Cadenas de Markov

Calixtro Ames, Cynthia Lizeth ccalixtroa@uni.pe

Escuela de Ciencia de la Computación Universidad Nacional de Ingeniería

Huamaní Inga, Alex Raúl ahuamanii@uni.pe

Escuela de Matemática Universidad Nacional de Ingeniería

24 de junio de 2018

Resumen

Aquí va el resumen

1. Introducción

1.1. Conceptos previos

1.1.1. Procesos Estocásticos

Un proceso estocástico se puede definir equivalentemente de dos formas diferentes:

- 1. Como un conjunto de realizaciones temporales y un índice aleatorio que selecciona una de ellas.
- 2. Como un conjunto de variables aleatorias X_t indexadas por un índice t, dado que $t \in T$ con $T \subseteq \mathbb{R}$.

Un proceso se dice de **tiempo continuo** si T es un intervalo (usualmente este intervalo se toma como $[0,\infty\rangle)$ o de **tiempo discreto** si T es un conjunto numerable (solamente puede asumir determinados valores, usualmente se toma $T\subseteq\mathbb{N}$). De donde el conjunto T sera llamado **espacio parametral** en donde las variables aleatorias toman valores en un conjunto S llamado **espacio de estados**

1.1.2. Trayectoria de un proceso

Una trayectoria de un proceso estocástico $x_t:t\in T$ es una función

$$t \longmapsto X_t(w)$$

para cada $w \in \omega$. Existen distintos tipos de procesos estocásticos. Éstos se obtienen al considerar

- Distintos espacios parametrales.
- Distintos espacios de estado.
- Distintas características de la trayectorias.
- Distintas relaciones de dependencia estocástica entre las variables aleatorias que conforman el proceso.

1.1.3. Algunos ejemplos de procesos

Proceso de ensayos independientes

supongamos que el espacio parametral $T=1,2,\ldots$ es el conjunto de numeros naturales y $S\subseteq\mathbb{R}$, cuando las variables aleatorias (X_1,X_2,\ldots) son independientes se dice que este es un proceso estocastico de ensayos independientes, recordar que una coleccion infinita de variables es independientes si toda subcoleccion finita lo es"

■ Procesos de Markov

El proceso $X_t: t=0,1,\ldots$ es donde $X_t\in S$ es discreto es un **proceso de Markov** si para cada $x_0,x_1,\ldots,x_{n+1}enS$ se cumple la siguiente propiedad

$$P(X_{n+1} = x_{n+1}|X_0 = x_0, \dots, X_n = x_n) = P(X_{n+1} = x_{n+1}|X_n = x_n)$$

Es decir la historia del proceso hasta el tiempo n-1 es irrelevante cuando se conoce el estado del proceso al tiempo n a esta identidad se le conoce con el nombre de **propiedad de Markov** y es un buen ejemplo del tipo de dependencia estocástica que puede existir entre las variables de un proceso en este caso las variables aleatorias son discretas y al proceso lo llamaremos **Cadenas de Markov** en este pequeño articulo nos centraremos en esto.

Procesos con incrementos independientes

el proceso $X_t: t > 0$ tiene incrementos independientes si las variables aleatorias

$$X_{t1}, X_{t2} - X_{t1}, \dots, X_{tn} - Xtn - 1$$

son independientes para cualesquiera tiempos $0 \le t_1 < t_2 < \ldots < t_n$.

Procesos estacionarios

El proceso $X_t: t \geq 0$ es **estacionario** en el sentido estricto si para cualesquiera $t_1, \ldots, t_n, h \geq 0$

$$(X_{t_1}, \dots, X_{t_n}) \stackrel{d}{=} (X_{t_1+h}, \dots, X_{t_n+h})$$

de donde el vector aleatorio del lado derecho tiene la misma distribucion que el vector aleatorio del lado izquierdo. Esto significa que el vector aleatorio del lado izquierdo se puede trasladar en el tiempo como indica el vector del lado derecho sin que cambie su distribucion de probabilidad.

Procesos con incrementos estacionarios

El proceso $X_t: t \geq 0$ tiene **incrementos estacionarios** si para cualesquiera $0 \leq S < t; h \geq 0$

$$X_t - X_s \stackrel{d}{=} X_{t+h} - X_{s+h}$$

Martingalas

El proceso $X_t: t = 0, 1, \dots$ es una Martingala si

$$E(X_{n+1}|X_0 = x_0, \dots, X_n = x_n) = x_n$$

pero en realidad hay otras condiciones tecnicas que se piden a un proceso para que sea un martingala.

■ Procesos de Lévy

El procese $X_t: t \geq 0$ es un **proceso de Lévy** si sus incrementos son:

- Independientes
- Estacionarios

■ Procesos Gausianos

El proceso $X_t: t \geq 0$ es un **proceso gausiano** si para cualesquiera tiempos t_1, \ldots, t_n

$$(X_{t_1}, \dots, X_{t_n}) \sim \text{Normal multivariada}$$

Observaciones. No debe pensarse que estas caracteristicas de los procesos son excluyentes unas de otras, por ejemplo existen varios procesos estocasticos que cumplen varias de estas propiedades al mismo tiempo, por ejemplo el movimiento Browmiano es un proceso estocastico importante es un proceso gausiano con incrementos independientes y estacionarios por lo tanto es un proceso de Lévy, puede ademas demostrarse que es una Martingala y que cumple la propiedad de Markov

1.2. Conceptos y simulación

1.2.1. Cadenas de Markov

Definición 1. Espacio de estados

Definimos el espacio de estados como el conjunto formado por todos los posibles valores que puede tomar X_n donde el índice n representa la evolución del proceso en el tiempo. Para una cadena de Markov tanto el espacio de estados como el tiempo pueden ser discreto o continuo.

Definición 2. Cadena de Markov

Una cadena de Markov es una secuencia de variables aleatorias $X_0, X_1, X_2, ...$ que toman valores en en espacio de estados $\{1, 2, ..., M\}$ si para todo $n \geq 0$ se cumple la propiedad de Markov. Donde $P(X_{n+1} = x_{n+1} | X_n = x_n)$ se denomina probabilidad de transición desde el estado i hacia el estado j. Como esta probabilidad no depende de el valor de n se dice que el tiempo es homogeneo.

Definición 3. Matriz de transición

Sean X_0, X_1, X_2, \ldots una cadena de Markov con espacio de estados $\{1, 2, \ldots, M\}$ y sea

$$p_{ij} = P(X_{n+1} = j | X_n = i)$$

la probabilidad de transición del estado i al estado j. Entonces, a la matriz MxM, $P = \{p_{ij}\}$ se le denomina matriz de transición de la cadena. Además, la suma de los valores por fila es igual a 1.

Definición 4. Propabilidad de transición en n pasos La probabilidad de transición en n pasos de i hacia j es la probabilidad de ir de i hacia j en n pasos. Denotamos esto como $p_{ij}^{(n)}$ y se define de la siguiente manera:

$$p_{ij}^{(n)} = P(X_n = j | X_0 = i)$$

y se cumple que $p_{ij}^{(n)}$ es el elemento de subíndices (i,j) de la matriz P^n

Definición 5. Distribución Marginal de X_n

Sea el vector fila $q = (q_1, ..., q_M)$ con $q_i = P(X_0 = i)$ entonces la distribución marginal de X_n está dada por el vector qP^n . Es decir, el j-ésimo componente del vector qP^n es $P(X_n = j)$

1.2.2. Cadena de Markov Irreductible

Se dice que una cadena de Markov con matriz de transición P es irreductible si para dos estados i y j cualesquiera existe un entero positivo n tal que el elemento de índices (i,j) en la matriz P^n es positivo. Es decir, es posible ir de i a j en un número finito de pasos. En caso contrario se dirá que la cadena de Markov es reducible.

1.2.3. Cadena de Markov Periódica

Definición 6. Periodo de un estado

Se define el periodo d_i de el estado i como

$$d_i = gcd\{n \ge 1 : p_{ii}^{(n)} > 0\}$$

Esto es, el gcd (máximo común divisor) del posible número de pasos que puede tomar para regresar al mismo estado, en este caso, al estado i. Cuando un estado tiene periodo igual a 1 entonces se dirá que es aperiódico, en caso contrario, se le llamará periódico.

Una cadena de Markov es llamada aperi'odica cuando todos sus estados son aperi\'odicos. En caso contrario, se le denomina peri'odica.

1.2.4. Distribuciones estacionarias

Un vector fila $\pi = (\pi_1, \dots, \pi_M)$ con $\pi_i \ge 0$ and $\sum_i \pi_i = 1$ es una distribución estacionaria para una cadena de Markov con matriz de transición P si

$$\pi P = \pi$$

Si π es la distribución de X_0 , esto es si $\pi_i = P(X_0 = i)$, entonces πP vendría a ser la distribución marginal de X_1 . Esto significa que, si X_0 tiene distribución π , entonces X_1 también tendrá una distribución π .

Si X_2 tiene una distribución π entonces X_3 también la tendrá y así sucesivamente. Por lo tanto, una distribución estacionaria de una cadena de Markov es una distribución de probabilidad que se mantiene sin cambios en la cadena a medida que avanza el tiempo.

1.2.5. Simulaciones

A. Simulación de una cadena de Markov

```
rMarkov <- function(P, n = 100, mu0 = rep(1, nrow(P))/nrow(P)) {</pre>
# P: matriz de transici´on (sin valor por defecto)
# n: n´umero de simulaciones (100 por defecto)
# mu0: distribuci´on inicial (uniforme en el espacio de estados por defecto)
# si el espacio de estados est´a en los nombres de las columnas de P, usarlo
if(length(colnames(P)) == 0) estados <- 1:ncol(P) else estados <- colnames(P)</pre>
# funci´on de iniciaci´on:
func.inic <- cumsum(mu0)</pre>
# funciones de actualizaci´on:
func.act <- t(apply(P, 1, cumsum))</pre>
U <- runif(n) # uniformes U1,...,Un en [0,1]
X <- numeric(n)*NA # vector de valores simulados de la cadena, a completar
# primer valor de la cadena
j = 1; while(U[1] > func.inic[j]) j = j + 1;
X[1] <- estados[j]</pre>
# restantes valores de la cadena
for (i in 2:n) {
j = 1; while(U[i] > func.act[X[i - 1], j]) j = j + 1;
X[i] <- estados[j]</pre>
}
Χ
}
```

Figura 1: Función que simula una cada de Markov.

Si consideramos un espacio de estados $E = \{A, C, G, T\}$ (A=adenina,C=citosina,G=guanina,T=timina)

```
#sea La matriz de transición entre estados P
vector=c(.2,.25,.4,0.15,.1,.6,.1,.2,.2,.1,.35,.35,.1,.45,.2,.25)
P=matrix(vector,4,4,T)
P

0.2 0.25 0.40 0.15
0.1 0.60 0.10 0.20
0.2 0.10 0.35 0.35
0.1 0.45 0.20 0.25
```

Figura 2: Matriz de transición de la cadena de Markov.

Figura 3: Probando la función rMarkov.

```
plot(1:100, X[1:100],type= 'b',col = 'blue',lwd = 1,las =.2, ylab= 'Estados',xlab='Tiempo',lty=10)
```

Figura 4: Graficando la cadena de Markov.

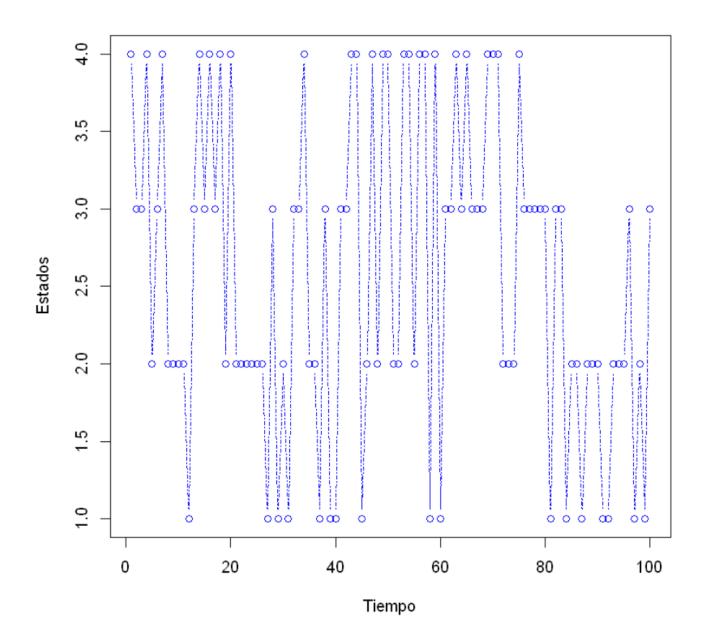


Figura 5: Grafica Tiempo VS Estados.

Referencias

[1] Autor, Ttulo, Revista/Editor, (ao)