Curso introductorio en Matemáticas y Estadística

Programa de Finanzas Cuantitativas **QUANt**



Introduccion

Idea del curso:

Cubrir las herramientas matemáticas básicas para desarrollar la teoría detrás de *Finanzas Cuantitativas* y *Machine Learning*.

A grandes rasgos, vamos a abordar dos partes esenciales:

Introduccion

Idea del curso:

Cubrir las herramientas matemáticas básicas para desarrollar la teoría detrás de *Finanzas Cuantitativas* y *Machine Learning.*

A grandes rasgos, vamos a abordar dos partes esenciales:

Analisis

El objetivo principal es aprender a modelar y operar

funciones, mayormente de variable real. La mayor parte de las cantidades que aparecen en

finanzas se modelan con dichas funciones.

Conceptos clave: derivabilidad, integrabilidad, aproximacion.

Introduccion

Idea del curso:

Cubrir las herramientas matemáticas básicas para desarrollar la teoría detrás de *Finanzas Cuantitativas* y *Machine Learning*.

A grandes rasgos, vamos a abordar dos partes esenciales:

El objetivo principal es aprender a modelar y operar

ır y operar

La mayor parte de las cantidades que aparecen en finanzas se modelan con dichas funciones

Conceptos clave: derivabilidad, integrabilidad

Probabilidad

La mayor parte de los valores de interés para las finanzas son intrínsecamente estocásticos.

fenómenos aleatorios o estocásticos.

El objetivo es sentar un marco que permita estudiar

Conceptos clave: azar, probabilidad, esperanza.

Bibliografia

- Esqueleto del curso
 - D. Stefanica, "A primer for the mathematics of financial engineering"
- Analisis
 - o R. Noriega, "Cálculo Diferencial e Integral"
 - T. Apostol, "Calculus Vol I and II"
- Probabilidad
 - S. Ross, "A First Course in Probability"
 - o R. Durrett, "Probability: Theory and Examples"

Analisis

Un poco de notación

Un concepto antes de empezar: O grande y o chica.

$$f(x) = O(g(x)) \iff |f(x)| < C \cdot |g(x)|$$

- $x^2 + 3x 1 = O(x^2)$ en infinito pero no en 0
- $x^2 + 3x 1 = O(1)$ en 0 pero no en infinito

Un poco de notación

Un concepto antes de empezar: O grande y o chica.

$$f(x) = o(g(x)) \iff \lim_{x \to a} \left| \frac{f(x)}{g(x)} \right| = 0$$

- $3x = o(x^2)$ en infinito
- ullet 3x
 eq o(x) ni en 0 ni en infinito
- $\bullet \ 3x^3 + 2x = o(\sqrt{x}) \text{ en 0}$

Derivadas

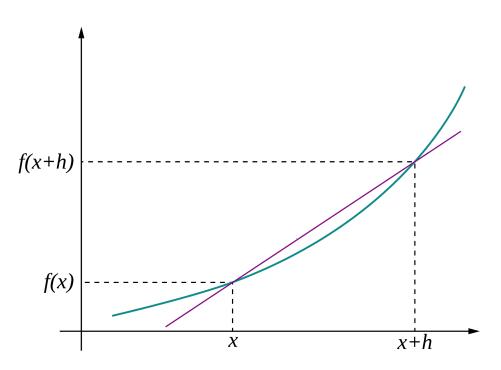
La derivada de una función en un punto es una cantidad que refleja la velocidad con la que la función crece en ese punto.

Formalmente:

$$f'(x) = \lim_{h \to 0} \frac{f(x+h) - f(x)}{h}$$

Derivadas

La derivada de una función en un punto es una cantidad que refleja la **velocidad con la que la función crece en ese punto**.



Derivadas - Cómo operar

Afortunadamente no siempre hay que resolver un límite para calcular una derivada.

$$\bullet f(x) = x^n \Rightarrow f'(x) = nx^{n-1}$$

•
$$f(x) = \ln(x) \Rightarrow f'(x) = 1/x$$

$$\bullet f(x) = sen(x) \Rightarrow f'(x) = cos(x)$$

$$f(x) = e^x \Rightarrow f'(x) = e^x$$

. . .

Derivadas - Cómo operar

Afortunadamente no siempre hay que resolver un límite para calcular una derivada.

•
$$f(x) = x^n \Rightarrow f'(x) = nx^{n-1}$$

• $f(x) = \ln(x) \Rightarrow f'(x) = 1/x$
• $f(x) = sen(x) \Rightarrow f'(x) = cos(x)$
• $f(x) = e^x \Rightarrow f'(x) = e^x$

Notacion: para una función f de una variable x:

$$f' = \frac{a}{dx}f$$

Derivadas - Cómo operar - Regla de la cadena

Y luego existen reglas para calcular derivadas de operaciones entre funciones:

Operaciones algebraicas:

$$(f \pm g)' = f' \pm g'$$
$$(f \cdot g)' = f' \cdot g + f \cdot g'$$

Derivadas - Cómo operar - Regla de la cadena

Y luego existen reglas para calcular derivadas de operaciones entre funciones:

Operaciones algebraicas:

$$(f \pm g)' = f' \pm g'$$
$$(f \cdot g)' = f' \cdot g + f \cdot g'$$

Y la **regla de la cadena** para resolver composiciones:

$$(f \circ g)'(x) = f'(g(x)) \cdot g'(x)$$

Derivadas - Cómo operar - Regla de la cadena

Y luego existen reglas para calcular derivadas de operaciones entre funciones:

Operaciones algebraicas:

$$(f \pm g)' = f' \pm g'$$
$$(f \cdot g)' = f' \cdot g + f \cdot g'$$

Y la **regla de la cadena** para resolver composiciones:

$$(f \circ g)'(x) = f'(g(x)) \cdot g'(x)$$

$$\frac{d}{dx}\left(e^{sen(x)\cdot x^2+4}\right) = ?$$

Derivadas - Computacionalmente

Computacionalmente se pueden tomar dos acercamientos para calcular derivadas:

Metodos numericos:

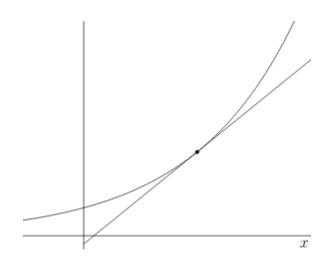
En líneas generales consisten en aproximar numéricamente el valor de una derivada utilizando los cocientes incrementales de su definición.

Automatic differentiation:

Se basa en el principio de que cualquier función expresada en una computadora se calcula a base de operaciones como las que acabamos de describir sobre funciones elementales, y existen reglas para derivar dichas operaciones.

Derivadas - Interpretación

Una aplicación importante: la derivada sirve para aproximar localmente el comportamiento de la función.



Ejemplo:

Tengo una funcion para el precio de dos derivados en función del precio de un subyacente. La derivada del primero en el precio actual es -4.8 y la del segundo es -7. En cual estoy más expuesto a cambios en el precio del subyacente?

Integrales

Dos nociones de integral:

• Una *primitiva* o *antiderivada* de una función *f*: es cualquier función *F* cuya derivada sea *f*. Formalmente:

$$F(x) = \int f(x)dx \iff F'(x) = f(x)$$

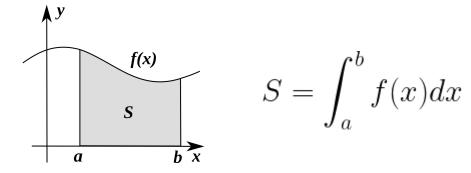
Integrales

Dos nociones de integral:

• Una *primitiva* o *antiderivada* de una función *f*: es cualquier función *F* cuya derivada sea *f*. Formalmente:

$$F(x) = \int f(x)dx \iff F'(x) = f(x)$$

• La *integral definida* de una función *f* entre dos puntos *a* y *b*: es el área bajo la curva determinada por el gráfico de *f* entre *a* y *b*.



Integrales - Teorema Fundamental del Cálculo

Las dos nociones de integral están asociadas por el Teorema Fundamental del Cálculo:

(TFC) Si f es una función continua en un intervalo [a,b] y F es una primitiva de f entonces

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = F|_{a}^{b} = F(b) - F(a)$$

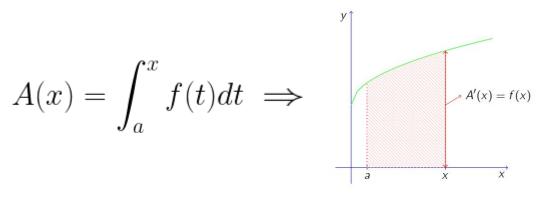
Integrales - Teorema Fundamental del Cálculo

Las dos nociones de integral están asociadas por el Teorema Fundamental del Cálculo:

(TFC) Si f es una función continua en un intervalo [a,b] y F es una primitiva de f entonces

$$\int_{a}^{b} f(x)dx = F|_{a}^{b} = F(b) - F(a)$$

Intuicion: el área debajo de una función crece localmente al ritmo del valor de la función.



Integrales - Teorema Fundamental del Cálculo (cont.)

Luego A(x) es una primitiva de f y además:

$$A(b) - A(a) = \int_a^b f(x)dx - \int_a^a f(x)dx = \int_a^b f(x)dx$$

Integrales - Teorema Fundamental del Cálculo (cont.)

Luego A(x) es una primitiva de f y además:

$$A(b) - A(a) = \int_{a}^{b} f(x)dx - \int_{a}^{a} f(x)dx = \int_{a}^{b} f(x)dx$$

Más aún, se puede probar que dos primitivas de la misma función solo difieren en una constante, por lo tanto para cualquier primitiva F de f vale que:

$$F(b) - F(a) = A(b) - A(a) = \int_{a}^{b} f(x)dx$$

También existen formas de calcular integrales para operaciones:

Las integrales separan sumas y multiplicación por escalares

$$\int (\lambda_1 f + \lambda_2 g) = \lambda_1 \int f + \lambda_2 \int g$$

También existen formas de calcular integrales para operaciones:

Las integrales separan sumas y multiplicación por escalares

$$\int (\lambda_1 f + \lambda_2 g) = \lambda_1 \int f + \lambda_2 \int g$$

• Tenemos una regla de substitución

$$\int f(x)dx = \int f(g(t))g'(t)dt$$

$$\int xe^{x^2}dx =$$

$$\int xe^{x^2}dx =$$

$$\frac{1}{2}\int e^{x^2}2xdx =$$

$$\int xe^{x^2}dx =$$

$$\frac{1}{2}\int e^{x^2}2xdx =$$

$$\frac{1}{2}\int e^{g(x)}g'(x)dx =$$

$$\int xe^{x^2} dx =$$

$$\frac{1}{2} \int e^{x^2} 2x dx =$$

$$\frac{1}{2} \int e^{g(x)} g'(x) dx =$$

$$g(x) = x^2$$

$$\int xe^{x^2}dx =$$

$$\frac{1}{2} \int e^{x^2}2xdx =$$

$$\frac{1}{2} \int e^{g(x)}g'(x)dx =$$

$$\frac{1}{2} \int e^{x}dx = \frac{1}{2}e^{x}$$

• Y una regla de integración por partes

$$f \cdot g = \int f'g + \int fg'$$

• Y una regla de integración por partes

$$f \cdot g = \int f'g + \int fg'$$

$$\int x \cdot sen(x) = x(-cos(x)) - \int 1 \cdot (-cos(x))$$

Y una regla de integración por partes

$$f \cdot g = \int f'g + \int fg'$$

$$\int x \cdot sen(x) = x(-cos(x)) - \int 1 \cdot (-cos(x))$$

$$\uparrow \qquad \uparrow \qquad \qquad \uparrow \qquad \qquad f \qquad g$$

$$= -x\cos(x) + \sin(x)$$

Ambas reglas tienen su versión para integrales definidas:

Integración por partes:

$$\int_{a}^{b} f(x)g'(x)dx + \int_{a}^{b} f'(x)g(x)dx = f(b)g(b) - f(a)g(a)$$

Integracion por sustitucion:

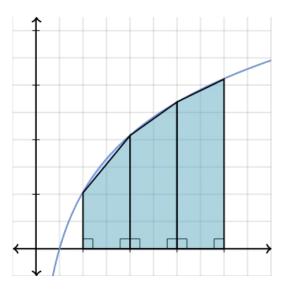
$$\int_{a}^{b} f(x)dx = \int_{q^{-1}(a)}^{g^{-1}(a)} f(g(t))g'(t)dt$$

Integrales - Computacionalmente

Tambien se pueden tomar dos acercamientos para calcular integrales:

Metodos numericos:

Mayormente consisten en aproximar el área debajo del grafico de una función con valores de dicha función. Un ejemplo:

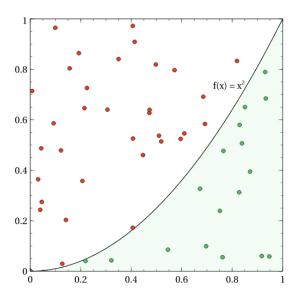


Integrales - Computacionalmente

También se pueden tomar dos acercamientos para calcular integrales:

Metodos probabilisticos:

Se basa en la interpretación de las integrales como valores esperados de experimentos. Vamos a profundizar en esto más adelante, pero como ejemplo:



Funciones multivariadas

Los mismos conceptos se pueden extender a funciones *multivariadas*. Es decir funciones que dependen de más de una variable.

Vamos a ver algunas definiciones y ejemplos en dos variables, es decir funciones $f: \mathbb{R} imes \mathbb{R} o \mathbb{R}$.

Funciones multivariadas

Los mismos conceptos se pueden extender a funciones *multivariadas*. Es decir funciones que dependen de más de una variable.

Vamos a ver algunas definiciones y ejemplos en dos variables, es decir funciones $f: \mathbb{R} imes \mathbb{R} o \mathbb{R}$.

Tomemos una función de ejemplo:

$$f(x,y) = sen(x)e^{x^2+y^2} - 3y^3$$

Existen nociones de diferenciabilidad e integrabilidad para estas funciones.

En una variable existe una única forma de avanzar y por lo tanto una única posible velocidad de crecimiento.

Para una función de dos variables definimos sus derivadas parciales como:

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x,y) = \lim_{h \to 0} \frac{f(x+h,y) - f(x,y)}{h}$$
$$\frac{\partial f}{\partial y}(x,y) = \lim_{h \to 0} \frac{f(x,y+h) - f(x,y)}{h}$$

En una variable existe una única forma de avanzar y por lo tanto una única posible velocidad de crecimiento.

Para una función de dos variables definimos sus derivadas parciales como:

$$\frac{\partial f}{\partial x}(x,y) = \lim_{h \to 0} \frac{f(x+h,y) - f(x,y)}{h}$$
$$\frac{\partial f}{\partial y}(x,y) = \lim_{h \to 0} \frac{f(x,y+h) - f(x,y)}{h}$$

Observemos que en un punto estas derivadas se pueden calcular como derivadas de una función de una sola variable, pensando que

$$f(x+h,y) = f_y(x+h)$$

Para nuestra función de ejemplo:

$$f(x,y) = sen(x)e^{x^2 + y^2} - 3y^3$$

Podemos calcular las derivadas parciales respecto a una variable "tomando a la otra como constante".

Tenemos:

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y} \left(sen(x) e^{x^2 + y^2} - 3y^3 \right) =$$

Para nuestra función de ejemplo:

$$f(x,y) = sen(x)e^{x^2+y^2} - 3y^3$$

Podemos calcular las derivadas parciales respecto a una variable "tomando a la otra como constante".

Tenemos:

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y} \left(sen(x) e^{x^2 + y^2} - 3y^3 \right) =$$

$$sen(x)e^{x^2}\frac{\partial}{\partial y}\left(e^{y^2}\right) + \frac{\partial}{\partial y}\left(3y^3\right) =$$

Para nuestra función de ejemplo:

$$f(x,y) = sen(x)e^{x^2+y^2} - 3y^3$$

Podemos calcular las derivadas parciales respecto a una variable "tomando a la otra como constante".

Tenemos:

$$\frac{\partial f}{\partial y} = \frac{\partial}{\partial y} \left(sen(x) e^{x^2 + y^2} - 3y^3 \right) =$$

$$sen(x)e^{x^2}\frac{\partial}{\partial y}\left(e^{y^2}\right) + \frac{\partial}{\partial y}\left(3y^3\right) =$$

$$sen(x)e^{x^2}e^{y^2}2y + 9y^2$$

Hay dos funciones que usaremos bastante

• El gradiente:

$$\Delta f(x,y) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}(x,y), \frac{\partial f}{\partial y}(x,y)\right)$$

Hay dos funciones que usaremos bastante

• El gradiente:

$$\Delta f(x,y) = \left(\frac{\partial f}{\partial x}(x,y), \frac{\partial f}{\partial y}(x,y)\right)$$

• El Hessiano:

$$H(f) = \begin{pmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial^2 x} & \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} & \frac{\partial^2 f}{\partial^2 y} \end{pmatrix}$$

• Al igual que en una variable, las derivadas de una función multivariada nos hablan de la sensibilidad de una función a cambios en sus parámetros.

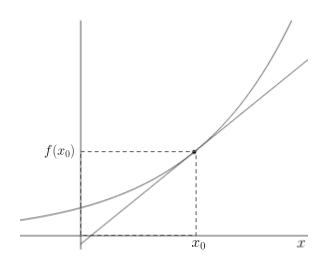
- Al igual que en una variable, las derivadas de una función multivariada nos hablan de la sensibilidad de una función a cambios en sus parámetros.
- En este caso existen varios parámetros que pueden variar. Cada derivada parcial explica la sensibilidad ante variaciones en cada variable en la que está definida la función.

- Al igual que en una variable, las derivadas de una función multivariada nos hablan de la sensibilidad de una función a cambios en sus parámetros.
- En este caso existen varios parámetros que pueden variar. Cada derivada parcial explica la sensibilidad ante variaciones en cada variable en la que está definida la función.
- Más aún, se pueden calcular sensibilidades respecto a combinaciones de dichas variables, para esto existe el concepto de derivada direccional:

$$\frac{\partial f}{\partial v}(w) = \lim_{h \to 0} \frac{f(w + hv) - f(w)}{h}$$

Donde $\boldsymbol{w}=(x,y)$ y $\,v\,$ indica la dirección en la que queremos derivar.

Esto nos lleva a las derivadas de orden superior y la aproximación de funciones usando derivadas.

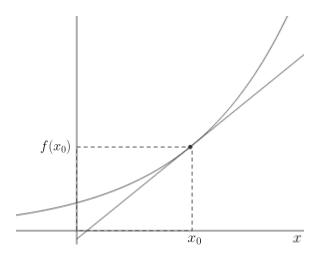


Ya dijimos que la recta tangente está relacionada con la derivada de f y aproxima a la función cerca del punto.

Las preguntas naturales son: como esta relacionada? que tan bien la aproxima?

En este caso la recta se puede escribir como

$$r(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$$

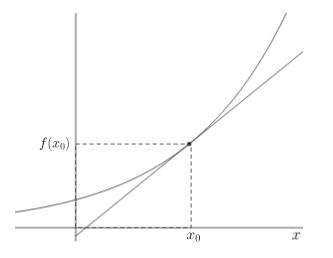


En este caso la recta se puede escribir como

$$r(x) = f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$$

y resulta que bajo ciertas condiciones

$$f(x) = r(x) + O((x - x_0)^2)$$



Recordemos las derivadas de orden superior:

La derivada segunda es la derivada de la derivada, es decir:

$$f''(x) = (f')'(x)$$

Recordemos las derivadas de orden superior:

La derivada segunda es la derivada de la derivada, es decir:

$$f''(x) = (f')'(x)$$

Y en general la derivada n-ésima es el resultado de derivar n veces a f, siempre vale:

$$f^{(n)}(x) = (f^{(n-1)})'(x)$$

Recordemos las derivadas de orden superior:

La derivada segunda es la derivada de la derivada, es decir:

$$f''(x) = (f')'(x)$$

Y en general la derivada n-ésima es el resultado de derivar n veces a f, siempre vale:

$$f^{(n)}(x) = (f^{(n-1)})'(x)$$

Recordemos:

- La derivada de f habla de la tasa de crecimiento de f un punto.
- La derivada segunda nos habla de la tasa con la que f se curva alrededor de un punto.
- Cuantas más derivadas calculemos, mejor podemos explicar lo que pasa con f cerca de un punto.

Esto se formaliza con la fórmula de Taylor, que nos dice que si f es derivable n+1 veces y su derivada n+1 es continua en un punto entonces:

$$f(x+h) = f(x) + f'(x)h + \frac{f''(x)}{2}h^2 + \dots + \frac{f^n(x)}{n!}h^n + O(h^{n+1})$$

Esto se formaliza con la fórmula de Taylor, que nos dice que si f es derivable n+1 veces y su derivada n+1 es continua en un punto entonces:

$$f(x+h) = f(x) + f'(x)h + \frac{f''(x)}{2}h^2 + \dots + \frac{f^n(x)}{n!}h^n + O(h^{n+1})$$

Mas aun, el término de error se puede calcular como:

$$\frac{f^{n+1}(c)}{n!}h^{n+1}$$

donde c es un punto que se encuentra entre x y x+h.

Ejemplos:

$$e^x = 1 + x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{6} + O(x^4)$$

Observemos que esto sirve para valores de *x* cercanos a 0, y no tiene mucho sentido para valores de *x* mayores a 1.

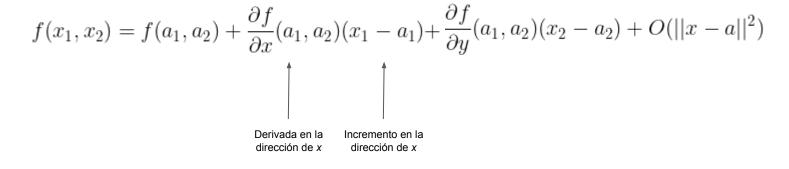
El polinomio de Taylor tiene una fórmula análoga en varias variables. Para el caso de orden 1, se obtiene un **plano tangente** combinando todas las derivadas parciales.

$$f(x_1, x_2) = f(a_1, a_2) + \frac{\partial f}{\partial x}(a_1, a_2)(x_1 - a_1) + \frac{\partial f}{\partial y}(a_1, a_2)(x_2 - a_2) + O(||x - a||^2)$$

El polinomio de Taylor tiene una fórmula análoga en varias variables. Para el caso de orden 1, se obtiene un **plano tangente** combinando todas las derivadas parciales.

$$f(x_1,x_2)=f(a_1,a_2)+\frac{\partial f}{\partial x}(a_1,a_2)(x_1-a_1)+\frac{\partial f}{\partial y}(a_1,a_2)(x_2-a_2)+O(||x-a||^2)$$
 Valor puntual de f

El polinomio de Taylor tiene una fórmula análoga en varias variables. Para el caso de orden 1, se obtiene un plano tangente combinando todas las derivadas parciales.



El polinomio de Taylor tiene una fórmula análoga en varias variables. Para el caso de orden 1, se obtiene un plano tangente combinando todas las derivadas parciales.

$$f(x_1,x_2) = f(a_1,a_2) + \frac{\partial f}{\partial x}(a_1,a_2)(x_1-a_1) + \frac{\partial f}{\partial y}(a_1,a_2)(x_2-a_2) + O(||x-a||^2)$$

$$\uparrow \qquad \qquad \uparrow$$
Derivada en la dirección de y Incremento en la dirección de y

El polinomio de Taylor tiene una fórmula análoga en varias variables. Para el caso de orden 1, se obtiene un **plano tangente** combinando todas las derivadas parciales.

$$f(x_1, x_2) = f(a_1, a_2) + \frac{\partial f}{\partial x}(a_1, a_2)(x_1 - a_1) + \frac{\partial f}{\partial y}(a_1, a_2)(x_2 - a_2) + O(||x - a||^2)$$
First de orden 2

El polinomio de Taylor tiene una fórmula análoga en varias variables. Para el caso de orden 1, se obtiene un **plano tangente** combinando todas las derivadas parciales.

En dos variables resulta:

$$f(x_1, x_2) = f(a_1, a_2) + \frac{\partial f}{\partial x}(a_1, a_2)(x_1 - a_1) + \frac{\partial f}{\partial y}(a_1, a_2)(x_2 - a_2) + O(||x - a||^2)$$
First de orden 2

La versión de orden superior es similar:

- Hay que sumar un término por cada posible derivada de orden n (hay muchas!).
- Cada derivada se multiplica por el los incrementos en cada dirección utilizada para derivar.
- Se obtiene una aproximación con error de orden n+1.

Muchas veces podemos encontrar una función que modele un fenómeno a partir de ciertas propiedades que dicha función debe cumplir.

En ese marco, una rama importante del análisis se dedica a resolver **ecuaciones diferenciales**. Una ecuación diferencial es una ecuación que involucra una o más funciones y sus derivadas.

Muchas veces podemos encontrar una función que modele un fenómeno a partir de ciertas propiedades que dicha función debe cumplir.

En ese marco, una rama importante del análisis se dedica a resolver **ecuaciones diferenciales**. Una ecuacion diferencial es una ecuación que involucra una o más funciones y sus derivadas.

Algunos nombres:

Muchas veces podemos encontrar una función que modele un fenómeno a partir de ciertas propiedades que dicha función debe cumplir.

En ese marco, una rama importante del análisis se dedica a resolver **ecuaciones diferenciales**. Una ecuacion diferencial es una ecuación que involucra una o más funciones y sus derivadas.

Algunos nombres:

 Ecuación diferencial ordinaria (ODE): cualquier ecuación con una o más funciones de una variable y sus derivadas.

Muchas veces podemos encontrar una función que modele un fenómeno a partir de ciertas propiedades que dicha función debe cumplir.

En ese marco, una rama importante del análisis se dedica a resolver **ecuaciones diferenciales**. Una ecuacion diferencial es una ecuación que involucra una o más funciones y sus derivadas.

Algunos nombres:

- Ecuación diferencial **ordinaria** (ODE): cualquier ecuación con una o más funciones de **una variable** y sus derivadas.
- Ecuación diferencial en derivadas parciales (PDE): cualquier ecuación que involucre una o mas funciones de más de una variable y sus derivadas parciales.

1. Hallar todas las funciones f tales que f'(t)=0

- 1. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = 0
- 2. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = f(t)

- 1. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = 0
- 2. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = f(t)

$$f'(t) = f(t)$$

- 1. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = 0
- 2. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = f(t)

$$f'(t) = f(t) \Rightarrow \frac{f'(t)}{f(t)} = 1$$

- 1. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = 0
- 2. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = f(t)

$$f'(t) = f(t) \Rightarrow \frac{f'(t)}{f(t)} = 1 \Rightarrow (\ln(f(t)))' = 1$$

- 1. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = 0
- 2. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = f(t)

$$f'(t) = f(t) \Rightarrow \frac{f'(t)}{f(t)} = 1 \Rightarrow (\ln(f(t)))' = 1 \Rightarrow \ln(f(t)) = t + C$$

- 1. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = 0
- 2. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = f(t)

$$f'(t) = f(t) \Rightarrow \frac{f'(t)}{f(t)} = 1 \Rightarrow (\ln(f(t)))' = 1 \Rightarrow \ln(f(t)) = t + C$$

Luego $f(t) = e^{t+C} = e^C e^t = \lambda e^t$.

- 1. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = 0
- 2. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = f(t)

$$f'(t) = f(t) \Rightarrow \frac{f'(t)}{f(t)} = 1 \Rightarrow (\ln(f(t)))' = 1 \Rightarrow \ln(f(t)) = t + C$$

Luego $f(t) = e^{t+C} = e^C e^t = \lambda e^t$.

3. [Ecuación del Calor] Si u(x,y,z,t) representa la temperatura en un punto del espacio a un tiempo determinado entonces se cumple:

$$\frac{\partial u}{\partial t} = \alpha \left(\frac{\partial^2 u}{\partial^2 x} + \frac{\partial^2 u}{\partial^2 y} + \frac{\partial^2 u}{\partial^2 z} \right)$$

- 1. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = 0
- 2. Hallar todas las funciones f tales que f'(t) = f(t)

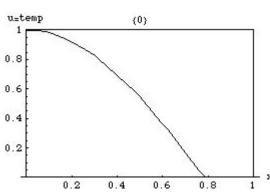
$$f'(t) = f(t) \Rightarrow \frac{f'(t)}{f(t)} = 1 \Rightarrow (\ln(f(t)))' = 1 \Rightarrow \ln(f(t)) = t + C$$

Luego $f(t) = e^{t+C} = e^C e^t = \lambda e^t$.

3. [Ecuación del Calor] Si u(x,y,z,t) representa la temperatura en un punto del espacio a un tiempo

determinado entonces se cumple:

$$\frac{\partial u}{\partial t} = \alpha \left(\frac{\partial^2 u}{\partial^2 x} + \frac{\partial^2 u}{\partial^2 y} + \frac{\partial^2 u}{\partial^2 z} \right)$$



Ecuaciones diferenciales - Condiciones iniciales

- Las ecuaciones diferenciales suelen reflejar una dinámica.
- Suele haber muchas funciones que cumplen dicha dinámica.
- Para que dichas ecuaciones describan un solo fenómeno suele ser necesario añadir condiciones extra sobre valores que toma la función en ciertas regiones.

Ecuaciones diferenciales - Condiciones iniciales

- Las ecuaciones diferenciales suelen reflejar una dinámica.
- Suele haber muchas funciones que cumplen dicha dinámica.
- Para que dichas ecuaciones describan un solo fenómeno suele ser necesario añadir condiciones extra sobre valores que toma la función en ciertas regiones.

Eiemplos:

• Si a la ecuación f'(t)=f(t) le agregamos la condición de borde f(0)=4 obtenemos un único valor de λ posible.

Ecuaciones diferenciales - Condiciones iniciales

- Las ecuaciones diferenciales suelen reflejar una dinámica.
- Suele haber muchas funciones que cumplen dicha dinámica.
- Para que dichas ecuaciones describan un solo fenómeno suele ser necesario añadir condiciones extra sobre valores que toma la función en ciertas regiones.

Ejemplos:

- Si a la ecuación f'(t)=f(t) le agregamos la condición de borde f(0)=4 obtenemos un único valor de λ posible.
- [Ecuación de Black Scholes] Si V(S, t) es el precio de una opción europea sobre un stock de precio S que no paga dividendos a tiempo t, bajo ciertas asunciones se cumple la dinámica

$$\frac{\partial V}{\partial t} + \frac{1}{2}\sigma^2 S^2 \frac{\partial^2 V}{\partial S^2} = r\left(V - S\frac{\partial V}{\partial S}\right)$$

Donde σ es la volatilidad del underlying y r es la risk-free rate. Que nos está faltando?

Ecuaciones diferenciales - Teorema de Existencia y Unicidad

La idea anterior se formaliza por el Teorema de Existencia y Unicidad (también conocido como Picard-Lindelof, Teorema de existencia de Picard o Cauchy-Lipschitz).

Ecuaciones diferenciales - Teorema de Existencia y Unicidad

La idea anterior se formaliza por el Teorema de Existencia y Unicidad (también conocido como Picard-Lindelof, Teorema de existencia de Picard o Cauchy-Lipschitz).

El mismo asegura que dada una ecuación diferencial ordinaria:

$$\begin{cases} x'(t) = f(t, x(t)) \\ x(t_0) = x_0 \end{cases}$$

Cuya f cumple ciertas condiciones, entonces existe una única solución en un intervalo alrededor de $t_{
m 0}$.

Ecuaciones diferenciales - Teorema de Existencia y Unicidad

La idea anterior se formaliza por el Teorema de Existencia y Unicidad (también conocido como Picard-Lindelof, Teorema de existencia de Picard o Cauchy-Lipschitz).

El mismo asegura que dada una ecuación diferencial ordinaria:

$$\begin{cases} x'(t) = f(t, x(t)) \\ x(t_0) = x_0 \end{cases}$$

Cuya f cumple ciertas condiciones, entonces existe una única solución en un intervalo alrededor de t_{0} .

Intuitivamente: si uno empieza a moverse a partir de un punto, y a cada momento puede calcular la dirección con la que se va a desplazar, la trayectoria que se va a seguir solo puede ser una.

Supongamos que tenemos una ODE

$$\begin{cases} x'(t) = f(t, x(t)) \\ x(0) = k \end{cases}$$

y queremos resolver numéricamente.

Metodo: diferencias finitas

Supongamos que tenemos una ODE

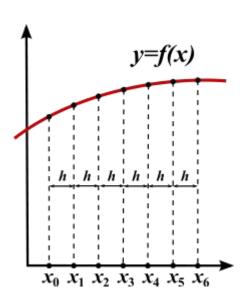
$$\begin{cases} x'(t) = f(t, x(t)) \\ x(0) = k \end{cases}$$

y queremos resolver numéricamente.

Metodo: diferencias finitas

Idea:

1. Discretizar el dominio de la función.



Supongamos que tenemos una ODE

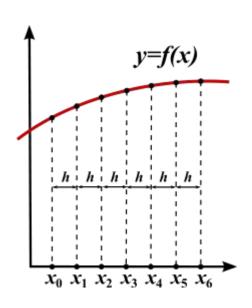
$$\begin{cases} x'(t) = f(t, x(t)) \\ x(0) = k \end{cases}$$

y queremos resolver numéricamente.

Metodo: diferencias finitas

Idea:

- 1. Discretizar el dominio de la función.
- Utilizar la información sobre un valor de la función y su derivada en un punto para aproximar los valores en el siguiente.



Supongamos que tenemos una ODE

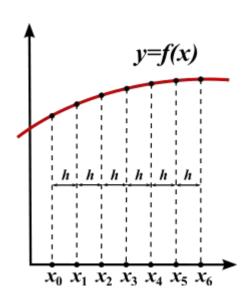
$$\begin{cases} x'(t) = f(t, x(t)) \\ x(0) = k \end{cases}$$

y queremos resolver numéricamente.

Metodo: diferencias finitas

Idea:

- 1. Discretizar el dominio de la función.
- Utilizar la información sobre un valor de la función y su derivada en un punto para aproximar los valores en el siguiente.
- 3. Iterar.



Ejemplo:

Empezamos aproximando

$$f(t_i, x(t_i)) = x'(t_i) = \frac{x(t_{i+1}) - x(t_i)}{h} + O(h^2)$$

Ejemplo:

Empezamos aproximando

$$f(t_i, x(t_i)) = x'(t_i) = \frac{x(t_{i+1}) - x(t_i)}{h} + O(h^2)$$

Que se traduce a:

$$x(t_{i+1}) = x(t_i) + h f(t_i, x(t_i)) + O(h^2)$$

Ejemplo:

Empezamos aproximando

$$f(t_i, x(t_i)) = x'(t_i) = \frac{x(t_{i+1}) - x(t_i)}{h} + O(h^2)$$

Que se traduce a:

$$x(t_{i+1}) = x(t_i) + hf(t_i, x(t_i)) + O(h^2)$$

Lo que nos da la siguiente forma de reconstruir x:

Ejemplo:

Empezamos aproximando

$$f(t_i, x(t_i)) = x'(t_i) = \frac{x(t_{i+1}) - x(t_i)}{h} + O(h^2)$$

Que se traduce a:

$$x(t_{i+1}) = x(t_i) + hf(t_i, x(t_i)) + O(h^2)$$

Lo que nos da la siguiente forma de reconstruir x:

• Comenzamos con $x_0 = x(0) = k$.

Ejemplo:

Empezamos aproximando

$$f(t_i, x(t_i)) = x'(t_i) = \frac{x(t_{i+1}) - x(t_i)}{h} + O(h^2)$$

Que se traduce a:

$$x(t_{i+1}) = x(t_i) + hf(t_i, x(t_i)) + O(h^2)$$

Lo que nos da la siguiente forma de reconstruir x:

- Comenzamos con $x_0 = x(0) = k$.
- A cada paso calculamos x_i la aproximación de $x(t_i)$ como:

$$x_i = x_{i-1} + hf(t_{i-1}, x_{i-1})$$