APLICACIONES MATEMÁTICAS PARA ECONOMÍA Y NEGOCIOS (EAF2010)

FELIPE DEL CANTO

PONTIFICIA UNIVERSIDAD CATÓLICA DE CHILE

PRIMER SEMESTRE DE 2021

# OPTIMIZACIÓN SIN RESTRICCIONES: CONDICIONES DE SEGUNDO ORDEN

■ Retomemos el capítulo de optimización.

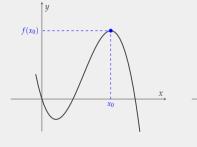
■ Vimos que concavidad y convexidad son útiles.

■ Pero que no todas las funciones son así.

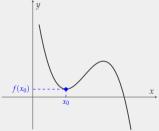
■ La intuición de la forma sí nos ayudará en optimización.

- Supongamos que tenemos un punto crítico,  $x_0$ .
  - ightharpoonup Si la función es convexa cerca de este punto,  $x_0$  debe ser un mínimo.
  - ightharpoonup Viceversa, si la función es cóncava cerca de  $x_0$ , entonces es un máximo.
  - Decimos en esos casos que la función es localmente cóncava/convexa.

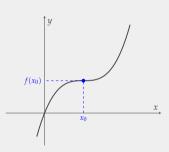
■ Pero puede ser que no tengamos concavidad ni convexidad local.







**(b)** Punto crítico que es mínimo local



**(c)** Punto crítico que es punto silla

■ La intuición geométrica la resumiremos en el siguiente "teorema".

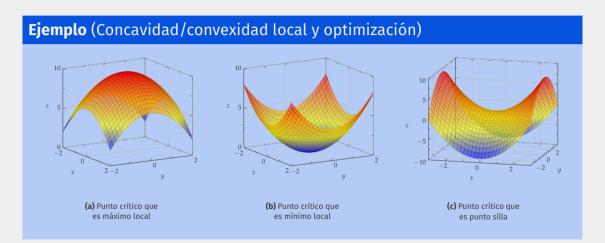
- Luego, daremos un teorema basado en el Hessiano de la función.
  - Siguiendo la discusión de las clases anteriores.

■ Y haremos una breve discusión de su uso.

## "Teorema" (Concavidad/convexidad local y optimización)

Sea  $f:D\to\mathbb{R}$  con dominio  $D\subset\mathbb{R}^n$  abierto. Sea  $x_0$  un punto crítico de f. Tenemos que  $x_0$  es:

- $\blacksquare$  un mínimo local si f es localmente convexa cerca de  $x_0$ .
- $\blacksquare$  un máximo local si f es localmente cóncava cerca de  $x_0$ .
- lacktriangle un punto silla si f es localmente cóncava y convexa, pero en direcciones diferentes.



## **Teorema** (Condiciones suficientes de segundo orden, CSO)

Sea  $f: D \to \mathbb{R}$  dos veces diferenciable, con dominio  $D \subset \mathbb{R}^n$ . Sea  $\mathbf{x}_0$  un punto crítico (interior) de f. Tenemos que:

- $\blacksquare$  si  $H(x_0)$  es definida positiva, entonces  $x_0$  es un mínimo local.
- $\blacksquare$  si  $H(\mathbf{x}_0)$  es definida negativa, entonces  $\mathbf{x}_0$  es un máximo local.
- $\blacksquare$  si  $H(\mathbf{x}_0)$  es indefinida, entonces  $\mathbf{x}_0$  es un punto silla.
- $\blacksquare$  Recordemos que H es indefinida si no es semidefinida de ningún tipo.
- Observar que esto no dice qué pasa si f es semidefinida de algún tipo.
  - Podríamos estar en presencia de un máximo local, un mínimo local o nada.

## Ejemplo (Condiciones suficientes de segundo orden)

En un ejercicio en la PPT 3.1, vimos dos funciones  $f(x,y) = x^2 - y^2$  y  $g(x,y) = x^2 + y^2$ . Ambas con un punto crítico en (0,0). Las matrices Hessianas de estas funciones son

$$H_f(x,y) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}, \qquad H_g(x,y) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Por un lado,  $H_f(0,0)$  es indefinida, porque no es semidefinida positiva (porque  $D_2=-4<0$ ) y no es semidefinida negativa (porque  $D_1=2>0$ ). Por el teorema anterior (0,0) es un punto silla de f. Para el caso de g,  $H_g(0,0)$  es definida positiva, porque  $D_1=2>0$  y  $D_2=4>0$ . Luego, por el teorema anterior (0,0) es un mínimo local.

## **Ejemplo** (Condiciones suficientes de segundo orden)

Para la función de motivación del PPT 3.1 y para el ejercicio de la función  $F(K,L) = \sqrt{K+1} + \sqrt{L+1}$  con p=4 y r=w=1, determine si los óptimos son máximos o mínimos locales.

- Seamos claros en mencionar que estas condiciones son **suficientes**.
- Podemos tener óptimos locales donde estas condiciones no se cumplan.
  - $f(x) = x^4$ , tiene  $f''(x) = 12x^2$  y un punto crítico en (0,0).
  - Luego f''(0) = 0, que es semidefinida positiva (y negativa).
  - Este punto es un mínimo local que no cumple las condiciones.
- Un poco más adelante hablaremos de condiciones **necesarias**.
  - Pero por ahora necesitamos un poco más de intuición geométrica.
  - ► Basándonos en el teorema anterior para el caso bivariado.

## **Teorema** (Condiciones suficientes de segundo orden, el caso n = 2)

Sea  $f:D\to\mathbb{R}$  dos veces diferenciable, con dominio  $D\subset\mathbb{R}^2$ . Sea  $(x_0,y_0)$  un punto crítico (interior) de f. Llamemos:

$$A = f_{xx}(x_0, y_0),$$
  $B = f_{xy}(x_0, y_0),$   $C = f_{yy}(x_0, y_0)$ 

#### **Entonces:**

- 1. Si A < 0 y  $AC B^2 > 0$ , entonces  $(x_0, y_0)$  es un máximo local.
- 2. Si A > 0 y  $AC B^2 > 0$ , entonces  $(x_0, y_0)$  es un mínimo local.
- 3. Si  $AC B^2 < 0$ , entonces  $(x_0, y_0)$  es un punto silla.
- 4. Si  $AC B^2 = 0$ , entonces  $(x_0, y_0)$  puede ser máximo local, mínimo local o punto de silla.

■ Notar que según las definiciones del teorema anterior:

$$H_f(x_0, y_0) = \begin{pmatrix} A & B \\ B & C \end{pmatrix}$$

■ Y por lo tanto  $AC - B^2$  es el determinante de H.

■ Vamos a analizar algunos casos particulares en base a este teorema.

■ Pensemos que f tiene punto crítico  $(x_0, y_0)$  y que

$$f_{xx}(x_0, y_0) f_{yy}(x_0, y_0) < 0$$

■ Entonces según el teorema anterior,  $(x_0, y_0)$  es silla (caso 3).

- La idea es:
  - ▶ Si el producto es negativo, entonces  $f_{xx}$  y  $f_{yy}$  tienen signos opuestos.
  - Luego f es cóncava en una dirección  $(x \circ y)$  y convexa en la otra.

■ Pensemos ahora que

$$f_{xx}(x_0, y_0) f_{yy}(x_0, y_0) > 0$$

■ Podemos estar en cualquiera de los casos anteriores.

- La idea es:
  - ► Si el producto es positivo, entonces  $f_{xx}$  y  $f_{yy}$  tienen el mismo signo.
  - ► Esto significa que en ambas direcciones, *f* es cóncava o convexa.
  - ► Pero eso no basta.

- La función podría ser localmente cóncava (y tendríamos máximo local).
  - O podría ser localmente convexa (y tendríamos mínimo local).
  - ► Como en los casos 1 y 2.

- ¡Pero podría tener la forma opuesta en otra dirección!
  - Y en ese caso sería punto silla, como en el punto 3.

■ Esa es la razón de la existencia del término  $-f_{xy}(x_0,y_0)^2$ .

■ El cuarto caso nos deja claros la calidad de **suficientes** de las condiciones.

■ Bastan para asegurar, pero no tienen por qué cumplirse (no son **necesarias**).

- Cuando no tenemos una conclusión, podemos usar el siguiente teorema.
  - Este sí da condiciones necesarias.
  - ► Y nos puede permitir descartar candidatos en algunos casos.

## **Teorema** (Condiciones necesarias de segundo orden)

Sea  $f: D \to \mathbb{R}$  dos veces diferenciable, con dominio  $D \subset \mathbb{R}^n$ . Sea  $\mathbf{x}_0 \in D$  un punto crítico (interior) de f y  $H_f(\mathbf{x}_0)$  la matriz Hessiana de f evaluada en  $x_0$ . Tenemos que:

- 1. Si  $x_0$  es un máximo local, entonces  $H_f(x_0)$  es semidefinida negativa.
- 2. Si  $x_0$  es un mínimo local, entonces  $H_f(x_0)$  es semidefinida positiva.

- ¡RECORDAR! Estas condiciones son necesarias.
  - ▶ Una matriz Hessiana semidefinida negativa puede no corresponder a un máximo.
  - ► Y viceversa.

## Ejercicio (CPO y CSO)

Tratemos de encontrar óptimos para la función  $f(x,y)=2x+y-e^x-e^{x+y}$ . Primero, revisamos las CPO. Tenemos que

$$f_x(x,y) = 2 - e^x - e^{x+y}, \qquad f_y(x,y) = 1 - e^{x+y}$$

La condición  $f_y=0$  nos obliga a que x+y=0, es decir, x=-y. Reemplazando esto en la condición  $f_x=0$  nos da

$$f_x(x,-x) = 2 - e^x - 1 = 1 - e^x = 0$$

luego x = 0, de donde y = 0 también. Con esto, (0,0) es el único punto crítico de f. Tenemos que verificar si este punto es mínimo local, máximo local o un punto de silla.

## Eiercicio (CPO v CSO)

Tenemos que

$$f_{xx}(x,y) = -e^x - e^{x+y}, \qquad f_{xy}(x,y) = -e^{x+y}, \qquad f_{yy}(x,y) = -e^{x+y}$$

Como  $f_{xx}$  < 0 y  $f_{yy}$  < 0 para todo punto, entonces  $f_{xx}f_{yy}$  > 0 y como vimos antes, necesitamos el término adicional. Tenemos que

$$f_{xx}(0,0)f_{yy}(0,0) - f_{xy}(0,0)^2 = -2 \cdot -1 - (-1)^2 = 2 - 1 = 1 > 0$$

y por un teorema anterior, como además  $f_{xx} < 0$ , tenemos que  $H_f(0,0)$  es definida negativa. Por lo tanto, (0,0) es un máximo local y el valor máximo de f en ese punto es -2. Más aún, es un máximo global porque f es cóncava ( $H_f(x,y)$  es semidefinida negativa para todo (x,y)).

## Ejercicio (CPO y CSO)

Encuentre y clasifique los candidatos a óptimo para las siguientes funciones, siempre que pueda hacerlo.

$$f(x,y) = x^3 - y^3 + 9xy.$$

$$f(x,y) = -x^2 + y^4$$
.

$$f(x,y) = e^{x+y} + e^{x-y} - \frac{3}{2}x - \frac{1}{2}y.$$