

# Optimización Introducción Parte I

Enrique E. Tarifa, Facultad de Ingeniería, UNJu

# Definiciones

# Concepto de optimización

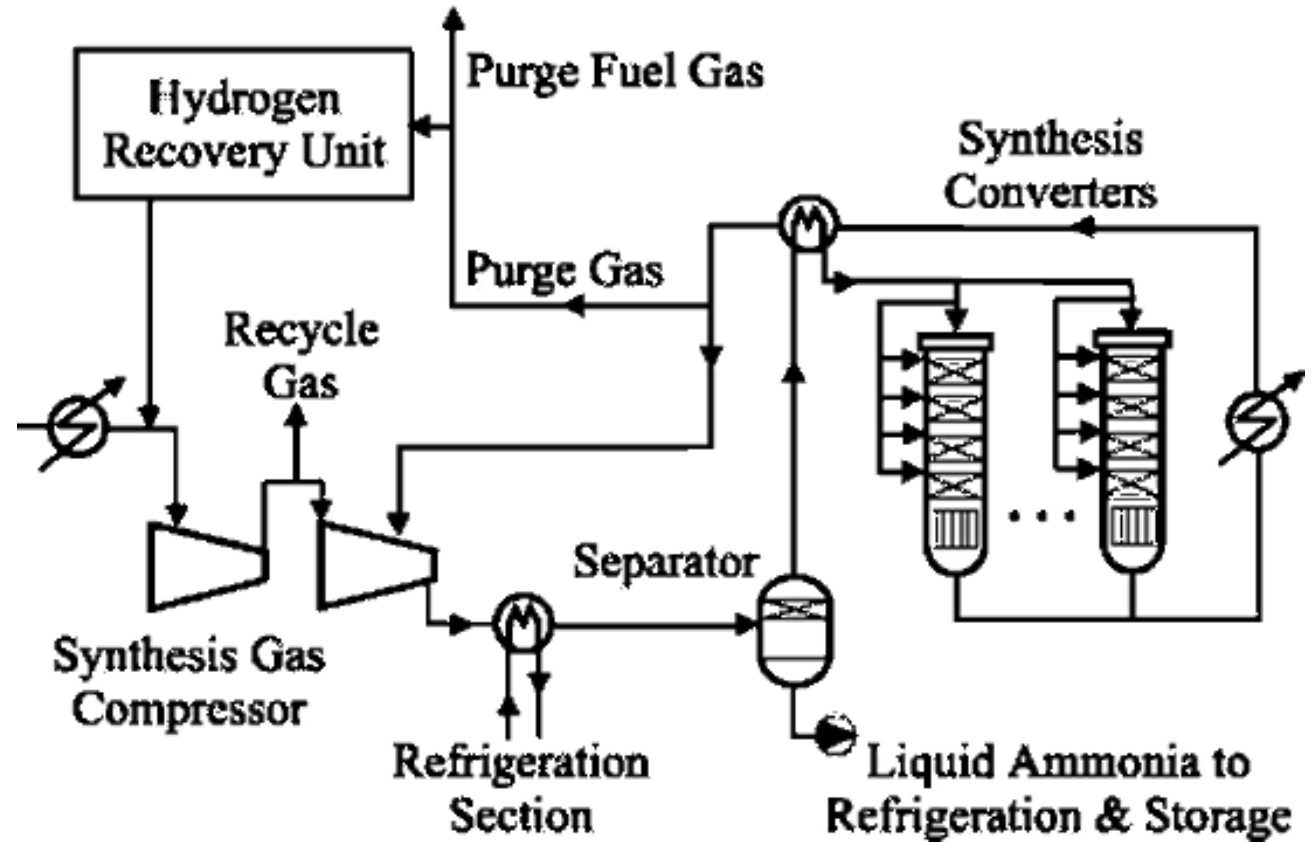
- “Para definirlo crudamente pero no inapropiadamente, la ingeniería es el arte de hacer bien con un dólar aquello que cualquier chapucero haría con dos dólares” (Wellington, 1900).
- En ingeniería, no basta con hacer una cosa, sino que hay que hacerla de la mejor forma posible.
- Optimizar es hacer lo mejor que se pueda dentro de lo posible.
- Maximizar o minimizar una función, cumpliendo con algunas restricciones.

# Etapas de la optimización

1. Especificación del problema
2. Formulación del modelo
3. Resolución del modelo
4. Verificación de las condiciones de optimalidad
5. Análisis de sensibilidad

# Planta de $\text{NH}_3$

- Reciclo
- Purga
- Integración energética



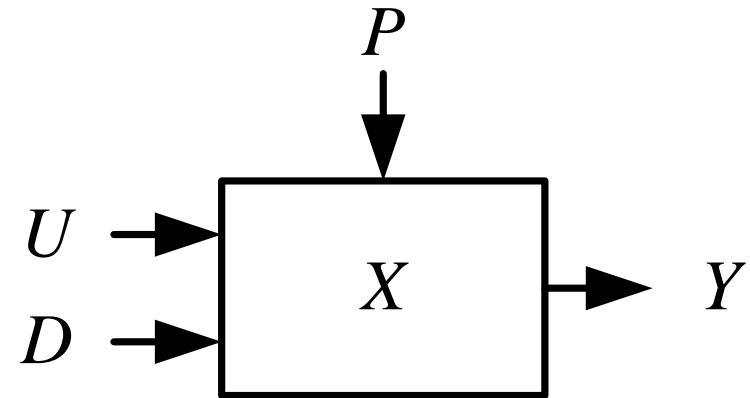
# Campos de aplicación

- Gerenciamiento
- Diseño de procesos
- Diseño de equipos
- Control de procesos
- Operación de la planta
- Comercialización

Toma de decisiones

# Clasificación de variables

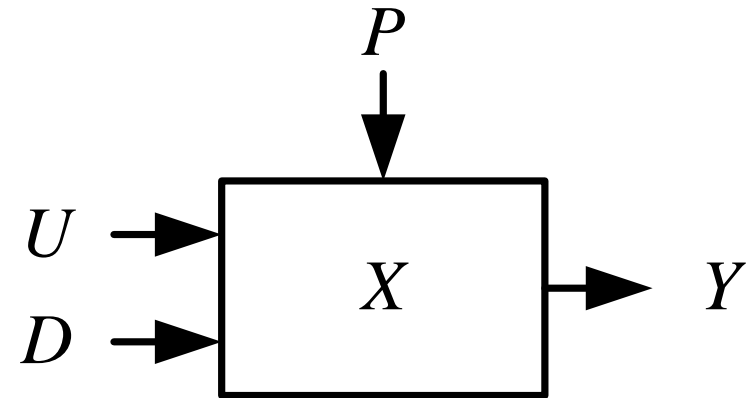
- Parámetros ( $P$ )
- Variables de entrada:
  - Manipulables ( $U$ )
  - Perturbación ( $D$ )
- Variables de salida ( $Y$ )
- Variables internas ( $I$ )
- Variables de estado ( $X \subseteq I$ )



Una variable es un símbolo que se usa para designar valores.

# Clasificación de variables

- Diseño: Fijar  $P$  y proveer  $U$  para atenuar  $D$  y obtener el  $Y$  deseado.
- Especificación: Similar a diseño.
- Operación: Fijar  $U$  para inicializar  $X$  y atenuar  $D$  para obtener el  $Y$  deseado.
- Supervisión: Observar  $Y$ , estimar  $X$ .





# Modelo de optimización

# Optimizar

---

Obtener el mejor {Objetivo}

Acciones

s. a (sujeto a):

Alternativas  $\in$  {posible, práctico}

Solución: alternativa óptima y el valor del objetivo

# Modelo de optimización

Operador de optimización  
Variable de decisión

$$\text{Max}_X FO(X)$$

Función objetivo

s. a:

$$H(X) = 0$$

Restricciones

$$G(X) \leq 0$$



$$X^{\text{opt}}, FO(X^{\text{opt}})$$

- $GL = n - m > 0$
- $n$ : incógnitas
- $m$ : igualdades

Función objetivo

# Función objetivo

Operadores: **Max** y **Min**

Criterios	Función objetivo
Económico	Beneficios, costos, retorno de capital, TIR, VAN
Técnico	Nivel de producción, tiempo de producción, utilización de servicios, calidad del producto
De seguridad	Probabilidad de accidentes, consecuencias de accidentes, riesgo
Ambiental	Concentración de contaminantes, caudal de efluentes, consumo de recursos naturales
Personal	Utilidad

# Problema multicriterio

- Plantear un problema con múltiples funciones objetivo.
- Resolver secuencialmente.
- Plantear una función objetivo combinada.
- Convertir los objetivos secundarios en restricciones.

$$FO(X) = \sum_{k=1}^l w_k r_k FO_k(X)$$

$$\sum_{k=1}^l w_k = 1$$

$r$ : factor de conversión de unidades.  
 $w$ : peso.

# Restricciones

# Restricciones

- Naturaleza del sistema (lo posible)
  - Modelo de simulación del sistema
  - Región de validez del modelo de simulación
- Criterios ingenieriles (lo práctico)

Región factible

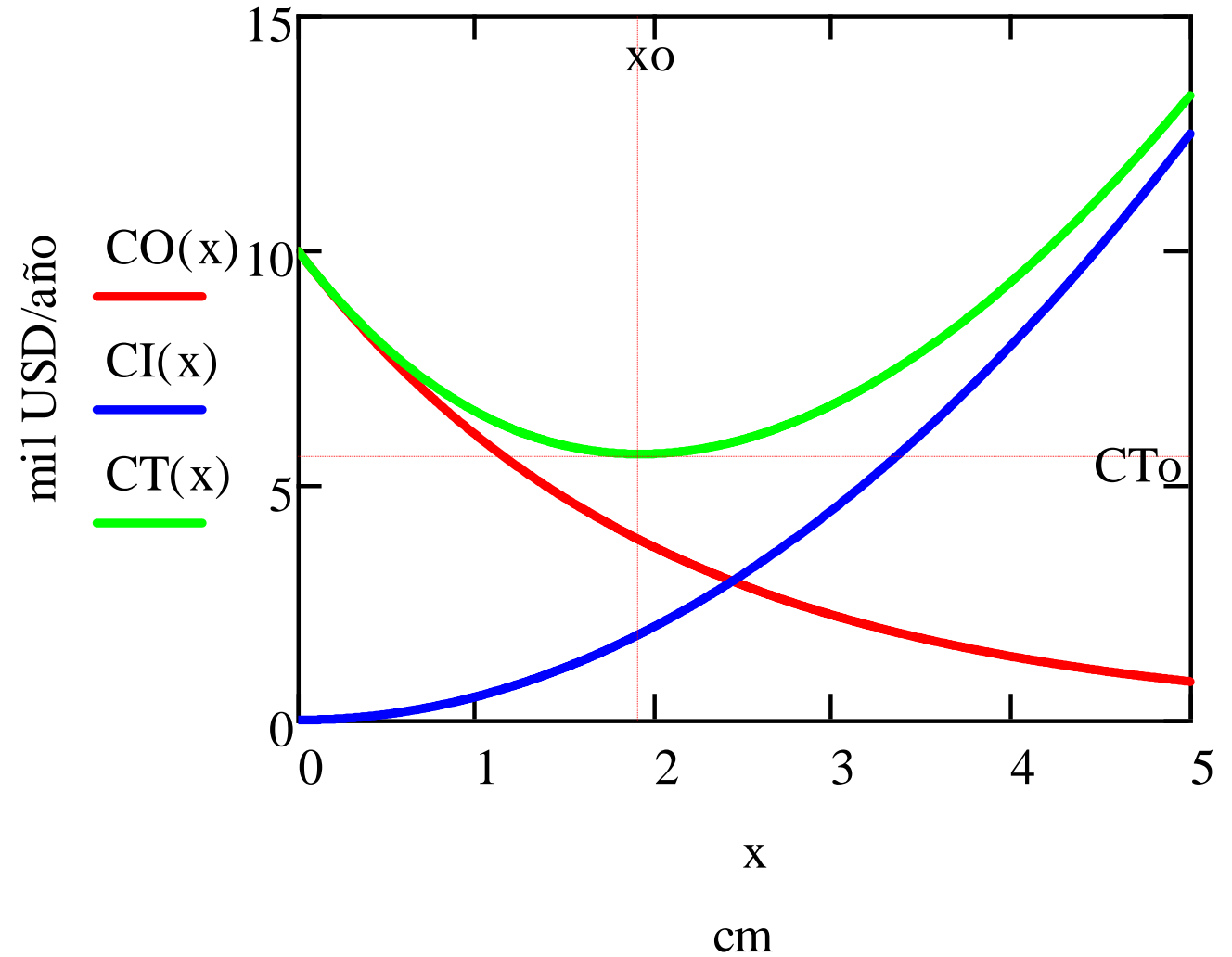


# Región factible

Es la región formada por todos los  $X$  que satisfacen a todas las restricciones.

Espesor de capa aislante

Espesor de  
capa  
aislante



$x^0 = 1.92$  cm y  $CT^0 = 5.67$  mil USD/año

# Modelo de optimización

$$\text{Max}_X FO(X)$$

s. a:

$$H(X) = 0$$

$$G(X) \leq 0$$

$$\text{Min}_x CT(x)$$

s. a:

$$x \geq 0$$



$$x^{\text{opt}}, CT(x^{\text{opt}})$$

# Restricciones

- La temperatura externa debe ser mínima.
- La temperatura externa debe ser menor que  $60\text{ }^{\circ}\text{C} \Rightarrow x^T$ .
- Distancia mínima a la pared  $\Rightarrow x^P$ .

$$\text{Min}_x CT(x)$$

$$\text{Min}_x T(x)$$

s. a:

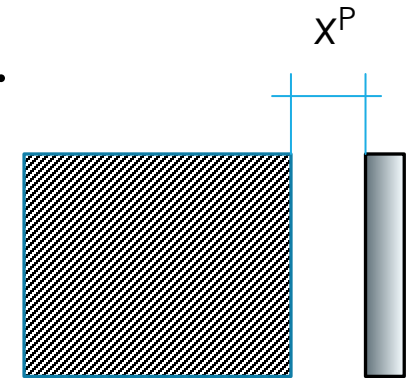
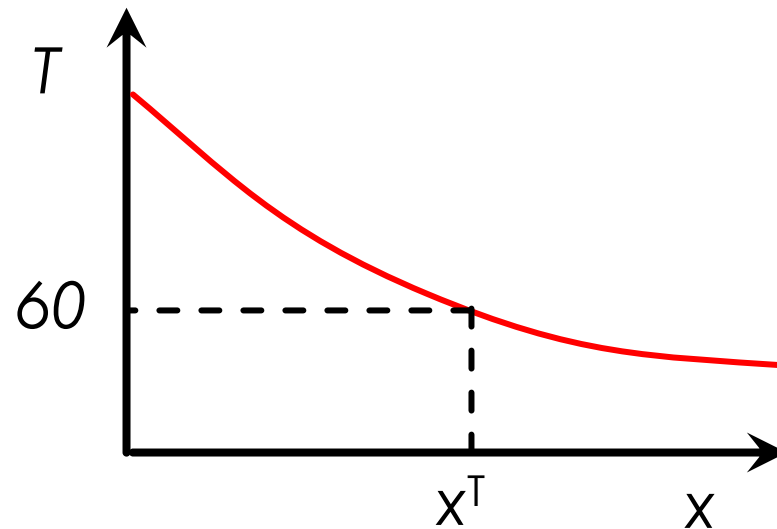
$$x \geq 0$$

$$\text{Min}_x CT(x)$$

s. a:

$$x \geq 0$$

$$\cancel{T(x) \leq 60}$$



$$x \geq x^T$$

$$x \leq x^P$$

# Modelo de optimización

$$\text{Min}_x CT(x)$$

s. a:

$$x \geq x^T$$

$$x \leq x^P$$



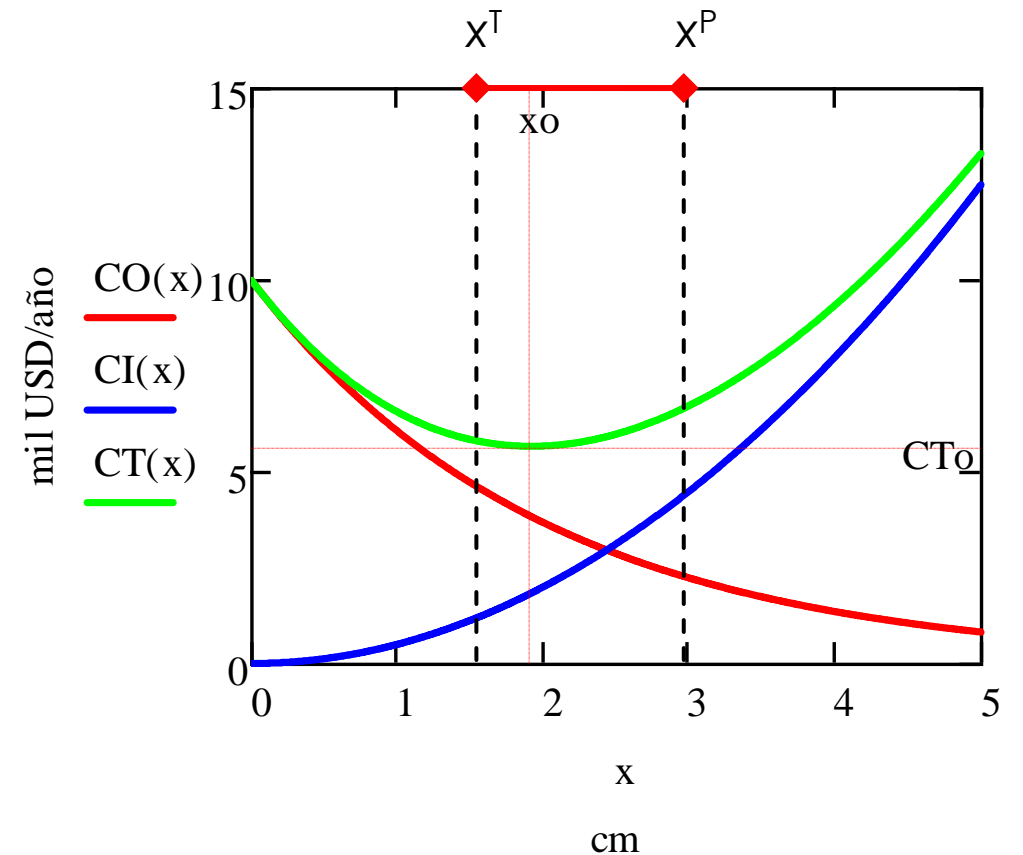
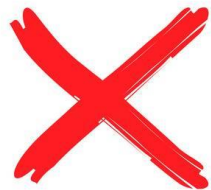
La región factible es el intervalo  $[x^T, x^P]$ .

# Efectos de las restricciones

- $x^T < x^O < x^P$ : el óptimo sigue siendo  $x^O$ .
- $x^P < x^O$ : el óptimo es  $x^P$ .
- $x^O < x^T$ : el óptimo es  $x^T$ .
- $x^P < x^T$ : no tiene región factible.

$$x \geq x^T = 5$$

$$x \leq x^P = 2$$



# Efectos de las restricciones

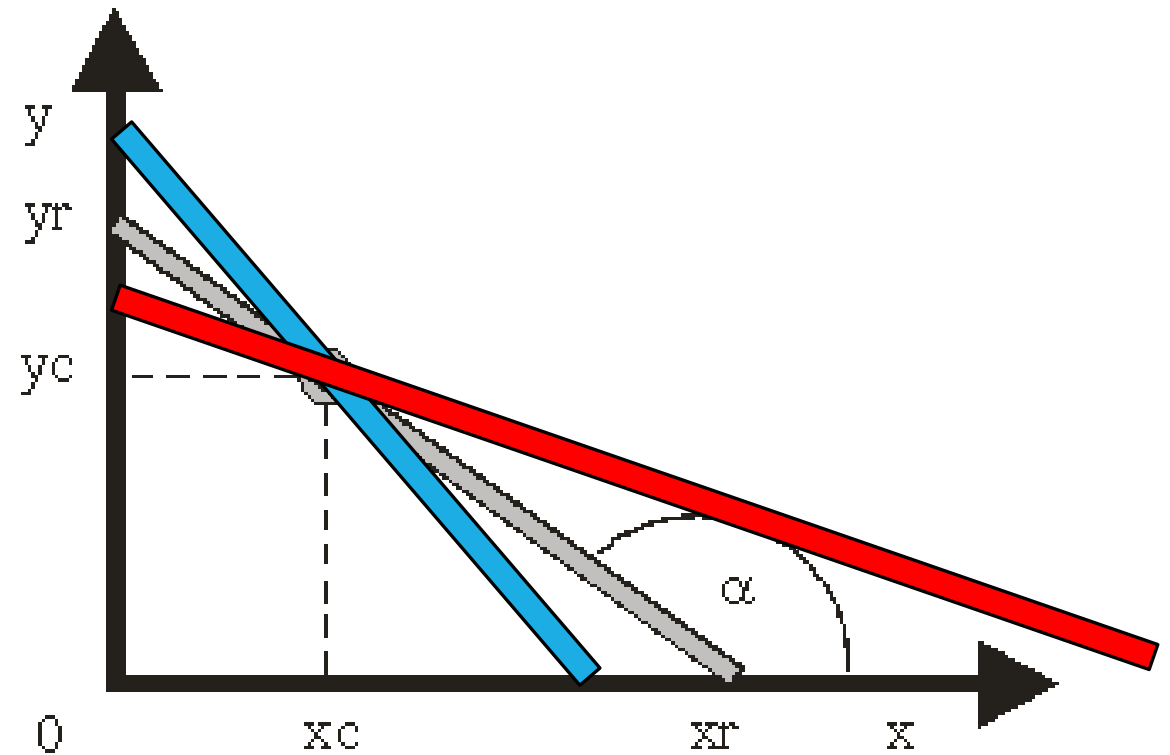
Al agregar una restricción, la solución óptima no cambia o empeora.



# Instalación de una viga

# Problema de la viga

Determinar la viga de longitud mínima que pase por el punto de carga (2 m, 3 m).



# Modelo de optimización

$$\text{Min } l$$

$xr, yr, l$

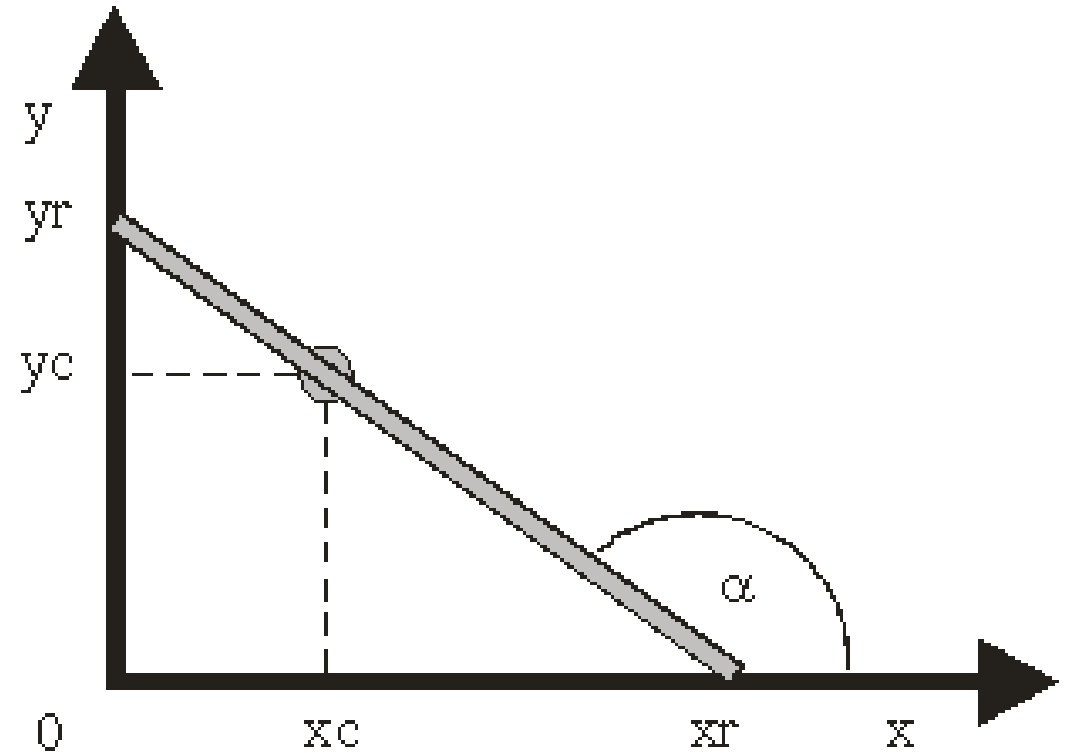
s. a:

$$\frac{yr}{xr} = \frac{yc}{xr - xc}$$

$$l = \sqrt{xr^2 + yr^2}$$

$$xc \leq xr$$

$$yc \leq yr$$



Instalación de una viga con xr.xlsx

# Modelo estándar

	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M
1	<b>Modelo estándar de la instalación de una viga</b>												
2													
3	<b>FO</b>		<b>Variables</b>			<b>Parámetros</b>							
4	5		xr	3		xc	2						
5			yr	4		yc	3						
6			l	5									
7													
8	<b>MI</b>	<b>Tipo</b>	<b>MD</b>										
9	1.3333333	=	3										
10	5	=	5										
11	2	<=	3										
12	3	<=	4										
13													
14													
15													
16													
17													
18													

Min  $l_{xr, yr, l}$   
 s. a:  
 $\frac{yr}{xr} = \frac{yc}{xr - xc}$   
 $l = \sqrt{xr^2 + yr^2}$   
 $xc \leq xr$   
 $yc \leq yr$

# Modelo estándar

	A	B	C	D	E	F	G	H
1	<b>Modelo estándar</b>							
2								
3	<b>FO</b>		<b>Variables</b>			<b>Parámetros</b>		
4	=D6		xr	3		xc	2	
5			yr	4		yc	3	
6			l	5				
7								
8	<b>MI</b>	<b>Tipo</b>	<b>MD</b>					
9	=D5/D4	=	=G5/(D4-G4)					
10	=D6	=	=RAIZ(D4^2+D5^2)					
11	=G4	<=	=D4					
12	=G5	<=	=D5					
13								
14								
15								
16								
17								
18								

Min  $l_{xr, yr, l}$   
s. a:  
 $\frac{yr}{xr} = \frac{yc}{xr - xc}$   
 $l = \sqrt{xr^2 + yr^2}$   
 $xc \leq xr$   
 $yc \leq yr$


Modelo estándar

Modelo estándar var


Modelo de estado

# Solver para el modelo estándar

Parámetros de Solver


Establecer objetivo:  

Para:  Máx  Mín  Valor de:

Cambiando las celdas de variables:  

Sujeto a las restricciones:

Convertir variables sin restricciones en no negativas

Método de resolución:  

Método de resolución

Seleccione el motor GRG Nonlinear para problemas de Solver no lineales suavizados. Seleccione el motor LP Simplex para problemas de Solver lineales, y seleccione el motor Evolutionary para problemas de Solver no suavizados.

# Modelo estándar

	A	B	C	D	E	F	G	H
1	<b>Modelo estándar</b>							
2								
3	<b>FO</b>		<b>Variables</b>			<b>Parámetros</b>		
4	=l		xr	4.61966221013412		xc	2	
5			yr	5.29037123114334		yc	3	
6			l	7.02348236768968				
7								
8	<b>MI</b>	<b>Tipo</b>	<b>MD</b>					
9	=yr/xr	=	=yc/(xr-xc)					
10	=l	=	=RAIZ(xr^2+yr^2)					
11	=xc	<=	=xr					
12	=yc	<=	=yr					
13								
14								
15								
16								
17								
18								

Min  $l$   
 $_{xr, yr, l}$   
 s. a:  
 $\frac{yr}{xr} = \frac{yc}{xr - xc}$   
 $l = \sqrt{xr^2 + yr^2}$   
 $xc \leq xr$   
 $yc \leq yr$

# Modelo estándar

- $n = 3$  ( $xr, yr, l$ )
- Solo las igualdades.
- $m = 2$
- $GL$  debe ser positivo.
- $GL = n - m = 3 - 2 = 1$

**Min**  $l$   
 $xr, yr, l$

s. a:

$$\frac{yr}{xr} - \frac{yc}{xr - xc} = 0$$

$$l^2 - xr^2 - yr^2 = 0$$

$$xc - xr \leq 0$$

$$yc - yr \leq 0$$



# Implementación en Mathcad

$$\text{Min } l$$
$$x_r, y_r, l$$

s. a:

$$\frac{y_r}{x_r} - \frac{y_c}{x_r - x_c} = 0$$

$$l^2 - x_r^2 - y_r^2 = 0$$

$$x_c - x_r \leq 0$$

$$y_c - y_r \leq 0$$

Instalación de una viga xr.xmlcd

Datos:

$$x_c := 2 \cdot \text{m}$$

$$y_c := 3 \cdot \text{m}$$

$$l_{\text{max}} := 10 \cdot \text{m}$$

Función objetivo:

$$f_o(x_r, y_r, l) := l$$

Inicialización:

$$x_r := 1.1 \cdot x_c$$

$$y_r := 1.1 \cdot y_c$$

$$l := \sqrt{x_r^2 + y_r^2}$$

Restricciones:

Given

$$\frac{y_r}{x_r} - \frac{y_c}{x_r - x_c} = 0$$

$$l^2 - x_r^2 - y_r^2 = 0$$

$$x_c - x_r \leq 0$$

$$y_c - y_r \leq 0$$

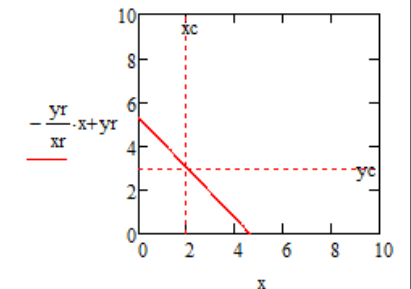
$$\begin{pmatrix} x_r \\ y_r \\ l \end{pmatrix} := \text{Minimize}(f_o, x_r, y_r, l)$$

Solución:

$$x_r = 4.621 \text{ m}$$

$$y_r = 5.29 \text{ m}$$

$$l = 7.023 \text{ m}$$



# Modelo de estado

$$\text{Min}_{xr} l$$

$$yr \leftarrow \frac{yc}{xr - xc} xr$$

$$l \leftarrow \sqrt{xr^2 + yr^2}$$

s. a:

$$xc \leq xr$$

$$yc \leq yr$$

Instalación de una viga con xr.xlsx

# Modelo de estado

	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M
1	<b>Modelo de estado de la instalación de una viga</b>												
2													
3	<b>FO</b>		<b>Variables</b>			<b>Parámetros</b>							
4	33.073252		xr	2.2		xc	2						
5			yr	33		yc	3						
6			l	33.073252									
7													
8	<b>MI</b>	<b>Tipo</b>	<b>MD</b>										
9													
10													
11	2	<=	2.2										
12	3	<=	33										
13													
14													
15													
16													
17													
18													

Min  $l$   
 $yr \leftarrow \frac{yc}{xr - xc} xr$   
 $l \leftarrow \sqrt{xr^2 + yr^2}$   
s. a:  
 $xc \leq xr$   
 $yc \leq yr$

Modelo estándar | Modelo estándar var | **Modelo de estado**

# Modelo de estado

	A	B	C	D	E	F	G	H
1	<b>Modelo de estado</b>							
2								
3	<b>FO</b>		<b>Variables</b>			<b>Parámetros</b>		
4	=D6		xr	2.2		xc	2	
5			yr	=G5/(D4-G4)*D4		yc	3	
6			l	=RAIZ(D4^2+D5^2)				
7								
8	<b>MI</b>	<b>Tipo</b>	<b>MD</b>					
9								
10								
11	=G4	<=	=D4					
12	=G5	<=	=D5					
13								
14								
15								
16								
17								
18								

Min  $l$

$$yr \leftarrow \frac{yc}{xr - xc} xr$$

$$l \leftarrow \sqrt{xr^2 + yr^2}$$

s. a:

$$xc \leq xr$$

$$yc \leq yr$$

# Solver para el modelo de estado

Parámetros de Solver

Establecer objetivo:

Para:  Máx  Min  Valor de:

Cambiando las celdas de variables:

Sujeto a las restricciones:

Convertir variables sin restricciones en no negativas

Método de resolución:

Método de resolución

Seleccione el motor GRG Nonlinear para problemas de Solver no lineales suavizados. Seleccione el motor LP Simplex para problemas de Solver lineales, y seleccione el motor Evolutionary para problemas de Solver no suavizados.

# Implementación en Mathcad

$$\text{Min}_{xr} l$$

$$yr \leftarrow \frac{yc}{xr - xc} \cdot xr$$

$$l \leftarrow \sqrt{xr^2 + yr^2}$$

s. a:

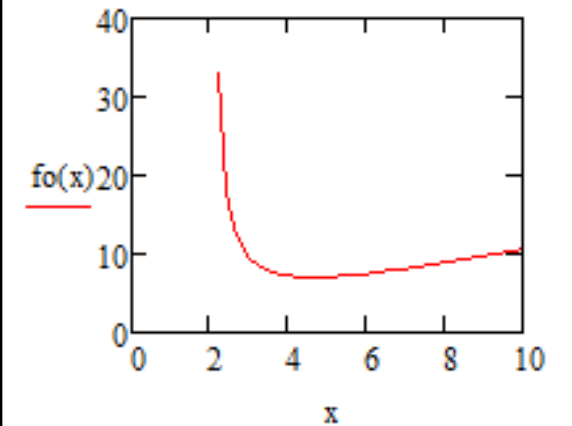
$$xc \leq xr$$

$$yc \leq yr$$

Instalación de una viga xr.xmcd

$$\text{fo}(xr) := \begin{cases} yr \leftarrow \frac{yc}{xr - xc} \cdot xr \\ l \leftarrow \sqrt{xr^2 + yr^2} \end{cases}$$

$$x := 1.1 \cdot xc, 1.2 \cdot xc \dots 5 \cdot xc$$



$$xr := 1.2 \cdot xc$$

Given

$$xc \leq xr$$

$$yc \leq \frac{yc}{xr - xc} \cdot xr$$

$$xr := \text{Minimize}(\text{fo}, xr)$$

$$xr = 4.621 \text{ m}$$

# Modelo de sustitución

$$\text{Min}_{xr} \sqrt{xr^2 + \left( \frac{yc}{xr - xc} xr \right)^2}$$

s. a:

$$xc \leq xr$$

$$yc \leq \frac{yc}{xr - xc} xr$$

# Formas de modelos

Modelo estándar

$$\text{Min}_{xr, yr, l} l$$

s. a:

$$\frac{yr}{xr} - \frac{yc}{xr - xc} = 0$$

$$l^2 - xr^2 - yr^2 = 0$$

$$xc - xr \leq 0$$

$$yc - yr \leq 0$$

Modelo de estado

$$\text{Min}_{xr} l$$

$$yr \leftarrow \frac{yc}{xr - xc} xr$$

$$l \leftarrow \sqrt{xr^2 + yr^2}$$

s. a:

$$xc \leq xr$$

$$yc \leq yr$$

Modelo de sustitución

$$\text{Min}_{xr} \sqrt{xr^2 + \left( \frac{yc}{xr - xc} xr \right)^2}$$

s. a:

$$xc \leq xr$$

$$yc \leq \frac{yc}{xr - xc} xr$$