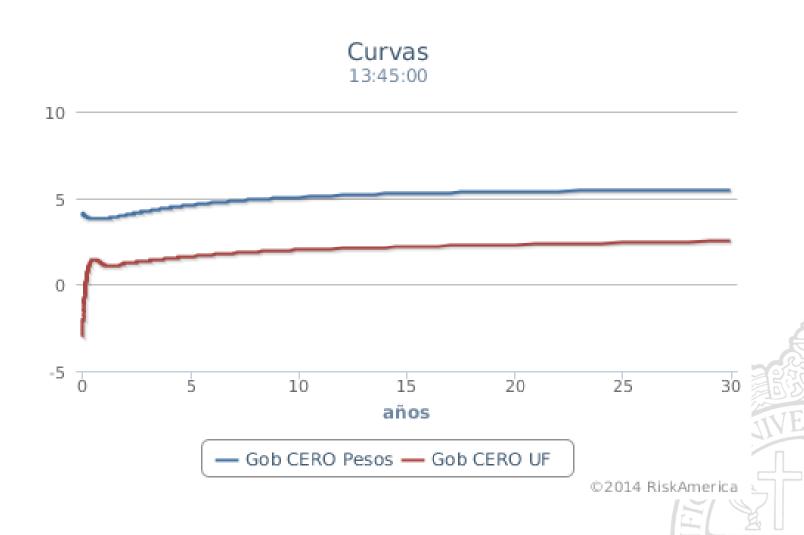
ESTRUCTURAS DE TASAS DE INTERÉS

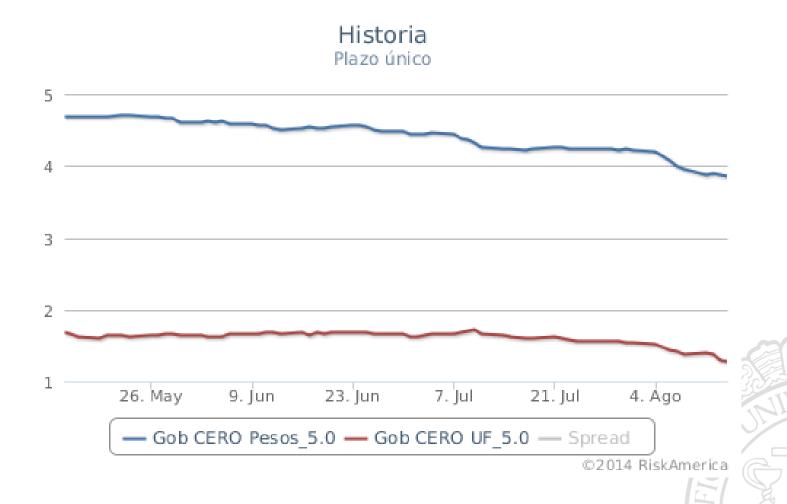


Las tasas de interés cambian todos los días.

 La estructura de tasas define las tasas de interés vigentes para distintos plazos en una fecha dada.

 Las tasas de interés para distintos plazos no necesariamente son las mismas.



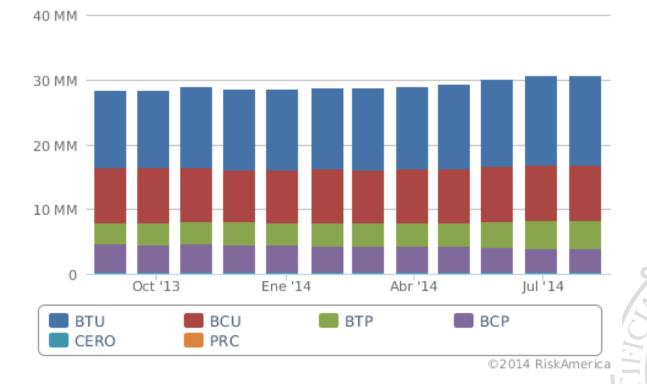


 Al hablar de estructura de tasas de interés nos referimos, por lo general, a tasas cero (spot).

 Cualquier bono simple se puede valorizar si se dispone de la curva cero o estructura de tasas de interés. Basta con descontar los flujos de cada cupón a la tasa cero para cada vencimiento.

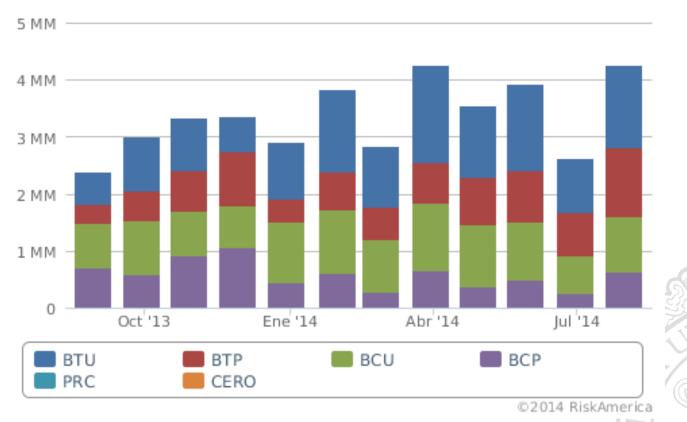
 En Chile existen bonos cero emitidos por el Banco Central pero son poco líquidos.





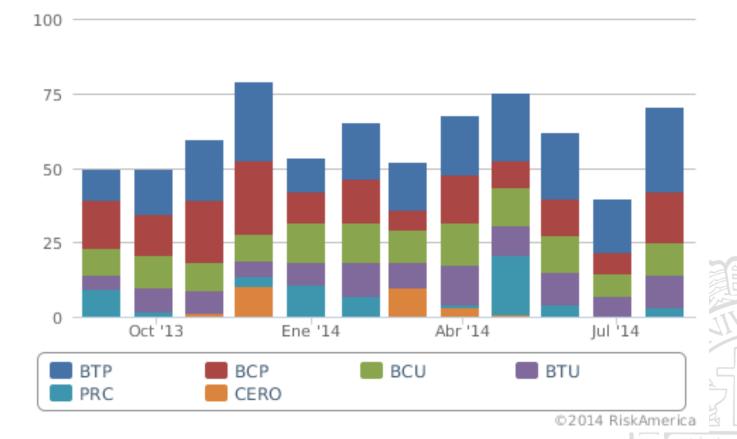
• Transacciones.



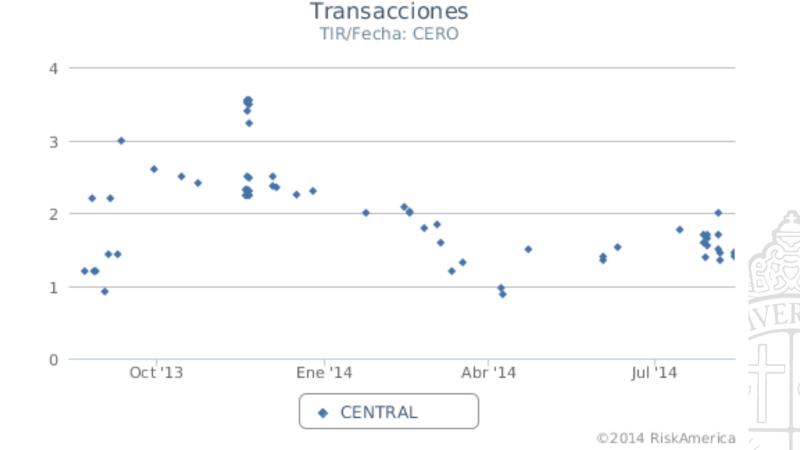


Rotación(%).

Historia Rotación (%): Bonos Gobierno

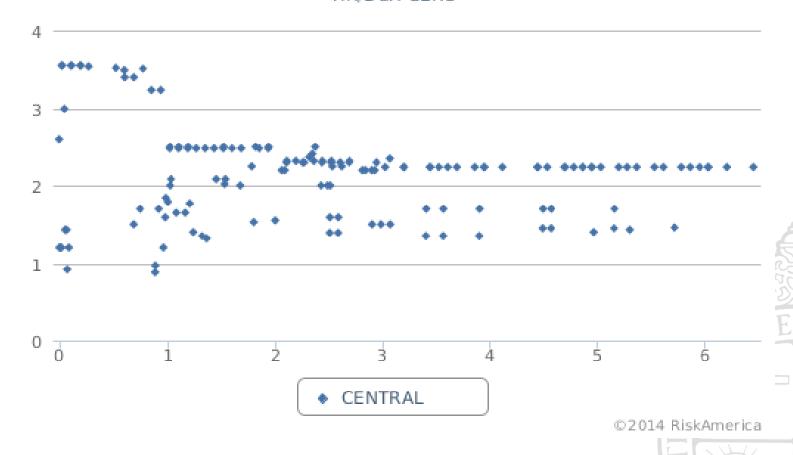


 En Chile existen bonos cero emitidos por el Banco Central pero son poco líquidos.



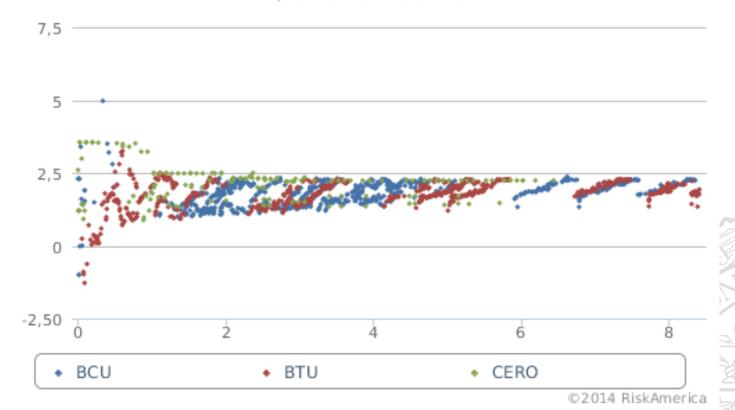
Transacciones por duración

Transacciones TIR/Dur: CERO



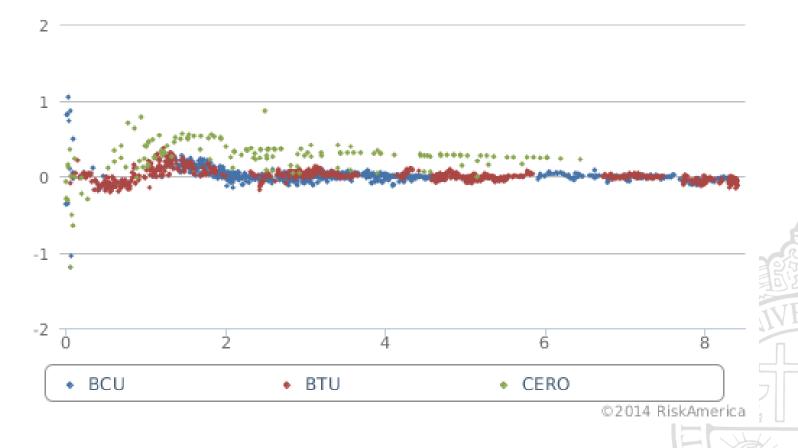
• Esto hace que se transen a tasas mas altas que los instrumentos libres de riesgo.

Transacciones
TIR/Dur: CERO+BCU+BTU



• Spread de transacciones:

Transacciones
Spread/Dur: CERO+BCU+BTU

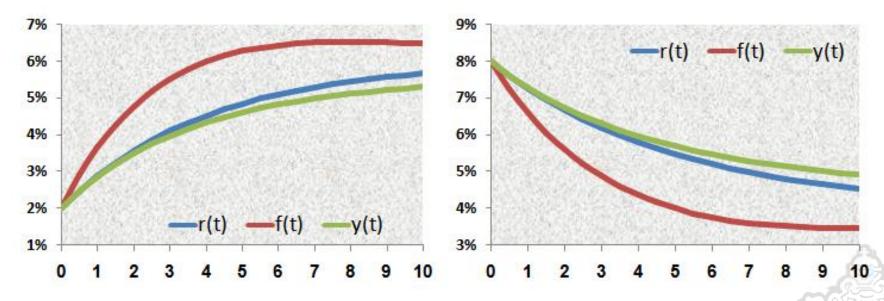


 Los bonos CERO se transan con spread: no son representativos de una curva libre de riesgo. (Poca Liquidez)

 En los mercados financieros, las estructuras de tasas se determinan en función de bonos con cupones.

- Las curvas las podemos clasificar según:
 - Spot Curve: Es la curva cero cupón. Las estructuras de tasas están generalmente expresadas en tasa cero o spot
 - Yield Curve: Es la curva construida con TIR de los instrumentos a los distintos plazos (Curva BCU/BCP)
 - Par Curve: Es la curva construida con TIR de instrumentos que están a la par (Curva Swap)

Ejemplos yield curve - curva cero - curva forward



- Si la curva cero es nominal se debe cumplir que f(t)>0. Esto presenta serias restricciones de suavidad o "smoothness" a la curva cero y la yield curve.
- Es fácil demostrar que si r(t) es cte ⇔ y(t) = r(t) = f(t)

- ¿Cómo obtener curvas cero cupón a partir de instrumentos con cupones?
- Métodos:
 - Bootstrapping (más simple)
 - Modelos Estáticos: Nelson & Siegel; Svensson;
 Splines
 - Modelos Dinámicos: Vasicek; CIR.

 Principio General: El valor presente de un bono se puede obtener descontando los cupones a la TIR o descontándolos a las tasas cero cupón correspondientes a cada plazo.

$$B = \frac{C_i}{(1+TIR)} + \frac{C_i}{(1+TIR)^2} + \frac{C_i}{(1+TIR)^3} \cdots \frac{C_i}{(1+TIR)^N} = \frac{C_i}{(1+r_1)} + \frac{C_i}{(1+r_2)^2} + \frac{C_i}{(1+r_3)^3} \cdots \frac{C_i}{(1+r_N)^N}$$

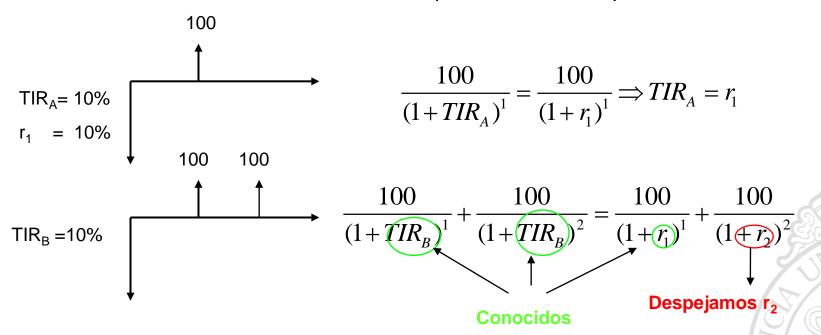
O bien

$$B = \frac{C_i}{\P + TIR} + \frac{C_i}{\P + TIR} + \frac{C_i}{\P + TIR} + \frac{C_i}{\P + TIR} + \frac{C_i}{\P + TIR} = C_i * FD(1) + C_i * FD(2) + C_i * FD(3) \cdots C_i * FD(N)$$

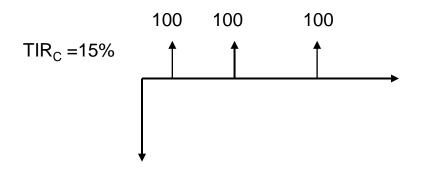
donde

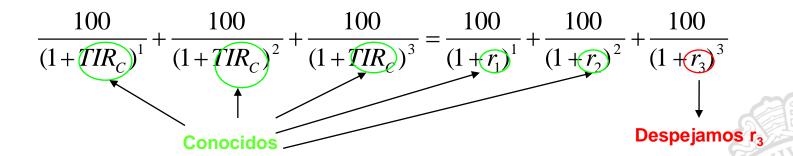
$$FD(T) = \frac{1}{\P + r^{T}}$$

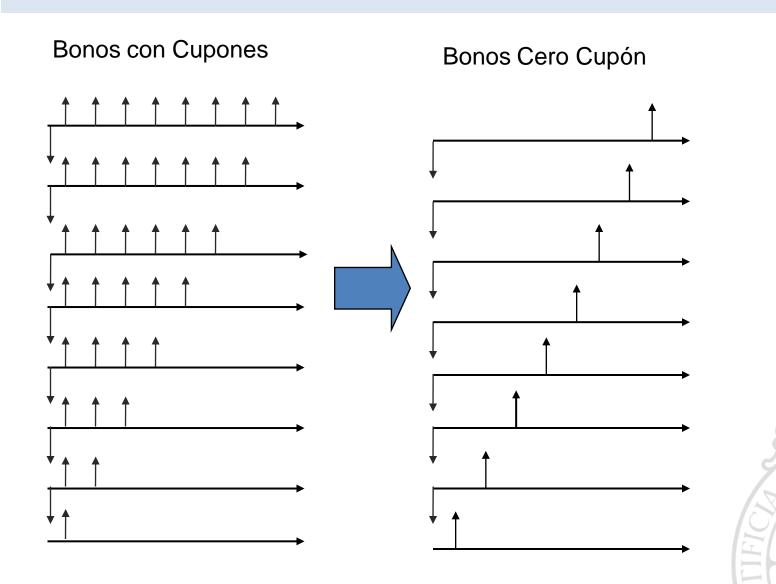
- Ejemplo: Bootstrapping
 - Se tienen 3 bonos:
 - » Bono A: Tiene 1 cupón en t=1
 - » Bono B: Tiene 2 cupones en t=1 y t=2
 - » Bono C: Tiene 3 cupones en t=1, t=2 y t=3



Ejemplo: Bootstrapping







Ventajas del Bootstrapping:

- Fácil de construir y de actualizar.
- No requiere utilizar ningún tipo de solver numérico, ni cálculos iterativos ni estimación de parámetros.
- No tiene restricciones de forma, ajusta todos los precios observados.

Desventajas del Bootstrapping:

- Se requiere que las fechas de los cupones coincidan para todos los instrumentos.
- Las interpolaciones pueden producir serias irregularidades en la curva forward instantánea en los puntos de no diferenciabilidad.
- Requiere yields observables a lo largo de toda la curva.

- El Bootstraping necesita el mismo número de bonos como cupones.
- Si no se tiene el número suficiente de bonos. Se pueden utilizar otros métodos para obtener las curvas cero.
 - Métodos Paramétricos: Nelson y Siegel (1987); Svensson (1994)
 - Métodos No-paramétricos: Interpolación lineal; Splines
- Estos modelos son estáticos, es decir, se estiman considerando sólo las transacciones del día sin importar la historia.

 Un modelo paramétrico de la estructura de tasas de interés se puede representar como:

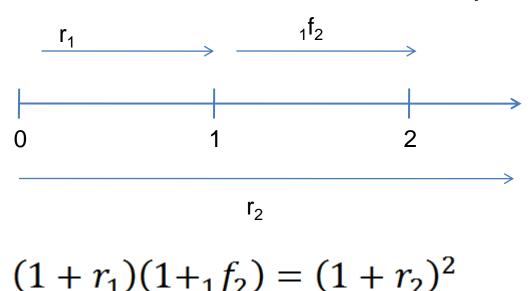
$$R(T) = R(T, \theta)$$

Donde θ es un vector de parámetros.

 En un modelo paramétrico la estructura de tasas R(T) se representa por una forma funcional que relaciona cada tasa cero a un plazo.

Tasa Forward

- Corresponde a una tasa futura definida desde una fecha inicial a una fecha final.
- Por ejemplo: La tasa vigente entre t y t+1 corresponde a la tasa forward entre t y t+1.



Tasas Forward

 Las distintas combinaciones de plazos nos dan como resultado una matriz de tasas forward

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	
1	2,84	2,62	2,42	2,36	2,34	2,35	2,37	2,39	2,42	2,44	2,47	2,50	2,53	2,56	2,58	2,61	2,64	2,66	2,68	
2		2,73	2,22	2,23	2,25	2,28	2,32	2,35	2,39	2,42	2,46	2,49	2,52	2,55	2,58	2,61	2,64	2,66	2,69	Ī
3			2,56	2,24	2,27	2,30	2,34	2,38	2,42	2,45	2,49	2,52	2,55	2,58	2,61	2,64	2,67	2,69	2,72	
4				2,48	2,30	2,34	2,38	2,41	2,45	2,49	2,52	2,56	2,59	2,62	2,64	2,67	2,70	2,72	2,75	
5					2,44	2,38	2,41	2,45	2,49	2,53	2,56	2,59	2,62	2,65	2,68	2,71	2,73	2,76	2,78	
6						2,43	2,45	2,49	2,53	2,56	2,60	2,63	2,66	2,69	2,71	2,74	2,77	2,79	2,81	
7							2,43	2,53	2,57	2,60	2,63	2,66	2,69	2,72	2,75	2,77	2,80	2,82	2,84	Ī
8								2,45	2,61	2,64	2,67	2,70	2,72	2,75	2,78	2,80	2,83	2,85	2,87	
9									2,46	2,66	2,70	2,73	2,75	2,78	2,80	2,83	2,85	2,88	2,90	
0										2,48	2,74	2,76	2,78	2,81	2,83	2,86	2,88	2,90	2,92	
1											2,51	2,78	2,81	2,83	2,86	2,88	2,90	2,93	2,95	
2												2,53	2,83	2,86	2,88	2,91	2,93	2,95	2,97	
3													2,55	2,89	2,91	2,93	2,95	2,97	2,99	
4														2,58	2,92	2,95	2,97	3,00	3,01	
5															2,6	2,98	3,00	3,02	3,04	
6																2,62	3,02	3,04	3,06	
7																	2,65	3,06	3,08	
18																		2,67	3,09	

3,13

Modelos Paramétricos de Tasas

 Nelson y Siegel (1987): Las tasas se representan por una suma de exponenciales.

 Svensson (1994): Extensión de Nelson y Siegel.
 Agrega parámetros adicionales aumentando la flexibilidad de la curva.

 Plantean una forma funcional para la tasa forward instantánea:

$$f(T) = \beta_0 + \beta_1 e^{-\frac{T}{\tau_1}} + \beta_2 \frac{T}{\tau_1} e^{-\frac{T}{\tau_1}}$$



 Recordemos que la tasa forward entre dos plazos se define como:

$$(1+r(t_1))^{t_1} (1+f_2)^{t_2-t_1} = (1+r(t_2))^{t_2}$$

En tasa continua:

$$r(t_1)t_1 + f(0, t_1, t_2)(t_2 - t_1) = r(t_2)t_2$$

Entonces:

$$f(0,t_1,t_2) = \frac{r(t_2)t_2 - r(t_1)t_1}{(t_2 - t_1)}$$



Para obtener la forward instantánea:

$$\lim_{\varepsilon \to 0} f(0,t,t+\varepsilon) = \frac{r(t+\varepsilon)(t+\varepsilon) - r(t)t}{\varepsilon}$$

Finalmente se obtiene:

$$f(t) = \frac{dr(t)t}{dt}$$
$$f(t) = r(t) + r'(t)t$$

 Si la curva de tasas es "normal", la curva forward va por arriba de la curva cero.

Para obtener la curva cero recordemos que:

$$r(T) \cdot T = \int_0^T f(s) ds$$

Finalmente:

$$r(T) = \beta_0 + \beta_1 \left(1 - e^{-\frac{T}{\tau}}\right) \frac{\tau}{T} + \beta_2 \left(\left(1 - e^{-\frac{T}{\tau}}\right) \frac{\tau}{T} - e^{-\frac{T}{\tau}}\right)$$

• Se cumplen los siguientes límites matemáticos:

$$\lim_{T \to 0} f(T) = \beta_0 + \beta_1 \qquad \lim_{T \to \infty} f(T) = \beta_0$$

$$\lim_{T \to 0} R(T) = \beta_0 + \beta_1 \qquad \lim_{T \to \infty} R(T) = \beta_0$$



Svensson (1994)

 Plantean la siguiente forma funcional para la tasa forward instantánea:

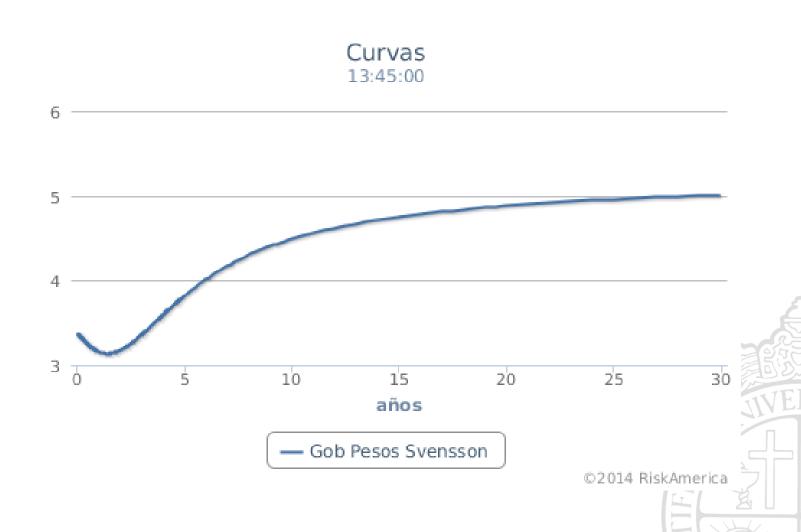
$$f(T) = \beta_0 + \beta_1 e^{-\frac{T}{\tau_1}} + \beta_2 \frac{T}{\tau_1} e^{-\frac{T}{\tau_1}} + \beta_3 \frac{T}{\tau_2} e^{-\frac{T}{\tau_2}}$$

• A partir de esto la tasa cero para un plazo T es:

$$r(T) = \beta_0 + \beta_1 \left(1 - e^{-\frac{T}{\tau_1}} \right) \frac{\tau_1}{T} + \beta_2 \left(\left(1 - e^{-\frac{T}{\tau_1}} \right) \frac{\tau_1}{T} - e^{-\frac{T}{\tau_1}} \right)$$

$$+ \beta_3 \left(\left(1 - e^{-\frac{T}{\tau_2}} \right) \frac{\tau_2}{T} - e^{-\frac{T}{\tau_2}} \right)$$

Svensson (1994)



Splines

 Equivale a aproximar una función con pedazos de polinomios que cumplen ciertas condiciones de suavidad.

Ventajas:

- Relativamente fácil de construir
- Mejor ajuste a los precios observados

• Desventajas:

- Mayor inestabilidad
- No permite la extrapolación de tasas fuera del intervalo de precios.

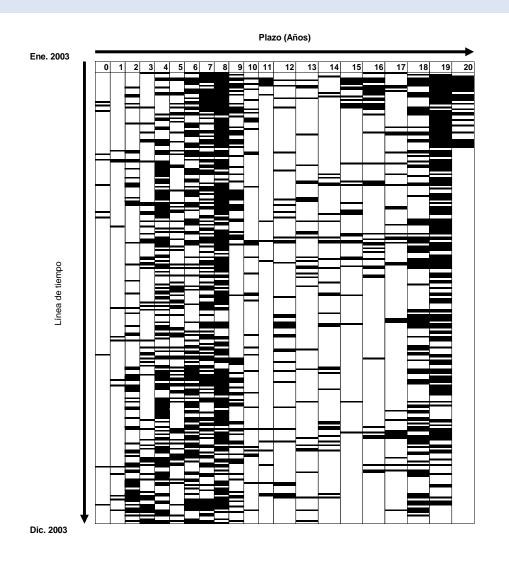
Estructuras de Tasas

- En general, se puede analizar un método de ajuste de tasas de acuerdo a tres dimensiones:
 - Estabilidad: Que tan estable es el modelo frente a la eliminación o cambio en ciertos datos y su estabilidad en el largo plazo.
 - Suavidad: Que tan suaves son las estructuras de tasas, en particular las curvas de tasas forward.
 - Ajuste: Que tan bien se ajusta el modelo a los datos empíricos.

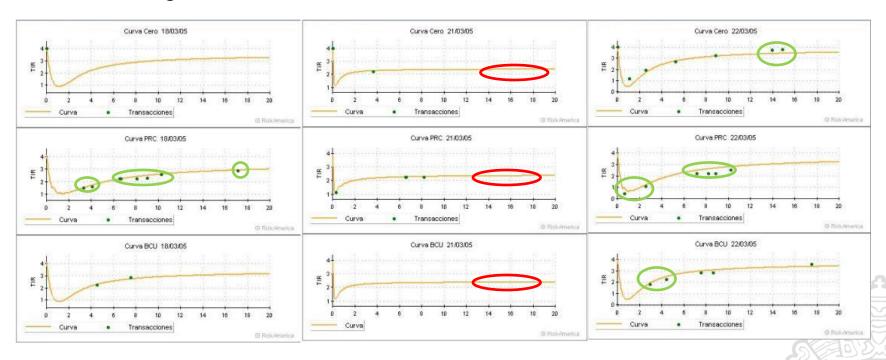
 La elección del modelo apropiado depende de la importancia relativa de cada uno de estos factores.

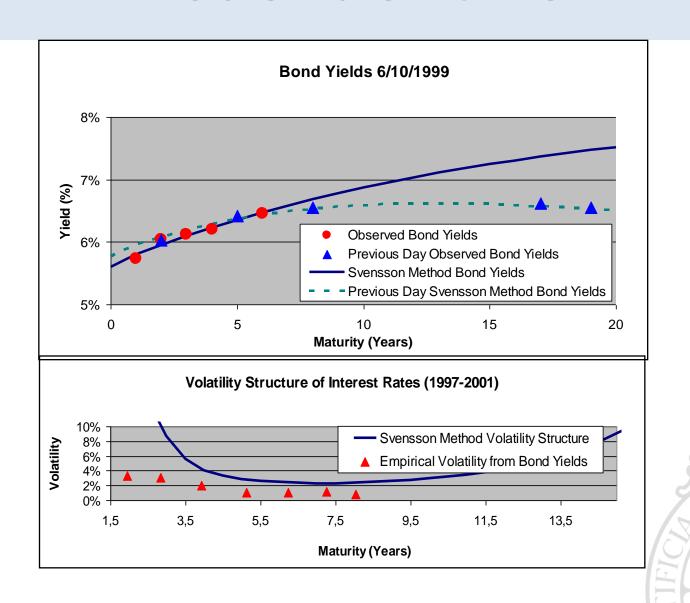
 El mercado chileno no tiene un número suficiente de transacciones diarias para ajustar un modelo estático para la estructura de tasas de interés.





Nelson & Siegel





- Como solución se utilizan modelos dinámicos de tasas de interés, que además de ajustar la estructura del día ofrecen una estructura de tasas consistente con la historia de las transacciones
- Los modelos dinámicos buscan ajustar los precios y las volatilidades de las tasas.
- Las tasas de interés tienen un comportamiento estocástico en el tiempo.

Modelo de Vasicek Generalizado:

$$r_t = 1'x_t + \delta$$
 r_t : Tasa de interés instantánea
$$dx_t = -(\lambda + \mathbf{K}x_t)dt + \Sigma dw_t \quad \mathbf{X}_t$$
: Vector de variables de estado

$$\mathbf{K} = \begin{bmatrix} \kappa_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \kappa_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \kappa_3 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \kappa_N \end{bmatrix} \qquad \mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_N \end{bmatrix} \qquad \boldsymbol{\Sigma} = \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_3 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \sigma_N \end{bmatrix}$$

$$\Sigma = \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \sigma_3 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \sigma_N \end{bmatrix}$$

Ecuación de un Bono de Descuento:

$$P(x_t, \tau) = exp(u(\tau)'x_t + v(\tau))$$

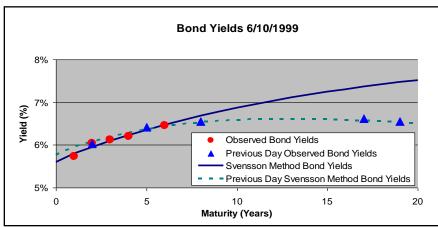
donde

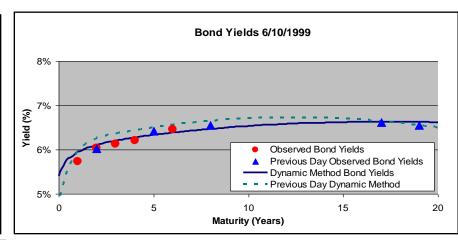
$$u(\tau) = \frac{1 - exp(-\kappa_i \tau)}{\kappa_i}$$

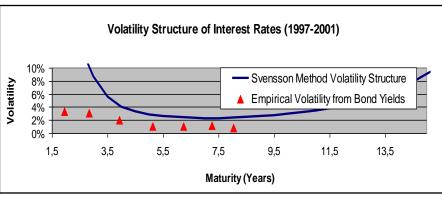
$$v(\tau) = \sum_{i=1}^{N} \frac{\lambda_i}{\kappa_i} \left(\tau - \frac{1 - exp(-\kappa_i \tau)}{\kappa_i} \right) - \delta \tau$$

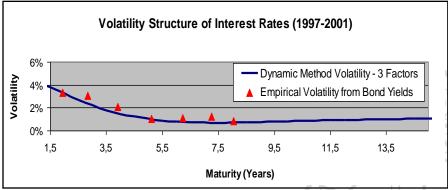
$$+\frac{1}{2}\sum_{i=1}^{N}\sum_{j=1}^{N}\frac{\sigma_{i}\sigma_{j}\rho_{ij}}{\kappa_{i}\kappa_{j}}\left(\tau-\frac{1-exp(-\kappa_{i}\tau)}{\kappa_{i}}-\frac{1-exp(-\kappa_{j}\tau)}{\kappa_{j}}\right) + \frac{1-exp(-(\kappa_{i}+\kappa_{j})\tau)}{\kappa_{i}+\kappa_{i}}$$



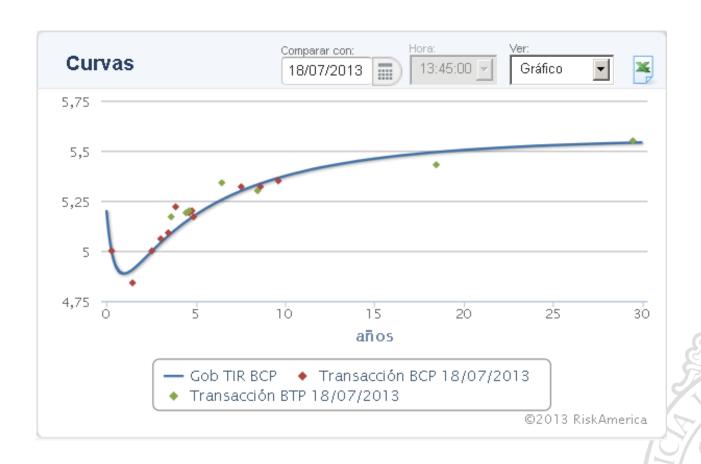




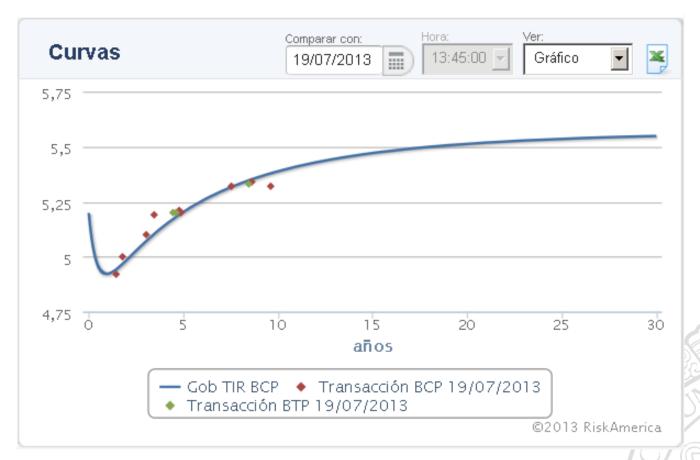




• Ejemplo:



• Ejemplo:



• Ejemplo:

