

Cadenas de Markov

Sea s_1, \dots, s_k un número finito de estados donde una partícula, individuo... queda estar con cierta probabilidad. Denemos $u^i = P\{\text{Partícula en el estado } i\}$, entonces tenemos un vector:

$$u = \begin{pmatrix} u^1 \\ \vdots \\ u^k \end{pmatrix}$$

Verificando:

- 1) $0 \leq u^i \leq 1$ (son probabilidades)
- 2) $\sum_{i=1}^k u^i = 1$

Demostremos $\Delta = \{u \in \mathbb{R}^k : \text{verifican } ① \text{ y } ②\}$

Teorema: Sea $A = (a_{ij})_{i=1, \dots, k \atop j=1, \dots, k}$, donde cada $a_{ij} = P(\text{individuo de la clase } j \text{ pasa a la clase } i)$, $u = (u^i)_{i=1, \dots, k}$, el vector de estados inicial, y $v = (v^i)_{i=1, \dots, k}$ el vector estado tras el proceso de cambio, entonces:

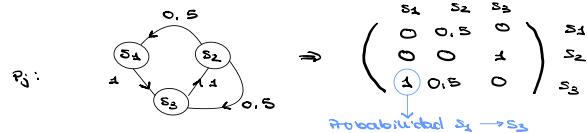
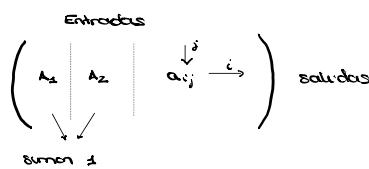
$$Au = v$$

Planteamiento dinámico: Si tenemos u_n vectores de estado tras aplicar n -veces el proceso, entonces $u_{n+1} = Au_n$, $u_n \in \Delta$ por lo que tenemos un sistema dinámico en Δ .

Nota: Si s_1, \dots, s_k son los vectores de la base canónica de \mathbb{R}^k , entonces, $A s_j = A_j$, donde A_j es la columna j -ésima de la matriz.

Una matriz se dice de estado o de probabilidad o estocástica si $\forall j \in \{1, \dots, k\}$, $A_{j,j} \in \Delta$.

Identificación causal de los elementos de la matriz



Sea A una matriz de estado y consideremos $u_{n+1} = Au_n$, $u_n \in \Delta$. Se dice que dicho sistema dinámico está totalmente conectado si $a_{ij} > 0, \forall i, j$ El gráfico estará totalmente conectado

Teorema: En una cadena totalmente conectada, el sistema dinámico $u_{n+1} = Au_n$, $u_n \in \Delta$ tiene un único punto fijo, u^* , atractor global, es decir, $\forall u_0 \in \Delta$, $u_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} u^*$. Además, usando el T. punto fijo de Banach, se tiene que es asintóticamente estable.

Repaso: Normas vectoriales

Definimos norma como una aplicación $\|\cdot\|: \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}$, tal que:

- 1) $\|u\| \geq 0$ ($\|u\|=0 \Leftrightarrow u=0$)
- 2) $\|\lambda u\| = |\lambda| \|u\|$
- 3) $\|u+v\| \leq \|u\| + \|v\|$

Toda norma en un espacio vectorial define una distancia $d(u, v) = \|u-v\|$.

Lema: $\exists \lambda \in (0, 1) : \|A\lambda\|_1 \leq \lambda \|A\|_1$, $\forall n \in \mathbb{Z}_0$ ($\sum_{m=0}^n \lambda^m \in \mathbb{R}^K : u^0 + \dots + u^K = m u^*$ e. vectorial).

Lema: Sean $a_1, \dots, a_K \in \mathbb{R}$: $|a_1 + \dots + a_K| = |a_1| + \dots + |a_K| \Rightarrow \forall i \in \{1, \dots, K\}$, si tiene el mismo signo.

Alomorfismo distribución estable a una matriz estocástica, A , conectados al valor u^* . Además, se tiene que

$$u^* \in \Delta = \{u \in \mathbb{R}^K : 0 < u^i < 1, \sum_{i=1}^K u^i = 1\}$$

Proposición: u^* es un vector propio asociado al valor $\lambda=1$ y es el único verificando $u^* \in \Sigma_1$.

Además, para todo dato inicial, $x_0 \in \mathbb{R}^K$, la sucesión dada por $x_{n+1} = Ax_n$, verifica que $x_n \rightarrow mu^*$, donde $m = x_0^1 + x_0^2 + \dots + x_0^K$.

Lema: La aplicación $A: \Sigma_m \rightarrow \Sigma_m$ es contrativa y tiene un único punto fijo mu^* .

Si A es una matriz diagonalizable :

$$A = P D P^{-1}$$

$$D = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & 0 \\ 0 & \lambda_2 & & \\ \vdots & & \ddots & \\ 0 & & & \lambda_K \end{pmatrix}$$

entonces $A^n = P D^n P^{-1}$.

→ Radio Espectral

El comportamiento asintótico vendrá determinado por el mayor valor en módulo de los vectores propios.

Un valor propio λ se dice principal si $|\lambda| \geq |\mu|$, $\forall \mu \in \sigma$, donde σ es el espectro de la matriz (los valores propios).

Si valor propio es dice dominante o es algebraicamente simple y, además, $|\lambda| > |\mu|$, $\forall \mu \in \sigma \setminus \{\lambda\}$.

$$\text{ej: } \lambda=1 \text{ es principal en } \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \gamma=-4 \text{ es dominante en } \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -4 \end{pmatrix}$$

Sea A una matriz real y consideremos

$$x_{n+1} = Ax_n, \quad x_n \in \mathbb{R}^K$$

entonces la presencia de un valor propio dominante tiene consecuencias sobre el s.d. anterior.

Teorema: sea $\lambda_1 \in \sigma(A) \cap \mathbb{R}$. Son equivalentes:

1) λ_1 es valor propio dominante

2) λ_1 es geométricamente simple y para cada $x_0 \in \mathbb{R}^K$, $\exists v \in \mathbb{R}^K$, vector propio asociado a λ_1 tal que $\frac{1}{\lambda_1^n} x_n \rightarrow v$

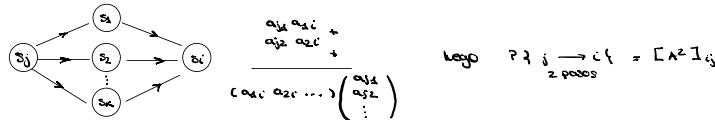
Si A es una matriz estocástica totalmente conectada, entonces u^* , la distribución estable, es un vector propio asociado a $\lambda=1$.

Proposición: sea A una matriz estocástica, entonces $\lambda=1$ es un valor propio.

Proposición: En una matriz estocástica totalmente conectada, $\lambda=1$ es un valor propio dominante.

La matriz iterada

sea A matriz de estados, $A = (a_{ij})$, donde $a_{ij} = P(j \rightarrow i)$. Si partimos ir de j a i en dos pasos



En general, $P(j \rightarrow i)_{\text{n pasos}} = [A^n]_{ij}$.

Tema: Si A es una matriz de estados, entonces, A^T , A^{-1} es una matriz de estados.

Def: Sea una matriz A de entradas positivas, es decir, $[A]_{ij} \geq 0$, $\forall i, j$, se dice **ergódica** si $\exists \pi \in \mathbb{N}^*$ tal que $[A^{\pi}]_{ij} > 0$.

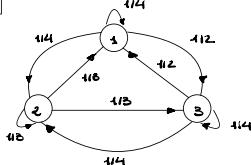
El índice π tiene que ser fijo independientemente de i, j .

Si una matriz es de estados y ergódica, entonces la iterada A^{π} es de estados completamente conectados.

Teorema: Sea A una matriz de estados ergódica, entonces $\lambda=1$ es un valor propio dominante y el correspondiente vector propio puede tomar en $\forall \pi \in \mathbb{N}^*$.

Ejercicios de ejemplo

3



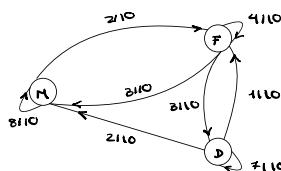
$$\Rightarrow A = \begin{pmatrix} 1/4 & 1/3 & 1/2 \\ 1/4 & 1/3 & 1/2 \\ 1/2 & 1/3 & 1/4 \end{pmatrix} \Rightarrow |A - \lambda I| = \begin{vmatrix} 1/4 - \lambda & 1/3 & 1/2 \\ 1/4 & 1/3 - \lambda & 1/2 \\ 1/2 & 1/3 & 1/4 - \lambda \end{vmatrix} = -\lambda^3 + \frac{5}{6}\lambda^2 + \frac{3}{16}\lambda - \frac{1}{48}$$

$$\Rightarrow \lambda=1, \lambda=-\frac{1}{4}, \lambda=\frac{1}{12} \Rightarrow \lambda=1 \text{ es el valor propio dominante.}$$

$$E_1 = \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \begin{pmatrix} -5/4 & 1/3 & 1/2 \\ 1/4 & -2/3 & 1/2 \\ 1/2 & 1/3 & -3/4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 0 \right\} = \{ \mu(1, \frac{3}{4}, 1) : \mu \in \mathbb{R} \}$$

$$v = \frac{(1, \frac{3}{4}, 1)}{\|(1, \frac{3}{4}, 1)\|} = (\frac{4}{11}, \frac{9}{11}, \frac{4}{11}) \Rightarrow \forall u_0 \in \Delta, \quad u_{n+1} \rightarrow v \\ \{v\} \rightarrow 884^* = (82, 24, 82)$$

4



$$\Rightarrow A = \begin{pmatrix} 0.8 & 0.2 & 0.3 \\ 0 & 0.7 & 0.3 \\ 0.2 & 0.1 & 0.4 \end{pmatrix} \Rightarrow \varphi(\lambda) = \begin{cases} \lambda=1 & \text{v.p. dominante} \\ \lambda = \frac{9+\sqrt{5}}{20} \\ \lambda = \frac{9-\sqrt{5}}{20} \end{cases}$$

Claramente, es una matriz ergódica:

$$M \rightarrow M+F \rightarrow M+D+F$$

$$D \rightarrow M+D+F \Rightarrow \lambda^2 > 0 \Rightarrow \lambda=1 \text{ v.p. dominante.}$$

$$F \rightarrow M+D+F$$

$$E_1 = \left\{ (x, y, z) \in \mathbb{R}^3 : \begin{pmatrix} -0.2 & 0.2 & 0.3 \\ 0 & -0.3 & 0.3 \\ 0.2 & 0.1 & -0.6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = 0 \right\} = \{ \lambda(5/9, 1, 1) : \lambda \in \mathbb{R} \} = L\{(\frac{5}{9}, \frac{2}{9}, \frac{2}{9})\}$$

$$\begin{pmatrix} M_n \\ D_n \\ F_n \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 5/9 \\ 2/9 \\ 2/9 \end{pmatrix}$$