

# Introducción a la Geometría Tropical y su aplicación al Diseño de Mecanismos

Julián Enrique Chitiva Bocanegra

Universidad de los Andes

8 de febrero de 2018



# Contenido

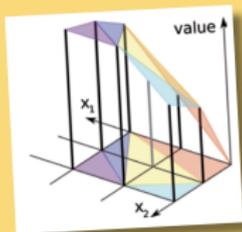
- 1 Motivación
- 2 Preliminares
  - Matemática Tropical
  - Diseño de Mecanismos
- 3 Geometría tropical aplicada al diseño de mecanismos
  - El caso de un solo agente
- 4 Ventajas y desventajas

# Motivación



Paul Klemperer. Fuente: paulklemperer.org

# Hausdorff School



## Economics and Tropical Geometry

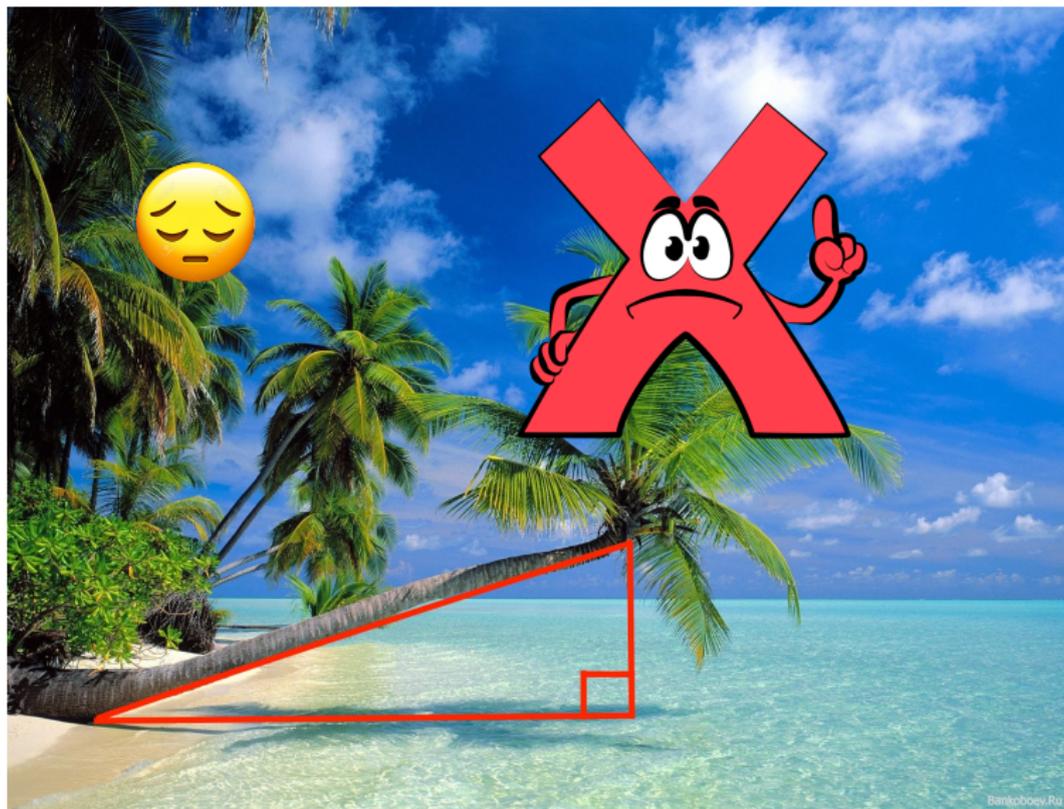
Image from Balteşin and Klumperner,  
Understanding Preferences: „Demand Types”,  
and the Existence of Equilibrium with Indivisibles, 2015

Fuente: Hausdorff School

# ¿Qué es la Geometría Tropical?



# ¿Qué es la Geometría Tropical?



# ¿Qué es la Geometría Tropical?

Es el matrimonio entre la geometría algebraica y la combinatoria.

# Objeto de estudio

En geometría tropical, el objeto de estudio es el *semianillo tropical*

## Definición

Sea  $(\mathbb{R} \cup \{\infty\}, \oplus, \odot)$  el semianillo tropical con las siguientes operaciones:

$$x \oplus y = \min\{x, y\}$$

$$x \odot y = x + y$$

Podemos definir el dual de este semianillo si consideramos

### Definición

Sea  $(\mathbb{R} \cup \{-\infty\}, \bar{\oplus}, \bar{\odot})$  el semianillo tropical con las siguientes operaciones:

$$x \bar{\oplus} y = \max\{x, y\}$$

$$x \bar{\odot} y = x + y$$

## Para tener en cuenta

- 1 Estas operaciones cumplen las propiedades Conmutativa, Distributiva y ambas tienen un elemento neutro.
  - ▶ Commutative:  $a \oplus b = b \oplus a$ ,  $a \odot b = b \odot a$
  - ▶ Distributive:  $a \odot (b \oplus c) = (a \odot b) \oplus (a \odot c)$
  - ▶ Neutral element:  $a \oplus \infty = a$ ,  $a \odot 0 = a$

## Para tener en cuenta

- 1 Estas operaciones cumplen las propiedades Conmutativa, Distributiva y ambas tienen un elemento neutro.
  - ▶ Commutative:  $a \oplus b = b \oplus a$ ,  $a \odot b = b \odot a$
  - ▶ Distributive:  $a \odot (b \oplus c) = (a \odot b) \oplus (a \odot c)$
  - ▶ Neutral element:  $a \oplus \infty = a$ ,  $a \odot 0 = a$
- 2 Hay que tener en cuenta que no existe la resta. Por ejemplo, no existe  $x$  que solucione  $1 \oplus x = 10$ .

# Ejemplos

$$1 \oplus 10 = \min\{1, 10\} = 1$$

$$1 \odot 10 = 1 + 10 = 11$$

# Tabla de suma tropical

$\oplus$	<b>1</b>	<b>2</b>	<b>3</b>	<b>4</b>	<b>5</b>	<b>6</b>	<b>7</b>	<b>8</b>
<b>1</b>	1	1	1	1	1	1	1	1
<b>2</b>	1	2	2	2	2	2	2	2
<b>3</b>	1	2	3	3	3	3	3	3
<b>4</b>	1	2	3	4	4	4	4	4
<b>5</b>	1	2	3	4	5	5	5	5
<b>6</b>	1	2	3	4	5	6	6	6
<b>7</b>	1	2	3	4	5	6	7	7
<b>8</b>	1	2	3	4	5	6	7	8

# Tabla de multiplicación tropical

$\odot$	<b>1</b>	<b>2</b>	<b>3</b>	<b>4</b>	<b>5</b>	<b>6</b>	<b>7</b>	<b>8</b>
<b>1</b>	2	3	4	5	6	7	8	9
<b>2</b>	3	4	5	6	7	8	9	10
<b>3</b>	4	5	6	7	8	9	10	11
<b>4</b>	5	6	7	8	9	10	11	12
<b>5</b>	6	7	8	9	10	11	12	13
<b>6</b>	7	8	9	10	11	12	13	14
<b>7</b>	8	9	10	11	12	13	14	15
<b>8</b>	9	10	11	12	13	14	15	16

# Polinomios

En matemática tropical también podemos definir la noción de polinomio de la siguiente manera:

Sean  $x_1, x_2, \dots, x_n$  variables.

## Definición

Un *monomio* es cualquier producto finito de estas variables.

Un *polinomio* es una combinación lineal finita de monomios.

## Ejemplo

Considere el siguiente monomio en 3 variables.

$$m(x_1, x_2, x_3) = x_2 \odot x_3 \odot x_1 \odot x_2 \odot x_1 \odot x_1 = x_1^3 x_2^2 x_3$$

Podemos ver este monomio como una función de  $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$

$$m(x_1, x_2, x_3) = 3x_1 + 2x_2 + x_3$$

## Ejemplo

Considere  $p(x)$ , un polinomio cúbico en  $x$ .

$$p(x) = 6 \oplus 3 \odot x \oplus 1 \odot x^2 \oplus x^3 = \text{mín}\{6, 3 + x, 2x + 1, 3x\}$$

Podemos ver este polinomio como una función  $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ .

## Ejemplo

Considere  $p(x)$ , un polinomio cúbico en  $x$ .

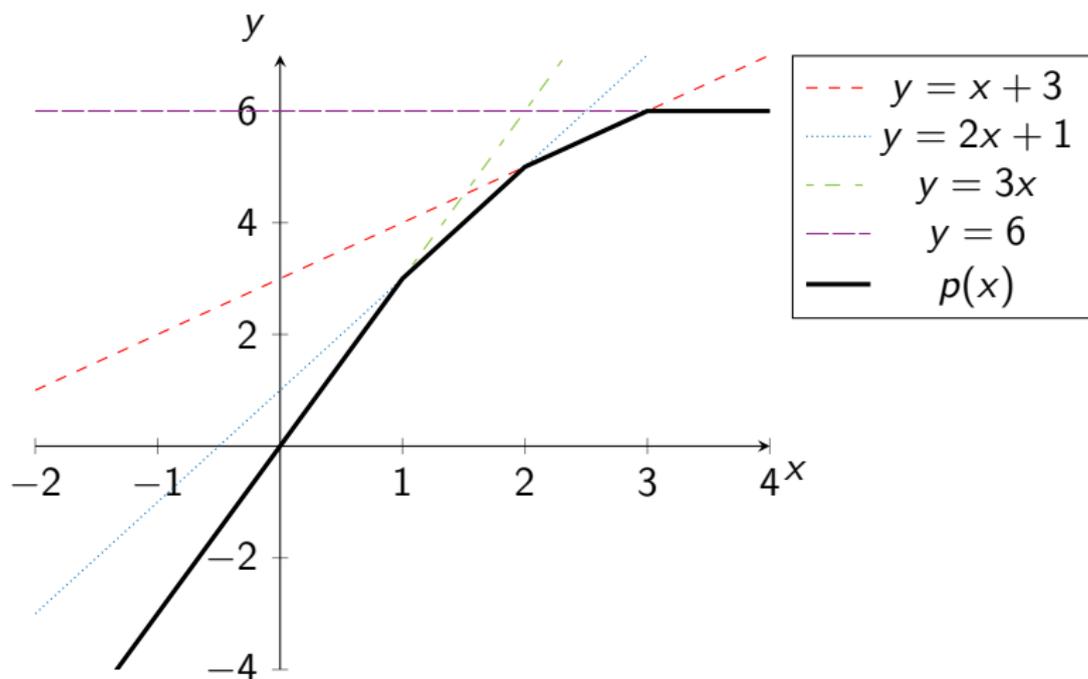
$$p(x) = 6 \oplus 3 \odot x \oplus 1 \odot x^2 \oplus x^3 = \text{mín}\{6, 3 + x, 2x + 1, 3x\}$$

Podemos ver este polinomio como una función  $\mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ .

¿Cómo la graficamos?

La podemos graficar dibujando las siguientes funciones

$y = x + 3$ ,  $y = 2x + 1$ ,  $y = 3x$ ,  $y = 6$ . Luego la gráfica de  $p(x)$  es la envolvente inferior (mín) de estas.



$$p(x) = 6 \oplus 3 \odot x \oplus 1 \odot x^2 \oplus x^3 = (x \oplus 1) \odot (x \oplus 2) \odot (x \oplus 3)$$

# Propiedades

Estas funciones tienen tres propiedades importantes

- 1 Continuas. Mínimo de funciones continuas
- 2 Lineales a trozos. Mínimo de un número finito de funciones lineales
- 3 Cóncavas.  $p\left(\frac{x+y}{2}\right) \geq \frac{1}{2}(p(x) + p(y)) \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^n$

## Definición

Sea  $p : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  una función polinomial tropical. La *hipersuperficie tropical*  $\mathcal{H}(p)$  es el conjunto de todos los puntos  $x \in \mathbb{R}^n$  en los cuales el mínimo  $p$  es alcanzado al menos dos veces.

Equivalentemente,  $x \in \mathcal{H}(p)$  si y solo si  $p$  no es lineal en  $x$ .

## Ejemplo

Sea

$$p(x, y) = 8 \odot x \oplus 12 \odot y \oplus 13 = \min\{8 + x, 12 + y, 13\}$$

La curva  $\mathcal{H}(p)$  consiste de todos los puntos  $(x, y)$  en los que la función no es lineal, o el mínimo es alcanzado 2 veces.

# Cálculos

$$8 + x = 13$$

$$x = 13 - 8$$

$$x = 5$$

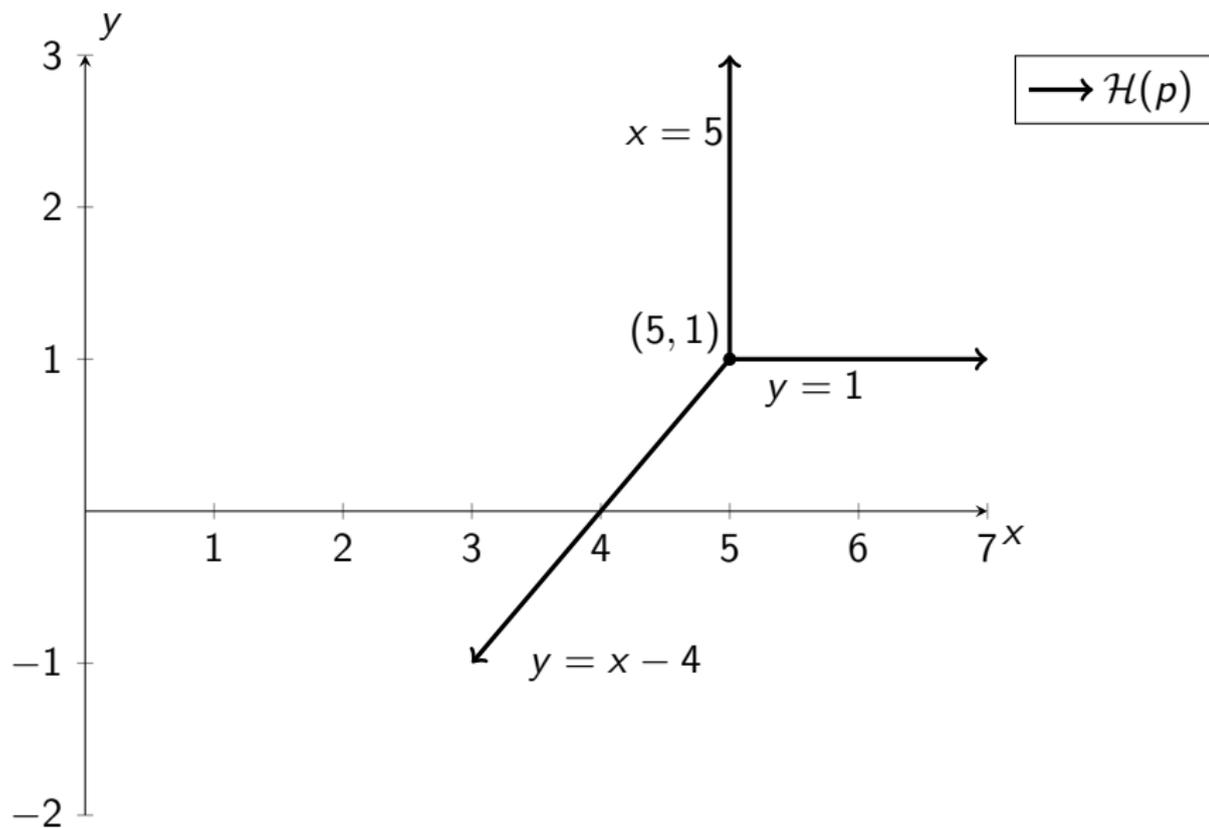
$$12 + y = 13$$

$$y = 13 - 12$$

$$y = 1$$

$$12 + y = 8 + x$$

$$y = x - 4$$



$$p(x, y) = 8 \odot x \oplus 12 \odot y \oplus 13$$

## Ejemplo

$$\begin{aligned} p(x) &= 8 \odot x^2 \oplus -1 \odot xy \oplus 15 \odot y^2 \oplus 3 \odot x \oplus 5 \odot y \oplus 7 \\ &= \text{mín}\{8 + 2x, -1 + x + y, 15 + 2y, 3 + x, 5 + y, 7\} \end{aligned}$$

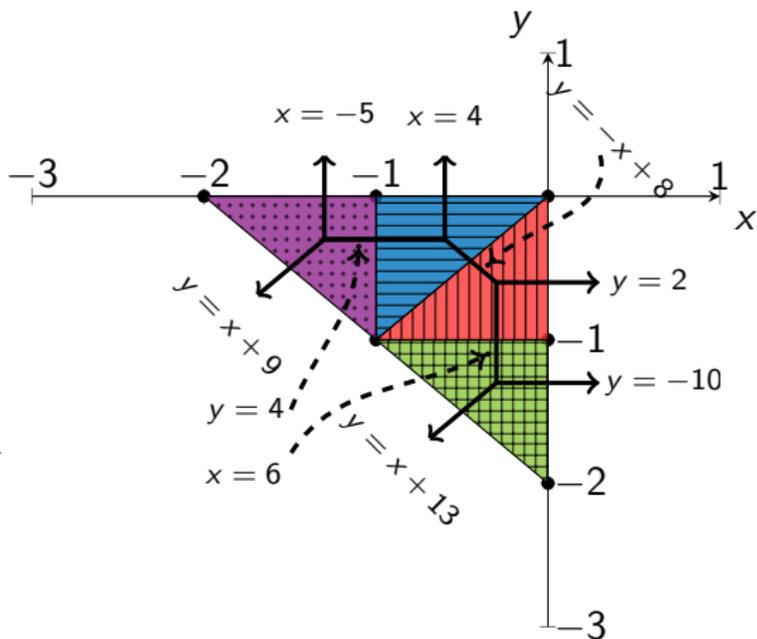
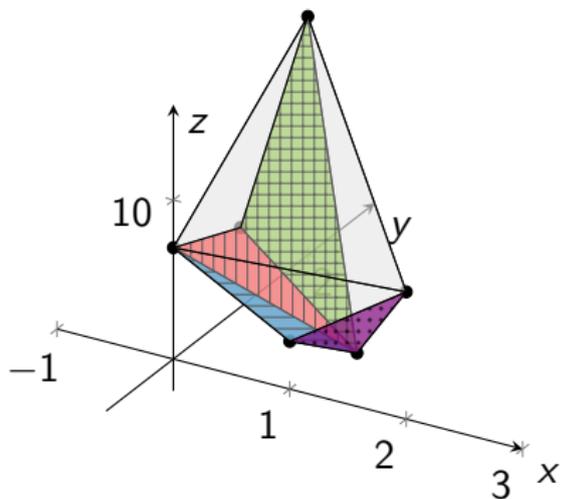
## Ejemplo

$$\begin{aligned} p(x) &= 8 \odot x^2 \oplus -1 \odot xy \oplus 15 \odot y^2 \oplus 3 \odot x \oplus 5 \odot y \oplus 7 \\ &= \text{mín}\{8 + 2x, -1 + x + y, 15 + 2y, 3 + x, 5 + y, 7\} \end{aligned}$$

¿Cómo dibujamos estas curvas?

# Método general

- 1 Para cada monomio  $\gamma \odot x^i \odot y^j$  en  $p$  considere el punto  $(i, j, \gamma) \in \mathbb{R}^3$ .
- 2 Después de hacer esto para todos los monomios, calcule la envolvente convexa en  $\mathbb{R}^3$  de dichos puntos.
- 3 Projete la envolvente inferior usando el mapa  $\pi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$  que envía  $(i, j, \gamma)$  en  $(i, j)$ . La imagen de esta proyección es un politopo plano con una subdivisión particular.
- 4 Refleje este politopo con respecto a la línea  $y = -x$
- 5 La curva tropical de mín-suma  $\mathcal{H}(p)$  es el grafo dual a esta subdivisión.



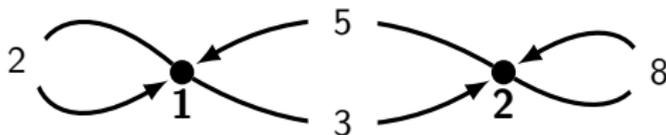
$$p(x) = 8 \odot x^2 \oplus -1 \odot xy \oplus 15 \odot y^2 \oplus 3 \odot x \oplus 5 \odot y \oplus 7$$

## Definición

Sea  $A$  una matriz  $n \times n$  con entradas en el semianillo tropical.  $\lambda$  es un valor propio si  $A \odot x = \lambda \odot x$  para algún  $x \in \mathbb{R}^n$ . Este  $x$  es el vector propio tropical asociado a  $\lambda$ . Representaremos una matriz tropical con el grafo dirigido

## Ejemplo

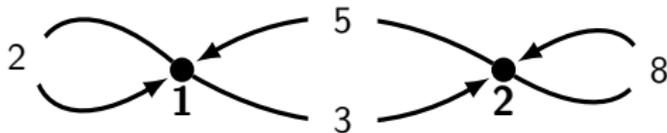
Sea  $A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 8 \end{pmatrix}$ . El grafo dirigido  $G(A)$  es



## Teorema

*Sea  $A$  una matriz tropical cuyo grafo  $G(A)$  es fuertemente conexo. Luego  $A$  tiene solo un valor propio tropical  $\lambda(A)$  igual a la longitud mínima normalizada de los ciclos en  $G(A)$ .*

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 8 \end{pmatrix}$$



ciclo	longitud
$\{1, 1\}$	2
$\{2, 2\}$	8
$\{1, 2, 1\}$	$\frac{3+5}{2}$

Ahora calculemos el espacio propio de  $A$ .

- 1 Defina  $B = A - \lambda(A)\mathbf{1}$
- 2 Calcule  $B^+ = B \oplus B^2 \oplus \dots \oplus B^n$

Ahora calculemos el espacio propio de  $A$ .

- 1 Defina  $B = A - \lambda(A)\mathbf{1}$
- 2 Calcule  $B^+ = B \oplus B^2 \oplus \dots \oplus B^n$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 8 \end{pmatrix}$$

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 3 & 6 \end{pmatrix}$$

Ahora calculemos el espacio propio de  $A$ .

- 1 Defina  $B = A - \lambda(A)\mathbf{1}$
- 2 Calcule  $B^+ = B \oplus B^2 \oplus \dots \oplus B^n$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 8 \end{pmatrix}$$

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 3 & 6 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} B^+ &= B \oplus B^2 \\ &= \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Ahora calculemos el espacio propio de  $A$ .

- 1 Defina  $B = A - \lambda(A)\mathbf{1}$
- 2 Calcule  $B^+ = B \oplus B^2 \oplus \dots \oplus B^n$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 8 \end{pmatrix}$$

$$B = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 3 & 6 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} B^+ &= B \oplus B^2 \\ &= \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 3 & 4 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} A \odot b &= \lambda \odot b \\ \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 5 & 8 \end{pmatrix} \odot \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix} &= 2 \odot \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

# Convexidad tropical

## Definición

El espacio cociente  $\mathbb{R}^n/\mathbb{R}\mathbf{1}$  llamado *toro tropical proyectivo*, se obtiene de  $\mathbb{R}^n$  al identificar vectores con sus múltiplos escalares tropicales. El espacio  $\mathbb{TP}^{n-1}$  es la compactificación de  $\mathbb{R}^n/\mathbb{R}\mathbf{1}$ .

Sea  $\pi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{TP}^{n-1}$  la proyección canónica.

Cuando sea conveniente identificaremos  $\mathbb{TP}^{n-1}$  con  $\mathbb{R}^{n-1}$  mediante el homeomorfismo

$$\begin{aligned}\psi : \mathbb{TP}^{n-1} &\rightarrow \mathbb{R}^{n-1} \\ (x_1, \dots, x_n) &\mapsto (x_2 - x_1, \dots, x_n - x_1)\end{aligned}$$

# Espacios tropicales convexos

## Definición

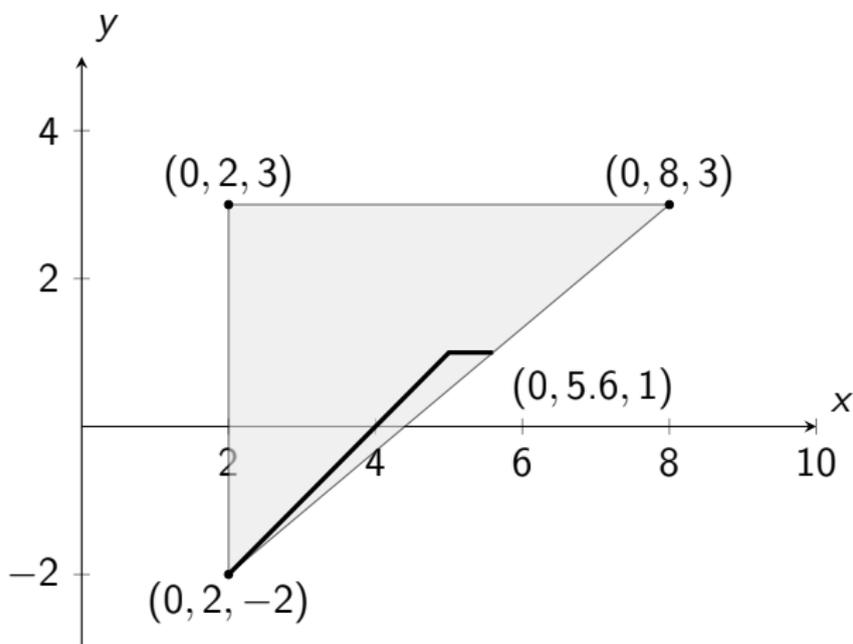
Un conjunto  $V$  es tropicalmente convexo si  $\forall x, y \in V; a, b \in \mathbb{R}$

$$a \odot x \oplus b \odot y \in V$$

La *envolvente convexa tropical* de  $V \subset \mathbb{R}^n$  es el conjunto tropical convexo más pequeño en  $\mathbb{R}^n$  que contiene  $V$ .

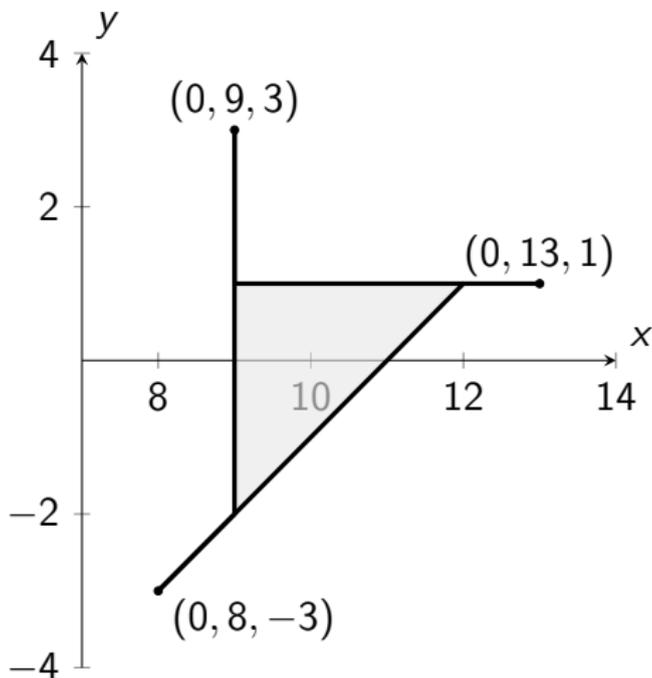
## Ejemplo

Sea  $V = \{(0, 2, 3), (0, 8, 3), (0, 5.6, 1)\}$



## Ejemplo

Sea  $V = \{(0, 9, 3), (0, 13, 1), (0, 8, -3)\}$



# Diseño de Mecanismos

Es una rama de la teoría de juegos, que considera el problema de asignación abstrayéndose de los detalles de una manera particular de asignarlos y centrándose en encontrar la mejor de ellas.

## Definición

Un mecanismo  $(g, p)$  consiste de

- 1 Una función de resultados  $g : \mathcal{B} \rightarrow \Delta$
- 2 Una función de pagos  $p : \mathcal{B} \rightarrow \mathbb{R}^n$

$\mathcal{B}$ : Conjunto de mensajes

$\Delta$ : Conjunto de resultados

# Principio de Revelación

Vamos a restringir nuestro análisis a mecanismos en los cuales el conjunto de mensajes es el mismo que las valuaciones  $\mathcal{X}$ , estos se llaman *mecanismos de revelación directa*.

## Proposición

*Dado un mecanismo y un equilibrio para ese mecanismo, existe un mecanismo de revelación directa en el cual*

- 1 *Es un equilibrio para cada agente decir la verdad*
- 2 *Los resultados son los mismos que los dados por el equilibrio original*

# Compatibilidad de incentivos

Sean  $x^* \in \mathcal{X}$  la verdadera valoración del agente. Sean  $z \in \mathcal{X}$  las valoraciones reportadas por los agentes.

## Definición

Un mecanismo de revelación directa  $(g, p)$  es *incentivo compatible* (IC) si  $\forall x^*, \forall z$  se cumple la siguiente desigualdad.

$$u(x^*) \geq u(z)$$

# Geometría tropical aplicada al diseño de mecanismos

Algunas consideraciones:

- 1 El análisis del diseño de mecanismos es principalmente algebraico o analítico.

# Geometría tropical aplicada al diseño de mecanismos

Algunas consideraciones:

- 1 El análisis del diseño de mecanismos es principalmente algebraico o analítico.
- 2 Al usar geometría tropical el estudio de mecanismos IC se convierte en una pregunta acerca de
  - 1 espacios propios tropicales
  - 2 configuraciones de los puntos en  $\mathbb{TP}$ .

# Geometría tropical aplicada al diseño de mecanismos

Algunas consideraciones:

- 1 El análisis del diseño de mecanismos es principalmente algebraico o analítico.
- 2 Al usar geometría tropical el estudio de mecanismos IC se convierte en una pregunta acerca de
  - 1 espacios propios tropicales
  - 2 configuraciones de los puntos en  $\mathbb{TP}$ .
- 3 Nos centraremos en mecanismos de un solo agente.

# Notación

- 1 Sea  $m \in \mathbb{N}$  el número de resultados posibles
- 2 Sea  $T \subset \mathbb{TP}^{m-1}$  un multiconjunto de tipos. La  $i$ -ésima coordenada de  $t \in T$  mide la valuación del agente por el resultado  $i$ .
- 3 Sea  $(g, p)$  un mecanismo, donde  $g : T \rightarrow [m]$  y  $p : T \rightarrow \mathbb{R}$

En esta nueva notación podemos redefinir la compatibilidad de incentivos

### Definición

Un mecanismo  $(g, p)$  es IC si independientemente de  $t^*$  (el tipo verdadero), el agente maximiza su utilidad diciendo la verdad. Es decir,  $\forall s, t^* \in T$  se cumple:

$$\begin{aligned}u([g(t^*), p(t^*)], t^*) &\geq u([g(s), p(s)], t^*) \\t_{g(t^*)}^* - p(t^*) &\geq t_{g(s)}^* - p(s)\end{aligned}$$

Una función de resultados  $g : T \rightarrow [m]$  es IC si existe una función de pagos  $p : T \rightarrow \mathbb{R}$  tal que  $(g, p)$  es IC.

## Definición

Sea  $L^g$  la *matriz de asignación* de una función de resultados  $g$ , esta es una matriz  $m \times m$  con entrada  $jk$ -ésima

$$L_{jk}^g = \inf_{t \in g^{-1}(j)} \{t_j - t_k\}$$

## Definición

Sea  $g : T \rightarrow [m]$  una función IC de resultados, sea  $\underline{\text{Eig}}(L^g)$  el conjunto de *pagos* IC de  $g$ .

## Teorema

*Una función de resultados  $g$  es IC si y solo si la matriz de asignación  $L^g$  tiene valor propio tropical 0.*

## Definición

Sea  $\text{coVec}_T(p)$ , el covector mín-suma de  $p \in \mathbb{TP}^{m-1}$  con respecto a  $T$  el grafo bipartito con nodos en  $[m] \times T$  y arista  $(i, t) \in [m] \times T$  si y solo si  $p \in \underline{\mathcal{H}}_i(-t)$

## Definición

Considere un multiconjunto  $T \subset \mathbb{TP}^{m-1}$  y  $h$  un grafo bipartito en  $[m] \times T$ . Decimos que  $h$  es un grafo de resultados si define una función de resultados  $g$ , i.e.  $(i, t)$  es una arista del grafo  $h$  si y solo si  $g(t) = i$

## Ejemplo

El ministro de trabajo de un país quiere implementar una de 3 políticas. Se sabe que el espacio de tipos en la economía es  $T = \{t_1, t_2, t_3\} = \{(1, 3, 9), (2, 7, 6), (3, 11, 9)\}$ . Bajo esta notación, las valoraciones de los agentes frente a las políticas son

		política		
		1	2	3
tipo	$t_1$	1	3	9
	$t_2$	2	7	6
	$t_3$	3	11	9

Supongamos que solo hay un ciudadano en esta economía. El ministro quiere diseñar un mecanismo IC  $(g, p)$  tal que se recaude la mayor cantidad de impuestos de la política elegida.

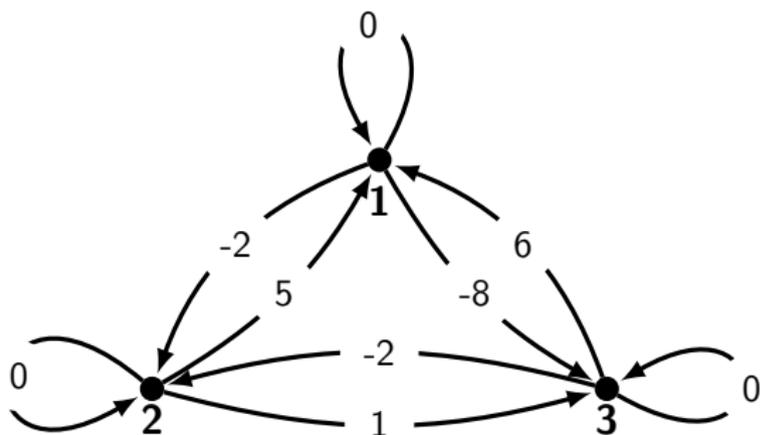
Una posible forma de elección es que si el agente reporta ser de tipo  $t_i$  se escoja la política  $i$ ,  $f(t_i) = i$ .

Una posible forma de elección es que si el agente reporta ser de tipo  $t_i$  se escoja la política  $i$ ,  $f(t_i) = i$ . ¿será IC?

La matriz de asignación es

$$L^f = \begin{pmatrix} 0 & -2 & -8 \\ 5 & 0 & 1 \\ 6 & -2 & 0 \end{pmatrix}$$

Consideremos el grafo dirigido  $G(L^f)$  y algunos ciclos con su longitud



ciclo	longitud
{1, 1}	0
{2, 2}	0
{3, 3}	0
{1, 2, 1}	1.5
{1, 3, 1}	-1
{2, 3, 2}	-0.5
{1, 2, 3, 1}	1.67
{1, 3, 2, 1}	-1.67
{1, 2, 3, 2, 1}	0.5
{1, 3, 2, 3, 1}	0.75
{2, 1, 3, 1, 2}	0.33

¿Quién tiene incentivos a mentir?

		política		
		1	2	3
tipo	$t_1$	1	3	9
	$t_2$	2	7	6
	$t_3$	3	11	9

¿Cómo encontrar los mecanismos incentivo compatibles?

¿Cómo encontrar los mecanismos incentivo compatibles?

- 1 Consideremos el arreglo de hiperplanos  $\underline{\mathcal{H}}(-T)$

¿Cómo encontrar los mecanismos incentivo compatibles?

- 1 Consideremos el arreglo de hiperplanos  $\mathcal{H}(-T)$
- 2 Consideremos los covectores de los puntos de acuerdo a su posición en  $\mathbb{TP}^2$

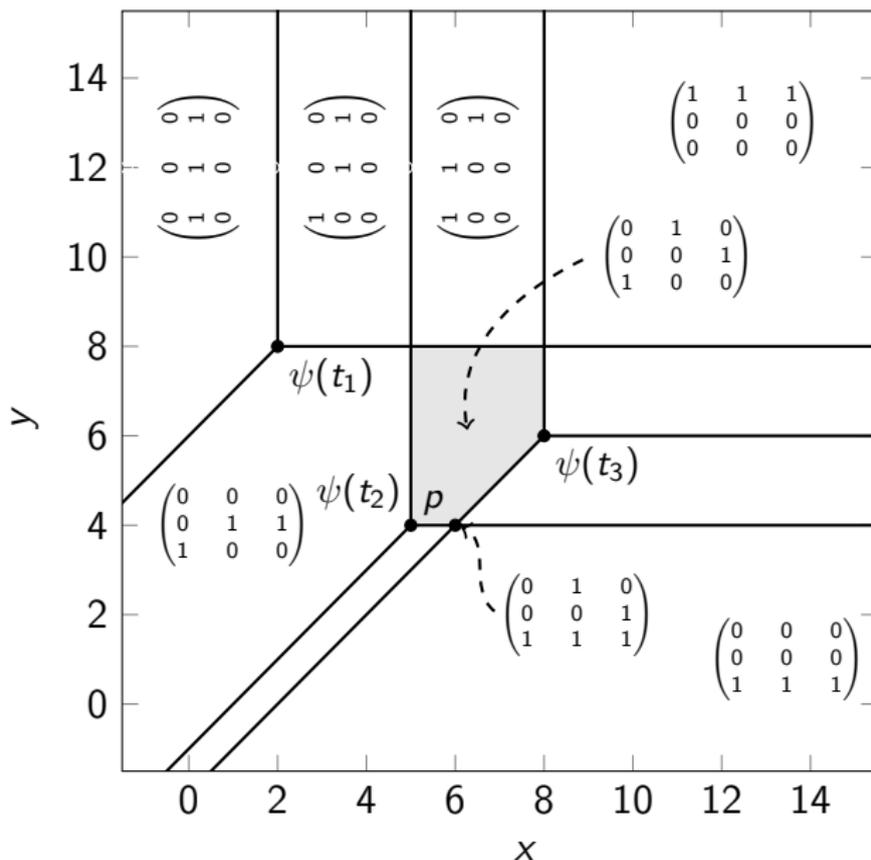
¿Cómo encontrar los mecanismos incentivo compatibles?

- 1 Consideremos el arreglo de hiperplanos  $\mathcal{H}(-T)$
- 2 Consideremos los covectores de los puntos de acuerdo a su posición en  $\mathbb{TP}^2$
- 3 Analicemos la condición IC para los covectores que nos definan grafos de resultados

¿Cómo encontrar los mecanismos incentivo compatibles?

- 1 Consideremos el arreglo de hiperplanos  $\mathcal{H}(-T)$
- 2 Consideremos los covectores de los puntos de acuerdo a su posición en  $\mathbb{TP}^2$
- 3 Analicemos la condición IC para los covectores que nos definan grafos de resultados

# Arreglo de hiperplanos

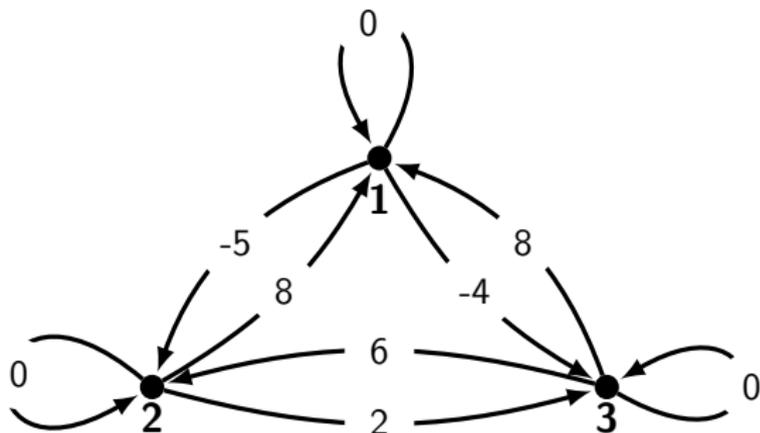


Verificaremos la condición IC para

$$g(t) = \begin{cases} 1 & \text{if } t = t_2 \\ 2 & \text{if } t = t_3 \\ 3 & \text{if } t = t_1 \end{cases}$$

Consideremos la matriz de asignación  $L^g$  y el grafo dirigido  $G(L^g)$ .

$$L^g = \begin{pmatrix} 0 & -5 & -4 \\ 8 & 0 & 2 \\ 8 & 6 & 0 \end{pmatrix}$$



ciclo	longitud
{1, 1}	0
{2, 2}	0
{3, 3}	0
{1, 2, 1}	1.5
{1, 3, 1}	2
{2, 3, 2}	4
{1, 2, 3, 1}	1.67
{1, 3, 2, 1}	3.33
{1, 2, 3, 2, 1}	2.75
{1, 3, 2, 3, 1}	3
{2, 1, 3, 1, 2}	7

¿Qué nos falta?

¿Qué nos falta?

Los pagos IC.

Retomemos  $L^g = \begin{pmatrix} 0 & -5 & -4 \\ 8 & 0 & 2 \\ 8 & 6 & 0 \end{pmatrix}$

Calculemos  $L^{g+}$  de esta matriz.

¿Qué nos falta?

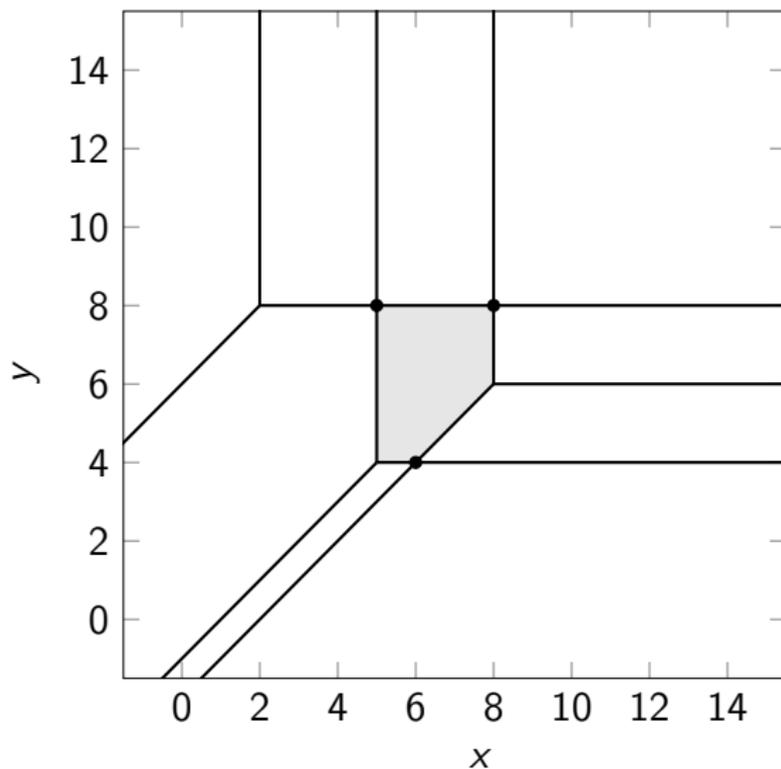
Los pagos IC.

Retomemos  $L^g = \begin{pmatrix} 0 & -5 & -4 \\ 8 & 0 & 2 \\ 8 & 6 & 0 \end{pmatrix}$

Calculemos  $L^{g+}$  de esta matriz.

$$L^{g+} = L^g \oplus L^{g^2} \oplus L^{g^3} = \begin{pmatrix} 0 & -5 & -4 \\ 8 & 0 & 2 \\ 8 & 3 & 0 \end{pmatrix}$$

# Pagos IC

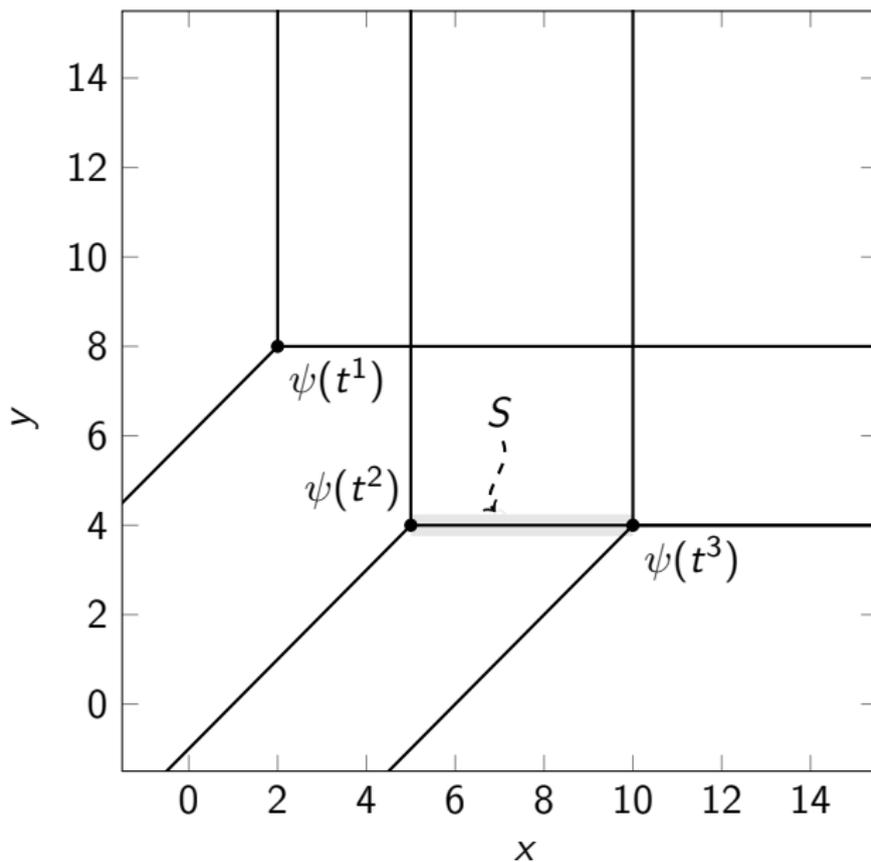


## Teorema

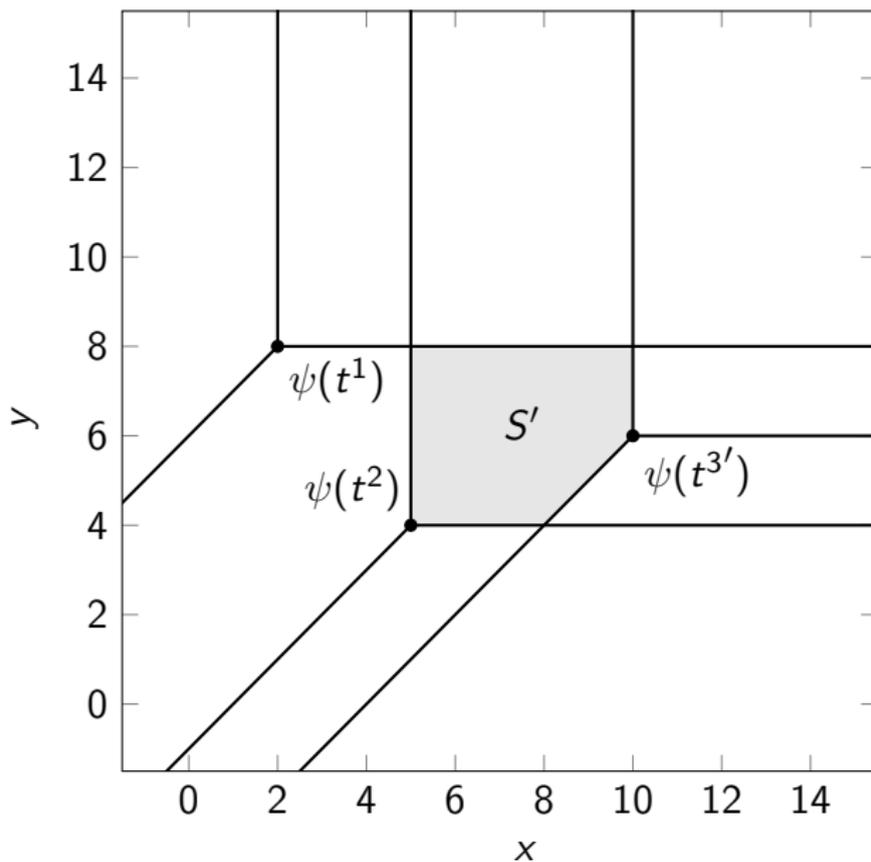
Considere un multiconjunto de tipos  $T \subset \mathbb{TP}^{m-1}$ , y un mecanismo de un solo agente  $(g, p)$ , con función de resultados  $g : T \rightarrow [m]$  y vector de pagos  $p \in \mathbb{TP}^{m-1}$ .

- 1 Un mecanismo  $(g, p)$  es IC si y solo si  $p \in P \in \text{cells}(T)$ , y  $g \subseteq \text{coVec}_T(p)$  como un subgrafo. Luego  $P$  es el conjunto de todos los pagos IC de  $g$ .
- 2 Un vector  $p \in \mathbb{TP}^{m-1}$  es la función de pagos para algún mecanismo IC  $(g, p)$  si y solo si  $p \in \text{basic}(T)$ .
- 3 Si  $T$  es finito y genérico, entonces el conjunto de celdas básicas  $\text{cells}(T)$  es de dimensión completa del polítopo tropical generado por  $T$ .
- 4 Sea  $\{T^k\}_{k \in \mathbb{N}}$  una secuencia de conjuntos genéricos finitos que aproximan  $T$ . Luego las celdas básicas en  $\text{cells}(T)$  son límite en la métrica Hausdorff de las celdas básicas  $\text{cells}(T^k)$  cuando  $k \rightarrow \infty$ .

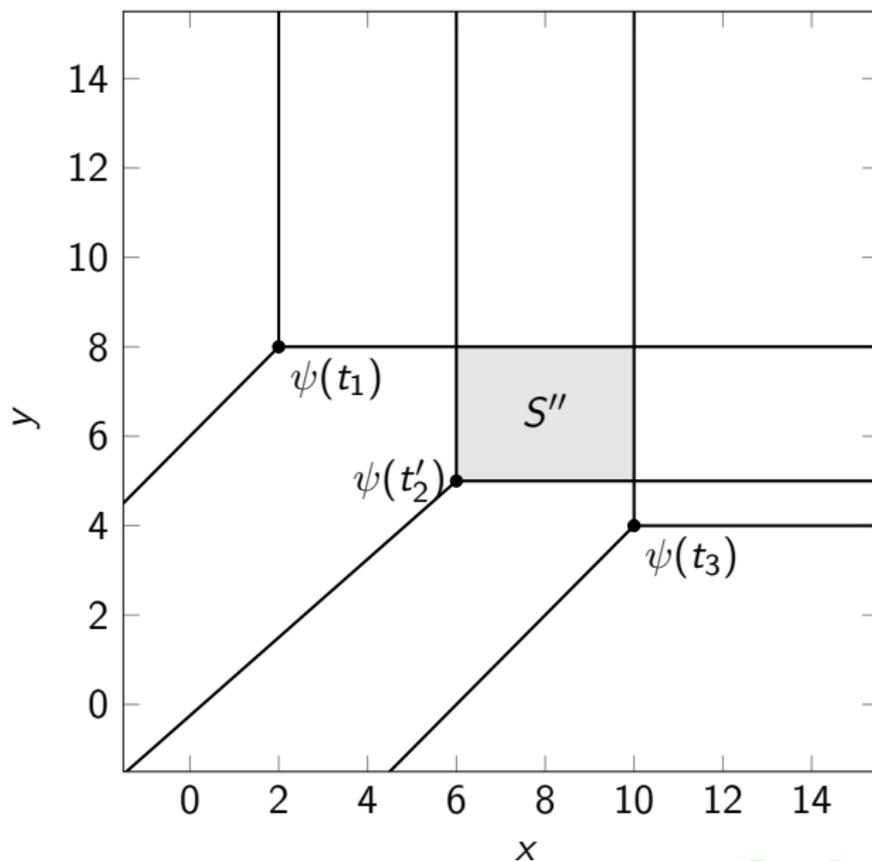
## ¿Qué pasa si el espacio de tipos es infinito o no genérico?



## ¿Qué pasa si el espacio de tipos es infinito o no genérico?

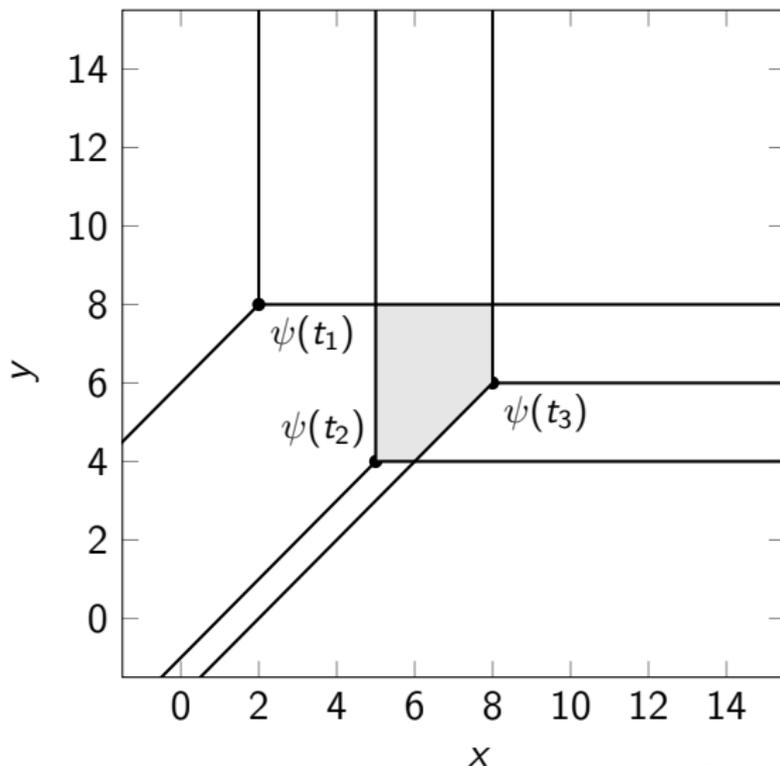


## ¿Qué pasa si el espacio de tipos es infinito o no genérico?



# Indiferencia

La noción de indiferencia es muy importante en la economía, ¿dónde la encontramos en este contexto?



¿Cómo definimos “funciones” bajo esta noción?

¿Cómo definimos “funciones” bajo esta noción?

Dados unos pagos, el principal escoge con la misma probabilidad la política cuando el agente es indiferente entre ellos

Esta interpretación podría ser útil cuando consideremos más de un agente.

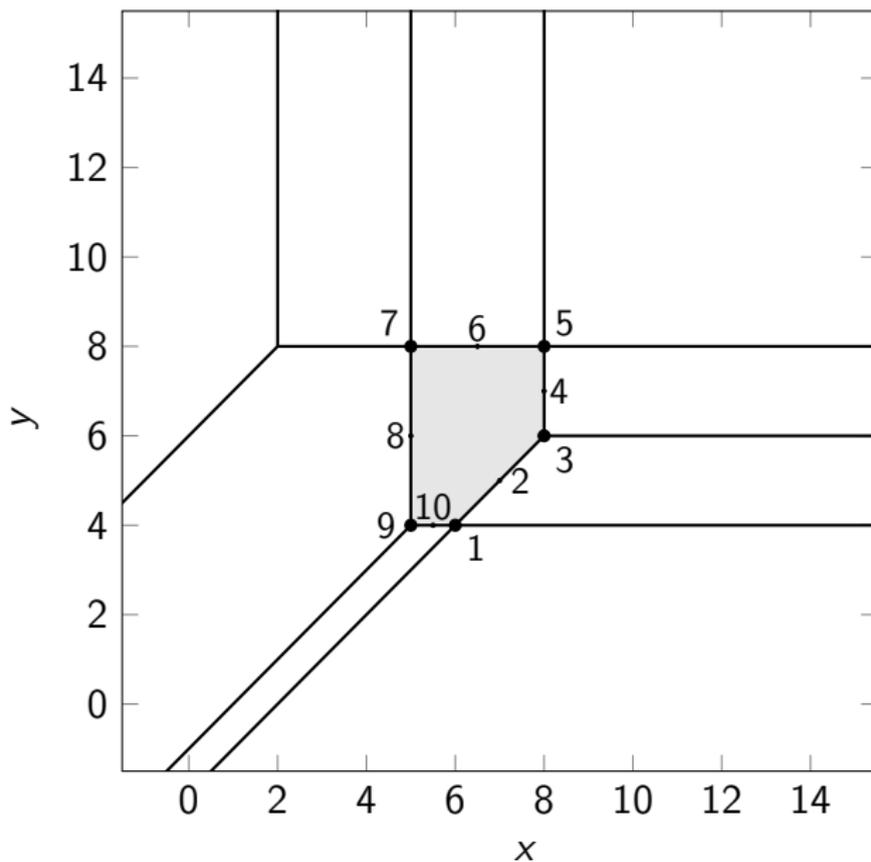
¿Cómo definimos “funciones” bajo esta noción?

Dados unos pagos, el principal escoge con la misma probabilidad la política cuando el agente es indiferente entre ellos

Esta interpretación podría ser útil cuando consideremos más de un agente.

¿Qué puntos podrían tener esta condición?

## Arreglo de hiperplanos



# Ventajas

- 1 Simplifica el análisis de mecanismos: análisis y álgebra  $\rightarrow$  geometría.

# Ventajas

- 1 Simplifica el análisis de mecanismos: análisis y álgebra  $\rightarrow$  geometría.
- 2 Puede considerar espacios de tipos muy generales, tanto continuos como discretos, finitos e infinitos.

# Ventajas

- 1 Simplifica el análisis de mecanismos: análisis y álgebra  $\rightarrow$  geometría.
- 2 Puede considerar espacios de tipos muy generales, tanto continuos como discretos, finitos e infinitos.
- 3 Permite caracterizar todos los mecanismos IC para un espacio de tipos dado.

# Desventajas

- 1 No es muy claro como extender estas nociones a más de un agente.

# Desventajas

- 1 No es muy claro como extender estas nociones a más de un agente.
- 2 No brinda condiciones generales sobre la matriz de tipos para la implementabilidad de los mecanismos. ¿Cuándo no funciona este método?

# Desventajas

- 1 No es muy claro como extender estas nociones a más de un agente.
- 2 No brinda condiciones generales sobre la matriz de tipos para la implementabilidad de los mecanismos. ¿Cuándo no funciona este método?
- 3 Falta mayor conexión con el diseño de mecanismos clásico, en especial con la *single-crossing condition*

# Referencias

- Butkovič, P. (2010). *Max-linear systems: Theory and algorithms*. Springer Monographs in Mathematics. Springer-Verlag London, 1 edition.
- Crowell, R. A. and Tran, N. M. (2017). *Tropical geometry and mechanism design*.
- Krishna, V. (2009). *Auction Theory*. Academic Press, 2 edition.
- Maschler, M., Solan, E., and Zamir, S. (2013). *Game Theory*. Cambridge University Press.
- Speyer, D. and Sturmfels, B. (2004). *Tropical mathematics*.