

# Condições de Kuhn-Tucker e Equações Diferenciais

**Chiang & Wainwright (2005)<sup>1</sup> - Seções 13.1, 15.1, 15.3 e 16.1**

Apresentação por Fábio Nishida

Julho, 2021

---

<sup>1</sup>*Fundamental Methods of Mathematical Economics*, 4th ed.

## Seção 13.1: Condições de Kuhn-Tucker

# Condições de Kuhn-Tucker (1/4)

- No problema de otimização clássico, com nenhuma restrição explícita nos sinais das variáveis de escolha e sem desigualdades nas restrições, a condição de primeira ordem para um extremo local é, simplesmente, as primeiras derivadas parciais iguais a zero.
- Em programação não-linear, existe uma condição similar à CPO, conhecida como condições de Kuhn-Tucker.

## Efeito de Restrições Não-Negativas

- Tomando o caso para única variável, segue um problema

$$\text{Maximizar } \pi = f(x_1), \quad \text{sujeito a } x_1 \geq 0, \quad (13.1)$$

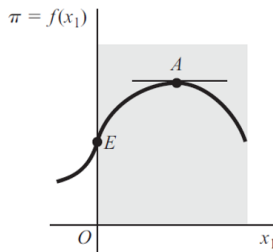
em que  $f$  é uma função diferenciável.

- Note que estabelecemos um  $x_{\min} = 0$ . Caso não fosse 0, a restrição seria  $x_1 - x_{\min} \geq 0$

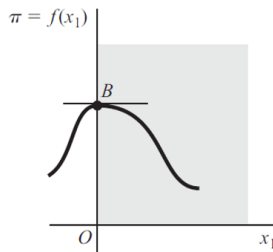
## Condições de Kuhn-Tucker (2/4)

- Dada restrição  $x_1 \geq 0$ , há três possíveis situações
  1. Se o máximo local de ocorrer no interior da região destacada, tal como o ponto A, então temos solução interior. A CPO neste caso é  $d\pi/dx_1 = f'(x_1) = 0$ , igual ao prob. clássico.
  2. O máximo local pode também ocorrer no eixo vertical, como no ponto B, onde  $x_1 = 0$ . Novamente, temos a CPO  $f'(x_1) = 0$ .
  3. Um máximo local pode ocorrer nos pontos C ou D. Para ser um máximo local no problema (13.1), o ponto precisa estar acima dos pontos vizinhos dentro da região factível.

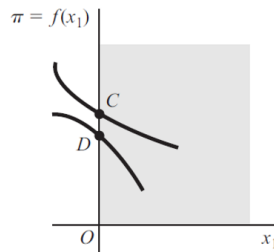
FIGURE 13.1



(a)



(b)



(c)

## Condições de Kuhn-Tucker (3/4)

- O ponto máximo no problema pode ser caracterizado não apenas pela equação  $f'(x_1) = 0$ , mas também pela desigualdade  $f'(x_1) \leq 0$ .
- Note que a desigualdade oposta  $f'(x_1) \geq 0$  pode ser excluída, pois em um ponto onde a curva é positivamente inclinada, não pode existir um máximo, mesmo se o ponto estiver localizado no eixo, como no ponto E na Fig. 13.1a.
- Resumindo o que foi exposto acima, para o valor  $x_1$  nos dar o máximo local de no problema (13.1), deve satisfazer uma destas 3 condições:

$$f'(x_1) = 0 \quad \text{e} \quad x_1 > 0 \quad [\text{ponto A}] \quad (13.2)$$

$$f'(x_1) = 0 \quad \text{e} \quad x_1 = 0 \quad [\text{ponto B}] \quad (13.3)$$

$$f'(x_1) < 0 \quad \text{e} \quad x_1 = 0 \quad [\text{pontos C e D}] \quad (13.4)$$

## Condições de Kuhn-Tucker (4/4)

- As 3 condições podem ser consolidadas em uma única:

$$f'(x_1) \leq 0, \quad x_1 \geq 0 \quad \text{e} \quad x_1 f'(x_1) = 0 \quad (13.5)$$

- Na 3ª parte de (13.5), temos um aspecto importante em que, dos valores de  $x_1$  e  $f'(x_1)$ , um deles deve ser igual a 0, o que torna o produto entre eles igual a zero.
- É similar à condição de transversalidade do problema de linha terminal vertical truncada:

$$[F_{y'}]_{t=T} \leq 0, \quad y_T^* \geq y_{min} \quad \text{e} \quad (y_T^* - y_{min}) [F_{y'}]_{t=T} = 0 \quad (3.17)$$

- No problema não-truncado, só usamos  $[F_{y'}]_{t=T} = 0$ .
- No problema truncado, caso o problema não se solucione com  $[F_{y'}]_{t=T} = 0$  (ou seja,  $y_T^* \not\geq y_{min}$ ), usamos  $(y_T^* - y_{min}) = 0 \iff y_T^* = y_{min}$ .

## Seção 16.1: Equações Diferenciais de 2ª Ordem

## Eq. Diferencial de 2ª Ordem – Coeficiente e Termos Constantes

- Uma equação diferencial de 1ª ordem com **coeficientes e termo constantes**, tem a seguinte forma:

$$y''(t) + a_1 \cdot y'(t) + a_2 \cdot y = a_3 \quad (16.2)$$

- A função complementar é dada por

$$y_c = A_1 e^{r_1 t} + A_2 e^{r_2 t} \quad [r_1 \neq r_2] \quad (16.7)$$

tal que

$$r_1, r_2 = \frac{1}{2} \left( -a_1 \pm \sqrt{a_1^2 - 4a_2} \right) \quad (16.5)$$

- A integral particular é dada por  $\bar{y} = a_3/a_2$ , com  $a_2 \neq 0$ .
- Logo, a solução geral é

$$y(t) = y_c + \bar{y} = A_1 e^{r_1 t} + A_2 e^{r_2 t} + \frac{a_3}{a_2}$$



## Seções 15.1 e 15.3: Equações Diferenciais de 1ª Ordem

## Eq. Diferencial de 1ª Ordem – Coeficiente e Termos Constantes

- Uma equação diferencial de 1ª ordem tem a seguinte forma

$$y' + u(t)y = w(t) \quad (15.1)$$

- No caso em que **coeficiente e termo são constantes**, temos  $u(t) = a$  e  $w(t) = b$
- No **caso homogêneo**,  $b = 0$ , a solução geral é dada por

$$y(t) = Ae^{-at} \quad (15.3)$$

- No **caso não-homogêneo**,  $b \neq 0$ , a função complementar e a integral particular são

$$y_c = Ae^{-at} \quad \text{e} \quad \bar{y} = \frac{b}{a}$$

tal que a solução geral é

$$y(t) = y_c + \bar{y} = Ae^{-at} + \frac{b}{a} \quad (15.5)$$

## Eq. Diferencial de 1ª Ordem – Coeficiente e Termos Variáveis

- No caso em que **coeficiente e termo são variáveis**, usamos a forma (15.1)

$$y' + u(t)y = w(t)$$

- No **caso homogêneo**,  $w(t) = 0$ , a solução geral é dada por

$$y(t) = e^{-c} e^{-\int u(t)dt} = A e^{-\int u(t)dt} \quad (15.14)$$

- No **caso não-homogêneo**,  $w(t) \neq 0$ , a função complementar e a integral particular são

$$y_c = A e^{-\int u(t)dt} \quad \text{e} \quad \bar{y} = \int w e^{\int u dt} dt \left( e^{-\int u(t)dt} \right)$$

tal que a solução geral é

$$y(t) = y_c + \bar{y} = e^{-\int u(t)dt} \left( A + \int w e^{\int u dt} dt \right) \quad (15.15)$$