, entonces hallamos sus intervalos monotonicos:

$$f'(x) > 0 \text{ (crece)}$$

$$f'(x) < 0 \text{ (decrece)}$$

$$-\frac{1}{2\sqrt{x-1}} > 0$$

$$-\frac{1}{2\sqrt{x-1}} < 0$$

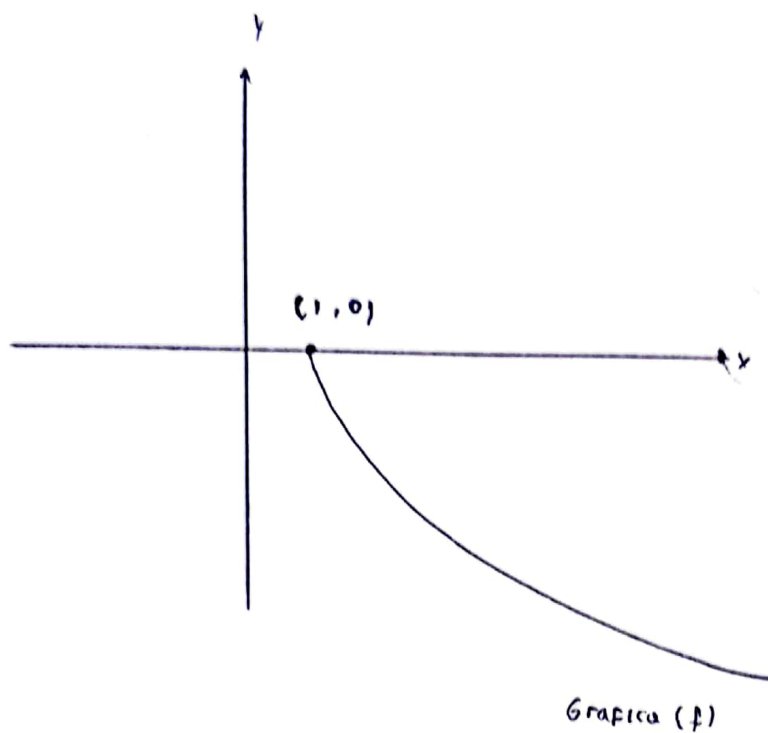
$$\frac{1}{\sqrt{x-1}} < 0$$

$$\frac{1}{2\sqrt{x-1}} > 0$$

No existe solucion!

$$x > 1$$

Entonces, f es decreciente en $(1, +\infty)$



Pregunta 03:

RONALD NICOLAS Saenz Chuqui

b) Nuestra función objetivo:

$$f(x_1, x_2) = x_1^2 + 3x_1x_2 + x_2^2$$

Debemos expresarlo:

$$\frac{1}{2} x^T \cdot Q \cdot x \quad (Q \text{ es } 2 \times 2 \text{ matriz simétrica})$$

$$(x \text{ es } 2 \times 1)$$

$$x = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \quad Q = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

Entonces:

$$\frac{1}{2} \begin{pmatrix} x_1 & x_2 \end{pmatrix}_{1 \times 2} \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}_{2 \times 2} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}_{2 \times 1} = x_1^2 + 3x_1x_2 + x_2^2$$

$$\begin{pmatrix} ax_1 + cx_2 & bx_1 + dx_2 \end{pmatrix}_{1 \times 2} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}_{2 \times 1} = 2x_1^2 + 6x_1x_2 + 2x_2^2$$

$$(ax_1 + cx_2)x_1 + (bx_1 + dx_2)x_2 = 2x_1^2 + 6x_1x_2 + 2x_2^2$$

$$ax_1^2 + cx_2x_1 + bx_2x_1 + dx_2^2 = 2x_1^2 + 6x_1x_2 + 2x_2^2$$

$$a=2 \quad d=2 \quad b+c=6 \quad (\text{Pero es simétrica } b=c)$$

$$b=3 \quad c=3$$

Tenemos:

$$Q = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$$

Para los autovalores:

$$|Q - \lambda I| = 0$$

$$\begin{vmatrix} 2-h & 3 \\ 3 & 2-h \end{vmatrix} = 0$$

$$h^2 - 4h - 5 = 0$$

$$(h+1)(h-5) = 0$$

$$h_1 = -1 \quad h_2 = 5$$

$$\therefore h_{\min} = \underline{-1} \text{ l.u.}$$

$$\therefore h_{\max} = \underline{5} \text{ l.u.}$$