Západočeská univerzita v Plzni Fakulta aplikovaných věd Katedra kybernetiky



KKY/STP STOCHASTICKÉ PROCESY A STACIONARITA

> Yauheni Petrachenka 13. května 2024

ZČU v Plzni - Katedra kybernetiky

Stochastické procesy a stacionarita

Zadání semestrální práce č. 2

Příklad č. 1

Uvažujte Gauss-Markovův diskrétní proces generovaný vztahem

$$X_{k+1} = e^{-bT}X_k + W_k, \ k = 0, 1, 2, \dots,$$

kde W_k je bílý šum, $p(W_k) = \mathcal{N}\{W_k; 0, Q(1-e^{-2bT})\}$, počáteční podmínka je $p(X_0) = \mathcal{N}\{X_0; 0, Q\}$, Q=3, b=0.5 a T=1. Vygenerujte $M=10^4$ realizací Gauss-Markova procesu pro N=100 časových okamžiků. Vypočítejte odhad autokovarinanční funkce $\mathsf{COV}[X_k, X_{k+\tau}]$ pro $\tau \in \{0, 1, 2, 3, 4, 5\}$ a $k \in \{0, 1, 2, \dots, 94\}$. Vykreslete a porovnejte tyto odhady s teoreticky vypočítanou autokovarianční funkcí $COV[X_k, X_{k+\tau}]$. Určete, zda je proces stacionární v širším smyslu.

Příklad č. 2

Hodnotu Wienerova procesu v diskrétních časových okamžicích lze generovat pomocí vztahu

$$X_{k+1} = X_k + W_k, \ k = 0, 1, 2, \dots,$$

kde počáteční podmínka je $X_0=0$, interval mezi časovými okamžiky je roven jedné a W_k je bílý šum a $p(W_k) = \mathcal{N}\{W_k; 0, 1\}$. Vygenerujte $M = 10^4$ realizací Wienerova procesu pro N=100 časových okamžiků. Vykreslete 8 realizací a všimněte si nestacionarity procesu. Vypočítejte teoretickou hodnotu autokovarianční funkce procesu $COV[X_{k+\tau}, X_k]$ a její odhad $COV[X_{k+\tau}, X_k]$ pro $\tau \in \{0,1,2,3,4,5\}$ a $k \in \{0,1,2,\dots,94\}$ vypočítaný z realizací. Obojí vykreslete s porovnejte.

Příklad č. 3

Uvažujte následující Gauss-Markovův model systému

$$X_{k+1} = 0.95X_k + 0.5W_k$$
$$Z_k = 5X_k + V_k,$$

kde $p(W_k) = \mathcal{N}\{W_k; 0, 3\}$ a $p(V_k) = \mathcal{N}\{V_k; 0, 2\}$ jsou bílé šumy vzájemně nezávislé a nezávislé na počáteční podmínce $p(X_0) = \mathcal{N}\{X_0; 1, 5\}$. Vygenerujte $M = 10^4$ realizací modelu pro N=100 časových okamžiků. Vypočítejte teoretickou střední hodnotu procesů $E[X_k]$, $E[Z_k]$, jejich odhadů $\widehat{\mathsf{E}[X_k]}, \widehat{\mathsf{E}[Z_k]}$ pro $k \in \{0,1,2,\ldots,99\}$ a ustálené hodnoty $\mathsf{E}[X_k], \mathsf{E}[Z_k]$ pro $k \to \infty$. Výsledky vykreslete s porovnejte. Vypočítejte teoretickou hodnotu variance procesů $VAR[X_k]$, $VAR[Z_k]$, jejich odhadů $VAR[X_k]$, $VAR[Z_k]$ pro $k \in \{0, 1, 2, \dots, 99\}$ a ustálené hodnoty $VAR[X_k]$, $VAR[Z_k]$ pro $k \to \infty$. Výsledky opět vykreslete s porovnejte.

2 První příklad

2.1 Teoritický výpočet kovariační funkce

Pro pochopení závislosti kovariační funkce na tau je třeba spočítat několik prvních kovariačních funkcí ručně. Obecně platí vztah:

$$Cov(X_t, X_{t+\tau}) = E[X_t \cdot X_{t+\tau}] + E[t] \cdot E[t+\tau]$$
(1)

Pro další výpočty budeme používat následující vlastnosti: X a W jsou dvě nezávislé náhodné veličiny, střední hodnota W je rovna nule, a taky platí:

$$E[X_1] = e^{-bT} E[X_0] + E[W_0] = e^{-bT} \cdot 0 + 0 = 0$$
(2)

S výrazu (2) logicky plyne, že střední hodnota náhodné veličiny X je rovna nule. Použitím této informace bylo zjištěno, že hodnota $E[X^2]$ se rovná(3):

$$VAR[X] = E[X^{2}] + E[X]^{2} = E[X^{2}] = Q$$
(3)

Dále bude zkoumána kovariační funkce v případě že hodnota τ se rovná 1:

$$Cov(X_k, X_{k+1}) = E[X_k \cdot X_{k+1}] + E[k] \cdot E[k+1]$$
 (4)

$$Cov(X_k, X_{k+1}) = E[X_k \cdot (e^{-b \cdot T} \cdot X_k + W_k)] + E[X_k] \cdot E[X_{k+1}]$$
 (5)

$$Cov(X_k, X_{k+1}) = E[e^{-b \cdot T} \cdot X_k^2 + W_k \cdot X_k] + 0 \cdot E[X_{k+1}]$$
(6)

$$Cov(X_k, X_{k+1}) = e^{-b \cdot T} E[X_k^2] + E[X_k \cdot W_k]$$
 (7)

$$Cov(X_k, X_{k+1}) = e^{-b \cdot T} \cdot Q \tag{8}$$

Dále bude zkoumána kovariacni funkce v případě že hodnota τ se rovná 2:

$$Cov(X_k, X_{k+2}) = E[X_k \cdot X_{k+2}] + 0 \cdot E[X_{k+2}]$$
 (9)

$$Cov(X_k, X_{k+2}) = E[X_k \cdot (e^{-bT} \cdot X_{k+1} + W_{k+1})]$$
(10)

$$Cov(X_k, X_{k+2}) = E[X_k \cdot (e^{-bT} \cdot (e^{-bT} \cdot X_k + W_k) + W_{k+1})]$$
(11)

$$Cov(X_k, X_{k+2}) = E[e^{-2bT} \cdot X_k^2 + e^{-bT} \cdot W_k \cdot X_k + W_{k+1}]$$
(12)

$$Cov(X_k, X_{k+2}) = e^{-2bT} \cdot E[X_k^2] + e^{-bT} \cdot E[W_k] \cdot E[X_k] + E[W_{k+1}]$$
(13)

$$Cov(X_k, X_{k+2}) = e^{-2bT} \cdot E[X_k^2] + e^{-bT} \cdot 0 \cdot E[X_k] + 0$$
(14)

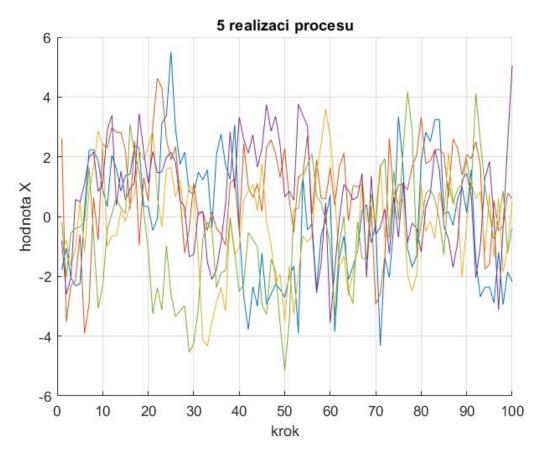
$$Cov(X_k, X_{k+2}) = e^{-2bT} \cdot Q \tag{15}$$

Takovým způsobem bude odvozen obecní vztah(16):

$$Cov(X_k, X_{k+\tau}) = e^{-\tau bT} \cdot Q \tag{16}$$

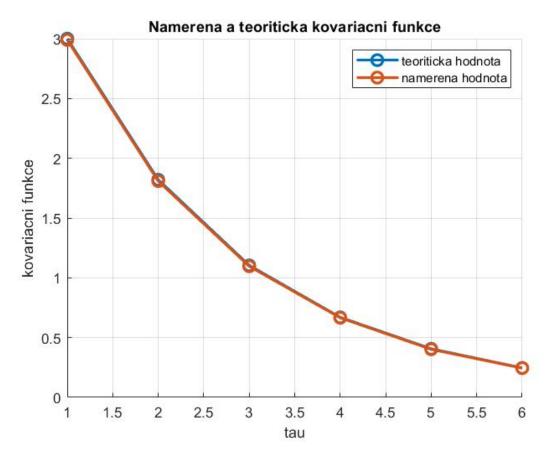
2.2 Naměřený kovariační funkce

Pro odhad kovariáční funkce bylo provedeno 10000 procesu (obr. č. 1):



Obrázek 1: 5 realizace procesu

Z obrázku č. 2 je zřejmé, že díky velkému počtu realizací procesu empirická kovarianční funkce konverguje k teoretické kovarianční funkci. Tento výsledek ilustruje přesnost a spolehlivost použitých metod pro odhadování vlastností stochastických procesů.



Obrázek 2: Teoretická a naměřená hodnota kovariační funkce

2.3 Stacionarita procesu

Aby proces byl stacionární v širším smyslu, musí platit:

- 1. Střední hodnota je konstantní.
- 2. Autokovarianční funkce závisí pouze na rozdílu časových okamžiků.

Střední hodnota už byla spočítána dříve:

$$E[X_{k+1}] = e^{-bT}E[X_k] + E[W_k] = e^{-bT} \cdot 0 + 0 = 0$$
(17)

Z rovnice (17) plyne, že první podmínka je splněna. Ze zobecnění kovarianční funkce (16) je vidět, že pro stejný proces funkce závisí pouze na parametru τ , což znamená, že druhá podmínka je také splněna. Z toho plyne, že proces je stacionární v širším smyslu.

3 Druhý příklad

3.1 Teoritický výpočet kovariační funkce

Výpočet kovariační funkce ve druhém příkladu bude podobný, jako v prvním příkladu.

$$Cov(X_k, X_{k+1}) = E[X_k \cdot X_{k+1}] + E[X_k] \cdot E[X_{k+1}]$$
(18)

$$Cov(X_k, X_{k+1}) = E[X_k(X_k + W_k)] + E[X_k] \cdot E[X_k + W_k]$$
(19)

$$Cov(X_k, X_{k+1}) = E[X_k^2 + X_k \cdot W_k] + E[X_k] \cdot E[X_k + W_k]$$
 (20)

$$Cov(X_k, X_{k+1}) = E[X_k^2] + E[X_k] \cdot E[W_k] + E[X_k]^2 + E[X_k] \cdot E[W_k]$$
 (21)

$$Cov(X_k, X_{k+1}) = E[X_k^2] + E[X_k]^2$$
 (22)

$$Cov(X_k, X_{k+1}) = VAR[X_k]$$
(23)

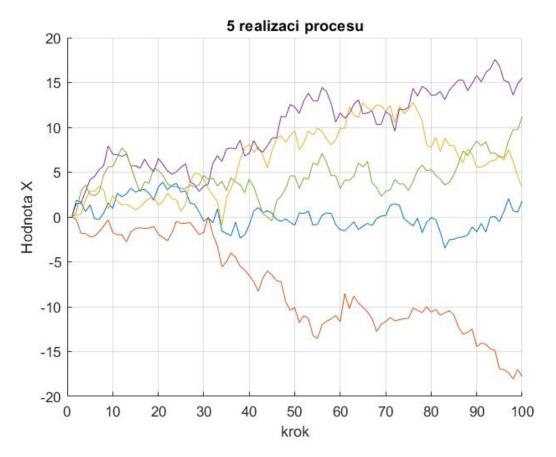
$$Cov(X_k, X_{k+1}) = k (24)$$

Obecně platí vztah:

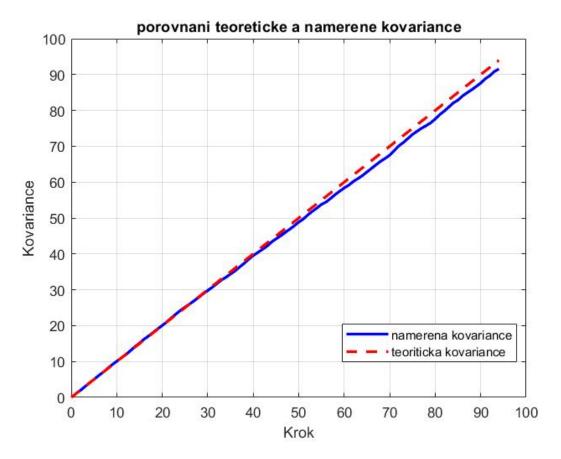
$$Cov(X_k, X_{k+\tau}) = min(k, k+\tau) = k$$
(25)

3.2 Naměřený kovaricni funkce

Na obrázku č. 3 je znázorněna jedna realizace procesu. Na základě této realizace byla vypočítána empirická kovariance. Porovnáním naměřených hodnot s teoretickými predikcemi, jak je znázorněno na obrázku č. 4, je zřejmé, že naměřené hodnoty konvergují k teoretickým hodnotám. Tento výsledek potvrzuje správnost teoretického modelu a vhodnost použitého přístupu.



Obrázek 3: 5 realizace procesu



Obrázek 4: Teoretická a naměřená hodnota kovariační funkce

4 Třetí příklad

4.1 Teoretická střední hodnota

Pro výpočet střední hodnoty procesů $X_k,\,Z_k$ postupujeme následujícím způsobem:

$$E[X_0] = 1 \tag{26}$$

$$E[X_1] = 0.95 \cdot E[X_0] + 0.5 \cdot E[W_0] = 0.95 \cdot 1 + 0.5 \cdot 0 = 0.95$$
 (27)

$$E[X_2] = 0.95 \cdot E[X_1] + 0.5 \cdot E[W_1] = 0.95 \cdot 0.95 + 0.5 \cdot 0 = 0.95^2$$
 (28)

$$E[X_3] = 0.95 \cdot E[X_2] + 0.5 \cdot E[W_2] = 0.95 \cdot 0.95^2 + 0.5 \cdot 0 = 0.95^3$$
 (29)

$$E[X_4] = 0.95 \cdot E[X_3] + 0.5 \cdot E[W_3] = 0.95 \cdot 0.95^3 + 0.5 \cdot 0 = 0.95^4$$
 (30)

Opakovanou aplikací dostáváme:

$$E[X_k] = 0.95 \cdot E[X_k - 1] = 0.95^k \tag{31}$$

Pro proces Z_k :

$$E[Z_0] = 5 \cdot E[X_0] + E[V_0] = 5 \cdot 1 + 0 = 5$$
(32)

$$E[Z_1] = 5 \cdot E[X_1] + E[V_1] = 5 \cdot 0.95 + 0 = 5 \cdot 0.95 \tag{33}$$

$$E[Z_2] = 5 \cdot E[X_2] + E[V_2] = 5 \cdot 0.95^2 + 0 = 5 \cdot 0.95^2$$
(34)

$$E[Z_k] = 5 \cdot E[X_k] + E[V_k] = 5 \cdot 0.95^k \tag{35}$$

4.2 Teoretická variance

Pro výpočet variance procesů $X_k,\,Z_k$ postupujeme následovně:

$$VAR[X_0] = 5 (36)$$

$$VAR[X_1] = VAR[0.95 \cdot X_0 + 0.5 \cdot W_0]$$

$$= VAR[0.95 \cdot X_0] + VAR[0.5 \cdot W_0]$$

$$= 0.95^2 VAR[X_0] + 0.5^2 VAR[W_0]$$

$$= 0.95^2 \cdot 5 + 0.5^2 \cdot 3$$

$$VAR[X_2] = VAR[0.95 \cdot X_1 + 0.5 \cdot W_1]$$

$$= VAR[0.95 \cdot X_1] + VAR[0.5 \cdot W_1]$$

$$= 0.95^2 VAR[X_1] + 0.5^2 VAR[W_1]$$

$$= 0.95^2 \cdot (0.95^2 \cdot 5 + 0.5^2 \cdot 3) + 0.5^2 \cdot 3$$

$$= 0.95^4 \cdot 5 + 0.95^2 \cdot 0.5^2 \cdot 3 + 0.5^2 \cdot 3$$

$$= 0.95^4 \cdot 5 + 0.5^2 \cdot 3 \cdot (0.95^2 + 1)$$

$$VAR[X_3] = 0.95^2 \cdot VAR[X_2] + 0.5^2 VAR[W_2]$$

$$= 0.95^2 \cdot (0.95^4 \cdot 5 + 0.95^2 \cdot 0.5^2 \cdot 3 + 0.5^2 \cdot 3) + 0.5^2 \cdot 3$$

$$= 0.95^6 \cdot 5 + 0.95^4 \cdot 0.5^2 \cdot 3 + 0.95^2 \cdot 0.5^2 \cdot 3 + 0.5^2 \cdot 3$$

$$VAR[X_k] = 0.95^{2 \cdot k} \cdot 5 + 0.95^{2 \cdot k - 2} \cdot 0.5^2 \cdot 3 + \dots + 0.5^2 \cdot 3$$
$$= 0.95^{2 \cdot k} \cdot 5 + 0.5^2 \cdot 3 \cdot \sum_{n=0}^{n=k-1} 0.95^{2n}$$

Při znalosti variance X můžeme spočítat variance Z:

$$VAR[Z_0] = VAR[5 \cdot X_0 + V_0]$$

$$= VAR[5 \cdot X_0] + VAR[V_0]$$

$$= 5^2 \cdot VAR[X_0] + 2$$

$$= 5^3 + 2$$

$$VAR[Z_1] = VAR[5 \cdot X_1 + V_1]$$

= 5² \cdot (0.95² \cdot 5 + 0.5² \cdot 3) + 2

$$VAR[Z_k] = VAR[5 \cdot X_k + V_k]$$

$$= 5^2 \cdot (0.95^{2 \cdot k} \cdot 5 + 0.5^2 \cdot 3 \cdot \sum_{n=0}^{n=k-1} 0.95^{2n}) + 2$$

4.3 Výpočet limitních hodnot

Limita pro střední hodnotu X:

$$\lim_{k \to \infty} E[X_k] = \lim_{k \to \infty} 0.95^k = \lim_{k \to \infty} \frac{95^k}{100^k} = 0$$
 (37)

Limita pro střední hodnotu Z:

$$\lim_{k \to \infty} E[Z_k] = \lim_{k \to \infty} 5 \cdot 0.95^k = 5 \cdot \lim_{k \to \infty} \frac{95^k}{100^k} = 0$$
 (38)

Pro zjištění variace X musíme uvažovat že suma $\sum_{n=0}^{n=k-1} 0.95^{2n}$ představuje sebou geometrickou řadu a proto musíme najít příslušné koeficienty geometrické řady:

$$q = \frac{a_1}{a_0} = \frac{0.95^{2 \cdot 1}}{0.95^{2 \cdot 0}} = 0.95^2 \tag{39}$$

Díky tomu že $q=0.95^2<1$ naše řada konverguje a můžeme spočítat součet

$$\lim_{k \to \infty} VAR[X_k] = 0 + 0.5^2 \cdot 3 \cdot \lim_{k \to \infty} \sum_{n=0}^{n=k-1} 0.95^{2n}$$
 (40)

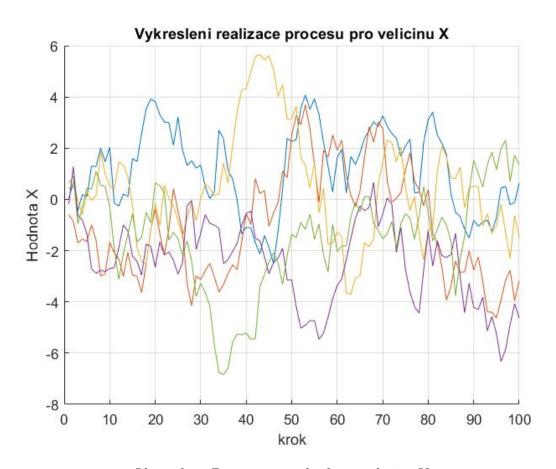
$$\lim_{k \to \infty} VAR[X_k] = 0.5^2 \cdot 3 \cdot \frac{a_0}{1 - q} = 0.5^2 \cdot 3 \cdot \frac{1}{1 - 0.95^2} = 7.692$$
(41)

Když známe variace X můžeme určit variance Z:

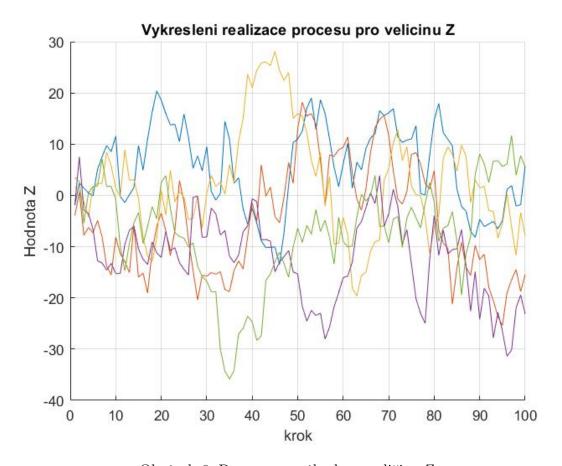
$$\lim_{k \to \infty} VAR[Z_k] = 5^2 \cdot (0 + 0.5^2 \cdot 3 \cdot \lim_{k \to \infty} \sum_{n=0}^{n=k-1} 0.95^{2n}) + 2 = 25 \cdot 7.692 + 2 = 194.3 \tag{42}$$

4.4 Porovnání teoretických a naměřených parametrů

Pro kvantifikaci naměřených parametrů byly generovány procesy pro náhodné proměnné X a Z. Vizualizace těchto procesů je zobrazena na obrázcích 5 a 6. Tato metodologie umožňuje přímé srovnání teoretických predikcí a empirických dat, což je klíčové pro ověření stacionarity a dalších charakteristik stochastických procesů v rámci zvoleného modelu.



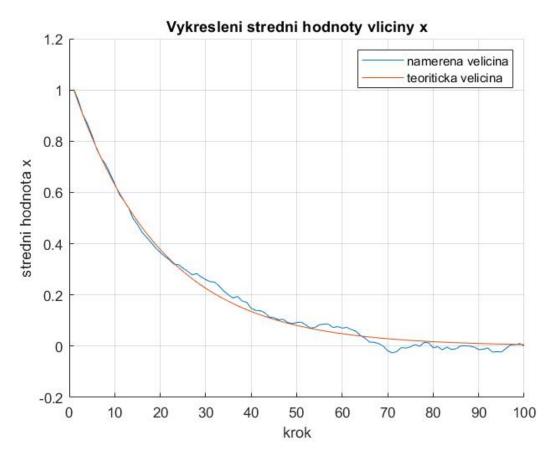
Obrázek 5: Proces pro náhodnou veličinu X



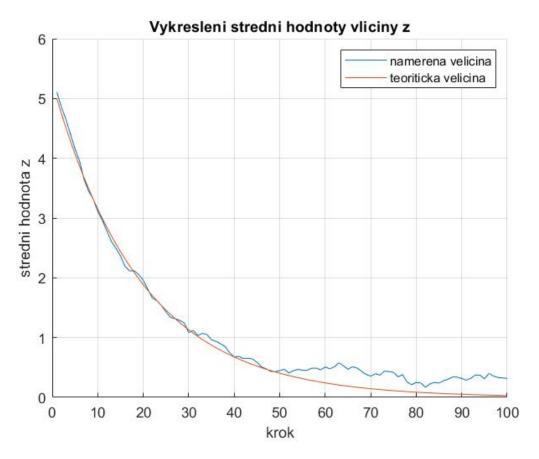
Obrázek 6: Proces pro náhodnou veličinu Z

4.5 Porovnání středních hodnot

Na grafech (7), (8) můžeme pozorovat malou odchylku naměřený střední hodnoty od teoretické to je způsobeno nepostačujícím počtem realizací.



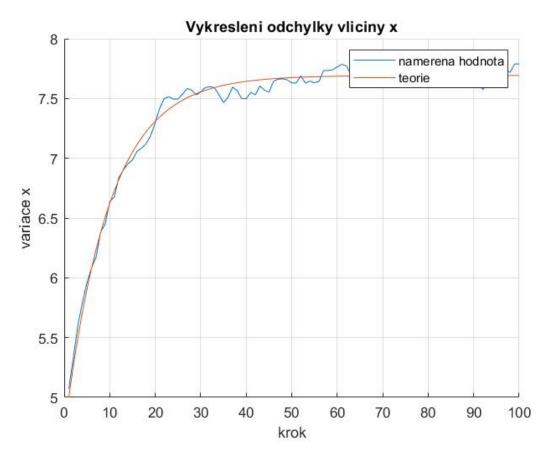
Obrázek 7: Střední hodnota ${\bf X}$



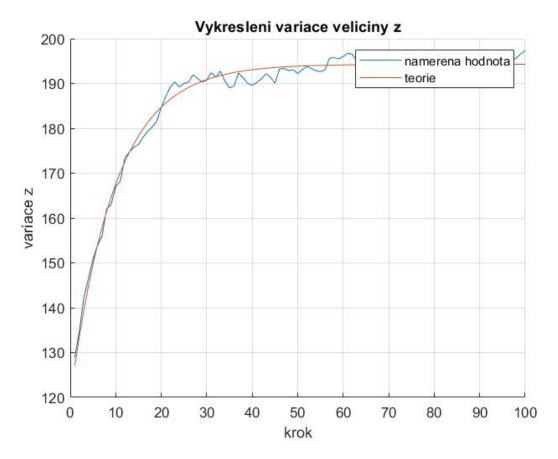
Obrázek 8: Střední hodnota Z

4.6 Porovnání variancí

Z grafů 8 a 9 je patrné, že hodnoty variance konvergují k teoretickým výpočtům. Nicméně, kvůli omezenému počtu realizací je možné pozorovat drobnou odchylku. Tato odchylka je očekávaná a zdůrazňuje potřebu dostatečného počtu vzorků pro přesnější odhad parametrů stochastických procesů.



Obrázek 9: Variance X



Obrázek 10: Variance Z

4.7 Závěr

Studium stochastických procesů zahrnuje analýzu vlastností, jako jsou kovariance a stacionarita, které jsou klíčové pro aplikace v různých oblastech. Teoretické výpočty a empirické simulace provedené v MATLABu potvrzují, že kovarianční funkce a stacionarita poskytují hlubší pochopení stochastických systémů. Gauss-Markovovy modely a Wienerovy procesy jsou zvláště důležité pro analýzu časových řad a zpracování signálů. Výsledky simulací ukazují, že teoretické modely jsou dobře aplikovatelné a empirické výsledky se těsně shodují s očekávanými hodnotami.