

Tema 1

Programas Matemáticos

Conceptos básicos del tema 1

Conjuntos convexos:

- Un conjunto es convexo, si para todo par de puntos del conjunto, el segmento que los une también pertenece al conjunto.
 - Conjunto vacío: Convexo
 - Un punto: Convexo
 - Intersección de conjuntos convexos: Convexo

Vertice:

- Un punto de un conjunto es un vertice si no forma parte de ningún segmento entre otros dos puntos.
- Vértices más comunes $\left\{ \begin{array}{l} \text{Esquinas de un polígono} \\ \text{Los puntos de cualquier curva} \end{array} \right.$

Hiperplano:

- Asociado a un vector, $c \in R^n$, y un valor, $\alpha \in R$.
- Es el conjunto $H = \{\bar{x} \in R^n | c \cdot \bar{x} = \alpha\}$

$$c_1x + c_2y + c_3z + \cdots + c_nt = \alpha$$

Hiperplano:

Ejemplos:

$$x + 2y = 3 \rightarrow \begin{cases} \text{vector } c = (1, 2) \\ \text{valor } \alpha = 3 \end{cases}$$

$$2x - 4y + 3z = 1 \rightarrow \begin{cases} \text{vector } c = (2, -4, 3) \\ \text{valor } \alpha = 1 \end{cases}$$

Hiperplano:

- Es el conjunto $H = \{\bar{x} \in R^n | c \cdot \bar{x} = \alpha\}$

$$c_1x + c_2y + c_3z + \cdots + c_nt = \alpha$$

Semiespacios asociados: $\begin{cases} H^+ = \{\bar{x} \in R^n | c \cdot \bar{x} \geq \alpha\} \\ H^- = \{\bar{x} \in R^n | c \cdot \bar{x} \leq \alpha\} \end{cases}$

Tanto los hiperplanos como los semiespacios son **convexos**

Funciones convexas y concavas

¡No confundir convexidad de una función con convexidad de un conjunto!

Funciones convexas y cóncavas.

- Las funciones convexas van asociadas con la búsqueda de mínimos
- Las funciones cóncavas van asociadas con la búsqueda de máximos

Funciones convexas y cóncavas. Análisis con la Hessiana: $Hf(x)$

- F. estrictamente convexa $\leftarrow Hf(x)$ es Definida Positiva
- F. convexa $\leftarrow Hf(x)$ es Definida o SemiDefinida Positiva
- F. estrictamente cóncava $\leftarrow Hf(x)$ es Definida Negativa
- F. cóncava $\leftarrow Hf(x)$ es Definida o SemiDefinida Negativa

Programación matemática:

Optimizar $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$

$$\text{Sujeto a } \begin{cases} g_i(x_1, x_2, \dots, x_n) = b_i \\ g_i(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq c_i \\ (x_1, x_2, \dots, x_n) \in C \subseteq R^n \end{cases}$$

Programación matemática:

Optimizar $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$

$$\text{Sujeto a } \begin{cases} g_i(x_1, x_2, \dots, x_n) = b_i \\ g_i(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq c_i \\ (x_1, x_2, \dots, x_n) \in C \subseteq R^n \end{cases}$$

(x_1, x_2, \dots, x_n) Variables de decisión

$f(x_1, x_2, \dots, x_n)$ Función: Querremos buscar el valor más alto o más bajo

Programación matemática:

Optimizar $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$

$$\text{Sujeto a } \begin{cases} g_i(x_1, x_2, \dots, x_n) = b_i \\ g_i(x_1, x_2, \dots, x_n) \leq c_i \\ (x_1, x_2, \dots, x_n) \in C \subseteq R^n \end{cases}$$

Las restricciones a las que está sujeto el programa forman el **Conjunto Factible**

Cada punto del conjunto factible es una **Solución Factible**

Las restricciones a las que está sujeto el programa forman el **Conjunto Factible**

S = Conjunto factible

Si $S = \emptyset \rightarrow$ No existe solución

Si $S =$ un punto \rightarrow La solución sería ese punto, no hay nada que optimizar.

Nº de restricciones de igualdad < número de variables

Clasificación de los programas

- Según las restricciones:
 - Sin restricciones
 - Con restricciones de igualdad
 - Con restricciones de desigualdad
 - Restricciones de todo tipo
- Según la función:
 - Diferenciable
 - No diferenciable

Clasificación de los programas

- Según la convexidad:
 - Convexo (si el conjunto factible es convexo)
 - No Convexo
- Según la linealidad:
 - Lineal: Si las funciones y restricciones son lineales
 - No lineal

Deseamos encontrar máximos y mínimos globales

Mínimo local: Es un punto tal que al movernos de él la función empieza a crecer

Máximo local: Es un punto tal que al movernos de él la función empieza a decrecer.

(Los encontraremos igualando la primera derivada a 0).

Mínimo global: El punto en el que la función toma el valor más pequeño

Máximo global: El punto en el que la función toma el valor más grande

Dos teoremas:

TEOREMA DE WEIERSTRASS

Si un programa tiene un conjunto factible, S , cerrado y acotado y la función es continua: la función alcanzará un máximo y un mínimo global en S .

- Cerrado: Incluye la frontera
- Acotado: Existe una bola que incluya al conjunto (tamaño finito)

Dos teoremas:

TEOREMA CONVEXIDAD-GLOBALIDAD

Siempre que el conjunto factible, S , sea convexo:

- Si una función es convexa, un mínimo local será también global
- Si es estrictamente convexa, un mínimo local será también global único
- Si es concava, un máximo local será también global
- Si es estrictamente concava, un máximo local será también global único