

26 20

UNIVERSIDAD NACIONAL AUTONOMA DE MEXICO

FACULTAD DE INGENIERIA



“ POLITICA DE OPERACION DE UNA PRESA
EMPLEANDO UN MODELO MARKOVIANO ”

T E S I S

QUE PARA OBTENER EL TITULO DE
INGENIERO CIVIL
P R E S E N T A :
MANOLO DE LA BARRERA TESTA

MEXICO, D. F.,

1981



Universidad Nacional
Autónoma de México



UNAM – Dirección General de Bibliotecas
Tesis Digitales
Restricciones de uso

DERECHOS RESERVADOS ©
PROHIBIDA SU REPRODUCCIÓN TOTAL O PARCIAL

Todo el material contenido en esta tesis esta protegido por la Ley Federal del Derecho de Autor (LFDA) de los Estados Unidos Mexicanos (México).

El uso de imágenes, fragmentos de videos, y demás material que sea objeto de protección de los derechos de autor, será exclusivamente para fines educativos e informativos y deberá citar la fuente donde la obtuvo mencionando el autor o autores. Cualquier uso distinto como el lucro, reproducción, edición o modificación, será perseguido y sancionado por el respectivo titular de los Derechos de Autor.

I.- INTRODUCCION

II.- PLANTEAMIENTO DEL PROBLEMA

III.- MODELOS DE OPERACION DE UNA PRESA

IV.- MODELO MARKOVIANO

V.- APLICACION PRACTICA

VI.- RESULTADOS Y CONCLUSIONES

I.- INTRODUCCION.

Se presenta una aplicación de la programación dinámica - estocástica a un sistema hidráulico.

Una de las suposiciones básicas para el planteamiento - del modelo es que el comportamiento hidrológico que hasta el momento se ha observado, no diferirá significativa mente en el futuro.

Se utilizó la información recabada en un periodo de 25 - años por una estación hidrométrica que fue suspendida - cuando empezó el almacenamiento en la presa.

Respecto a la información de los cultivos, se utilizó lo que hasta el momento se tiene en los reportes estadísticos de distritos de riego; se ahí se tomaron también los valores de uso consuntivo, por lo que aquí no se incluye su cálculo.

Finalmente, no obstante que la presa utilizada en el - ejemplo es para fines de riego y control de avenidas, sólo el primero se tomó en cuenta. El segundo se descartó por el periodo de tiempo empleado (un año).

II.- PLANTEAMIENTO DEL PROBLEMA.

Cada año, el organismo encargado de administrar un distrito de riego, realiza la planificación de los cultivos y las áreas que habrán de sembrarse de cada uno. Determinar lo anterior es un problema complicado cuya solución es función de muchas variables entre las cuales se pueden mencionar: relación agua-suelo-planta, condiciones de mercado, fertilizantes, tierra disponible...

Aparejado con esto se tiene el problema de determinar la cantidad de agua que se tendrá disponible para el ciclo agrícola. O sea que se tienen dos problemas a saber: el primero consistente en determinar la combinación de cultivos y áreas que satisfagan los requerimientos del mercado y cumplan con las restricciones de recursos disponibles; el segundo, determinar la cantidad de agua para poder llevar a cabo el plan de cultivos.

Ahora bien, el problema de encontrar las áreas y los cultivos admite varias soluciones de las cuales se seleccionará la mejor de acuerdo a un cierto criterio.

Se acostumbra asociar a cada combinación (solución del problema) el valor en pesos, producto de la comercialización de los cultivos.

Se busca pues, la combinación que reporte el máximo valor. Entre los métodos existentes para encontrar ésta se pueden mencionar: el cálculo diferencial, multiplicadores de Lagrange y programación lineal.

Respecto a la determinación de la cantidad de agua se puede enfocar desde el punto de vista determinista o probabilista; para esto último se considera el escurrimiento como variable aleatoria. Una forma en que ha sido analizado el problema, es suponer que el almacenamiento se puede representar por medio de un modelo Markoviano. La programación dinámica ha estudiado este tipo de procesos a los cuales se les asocia un beneficio cuando el sistema cambia de un estado a otro; proporciona algoritmos para encontrar la solución óptima en función de la probabilidad y de los beneficios; dicha solución determina qué decisión tomar dependiendo del estado en que se encuentra el sistema.

III.- MODELOS DE OPERACION DE UNA PRESA.

Con el objeto de tener una idea acerca de lo que significa el término "modelo de operación de una presa", nos auxiliaremos de las siguientes definiciones: se entiende por operación de una presa el conjunto de decisiones que se toman para desalojar o almacenar agua.

Según Mario Bunge el término "modelo" tiene diferentes significados que es necesario distinguir: el modelo como representación esquemática de un objeto concreto y el modelo como teoría relativa a esta idealización.

Para diferenciar, Bunge clasifica los primeros como objeto-modelo y los segundos como modelo teórico.

Un objeto modelo puede ser una idealización del objeto concreto, una representación pictórica, figurativa, conceptual, semisimbólica o simbólica.

Un modelo teórico de un objeto r supuesto real es una teoría específica T_s , concerniente a r , y esta teoría es id constituida por una teoría general T_g enriquecida con un objeto modelo.

Los modelos teóricos captan en forma parcial y aproximada el objeto representado, no obstante estas deficien-

das constituyen el método más efectivo para apresar la realidad por el pensamiento.

Existen dos maneras de generar modelos teóricos: una es sometiendo un objeto modelo a diferentes teorías generales y otra es sometiendo diferentes objetos modelo a una misma teoría general.

De acuerdo con las ideas expuestas se pueden generar diversos modelos de operación de presas proponiendo diferentes objetos modelo del objeto concreto que se pretenda representar, por ejemplo para control de avenidas, generación eléctrica, dotación de agua potable, irrigación, recreación o algunas combinaciones de estas.

IV.- MODELO MARKOVIANO.

Se tiene un sistema constituido por una presa de almacenamiento alimentada por una corriente natural cuyo fin es satisfacer la demanda de un distrito de riego (objeto concreto).

Este sistema se representará idealizado como un proceso markoviano (objeto modelo) complementado con el principio de conservación de la masa (modelo teórico).

Se asume que se verifica la propiedad de Markov, la cual establece que el comportamiento futuro depende únicamente del estado presente y no del pasado.

Para describir el comportamiento probabilístico de una cadena de Markov, es necesario conocer:

- 1.- El estado en el cual el sistema está en el tiempo 0, o sea la distribución del estado inicial

$$q_i(0) = P(X(0) = i) \forall_i$$

donde:

$q_i(0)$ - es la probabilidad que el sistema se encuentre en el estado i al inicio del proceso.

X - es el conjunto de los estados posibles.

2.- Las probabilidades de transición $P_{ij}(n)$. Cada una de estas es la probabilidad que el proceso estará en el estado j en el tiempo n dado que estuvo en el estado i en el paso anterior.

$$P_{ij}(n) = P[X(n) = j / X(n-1) = i] \forall i, j$$

Esta probabilidad es una función del tiempo o del paso número n .

Si no, el proceso es homogéneo en el tiempo y se puede escribir:

$$P_{ij}(n) = P_{ij}$$

Si el proceso tiene r estados posibles y si las probabilidades de transición son independientes del tiempo, se pueden escribir en forma matricial:

$$P = \begin{bmatrix} P_{11} & P_{12} & P_{1r} \\ P_{21} & P_{22} & P_{2r} \\ P_{r1} & P_{r2} & P_{rr} \end{bmatrix}$$

Las m -ésimas probabilidades de transición se pueden calcular con la siguiente expresión:

$$P^{(m)} = P^{(m-1)} P$$

Hay algunos procesos homogéneos en los cuales después de un número suficiente de transiciones la distribución de probabilidades se vuelve independiente del estado inicial, a estas se les llama probabilidades de equilibrio o estacionarias q_i^* , se determinan, (si existen) resolviendo el sistema de ecuaciones siguiente:

$$q^* = q^* P$$

auxiliándose con la ecuación

$$\sum_i q_i^* = 1$$

Los sistemas para los que es posible calcular estas probabilidades se les denomina sistemas ergódicos.

El modelo matemático que se emplea para el presente trabajo se conoce en la programación dinámica como Modelo Matemático de un programa dinámico discreto D A en cadenas finitas de Markov, el cual se describe a continuación:

Sea un proceso estocástico de decisión markoviano y discreto tal que, a todo cambio de estado $(E_i \rightarrow E_j)$, $i, j = 1, 2, \dots, M$ podamos hacer corresponder una o varias probabilidades P_{ij}^r ; r es la decisión bajo la cual el sistema pasa de i a j .

Para cada estado E_i consideramos un conjunto de M vectores estocásticos.

$$[P_i^{(r)}] = [P_{i1}^{(r)} \ P_{i2}^{(r)} \ \dots \ P_{iM}^{(r)}]$$

La selección de uno de esos vectores de índice r es libre.

A toda probabilidad P_{ij}^r asociamos un valor o pago R_{ij}^r - que es un número real; formamos así los vectores de pa-

gos:

$$[R_i^{(r)}] = [R_{i1}^{(r)} \ R_{i2}^{(r)} \ \dots \ R_{iM}^{(r)}]$$

que se asociarán a los vectores estocásticos correspondientes.

Llamaremos "decisión" en la fecha n , la selección de M - vectores estocásticos:

$$[P_1^{(r_1)}], [P_2^{(r_2)}], \dots [P_M^{(r_M)}]$$

correspondientes a las probabilidades de transición elegidas cuando se está en E_1, E_2, \dots, E_M en esta fecha; esta selección implica la de los vectores de pagos asociados.

Una estrategia (política) será una secuencia de decisiones en un conjunto unitivo de periodos.

Investigación de la Estrategia Óptima.

Consideremos N transiciones sucesivas efectuadas en las fechas $0, 1, 2, \dots, N-1$.

Sea $\bar{q}_i^{(r)}$ la esperanza matemática del valor de una transición cuando se está en el estado E_i en una fecha cualquiera n y elegimos el vector estocástico $[P_i^{(r)}]$, tendremos:

$$\bar{q}_i^{(r)} = \sum_{j=1}^M P_{ij}^{(r)} R_{ij}^{(r)} \quad i = 1, 2, \dots, M$$

Sea $\bar{V}_i(N-n, N)$ la esperanza matemática del valor total en n fases (períodos) desde la fecha $N-n$ hasta la fecha N , cuando en la primera, el sistema está en el estado E_i , podemos escribir:

$$\bar{V}_i(N-n-1, N) = \text{Max} \left[\bar{q}_i^{(r)} + \sum_{j=1}^M P_{ij} \bar{V}_j(N-n, N) \right]$$

$$\begin{array}{l} r = 1, 2, \dots, M \\ i = 1, 2, \dots, M/n = 0, 1, 2, \dots, N-1 \end{array}$$

$$\bar{V}_j(N, N) = V_{0j} \quad j = 1, 2, \dots, M$$

que representa el valor al que se realiza el proceso cuando se termina en la fecha N en el estado j .

Para simplificar, hagamos:

$$\bar{V}_i(n) = \bar{V}_i(N-n, N), \quad n = 0, 1, 2, \dots, N,$$

$$\bar{V}_i(0) = \bar{V}_i(N, N) = V_{0i}, \quad i = 1, 2, \dots, M.$$

entonces

$$I \quad V_i(n+1) = \text{MAX} \left[\bar{q}_i^{(r)} + \sum_{j=1}^M P_{ij}^{(r)} V_j(n) \right]$$

$$r = 1, 2, \dots, m$$

$$i = 1, 2, \dots, M; n = 0, 1, 2, \dots, N-1$$

Para encontrar la estrategia óptima, calcularemos pues, sucesivamente

$$V_i(1) = \text{MAX} \left[\bar{q}_i^{(r)} + \sum_{j=1}^M P_{ij}^{(r)} V_{0j} \right] \quad i = 1, 2, \dots, M$$

$$r = 1, 2, \dots, m$$

$$V_i(2) = \text{MAX} \left[\bar{q}_i^{(r)} + \sum_{j=1}^M P_{ij}^{(r)} V_{0j} \right]$$

$$r = 1, 2, \dots, m$$

$$V_i(N) = \text{MAX} \left[\bar{q}_i^{(r)} + \sum_{j=1}^M P_{ij}^{(r)} V_j(N-1) \right]$$

$$r = 1, 2, \dots, m$$

Howard desarrolló un método iterativo para encontrar la estrategia óptima a largo plazo en sistemas ergódicos.

Para cada decisión r , cuando se está en un estado i en la fecha $N-n-1$, si n es suficientemente grande Howard demostró que se puede escribir:

$$V_i^{(r)}(n) = n\gamma + W_i^{(r)}, \quad i = 1, 2, \dots, M$$

sustituyendo en I

$$\gamma + W_i = \text{MAX} \left[\bar{q}_i^{(r)} + \sum_{j=1}^M P_{ij}^{(r)} W_j^{(r)} \right]$$

$r = 1, 2, \dots, m$
 $i = 1, 2, \dots, M$

entonces se procede de la siguiente manera:

FASE I.

Elegir una estrategia r cualquiera y resolver el sistema lineal siguiente, con las \bar{q}_i y P_{ij} correspondientes a esta política:

$$\gamma + W_i = \bar{q}_i + \sum_{j=1}^M P_{ij} W_j \quad i=1, 2, \dots, M$$

haciendo $w = 0$ (por ejemplo) con lo que encontramos w_2, w_3, w_M y γ

FASE II.

Para los valores w_1, w_2, \dots, w_M obtenidos en la fase I, evaluar para todas las decisiones posibles las cantidades:

$$z_i^{(r)} = \bar{q}_i^{(r)} + \sum_{j=1}^M P_{ij}^{(r)} W_j \quad \begin{matrix} i=1, 2, \dots, M \\ r=1, 2, \dots, m \end{matrix}$$

FASE III.

Para cada estado E_i escoger r_i tal que:

$$z_i^{(r_i)} = \text{MAX} (z_i^{(r)}) \\ r = 1, 2, \dots, m$$

FASE IV.

Tomando r_i como una decisión para el estado E_i , $\bar{q}_i^{(r_i)}$ se convierte en \bar{q}_i y $P_{ij}^{(r_i)}$ en P_{ij}

Se inicia la fase I con los nuevos datos y se llega al óptimo cuando la nueva política coincide con la anterior.

V.- APLICACION PRACTICA.

Se utilizó para aplicar el modelo la presa "Ignacio - Allende" situada en el estado de Guanajuato, construida para irrigar 10,125 hectáreas del Valle de Celaya y controlar las avenidas del Rlo. La Laja.

Las características principales son:

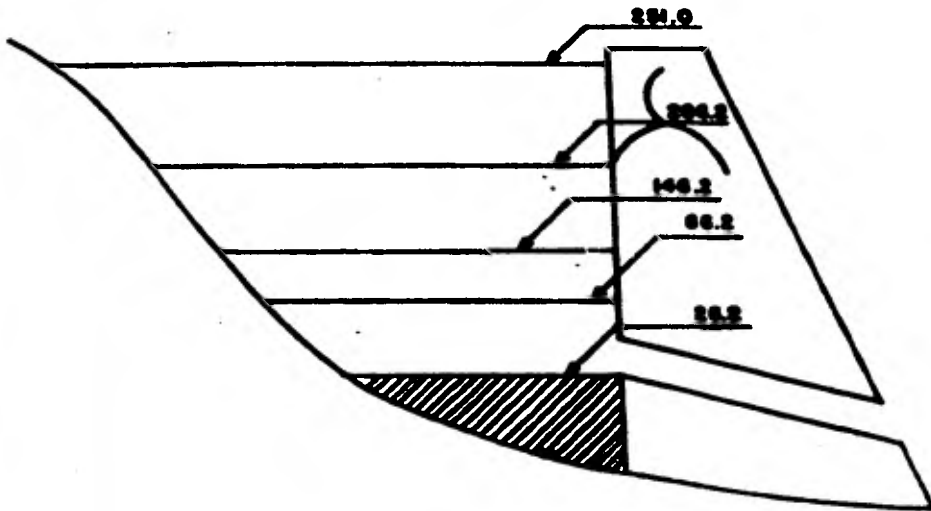
Capacidad total	251 x 10 ⁶ m ³
Capacidad útil para riego	123 m ³
Capacidad para control de avenidas	101.8 m ³
Capacidad muerta	26.2 m ³
Elevación NAME	1,832.65 msnm
Elevación cresta vertedora	1,825.85 msnm
Elevación capacidad muerta	1,819.50 msnm

Variable de Estado.

Se eligió como variable de estado el volumen anual almacenado en la presa al principio del ciclo agrícola, discretizado a:

Estado No.	Volumen Almacenado ($\times 10^6$ m ³)
1	86.2
2	146.2
3	206.2
4	251.0

La unidad que se tomó entre estados fue de 60×10^6 m³ debido a que el escurrimiento mínimo anual observado fue de 61×10^6 m³.



Variable de Decisión.

Se eligió como variable de decisión el volumen anual a extraer para riego (en este trabajo se supuso que la presa no es para usos múltiples) discretizado a los siguientes valores:

Decisión No.	Volumen a extraer ($\times 10^6$ m ³)
1	60
2	120
3	180
4	240

Distribución Inicial de Probabilidad.

La distribución de probabilidad inicial se forma con ceros y unos dado que se asume que el sistema parte de algún estado y la probabilidad en tal caso es la unidad.

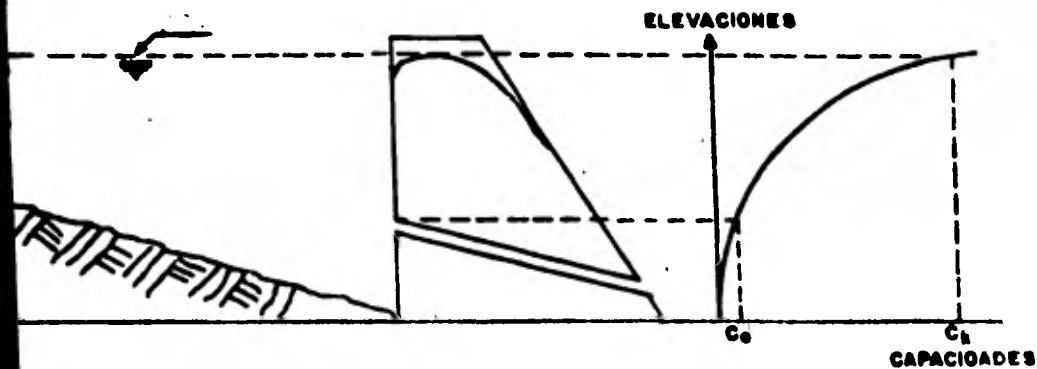
Matrices de Transición de Probabilidad.

Se utilizó el método de P.A.P. Moran que se basa en las

siguientes hipótesis:

- a) Las entradas al vaso no están correlacionadas.
- b) La extracción en la unidad de tiempo considerada E_q , se hace después de lo que entró en esa unidad de tiempo X_q .
- c) Si al obtener la diferencia $X_q - E_q$, el nivel de la presa toma un valor entre C_1 y C_2 , se considerará que el nivel en la presa es el mayor de C_1 o C_2 .
- d) Las fronteras están previamente definidas.

Sea una presa y la curva elevación-capacidad correspondiente (Ver Anexo 1), como se muestra:



Si se dispone de un registro de N años de volúmenes de entrada anual es posible construir un histograma al cual se ajustará una distribución teórica de probabilidad (Ver Anexo 2), con el objeto de asociar a cada volumen de entrada un valor de probabilidad (discretizando la curva teórica).

Una vez hecho lo anterior se procede a calcular las probabilidades de transición de la siguiente manera:

- a) Se supone que la presa está en el estado i .
- b) Al volumen correspondiente al estado i se suma el volumen de entrada j .
- c) Se efectúa la extracción R al volumen calculado en b).
- d) La presa tendrá un volumen i' que puede ser igual a i , en tal caso se acumula la probabilidad P (del volumen de entrada) y se regresa a b); cuando i' sea diferente a i la probabilidad P_{ij} será igual a la probabilidad del volumen de entrada (o su acumulado).
- e) Se efectúa el proceso desde b) para todos los volúmenes de entrada.

f) Se ejecuta el proceso desde a) para todos los estados.

Matrices de Beneficios.

Asociada con cada matriz de transición se definió una de beneficios procediendo de la siguiente forma:

Se observó el plan de cultivos utilizado en la zona en diferentes años, a partir del cual se definió un patrón de cultivos básico y áreas mínimas a sembrar; cabe aclarar que esto se hizo con un criterio personal, ya que se debe hacer un estudio de consumo para definir los requerimientos mínimos de cada cultivo.

Se planteó un modelo de programación lineal con los cultivos básicos, las áreas mínimas y los usos consuntivos por cultivo con el objeto de determinar parejas de valores de volumen distribuido y utilidad producida; el modelo utilizado fue el siguiente:

$$B = \sum_{i=1}^{14} C_i R_i X_i$$

S. a.

$$\sum_{i=1}^8 X_i \leq 10125$$

$$X_1 + \sum_{i=9}^{14} X_i \leq 10125$$

$$\sum_{i=1}^{14} u_i X_i \leq \text{Vol. de Agua}$$

donde:

B = beneficio producido de los cultivos.

C_i = precio por toneladas del cultivo i .

R_i = rendimiento en toneladas por hectárea del cultivo i .

X_i = área en hectáreas del cultivo i .

U_i = uso consuntivo (afectado de la eficiencia de conducción) del cultivo i en cms.

En las Tablas V.1 y V.2 se muestran los valores utilizados de las variables arriba mencionadas y las áreas que proporciona el modelo para los diferentes cultivos y distintos volúmenes distribuidos, respectivamente.

T A B L A V.1

Eficiencia de conducción = 0.84

CULTIVO	C	R	XmLn	U
ALFALFA	350.00	80.0	3,100	151.46
AVENA	550.00	24.0	35	46.43
CEBADA	2,803.71	4.194	70	48.81
CEBOLLA	1,300.00	9.0	25	33.67
FRIJOL	8,500.00	0.70	40	45.24
GARBANZO	3,517.75	1.904	25	47.62
JICAMA	1,000.00	40.0	150	75.00
MAIZ	2,900.00	6.0	520	79.69
SANDIA	1,400.00	9.5	8	55.05
SORGO	2,030.15	7.501	910	54.54
TRIGO	2,600.14	4.79	740	52.38
TOMATE	2,000.82	10.933	75	56.37
ZANAHORIA	1,500.00	32.0	240	45.24
JITOMATE	4,200.00	26.0	500	61.90

* Datos del ciclo 77-78

T A B L A U.2

C U L T I V O S Ha														
VOLUMEN 10^6 M^3	JITO- MATE	ALFAL- FA	AVE- NA	CEBO- LLA	FRI- JOL	GARBAN- ZO	JICA- MA	MATZ	SAN- DTA	SOR- GO	TRIGO	TOBA- TE	ZAMANO- RTA	CEBA- DA
65	242.0	3110.0	35.0	25.0	40.0	25.0	150.0	520.0	8.0	910.0	740.0	75.0	240.0	70.0
80	2665.3	3110.0	35.0	25.0	40.0	25.0	150.0	520.0	8.0	910.0	740.0	75.0	240.0	70.0
120	6680.0	3110.0	35.0	25.0	40.0	25.0	150.0	520.0	8.0	910.0	740.0	75.0	3588.6	70.0
180	6680.0	3110.0	35.0	25.0	40.0	25.0	150.0	520.0	8.0	910.0	740.0	75.0	4772.0	70.0
240	6680.0	3110.0	35.0	25.0	40.0	25.0	150.0	520.0	8.0	910.0	740.0	75.0	4772.0	70.0

A continuación se muestran los valores de beneficios para diferentes volúmenes.

VOLUMEN A DISTRIBUIR $\times 10^6$ m ³	BENEFICIO $\times 10^6$ \$
65	166.604
80	431.225
120	1,030.361
180	1,087.164
200	1,087.164

A estos valores se les ajustó una curva utilizando la técnica de mínimos cuadrados para lo cual se resolvió el siguiente sistema de ecuaciones:

$$n a_0 + \sum X_i a_1 + \sum X_i^2 a_2 = \sum Y_i$$

$$\sum X_i a_0 + \sum X_i^2 a_1 + \sum X_i^3 a_2 = \sum X_i Y_i$$

$$\sum X_i^2 a_0 + \sum X_i^3 a_1 + \sum X_i^4 a_2 = \sum X_i^2 Y_i$$

Substituyendo valores queda:

$$4a_0 + 445a_1 + 57425a_2 = 2715.34$$

$$445a_0 + 57425a_1 + 8346625a_2 = 364658.6$$

$$57425a_0 + 8346625a_1 + 1315930625a_2 = 53524861.0$$

cuya solución es:

$$a_0 = 1868.55$$

$$a_1 = 39.27$$

$$a_2 = -0.13$$

La ecuación ajustada queda:

$$Y = -1868.55 + 39.27 X - 0.13 X^2$$

donde:

X = volumen a extraer

Y = beneficio en pesos

Se aplicó la ecuación ajustada para encontrar los beneficios por las transiciones del sistema; el criterio empleado fue calcular el beneficio debido a la extracción más el beneficio potencial si al final de la transición el sistema pasa a un nivel superior.

VI.- RESULTADOS Y CONCLUSIONES.

El algoritmo empleado en este trabajo es factible de resolver con ayuda de un computador por lo cual se elaboró un programa en lenguaje FORTRAN IV cuyo listado y resultados se muestran en la Figura 6.1.

El programa lee los datos de volúmenes anuales de entrada, les ajusta una distribución Beta; posteriormente calcula las matrices de probabilidades de transición y de beneficios.

Principia el cálculo del algoritmo de Howard cuya solución que es la política óptima, se muestra en la Figura 6.2; finalmente obtiene las probabilidades límite para dicha política, con los siguientes valores:

$$q^* = [0.25, 0.25, 0.25, 0.25]$$

Su interpretación es que el sistema estará el 25% de las veces en cada uno de los estados.

De la Figura 6.2 se observa que cuando el sistema esté en el estado 1 la extracción es superior al volumen almacenado, si esto no es deseable se puede corregir en la parte del programa donde se obtienen las matrices de probabilidad de transición agregando la condición deseada.

También se observa que la extracción máxima que hace el modelo es de 180 millones; esto sugiere que no interesa almacenar un volumen mayor, se puede aprovechar este dato para fijar como capacidad útil dicho volumen.

Respecto a la curva de beneficios empleada, cabe comentar que se debe hacer un estudio detallado de las áreas mínimas que se deben sembrar de cada cultivo.

Finalmente, el modelo se puede emplear para apoyar la de-
cision del volumen a extraer para riego.

02/04/1973
 20:17:00
 PPR 4,0460

20 FORMA DE LA DENSIDAD EN LA DIRECCION X
 C1 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C2 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C3 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C4 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C5 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C6 = 148.0 - VARIACION = 0.0000

21 FORMA DE LA DENSIDAD EN LA DIRECCION Y
 C1 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C2 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C3 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C4 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C5 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C6 = 148.0 - VARIACION = 0.0000

22 FORMA DE LA DENSIDAD EN LA DIRECCION Z
 C1 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C2 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C3 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C4 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C5 = 148.0 - VARIACION = 0.0000
 C6 = 148.0 - VARIACION = 0.0000

100 CALCULO DE LA FUNCION DE DENSIDAD

230 X = 0.0000
 240 Y = 0.0000
 250 Z = 0.0000
 260 W = 0.0000
 270 V = 0.0000
 280 U = 0.0000
 290 T = 0.0000
 300 S = 0.0000
 310 R = 0.0000
 320 Q = 0.0000
 330 P = 0.0000
 340 O = 0.0000
 350 N = 0.0000
 360 M = 0.0000
 370 L = 0.0000
 380 K = 0.0000
 390 J = 0.0000
 400 I = 0.0000
 410 H = 0.0000
 420 G = 0.0000
 430 F = 0.0000
 440 E = 0.0000
 450 D = 0.0000
 460 C = 0.0000
 470 B = 0.0000
 480 A = 0.0000

150 DIFERENCIACION DE LA FUNCION DE DENSIDAD

500 X = 0.0000
 510 Y = 0.0000
 520 Z = 0.0000
 530 W = 0.0000
 540 V = 0.0000
 550 U = 0.0000
 560 T = 0.0000
 570 S = 0.0000
 580 R = 0.0000
 590 Q = 0.0000
 600 P = 0.0000
 610 O = 0.0000
 620 N = 0.0000
 630 M = 0.0000
 640 L = 0.0000
 650 K = 0.0000
 660 J = 0.0000
 670 I = 0.0000
 680 H = 0.0000
 690 G = 0.0000
 700 F = 0.0000
 710 E = 0.0000
 720 D = 0.0000
 730 C = 0.0000
 740 B = 0.0000
 750 A = 0.0000

200 FUNCION DE LA DENSIDAD

800 X = 0.0000
 810 Y = 0.0000
 820 Z = 0.0000
 830 W = 0.0000
 840 V = 0.0000
 850 U = 0.0000
 860 T = 0.0000
 870 S = 0.0000
 880 R = 0.0000
 890 Q = 0.0000
 900 P = 0.0000
 910 O = 0.0000
 920 N = 0.0000
 930 M = 0.0000
 940 L = 0.0000
 950 K = 0.0000
 960 J = 0.0000
 970 I = 0.0000
 980 H = 0.0000
 990 G = 0.0000
 1000 F = 0.0000
 1010 E = 0.0000
 1020 D = 0.0000
 1030 C = 0.0000
 1040 B = 0.0000
 1050 A = 0.0000

300 DIFERENCIACION DE LAS PARTES DE LA FUNCION Y DE SU DERIVADA

1100 X = 0.0000
 1110 Y = 0.0000
 1120 Z = 0.0000
 1130 W = 0.0000
 1140 V = 0.0000
 1150 U = 0.0000
 1160 T = 0.0000
 1170 S = 0.0000
 1180 R = 0.0000
 1190 Q = 0.0000
 1200 P = 0.0000
 1210 O = 0.0000
 1220 N = 0.0000
 1230 M = 0.0000
 1240 L = 0.0000
 1250 K = 0.0000
 1260 J = 0.0000
 1270 I = 0.0000
 1280 H = 0.0000
 1290 G = 0.0000
 1300 F = 0.0000
 1310 E = 0.0000
 1320 D = 0.0000
 1330 C = 0.0000
 1340 B = 0.0000
 1350 A = 0.0000

DD FORM 1300
1-64

- 150 20 150 20 150 20
- 151 210 210 210 210 210
- 152 220 220 220 220 220
- 153 230 230 230 230 230
- 154 240 240 240 240 240
- 155 250 250 250 250 250
- 156 260 260 260 260 260
- 157 270 270 270 270 270
- 158 280 280 280 280 280
- 159 290 290 290 290 290
- 160 300 300 300 300 300
- 161 310 310 310 310 310
- 162 320 320 320 320 320
- 163 330 330 330 330 330
- 164 340 340 340 340 340
- 165 350 350 350 350 350
- 166 360 360 360 360 360
- 167 370 370 370 370 370
- 168 380 380 380 380 380
- 169 390 390 390 390 390
- 170 400 400 400 400 400

UNITED STATES DEPARTMENT OF JUSTICE
DIVISION OF INVESTIGATION

- 171 410 410 410 410 410
- 172 420 420 420 420 420
- 173 430 430 430 430 430
- 174 440 440 440 440 440
- 175 450 450 450 450 450
- 176 460 460 460 460 460
- 177 470 470 470 470 470
- 178 480 480 480 480 480
- 179 490 490 490 490 490
- 180 500 500 500 500 500

UNITED STATES DEPARTMENT OF JUSTICE
DIVISION OF INVESTIGATION

- 181 510 510 510 510 510
- 182 520 520 520 520 520
- 183 530 530 530 530 530
- 184 540 540 540 540 540
- 185 550 550 550 550 550
- 186 560 560 560 560 560
- 187 570 570 570 570 570
- 188 580 580 580 580 580
- 189 590 590 590 590 590
- 190 600 600 600 600 600

UNITED STATES DEPARTMENT OF JUSTICE
DIVISION OF INVESTIGATION

- 191 610 610 610 610 610
- 192 620 620 620 620 620
- 193 630 630 630 630 630
- 194 640 640 640 640 640
- 195 650 650 650 650 650
- 196 660 660 660 660 660
- 197 670 670 670 670 670
- 198 680 680 680 680 680
- 199 690 690 690 690 690
- 200 700 700 700 700 700

CONTINUED

Line No.	Program Description
175	<p>DC 1833 J = 1, NEST Z(1, J) = P(1, 30, 2, J) IPI J, 20. J(1, J), J(1, J) - 1. 1833 CONTINUE</p> <p>OFFICE DE L'INTEC LIS</p>
183	<p>DC 1843 I = 1, NEST DC 1843 J = 1, NEST L(1, J) = -12, 8 IPI J, 20. I(1, J), J(1, J) = 1. 1843 CONTINUE</p>
185	<p>CALCULA LA ENERGIA DE LOS CELLS INCLUIDAS EN EL</p>
197	<p>INCA EL PRODUCTO DE LA CUMPLA</p> <p>DC 1973 I = 1, NEST A(1, I) = 20(1, I) A = 3. DC 1973 J = 1, NEST A = 3. A(1, J) = 20(1, J) + 20(1, J) 1973 CONTINUE 2024 = 2(1, I) 2(1, I) = 0.</p>
199	<p>LUSCUCIA DE UNA NUEVA ESTRATEGIA</p>
201	<p>DC 1970 I = 1, NEST DC 1970 J = 1, NEST Z(1, I, J) = 0(1, J) DC 1970 K = 1, NEST 1970 Z(1, I, J) = Z(1, I, J) + P(1, 2, 1) * Z(1, I, J)</p>
219	<p>USCA EL NUESTRO DE SIC</p> <p>2190 = 1 DC 1990 J = 1, NEST IPI J, 20. Z(1, J), J(1, J) TO 1990 1990 CONTINUE 2191 = J 1990 CONTINUE K(1, I) = 2(1, I) 1973 CONTINUE K(1, I) = 0</p>
227	<p>DC 1971 I = 1, NEST IPI J, 20. K(1, J) CONT = 0 1971 CONTINUE IPI J, 20. K(1, J) TO 1971 DC 1971 J = 1, NEST K(1, J) = K(1, J) 1971 CONTINUE</p>
235	<p>DC 1972 I = 1, NEST IPI J, 20. K(1, J) TO 1972 DC 1972 J = 1, NEST K(1, J) = K(1, J) 1972 CONTINUE</p>
243	<p>DC 1973 I = 1, NEST IPI J, 20. K(1, J) TO 1973 DC 1973 J = 1, NEST K(1, J) = K(1, J) 1973 CONTINUE</p>

SUBROUTINE AMPL (N, I, J, K, L, M, N, O, P, Q, R, S, T, U, V, W, X, Y, Z)
 COMMON FAC (N), TACTAC
 DIMENSION V(17)
 A = 3.14159
 B = 3.14159
 C = 3.14159
 D = 3.14159
 E = 3.14159
 F = 3.14159
 G = 3.14159
 H = 3.14159
 I = 3.14159
 J = 3.14159
 K = 3.14159
 L = 3.14159
 M = 3.14159
 N = 3.14159
 O = 3.14159
 P = 3.14159
 Q = 3.14159
 R = 3.14159
 S = 3.14159
 T = 3.14159
 U = 3.14159
 V = 3.14159
 W = 3.14159
 X = 3.14159
 Y = 3.14159
 Z = 3.14159

SYMBOLIC OPERATIONS MAP (1981)

FILTER OPTIONS

VARIABLE	OF TYPE	ALLOCATION	NO	AI	REAL	INT	SPR	SPR	F.P.
27	REAL		50	AI	REAL				
28	REAL	F.P.	3	AI	REAL				F.P.
42	REAL		45	SPR	REAL				
43	REAL		3	SPR	REAL				
44	INT	F.P.	57	AI	INT				
45	INT	F.P.	8	AI	REAL				F.P.

STATEMENT LABELS

27	599	8	599	ENDSTATE	31	599
----	-----	---	-----	----------	----	-----

COMMON BLOCK LENGTH

1	100
---	-----

STATEMENT LIMITS

PROGRAM LENGTH	451	17
COMMON BLOCK LENGTH	100	403

RECORDS SP USED

TABLES OF TRANSFORMATIONS OF BENEFITS

K = 1

.3949	.2247	.1633	.2177
0.0000	.3949	.2247	.2807
0.0000	0.0000	.3949	.6051
0.0000	0.0000	0.0000	1.0000

19.65	39.30	991.50	1007.70
19.65	19.55	39.30	991.50
19.65	19.55	19.55	79.30
19.65	19.55	19.65	19.55

K = 2

.6137	.1531	.1135	.7102
.3949	.2247	.1633	.2177
0.0000	.3949	.2247	.2807
0.0000	0.0000	.3949	.6051

971.85	991.50	1947.70	1959.90
971.85	971.85	991.50	1947.70
971.85	971.85	971.85	991.50
971.85	971.85	971.85	971.85

K = 3

.7323	.1135	.0770	.0222
.6137	.1531	.1135	.0937
.3949	.2247	.1633	.2177
0.0000	.3949	.2247	.2807

983.05	1007.70	1959.90	1976.10
983.05	983.05	1007.70	1959.90
983.05	983.05	983.05	1007.70
983.05	983.05	983.05	983.05

K = 4

.8732	.0504	.0795	0.0000
.7425	.1295	.1686	.0536
.5657	.2703	.1296	.1253
.3195	.2452	.1753	.2555

383.79	409.44	1761.64	1777.14
383.79	383.79	409.44	1761.64
383.79	383.79	383.79	409.44
383.79	383.79	383.79	383.79

POLITICA QUE SE ESTA ANALIZANDO
(K) = (1 1 1 1)

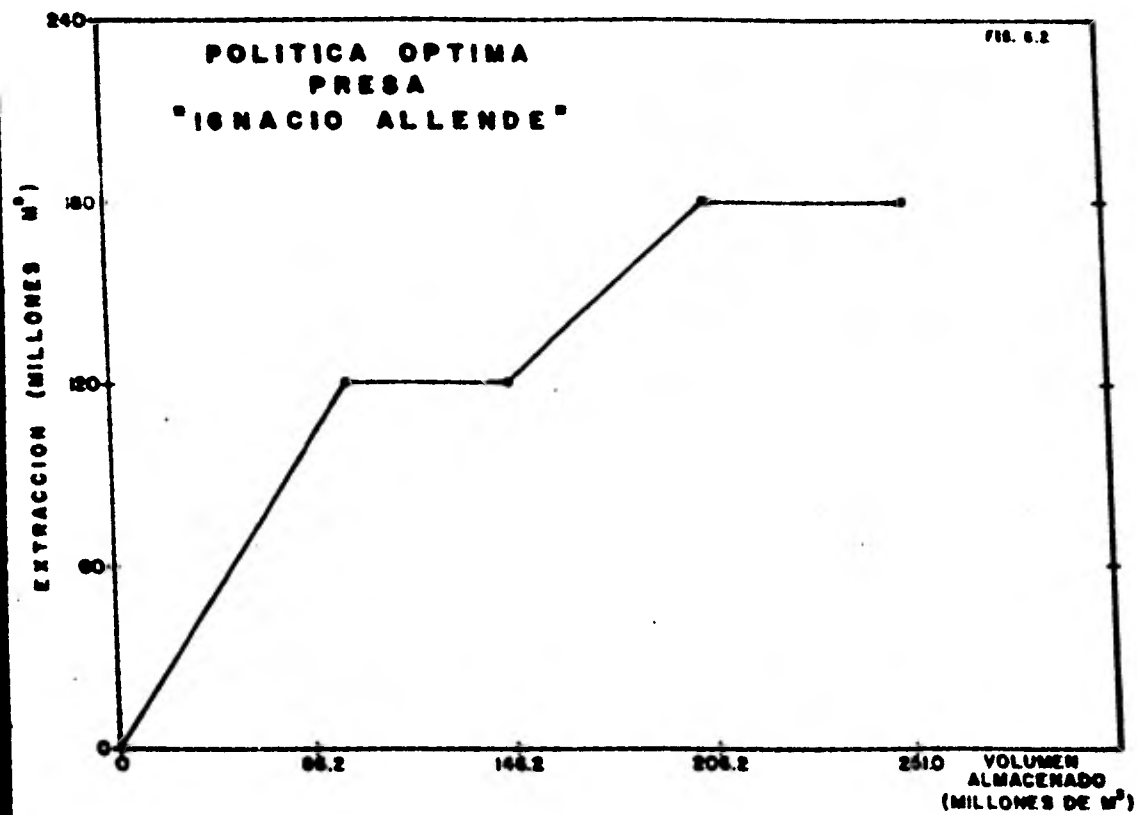
POLITICA QUE SE ESTA ANALIZANDO
(K) = (3 3 3 3)

POLITICA QUE SE ESTA ANALIZANDO
(K) = (2 3 3 3)

POLITICA OPTIMA
(K) = (2 3 3 3)

PROBABILIDADES DE EQUILIBRIO

(P) = (.25 .25 .25 .25)



A N E X O I

CURVA DE ELEVACIONES CAPACIDADES AREAS

H [M]	V [$10^6 M^3$]	DA [H ₀]
1818.5	20.0	
1820.0	30.0	666.7
1821.0	35.0	500.0
1822.5	50.0	1000.0
1823.0	55.0	1000.0
1823.5	61.5	1300.0
1824.0	67.5	1200.0
1824.5	69.5	400.0
1825.0	81.5	2400.0
1825.5	88.5	1400.0
1826.0	96.0	1500.0
1826.5	106.0	2000.0
1827.0	115.5	1900.0
1827.5	125.0	1900.0
1828.0	135.0	2000.0
1828.5	145.0	2000.0
1829.0	156.0	2200.0
1829.5	167.5	2300.0
1830.0	180.0	2500.0
1830.5	191.5	2300.0
1831.0	204.5	2600.0
1831.5	217.5	2600.0
1832.0	232.5	3000.0
1832.5	246.0	2700.0
1833.0	261.0	3000.0
1833.5	277.0	3200.0
1834.0	292.0	3000.0
1835.0	326.0	3400.0

A N E X O 2

Se tienen los siguientes datos de volúmenes anuales de -
entrada clasificados por orden ascendente.

1.-	61,387	$\times 10^3$	m ³
2.-	78,028	"	"
3.-	89,357	"	"
4.-	90,983	"	"
5.-	91,141	"	"
6.-	91,679	"	"
7.-	93,183	"	"
8.-	98,693	"	"
9.-	104,830	"	"
10.-	117,537	"	"
11.-	131,112	"	"
12.-	144,801	"	"
13.-	150,729	"	"
14.-	151,093	"	"
15.-	161,170	"	"
16.-	167,274	"	"
17.-	173,134	"	"
18.-	181,247	"	"
19.-	182,293	"	"
20.-	206,894	"	"
21.-	256,691	"	"
22.-	284,033	"	"
23.-	306,788	"	"
24.-	314,248	"	"
25.-	399,058	"	"

En la Figura A.1 se muestran el histograma de los datos y la curva teórica ajustada.

Se eligió una distribución Beta de cuatro parámetros por la gran flexibilidad que ofrece esta para ajustarse a los datos observados.

Las fórmulas de dicha distribución son:

$$f_y(y) = \frac{1}{B(b-a)^{r-1}} \cdot (y-a)^{r-1} (b-y)^{l-r-1} \quad a \leq y \leq b$$

$$m_y = a + \frac{b-a}{l}$$

$$\sigma_y^2 = (b-a)^2 \frac{r(l-r)}{l^2(l+1)}$$

$$B = \frac{\Gamma(r)\Gamma(l-r)}{\Gamma(l)}$$

donde:

- $f_y(y)$ = función de densidad de probabilidad
- a = valor mínimo observado.
- b = valor máximo observado.
- y = variable aleatoria (volúmenes de entrada).
- r, l = parámetros.

m_y = media

σ_y^2 = varianza

$\Gamma(x)$ = valor de la función gamma en x .

sustituyendo valores se llega a:

$$a = 61,387$$

$$b = 399,058$$

$$m_y = 165.10$$

$$\sigma_y^2 = 7,493.92$$

$$r = 0.69$$

$$t = 2.24$$

$$B = 1.0418$$

Con el objeto de verificar la bondad del ajuste, se aplicó la prueba de Kolmogorov-Smirnov, realizándose los siguientes cálculos:

X_i	$f_{i/n}$	$F_n(x)$	$[F_n(x) - f_{i/n}]$
85	0.18	0.2079	0.0279
135	0.10	0.2435	0.1435
185	0.12	0.1732	0.053
235	0.02	0.1335	0.1135
285	0.04	0.1028	0.0628
335	0.02	0.0747	0.054
385	0.02	0.640	0.044

La máxima diferencia es 0.14, de la tabla de Kolmogorov-Smirnov, para $n = 25$ y $\alpha = 0.10$ se tiene la diferencia máxima admisible de 0.24 por lo que se acepta el modelo.

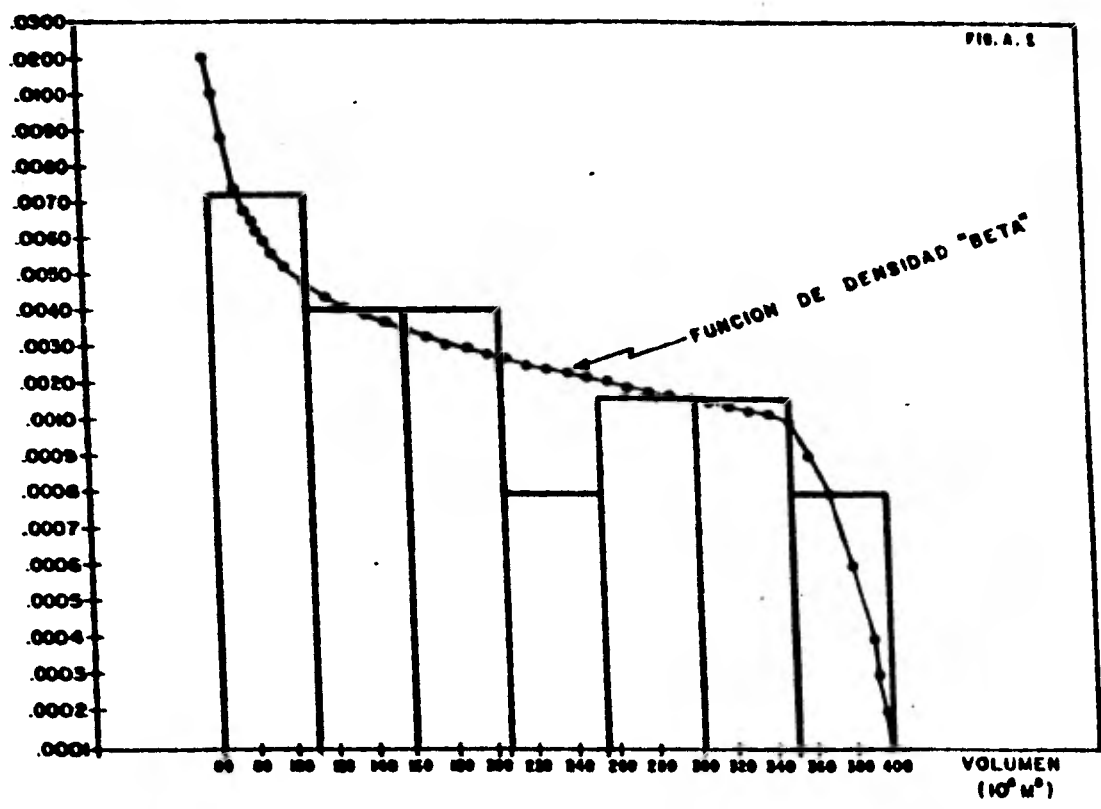


FIG. A. 2

REFERENCIAS.

- 1.- La Programación Dinámica - A. Kaufmann y R. Cruon. 1967.
- 2.- Probability, Statistics and Decision for Civil Engineers - Jack R. Benjamin & C. Allin Cornell - 1970.
- 3.- Teoría y Realidad - Mario Bunge - 1975.
- 4.- Modelos Estadísticos - 760323 - Alberto Guitrón de Los Reyes.
- 5.- Boletín Hidrométrico, Región Hidrológica No. 12.
- 6.- Características de los Distritos de Riego - SRH.

Impresa por:

**j. felipe montiel m.
Portal de Santo Domingo # 10.
Interior, Despacho 4.
Tel. 510-86-28.
México 1, D.F.**

