PROVA 2 DE PROCESSO ESTOCÁSTICOS



Rafael de Acypreste (200060023) e Rafael Lira (190115858)

Professor Felipe Quintino



Prova 2 de Processo Estocásticos

Aplicação ao modelo empírico

Trata-se de um modelo para avaliar as probabilidades de transição entre os estados de precipitação de chuvas.

```
# Importing data
dados <-
    read.delim("dados.txt",
        header = TRUE,
        sep = ";"
    ) |>
    select(-X) |>
    filter(!is.na(Precipitacao))

# Summary statistics
dados$Precipitacao |> summary()
```

```
Min. 1st Qu. Median Mean 3rd Qu. Max. 0.000 0.000 0.000 4.173 2.400 131.000
```

O primeiro passo é discretizar a variável de precipitação, que é feita com a função $\operatorname{cut}()$ do pacote base. Para esse exemplo, a variável será dividida em 3 categorias: sem chuva (precipitação até 0,1), chuva fraca (precipitação maior que 0,1 e menor que 10) e chuva forte.

```
# Discretization of the variable
quantiles <- quantile(dados$Precipitacao,
    probs = seq(0.7, 0.9, length.out = 3)
)
breaks <- c(-Inf, 0.001, quantiles, Inf)
state_labels <- factor(</pre>
    c(
        "sem chuva",
        "garoa",
        "chuva fraca",
        "chuva moderada",
        "chuva forte"
    ),
    levels = c(
        "sem chuva",
        "garoa",
        "chuva fraca",
        "chuva moderada",
        "chuva forte"
)
```



```
# Discretization
dados <-
    dados |>
    # Discretization
    mutate(rain_status = cut(Precipitacao,
        breaks = breaks,
        labels = state_labels
))
```

Para esse exemplo, serão separadas as 10 últimas observações para avaliar as estimações.

```
dados_teste <- tail(dados, 10)
dados_treinamento <- dados[1:(nrow(dados) - 10), ]</pre>
```

Para estimar as transições de estado, é necessário criar uma variável que identifique o estado atual e o estado seguinte. Para isso, é necessário criar uma variável defasada, que pode ser feita com a função lag() do pacote dplyr. Depois disso, basta avaliar as proporções das transições de estado.

A matriz de transição estimada entre os estados sem chuva, garoa, chuva fraca, chuva moderada, chuva forte, nesta ordem, é dada por:

$$P = \begin{pmatrix} 0.822 & 0.041 & 0.051 & 0.045 & 0.04 \\ 0.334 & 0.12 & 0.186 & 0.177 & 0.183 \\ 0.306 & 0.133 & 0.187 & 0.184 & 0.19 \\ 0.306 & 0.121 & 0.171 & 0.193 & 0.21 \\ 0.282 & 0.118 & 0.174 & 0.204 & 0.223 \end{pmatrix}$$
 (0.1)

Agora, pode-se recuperar a matriz de transição para fazer as estimativas de transição de estado.

```
# Transition matrix
matriz_transicao <-
    transicoes_chuva |>
    select(-n) |>
    pivot_wider(
        names_from = rain_status_lag,
```



```
values_from = Prop
) |>
column_to_rownames("rain_status") |>
as.matrix()

ultimo_estado <- dados_treinamento |>
tail(1) |>
pull(rain_status)
```

Com a matriz de transição, basta considerar o último estado dos dados (garoa) — consequência da propriedade de Markov — de treinamento para fazer as estimativas de transição de estado.

```
simula_cadeia_markov <- function(n = 10,</pre>
                                   valor inicial,
                                   matriz_transicao,
                                   estados) {
    P <- matriz_transicao</pre>
    y <- valor_inicial
    # Simulation of the stochastic process
    for (i in 1:n) {
        # Sample of the next state
        y[i + 1] <- sample(estados, size = 1, prob = P[y[i], ])
    return(y[-1])
}
# Excecution of the function
previsoes <- simula_cadeia_markov(</pre>
    valor_inicial = ultimo_estado,
    matriz_transicao = matriz_transicao,
    estados = state_labels,
    n = 10
)
```

E, então, pode-se comparar as previsões com os dados de teste. Para o gráfico, os acertos são indicados pela linha tracejada vermelha.

```
comparacao <-
    data.frame(
        observado = dados_teste$rain_status,
        previsao = previsoes
    )

# Imprime a tabela
comparacao</pre>
```

```
observado previsao

chuva moderada chuva moderada

chuva moderada chuva fraca

chuva forte chuva moderada

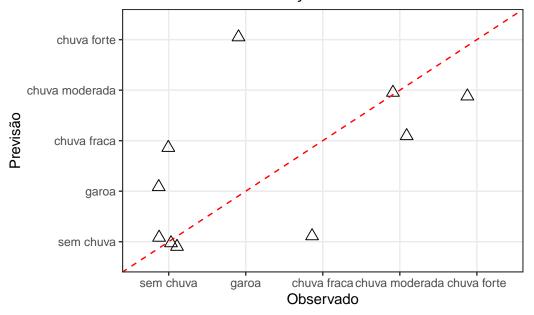
sem chuva garoa
```



```
5
                     chuva fraca
        sem chuva
6
        sem chuva
                        sem chuva
7
        sem chuva
                        sem chuva
8
        sem chuva
                        sem chuva
                        sem chuva
9
      chuva fraca
            garoa
10
                      chuva forte
```

```
# Constroi o gráfico
comparacao |>
    ggplot(aes(x = observado, y = previsao)) +
    geom_jitter(
       size = 3, shape = 2,
       width = 0.15, height = 0.15
    ) +
   geom_abline(
       intercept = 0,
       slope = 1,
       color = "red",
       linetype = "dashed"
    ) +
    theme_bw() +
    labs(
       x = "Observado",
       y = "Previsão",
       title = "Previsões vs. Observações"
    )
```

Previsões vs. Observações



Questão 2



Aplicação ao modelo empírico

Trata-se de um modelo para avaliar o comportamento dos preços de fechamentos dos valores das ações do BBAS3 no ano de 2023.

```
# Define the stock symbol and specify the start and end dates
stock_symbol <- "BBAS3.SA"
start_date <- "2023-01-01"
end_date <- "2024-01-01"

# Use getSymbols to fetch historical stock data
getSymbols(stock_symbol,
    src = "yahoo",
    from = start_date,
    to = end_date
)</pre>
```

[1] "BBAS3.SA"

```
# Check the loaded data and get the closing values
stock_data <- Cl(get(stock_symbol))

# Summary statistics
stock_data$BBAS3.SA.Close |> summary()
```

```
Index
                    BBAS3.SA.Close
Min.
      :2023-01-02
                           :32.64
                  {	t Min.}
1st Qu.:2023-03-30 1st Qu.:40.78
Median :2023-07-01
                  Median :47.00
Mean :2023-06-30
                    Mean :45.49
                    3rd Qu.:49.07
3rd Qu.:2023-09-27
Max. :2023-12-28
                   Max.
                          :55.39
```

Obtendo o número de observações no vetor de valores da ação, é possível gerar simulações do movimento Browniano e do processo de Poisson com a mesma quantidade de pontos que a base de dados. Considerando um intervalo de 0 a 1, em anos, é gerado um vetor t relativo ao tempo decorrido do início da contagem ao momento de cada observação. Para simular o movimento Browniano, basta fazer a soma cumulativa de n valores da distribuição Normal padrão, enquanto para o processo de Poisson é feita a soma de valores da distribuição Poisson com parâmetro $\lambda=1/n$.

```
n <- nrow(stock_data)
t <- seq(0, 1, length.out = n)
B <- cumsum(rnorm(n))
N <- cumsum(rpois(n, 1 / n))</pre>
```



```
simulate_Xtk <- function(timeline, history, theta, csi_tk) {
   if (length(timeline) != length(history)) {
      print("The timeline and the history vector must have the same length.")
      return()
   }
   tj <- timeline[-1]
   tj_1 <- timeline[-length(timeline)]
   Xtj <- history[-1]
   Xtk_1 <- history[length(history)]
   return(X_tk <- Xtk_1 - theta * sum(Xtj * (tj - tj_1)) + csi_tk)
}</pre>
```