

# OPTIMIZACIÓN

Primer Cuatrimestre 2025

---

## Práctica N° 7: Métodos de punto interior.

**Ejercicio 1** Halle el punto central  $x^*(\mu)$  para el problema de Programación Lineal:

$$\begin{array}{ll}\text{minimizar} & 2x_1 - x_2 \\ \text{sujeto a} & x_1 + x_2 \leq 4 \\ & x_1 \geq 0 \\ & x_2 \geq 0\end{array}$$

Formule la función barrera  $\Phi(x, \mu)$ , calcule su gradiente  $\nabla\Phi(x, \mu)$ , y plantee el sistema de ecuaciones  $\nabla\Phi(x, \mu) = 0$  para encontrar  $x^*(\mu)$ .

**Ejercicio 2** Halle el punto central  $x^*(\mu)$  para el problema de Optimización Cuadrática:

$$\begin{array}{ll}\text{minimizar} & x_1^2 + x_2^2 \\ \text{sujeto a} & x_1 - x_2 \leq 1 \\ & x_1 \geq 0 \\ & x_2 \leq 3\end{array}$$

Formule la función barrera  $\Phi(x, \mu)$ , calcule su gradiente  $\nabla\Phi(x, \mu)$ , y plantee el sistema de ecuaciones  $\nabla\Phi(x, \mu) = 0$  para encontrar  $x^*(\mu)$ .

**Ejercicio 3** Halle el punto central  $x^*(\mu)$  para el problema de Optimización No Lineal:

$$\begin{array}{ll}\text{minimizar} & x_1 + 3x_2 \\ \text{sujeto a} & x_1^2 + x_2^2 \leq 9 \\ & x_1 \geq 0\end{array}$$

Formule la función barrera  $\Phi(x, \mu)$ , calcule su gradiente  $\nabla\Phi(x, \mu)$ , y plantee el sistema de ecuaciones  $\nabla\Phi(x, \mu) = 0$  para encontrar  $x^*(\mu)$ .

**Ejercicio 4** Dado un triángulo en  $\mathbb{R}^2$  definido por la intersección de tres inecuaciones lineales:

$$\begin{array}{ll}a_1x_1 + a_2x_2 & \leq b_1 \\ c_1x_1 + c_2x_2 & \leq b_2 \\ d_1x_1 + d_2x_2 & \leq b_3\end{array}$$

Encuentre el “centro analítico” del conjunto, que se define como el punto en el interior que minimiza la suma de los logaritmos negativos de las distancias a las fronteras (expresiones de las restricciones).

**Ejercicio 5** Para el problema de optimización cuadrática:

$$\begin{array}{ll}\text{minimizar} & f(x_1, x_2) = x_1^2 + 2x_2^2 - 4x_1 - x_2 \\ \text{sujeto a} & x_1 \geq 0 \\ & x_2 \geq 0\end{array}$$

- Formule la función barrera logarítmica  $\Phi(x, \mu)$ .
- Calcule su gradiente  $\nabla\Phi(x, \mu)$  y su matriz Hessiana  $\nabla^2\Phi(x, \mu)$ .
- Escriba explícitamente el sistema lineal de Newton  $\nabla^2\Phi(x, \mu)\Delta x = -\nabla\Phi(x, \mu)$ , el cual se usa para encontrar la dirección de búsqueda  $\Delta x$  en cada iteración del método de barrera.

**Ejercicio 6** Considere el sistema  $x_1 + x_2 - 2 = 0$   $x_1x_2 - 2x_2^2 + 1 = 0$  Encuentre todas las soluciones de este sistema. Muestre que si la primera ecuación se multiplica por  $x_2$ , las soluciones no cambian, pero el paso de Newton tomado desde  $(1, -1)$  no será el mismo que el del sistema original.

**Ejercicio 7** Considere el siguiente problema de Programación Lineal en su forma estándar:

$$\begin{array}{ll}\text{minimizar} & x_1 + x_2 \\ \text{sujeto a} & x_1 + 2x_2 = 3 \\ & x_1 \geq 0 \\ & x_2 \geq 0\end{array}$$

- Identifique los vectores y matrices  $c$ ,  $A$ ,  $b$  del problema.
- Escriba las condiciones de Karush-Kuhn-Tucker (KKT) perturbadas para este problema, incorporando el parámetro de barrera  $\mu > 0$ . Las condiciones deben incluir:
  - Dual Factibilidad ( $A^T y + s = c$ )
  - Primal Factibilidad ( $Ax = b$ )
  - Holgura Complementaria Perturbada ( $XSe = \mu e$ , donde  $X = \text{diag}(x_i)$  y  $S = \text{diag}(s_i)$ )
  - No Negatividad ( $x \geq 0, s \geq 0$ , aunque estas no se incluyen en el sistema de ecuaciones no lineales que se resuelve directamente).
- Defina el vector de funciones  $F(x, y, s)$  cuyas raíces buscamos con el método de Newton.
- Calcule la matriz Jacobiana  $J(x, y, s) = \nabla F(x, y, s)$ .
- Escriba explícitamente el sistema lineal de Newton para encontrar la dirección de búsqueda  $(\Delta x, \Delta y, \Delta s)$  en un punto dado  $(x, y, s)$ :

$$J(x, y, s) \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \\ \Delta s \end{pmatrix} = -F(x, y, s)$$

**Ejercicio 8** Considere el siguiente problema de Programación Cuadrática:

$$\begin{array}{ll}\text{minimizar} & \frac{1}{2}x_1^2 + x_2 \\ \text{sujeto a} & x_1 + x_2 = 1 \\ & x_1 \geq 0 \\ & x_2 \geq 0\end{array}$$

- Identifique los vectores y matrices  $Q$ ,  $c$ ,  $A$ ,  $b$  del problema.

- Escriba las condiciones de Karush-Kuhn-Tucker (KKT) perturbadas para este problema, incorporando el parámetro de barrera  $\mu > 0$ . Recuerde que la condición de dual factibilidad cambia debido al término cuadrático en el objetivo.
- Defina el vector de funciones  $F(x, y, s)$  cuyas raíces busquemos con el método de Newton.
- Calcule la matriz Jacobiana  $J(x, y, s) = \nabla F(x, y, s)$ .
- Escriba explícitamente el sistema lineal de Newton para encontrar la dirección de búsqueda  $(\Delta x, \Delta y, \Delta s)$  en un punto dado  $(x, y, s)$ :

$$J(x, y, s) \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \\ \Delta s \end{pmatrix} = -F(x, y, s)$$