

Programas matemáticos

CLASIFICACIÓN DE LOS PROGRAMAS

1. Por la diferenciabilidad de las funciones.
 - (a) *Diferenciables*: la función objetivo y las restricciones son de clase C^1 o clase C^2 .
Para las de C^1 se obtienen C.N. de optimalidad local.
Para las de C^2 se obtienen C.N. y C.S. de optimalidad local.
 - (b) *No diferenciables*: alguna de las funciones que intervienen en su formulación no es diferenciable.
2. Por la convexidad.
 - (a) *Convexos*: el conjunto factible es convexo y el objetivo es uno de los siguientes:
 - i. Maximizar una función objetivo cóncava.
 - ii. Minimizar una función objetivo convexa.
 En estos programas se dan condiciones de optimalidad global.
 - (b) *No convexo*: no se verifica alguna de las condiciones anteriores.
3. Por el tipo de restricción.
 - (a) *Sin restricciones*.
 - (b) *Con restricciones de igualdad*.
 - (c) *Con restricciones de desigualdad*.
 - (d) *Programas mixtos*: restricciones de desigualdad e igualdad.
4. Por la linealidad de las funciones.
 - (a) *Lineales*: tanto la función objetivo como las restricciones son lineales.
 - (b) *No lineales*: alguna función que interviene no es lineal.

La clasificación no es excluyente

TEOREMA DE WEIERSTRASS

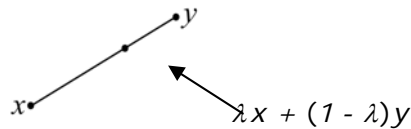
Si f es continua en S , siendo S un conjunto cerrado y acotado, entonces f alcanza máximo y mínimo absoluto en S .

RESOLUCIÓN GRÁFICA

1. Representación del conjunto factible.
2. Curvas de nivel de la función objetivo.
3. Determinación de la dirección del máximo crecimiento/decrecimiento.
4. Determinación de los óptimos.

CONJUNTOS CONVEXOS

1. Segmento cerrado de extremos x, y : $[x, y] = \{\lambda x + (1 - \lambda)y \mid \lambda \in [0, 1]\}$



2. $X \subseteq \mathbb{R}^n$, $X \neq \emptyset$, X es convexo si $\forall x, y \in X$, $[x, y] \subset X$



X convexo



X no convexo

3. Propiedades $\left\{ \begin{array}{l} \emptyset \text{ es convexo} \\ \text{Intersección de convexos es convexo} \end{array} \right.$

4. Algunos conj. convexos $\left\{ \begin{array}{l} \text{Sea } c \in \mathbb{R}^n, c \neq 0 \text{ y } \alpha \in \mathbb{R}: \\ \text{Hiperplano } \{x \in \mathbb{R}^n \mid c_1 x_1 + c_2 x_2 + \dots + c_n x_n = \alpha\} \\ \text{Semiespacio cerrado } \left\{ \begin{array}{l} \{x \in \mathbb{R}^n \mid c_1 x_1 + c_2 x_2 + \dots + c_n x_n \geq \alpha\} \\ \{x \in \mathbb{R}^n \mid c_1 x_1 + c_2 x_2 + \dots + c_n x_n \leq \alpha\} \end{array} \right. \\ \text{Semiespacio abierto } \left\{ \begin{array}{l} \{x \in \mathbb{R}^n \mid c_1 x_1 + c_2 x_2 + \dots + c_n x_n > \alpha\} \\ \{x \in \mathbb{R}^n \mid c_1 x_1 + c_2 x_2 + \dots + c_n x_n < \alpha\} \end{array} \right. \end{array} \right.$

FUNCIONES CONVEXAS Y CÓNCAVAS

X convexo, $X \subseteq \text{Dom}(f)$

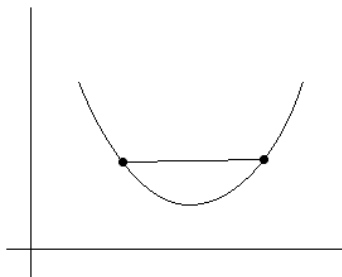
1. Definiciones

f convexa en X si $f(\lambda x + (1 - \lambda)y) \leq \lambda f(x) + (1 - \lambda)f(y), \forall x, y \in X, \forall \lambda \in [0, 1]$

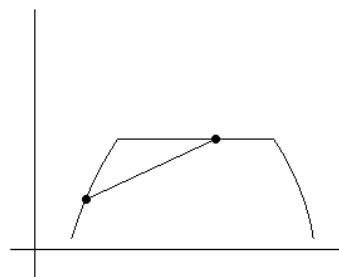
f estrict. convexa en X si $f(\lambda x + (1 - \lambda)y) < \lambda f(x) + (1 - \lambda)f(y), \forall x, y \in X, x \neq y, \forall \lambda \in (0, 1)$

f cóncava en X si $f(\lambda x + (1 - \lambda)y) \geq \lambda f(x) + (1 - \lambda)f(y), \forall x, y \in X, \forall \lambda \in [0, 1]$

f estrict. cóncava en X si $f(\lambda x + (1 - \lambda)y) > \lambda f(x) + (1 - \lambda)f(y), \forall x, y \in X, x \neq y, \forall \lambda \in (0, 1)$



f estrictamente convexa



f cóncava pero no estrictamente cóncava

2. Caracterizaciones: signo de la forma cuadrática definida por la matriz hessiana

$Hf(x)$ DP $\forall x \in X \Rightarrow f$ estrictamente convexa en X

$Hf(x)$ SDP $\forall x \in X \Leftrightarrow f$ convexa en X

$Hf(x)$ DN $\forall x \in X \Rightarrow f$ estrictamente cóncava en X

$Hf(x)$ SDN $\forall x \in X \Leftrightarrow f$ cóncava en X

$Hf(x)$ I $\forall x \in X \Rightarrow f$ no es cóncava ni convexa en X

PROGRAMAS CONVEXOS

Si en un programa convexo existen óptimos locales, estos son óptimos globales