

El Sistema

$$\frac{dS}{dt} = - \frac{\beta_S}{N} (E + A + \eta I)$$

$$\frac{dE}{dt} = \frac{\beta_S}{N} (E + A + \eta I) - \sigma E$$

$$\frac{dA}{dt} = \alpha \sigma E - \gamma_A A$$

$$\frac{dI}{dt} = (1 - \alpha) \sigma E - \gamma_I I$$

$$\frac{dR}{dt} = \gamma (A + I) \quad \left\{ \begin{array}{l} \text{No cuenta} \\ \text{porque no} \\ \text{está acoplada} \end{array} \right.$$

Escribiremos el sistema en términos de Cantidades acumuladas para poder relacionarlo con los datos.

2) La ec. $\frac{dI}{dt} = (1 - \alpha) \sigma E - \gamma_I I$
es equivalente al par

$$\frac{dC_I}{dt} = (1 - \alpha) \sigma E$$

$$\frac{dR_I}{dt} = \gamma_I I$$

ya que

$$I = C_I - R_I$$

o bien

$$\frac{dC_I}{dt} = (1 - \alpha) \sigma E$$

$$\frac{dR_I}{dt} = \gamma_I (C_I - R_I)$$

2) La ecuación

$$\frac{dA}{dt} = \alpha \sigma E - \gamma_A A$$

es equivalente al par

$$\frac{dC_A}{dt} = \alpha \sigma E$$

$$\frac{dR_A}{dt} = \gamma_A A$$

ya que

$$A = C_A - R_A$$

o bien

$$\frac{dC_A}{dt} = \alpha \sigma E$$

$$\frac{dR_A}{dt} = \gamma_A [C_A - R_A]$$

Finalmente, la ec.

$$3) \frac{dE}{dt} = \frac{\beta}{N} S(E + A + \eta I) - \sigma E$$

es equivalente a

$$\frac{dC_E}{dt} = \frac{\beta}{N} S(E + A + \eta I)$$

$$\frac{dR_E}{dt} = \sigma E$$

con

$$E = C_E - R_E$$

4) Adicional, vemos que

$$\frac{dC_E}{dt} = -\frac{dS}{dt}$$

$$\Rightarrow C_E = N - S \Rightarrow S = N - C_E$$

Finalmente, tenemos el sistema equivalente

$$\begin{cases} \frac{dC_E}{dt} = \frac{\beta}{N} (N - C_E) [(C_E - R_E) + (A - R_A) + (C_I - R_I)] \\ \frac{dR_E}{dt} = \sigma (C_E - R_E) \\ \frac{dC_A}{dt} = \alpha \sigma (C_E - R_E) \\ \frac{dR_A}{dt} = \gamma_A (C_A - R_A) \end{cases}$$

$$\frac{dR_E}{dt} = \sigma (C_E - R_E)$$

$$\frac{dC_A}{dt} = \alpha \sigma (C_E - R_E)$$

$$\frac{dR_A}{dt} = \gamma_A (C_A - R_A)$$

$$\frac{dC_I}{dt} = (1 - \alpha) \sigma (C_E - R_E)$$

$$\frac{dR_I}{dt} = \gamma_I (C_I - R_I)$$

Notamos que las ec. están en relaciones en pares.

Por ejemplo:

$$\frac{dC_I}{dt} = (1 - \alpha) \sigma (C_E - R_E)$$

$$\frac{dR_I}{dt} = \gamma_I (C_I - R_I)$$

Esta relación nos permite expresar la solución de R_I en términos de la solución de C_I .

Veamos:

$$\frac{dR_I}{dt} + \gamma_I R_I = \gamma_I C_I$$

Ec. lineal no homogénea para R_I cuya solución es

$$R_I(t) = e^{-\gamma_I t} \int_0^t e^{\gamma_I \tau} \gamma_I C_I(\tau) d\tau$$

Podemos integrar por partes: $(\int u dv = u \cdot v - \int v du)$

$$R_I(t) = \gamma_I e^{-\gamma_I t} \int_0^t e^{\gamma_I \tau} C_I(\tau) d\tau$$

$$C_I \frac{e^{\gamma_I t}}{\gamma_I} - \int_0^t \frac{e^{\gamma_I \tau}}{\gamma_I} \frac{dC_I}{dt} d\tau$$

$$R_I(t) = \gamma_I e^{-\gamma_I t} \left\{ \frac{e^{\gamma_I t}}{\gamma_I} C_I - \underbrace{\int_0^t \frac{e^{\gamma_I \tau}}{\gamma_I} \frac{dC_I}{dt} d\tau}_{\text{Integrando por partes}} \right\}$$

$$\frac{dC_I}{dt} \frac{e^{\gamma_I \tau}}{\gamma_I} \Big|_0^t - \int_0^t \frac{e^{\gamma_I \tau}}{\gamma_I} \frac{d^2 C_I}{dt^2} d\tau$$

$$R_I(t) = \underbrace{C_I(t) - \frac{1}{\gamma_I} \frac{dC_I}{dt}}_{\text{Se ha asumido}} + e^{-\gamma_I t} \underbrace{\int_0^t \frac{e^{\gamma_I \tau}}{\gamma_I} \frac{d^2 C_I}{dt^2} d\tau}_{\text{Integrando por partes}}$$

$$\frac{dC_I}{dt} \Big|_{t=0} = 0$$

$$\frac{1}{\gamma_I} \left[\frac{e^{\gamma_I \tau}}{\gamma_I} \frac{d^2 C_I}{dt^2} \Big|_0^t - \int_0^t \frac{e^{\gamma_I \tau}}{\gamma_I} \frac{d^3 C_I}{dt^3} d\tau \right]$$

$$R_I(t) = C_I(t) - \frac{1}{\gamma_I} \frac{dC_I(t)}{dt} + \frac{1}{(\gamma_I)^2} \frac{d^2 C_I}{dt^2} - \frac{e^{-\gamma_I t}}{\gamma_I^2} \int_0^t e^{\gamma_I \tau} \frac{d^3 C_I}{dt^3} d\tau$$

La serie se puede extender indefinidamente, y vemos que es una expansión en serie de Taylor

$$\boxed{R_I(t) = C_I\left(t - \frac{1}{\gamma_I}\right)}$$

$R_I(t)$ es igual a C_I pero desplazada $-\frac{1}{\gamma_I}$ tiempo.

De manera similar

$$R_A(t) = C_A(t - \frac{1}{\gamma_A})$$

y

$$R_E(t) = C_E(t - \frac{1}{\sigma})$$

Los datos que se tienen son para la variable

$$C_I^{(obs)} \approx C_I$$

~~Como se tiene información~~

Esto quiere decir, que si el valor de se fija γ_I se puede deducir la variable

$$I^{(obs)}(t) = C_I^{(obs)}(t) - \underbrace{C_I^{(obs)}(t - \frac{1}{\gamma_I})}_{\approx R_E}$$

De manera análoga, si se asume constante y se fija el valor de γ_A

$$A^{(obs)}(t) = C_A^{(obs)}(t) - \underbrace{C_A^{(obs)}(t - \frac{1}{\gamma_A})}_{\approx R_A}$$

y finalmente

$$E^{(obs)}(t) = C_E^{(obs)}(t) - C_E^{(obs)}(t - \frac{1}{\sigma})$$

¿Pero de donde sacamos

$$C_A^{(obs)}(t) \text{ y } C_E^{(obs)}?$$

Notamos que

$$\frac{dC_A}{dt} = \frac{\alpha}{1-\alpha} \frac{dC_I}{dt}$$

por lo que si α es constante

$$C_A = \frac{\alpha}{1-\alpha} C_I + k_{te}$$

o porque ambas son cero en $t=0$

y por lo tanto

$$C_A^{(obs)} = \frac{\alpha}{1-\alpha} C_I^{(obs)}$$

De manera similar notamos que

$$\frac{dR_E}{dt} = \frac{1}{(1-\alpha)} \frac{dC_I}{dt}$$

(si $\alpha = cte$)

$$\Rightarrow \underline{R_E^{(obs)}} = \frac{1}{1-\alpha} C_I^{(obs)} \text{ si } C_I = R_E = 0 \text{ para } t=0$$

Pero además sabemos que

$$R_E(t) = C_E(t - \frac{1}{\sigma}) \therefore$$

$$\boxed{C_E(t - \frac{1}{\sigma}) = \frac{1}{1-\alpha} C_I(t)}$$

- Conclusión. Con los datos que tenemos solo podemos ajustar ^{a curvas} de forma "segura"

$\beta(t)$ y $\eta(t)$.

1) Por hacer: Graficar I^{obs} y I predicho con el ajuste A^{obs} y A E^{obs} y E

Nuevo esquema mas sencillo
2) Para predecir se puede ajustar β ($n?$) en un periodo de tiempo y tomar como condición inicial para el periodo de ajuste

$$S(t_i) = N - C_E^{obs}(t_i)$$

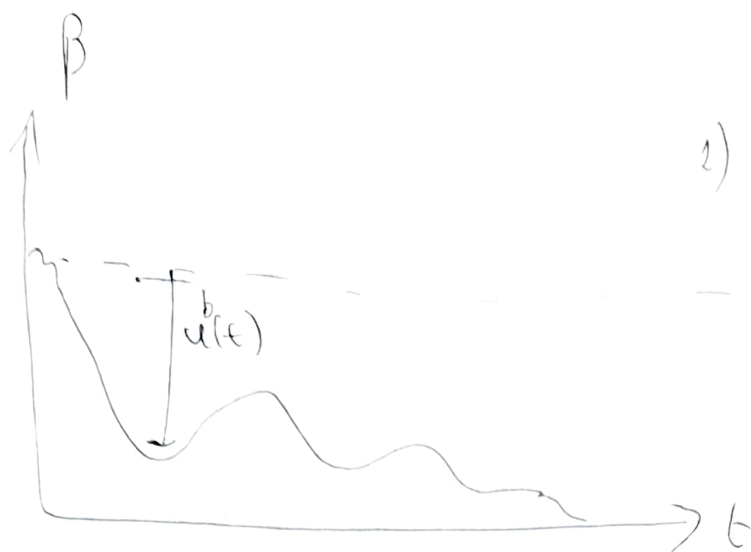
$$E(t_i) = C_E^{obs}(t_i) - R_E^{obs}(t_i)$$

o de forma equivalente a justar las ecuaciones para

$C_E, R_E, C_A, R_A, C_I, R_I$ empleando

$C_E^{obs}, R_E^{obs}, C_A^{obs}, R_A^{obs}, C_I^{obs}, R_I^{obs}$

Esto permitira tener una predicción aceptable.



1) Definimos el control base que se aplicó como $u^b(t)$

2) Definimos costo en términos de muertes y infectados (solamente)

3) Definimos otro costo "económico" en términos de u^*

- Simulamos una "realidad" fluctuante
 $(\beta_0 + f(t))\theta \leftarrow$ función ~~periódica~~ ^{sigmoide}?

Calculamos nuevamente $u^b(t; \theta, w)$

- Simulamos control óptimo "multiobjetivo" basado en el ajuste de las primeras semanas.

- Simulamos MPC ~~con ajuste~~

$$\begin{array}{l} \text{Min} \\ \theta_s \end{array} J(u(\theta_s)) \quad \text{subject to } (u(\theta_s)) \in C(u^b)$$