

Relatório

November 11, 2019

1 Processos Estocásticos - Trabalho de Simulação

Alunos: Matheus Popst e Vitória Guardieiro

```
[1]: import numpy as np
     from matplotlib import pyplot as pl
```

1.1 Exercício 1

```
[2]: from exercicio1 import exercicio1
```

```
[3]: P = np.matrix([[1/3, 0, 2/3, 0, 0],
                    [1/4, 1/2, 1/4, 0, 0],
                    [1/2, 0, 1/2, 0, 0],
                    [0, 0, 0, 0, 1],
                    [0, 0, 0, 2/3, 1/3]])
P
```

```
[3]: matrix([[0.33333333, 0.          , 0.66666667, 0.          , 0.          ],
             [0.25       , 0.5        , 0.25       , 0.          , 0.          ],
             [0.5        , 0.         , 0.5        , 0.          , 0.          ],
             [0.         , 0.         , 0.         , 0.          , 1.          ],
             [0.         , 0.         , 0.         , 0.66666667, 0.33333333]])
```

Todos os estados são recorrentes positivos, exceto o estado 2, que é transiente. Além disso, os estados 1 e 3 formam uma classe de recorrência, assim como 4 e 5.

Para encontrarmos as distribuições estacionárias solucionamos $\pi P = \pi$:

$$\frac{\pi_1}{3} + \frac{\pi_2}{4} + \frac{\pi_3}{2} = \pi_1$$

$$\frac{\pi_2}{2} = \pi_2$$

$$\frac{2\pi_1}{3} + \frac{\pi_2}{4} + \frac{\pi_3}{2} = \pi_3$$

$$\frac{2\pi_5}{3} = \pi_4$$

$$\pi_4 + \frac{\pi_5}{3} = \pi_5$$

$$\pi_1 + \pi_2 + \pi_3 + \pi_4 + \pi_5 = 1$$

E assim temos que: $\pi_2 = 0$, $\pi_1 = \frac{3\pi_3}{4}$ e $\pi_4 = \frac{2\pi_5}{3}$

Inserindo na última equação temos que $\pi_4 = \frac{6-14\pi_1}{15}$

E então, a distribuição estacionária é da forma $[k, 0, \frac{4k}{3}, \frac{6-14k}{15}, \frac{3-7k}{5}]$, com k real de forma que $\pi > 0$.

Para a distribuição estacionária quando começamos nos estados 1, 2 ou 3, temos que é impossível chegarmos nos estados 4 ou 5, e então $\pi_4 = \pi_5 = 0$, logo $k = \frac{3}{7}$ e $\pi = [\frac{3}{7}, 0, \frac{4}{7}, 0, 0]$.

Assim, temos que:

$$\begin{aligned}\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}(X_n = 1 | X_0 = i) &= \frac{3}{7} \\ \lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}(X_n = 2 | X_0 = i) &= 0 \\ \lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}(X_n = 3 | X_0 = i) &= \frac{4}{7}\end{aligned}$$

para i em 1, 2 ou 3, sendo todos iguais a zero caso contrário.

Já para os estados 4 e 5, temos que sua distribuição estacionária tem $\pi_1 = \pi_2 = \pi_3 = 0$, já que é impossível chegarmos em 1, 2 ou 3 saindo de 4 ou 5. Assim, $k = 0$ e $\pi = [0, 0, 0, \frac{2}{5}, \frac{3}{5}]$.

E então:

$$\begin{aligned}\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}(X_n = 4 | X_0 = i) &= \frac{2}{5} \\ \lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}(X_n = 5 | X_0 = i) &= \frac{3}{5}\end{aligned}$$

para i em 4 ou 5, sendo todos iguais a zero caso contrário.

Portanto, os valores corretos que esperamos encontrar com a simulação para os limites, considerando as colunas como i e as linhas como j , são:

```
[4]: Limites = np.matrix([[3/7, 0, 4/7, 0, 0],
                          [3/7, 0, 4/7, 0, 0],
                          [3/7, 0, 4/7, 0, 0],
                          [0, 0, 0, 2/5, 3/5],
                          [0, 0, 0, 2/5, 3/5]])

Limites
```

```
[4]: matrix([[0.42857143, 0.          , 0.57142857, 0.          , 0.          ],
             [0.42857143, 0.          , 0.57142857, 0.          , 0.          ],
             [0.42857143, 0.          , 0.57142857, 0.          , 0.          ],
             [0.          , 0.          , 0.          , 0.4         , 0.6         ],
             [0.          , 0.          , 0.          , 0.4         , 0.6         ]])
```

Simulando a cadeia de Markov temos:

```
[5]: L = np.zeros((5, 5))

for i in range(5):
    for j in range(5):
        L[i,j] = exercicio1(P, i+1, j+1, 100, 100)
```

```
[6]: L ##resultado estimado
```

```
[6]: array([[0.42, 0. , 0.61, 0. , 0. ],
           [0.43, 0. , 0.52, 0. , 0. ],
           [0.34, 0. , 0.57, 0. , 0. ],
           [0. , 0. , 0. , 0.37, 0.63],
           [0. , 0. , 0. , 0.44, 0.59]])
```

1.2 Exercício 2

```
[7]: from exercicio2 import exercicio2
```

Dada a matriz de probabilidades:

```
[8]: P = np.matrix([[1/3, 0, 0, 2/3],
                    [1/4, 1/2, 1/4, 0],
                    [1/2, 0, 1/2, 0],
                    [0, 1/3, 0, 2/3]])
```

Estimo numericamente $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i^2$ através das simulações:

```
[9]: exercicio2(P, 1, 1000, 100) ##estimativa numérica
```

```
[9]: 8.907189999999998
```

Já o valor correto, temos que, pelo Teorema ergódico:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i^2 = \sum_{i=1}^n i^2 \pi_i$$

Resolvendo a equação $\pi P = \pi$, temos que $\pi = \left[\frac{3}{15}, \frac{4}{15}, \frac{2}{15}, \frac{6}{15} \right]$, e então:

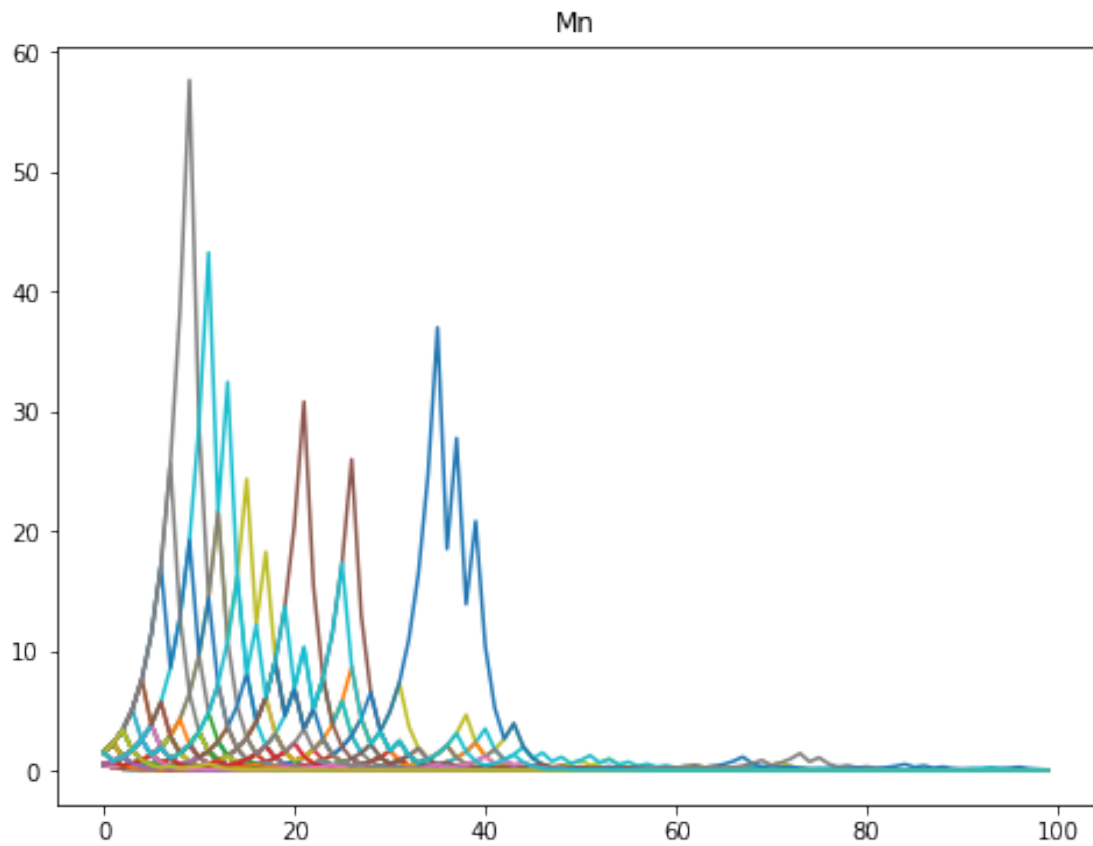
$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i^2 = \sum_{i=1}^n i^2 \pi_i = 1 \cdot \frac{3}{15} + 4 \cdot \frac{4}{15} + 9 \cdot \frac{2}{15} + 16 \cdot \frac{6}{15} = \frac{133}{15} \approx 8,866$$

2 Exercício 3

```
[10]: from exercicio3 import martingal
```

Simulo 100 martinagales através da função *martingal* e ploto seus resultados:

```
[11]: pl.figure(figsize=(8,6))
      for i in range(100):
          pl.plot(martingal(100))
      pl.title("Mn");
```



2.1 Exercício 4

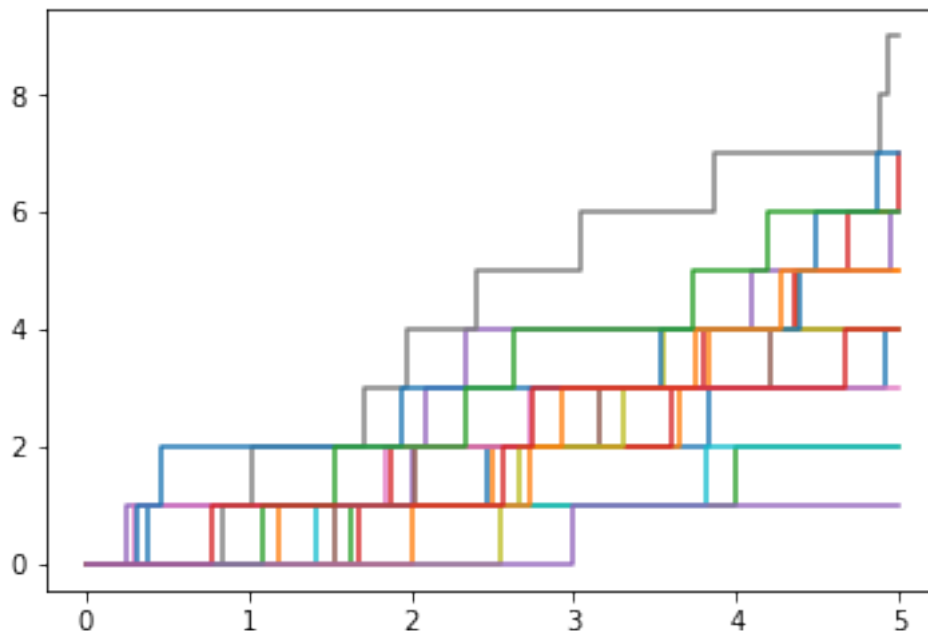
```
[12]: from exercicio4 import entre_chegadas, teorema448, estima_integral
```

```
[13]: lamb, T, J = 1, 5, 15
```

```
[14]: def plot_func_e_estima(lamb, T, J, func):
    guarda_temposMudanca = []
    for k in range(J):
        x = func(lamb,T)
        guarda_temposMudanca.append(x[:])
        y = [i for i in range(len(x))]
        x.append(T)
        y.append(y[-1])
        pl.step(x,y,where="post")
    ##estima integral
    numerador = sum(estima_integral(tempoMudanca,T) for tempoMudanca in
    ↪guarda_temposMudanca)
    estimado = numerador / J
    print("A integral estimada para " + func.__name__ + " é " + str(estimado))
    pl.show()
```

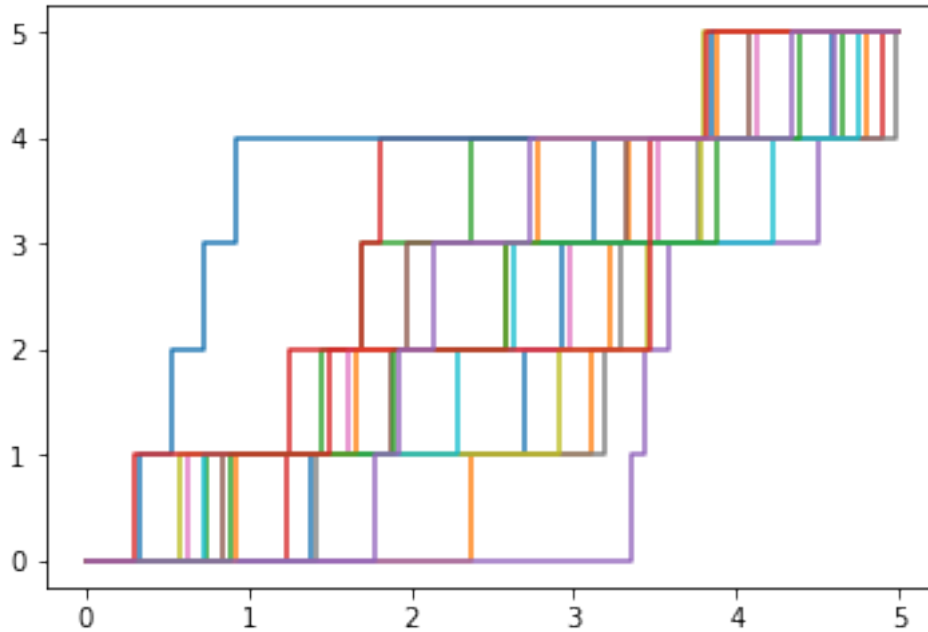
```
[15]: plot_func_e_estima(lamb,T,J,entre_chegadas)
```

A integral estimada para entre_chegadas é 15.815835009733819



```
[16]: plot_func_e_estima(lamb,T,J,teorema448)
```

A integral estimada para teorema448 é 30.432211775931652



A integral estimada analiticamente

$$\mathbb{E} \left[\int_0^T N_t dt \right] = \int_0^T \mathbb{E}[N_t] = \int_0^T \lambda t dt = \frac{\lambda T^2}{2}$$

Que nos oferece o resultado de 12,5 quando colocados os parâmetros do exercício. O fato de termos obtido resultados distintos, nos levantou a dúvida que talvez o enunciado do exercício estivesse errado e devesse ter uma soma em detrimento de uma multiplicação.

2.2 Exercício 5

```
[17]: from exercicio5 import exercicio5
```

```
[18]: n, m = 5, 50
```

```
[19]: sigma2 = 0.16
```

Defino X , Y e X^* :

```
[20]: X = np.linspace(-np.pi, np.pi, n)
      Y = np.sin(X)+np.random.normal(loc = 0, scale = sigma2, size = n)
      Xn = np.linspace(-np.pi, np.pi, m)
```

Encontro as médias e variâncias utilizando uma regressão por processo gaussiano:

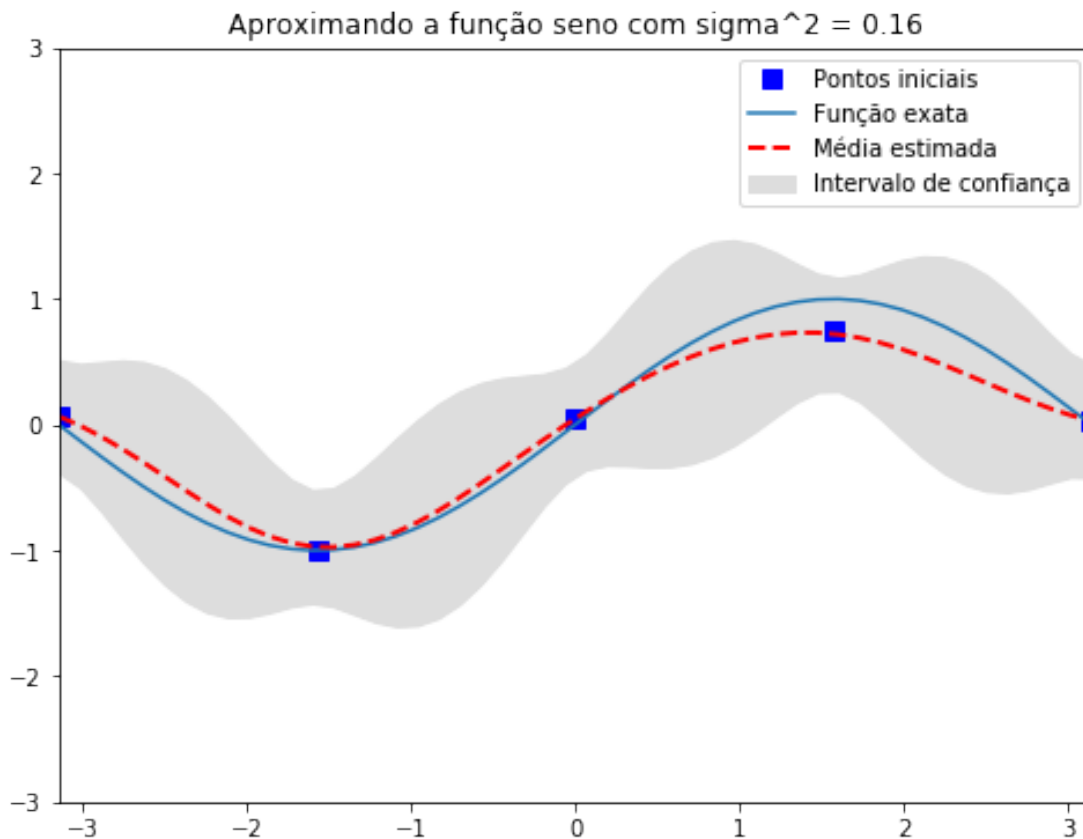
```
[21]: mu, cov = exercicio5(X, Xn, Y, sigma2);
```

Pego os desvios padrões na diagonal da matriz de variâncias:

```
[22]: stdv = np.sqrt(np.diag(cov))
```

Ploto:

```
[23]: pl.figure(figsize=(8,6))
pl.plot(X, Y, 'bs', ms=8, label="Pontos iniciais")
pl.plot(Xn, np.sin(Xn), label="Função exata")
pl.gca().fill_between(Xn, mu-2*stdv, mu+2*stdv, color="#dddddd",
    ↳label="Intervalo de confiança")
pl.plot(Xn, mu, 'r--', lw=2, label="Média estimada")
pl.axis([-np.pi, np.pi, -3, 3])
pl.title('Aproximando a função seno com sigma^2 = 0.16')
pl.legend()
pl.show()
```



```
[24]: sigma2 = 0
```

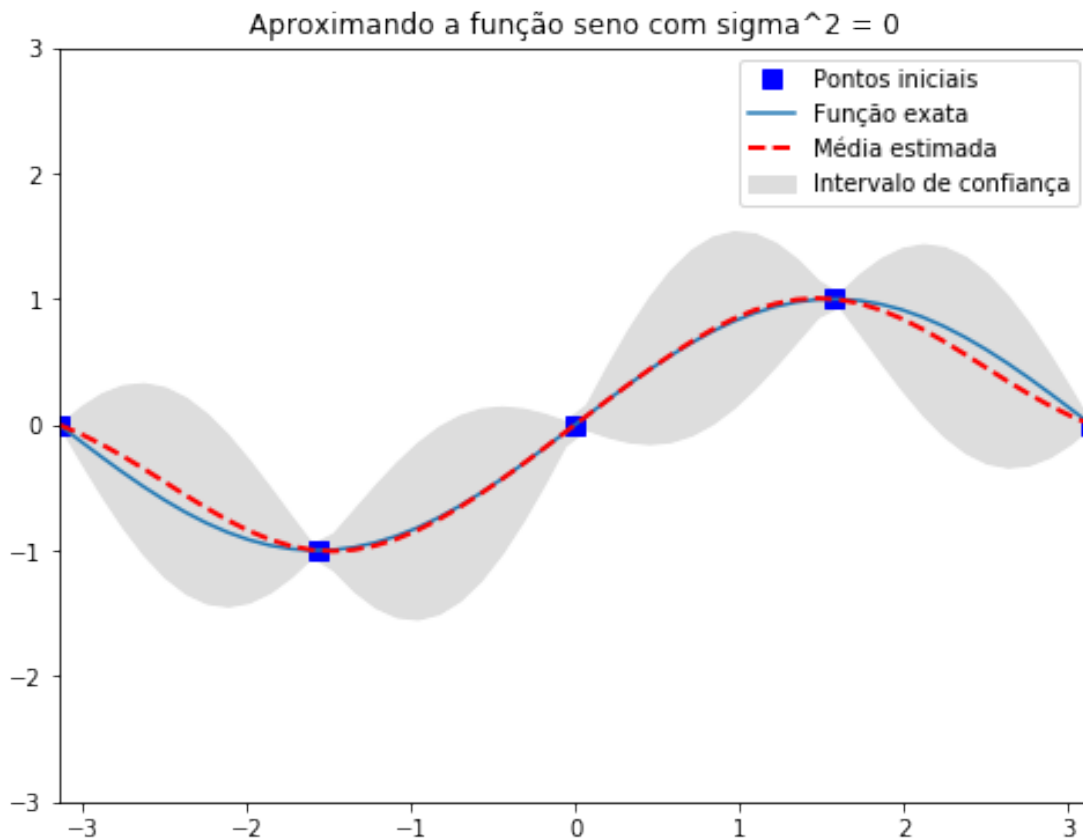
Sigo o mesmo processo que o anterior para o novo valor de σ^2 :

```
[25]: X = np.linspace(-np.pi, np.pi, n)
      Y = np.sin(X)+np.random.normal(loc = 0, scale = sigma2, size = n)
      Xn = np.linspace(-np.pi, np.pi, m)
```

```
[26]: mu, cov = exercicio5(X, Xn, Y, sigma2);
```

```
[27]: stdv = np.sqrt(np.diag(cov))
```

```
[28]: pl.figure(figsize=(8,6))
      pl.plot(X, Y, 'bs', ms=8, label="Pontos iniciais")
      pl.plot(Xn, np.sin(Xn), label="Função exata")
      pl.gca().fill_between(Xn, mu-2*stdv, mu+2*stdv, color="#dddddd",
      ↪label="Intervalo de confiança")
      pl.plot(Xn, mu, 'r--', lw=2, label="Média estimada")
      pl.axis([-np.pi, np.pi, -3, 3])
      pl.title('Aproximando a função seno com sigma^2 = 0')
      pl.legend()
      pl.show()
```

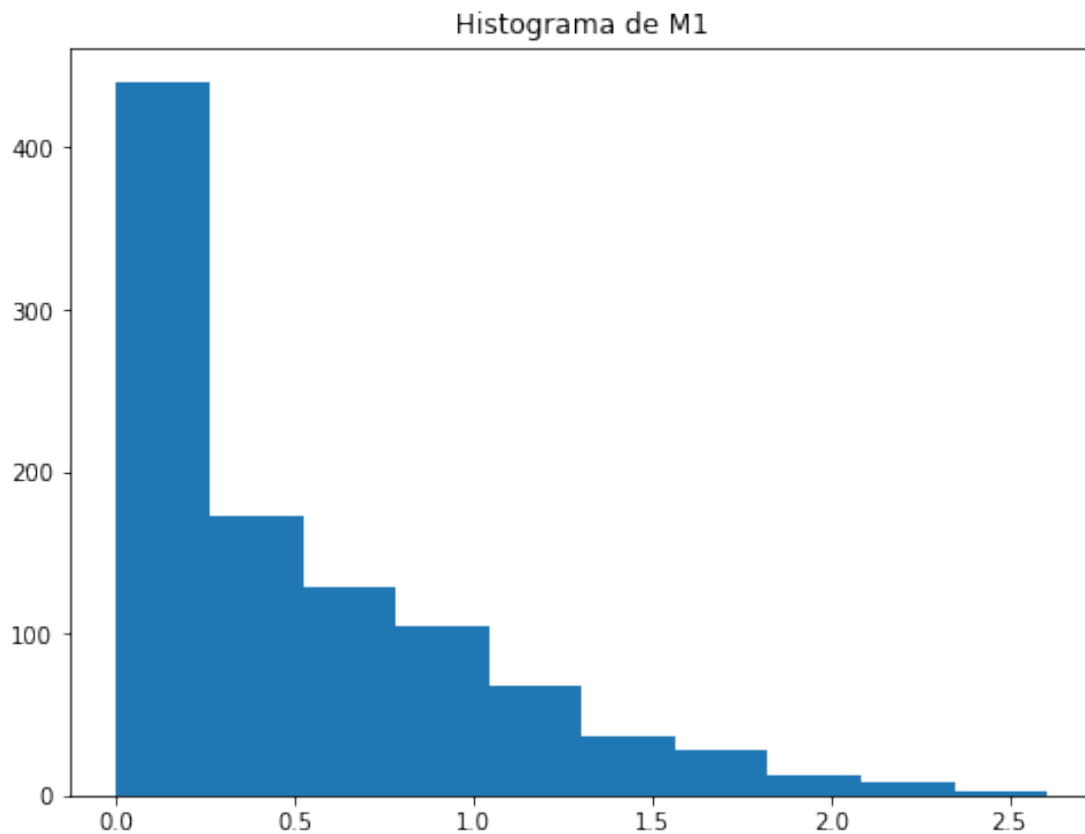


2.3 Exercício 6

```
[29]: from exercicio6 import exercicio6
```

Definindo $J = 1000$ e utilizo a função *exercicio6* para simular J vezes e ploto o histograma dos resultados:

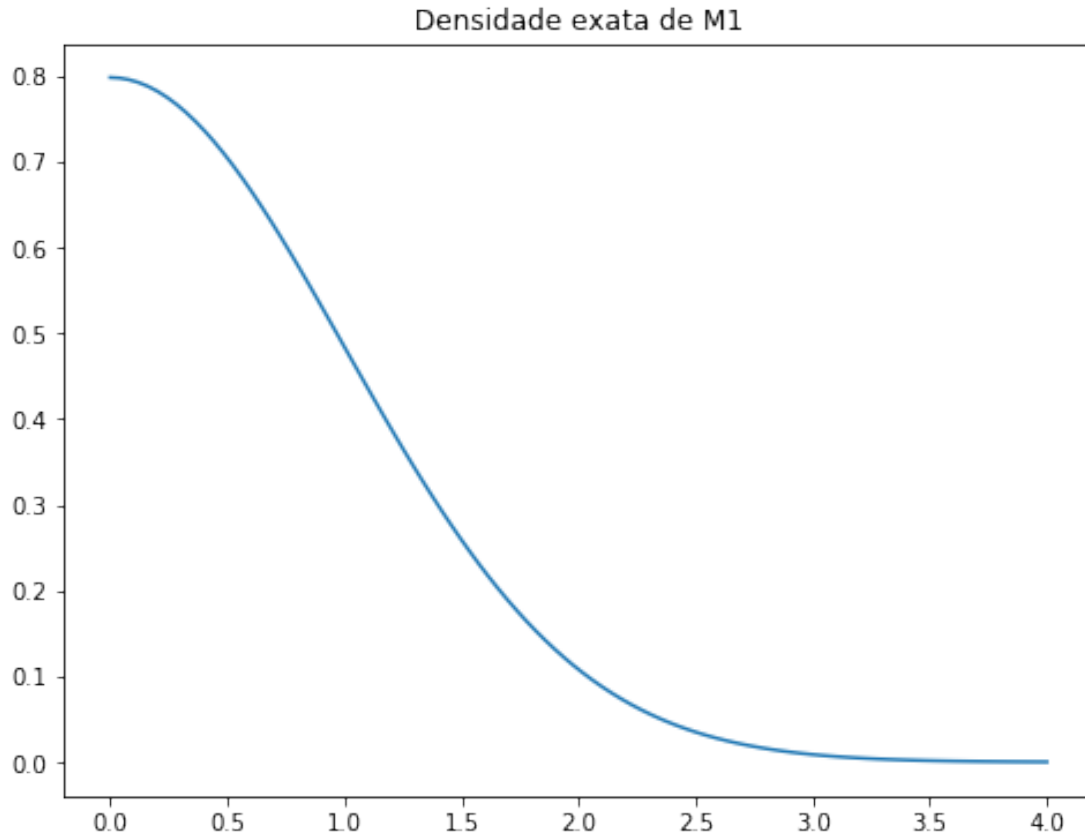
```
[30]: J = 1000
M = []
for j in range(J):
    M.append(exercicio6(5)[1])
pl.figure(figsize=(8,6))
pl.hist(M)
pl.title("Histograma de M1");
```



Já a densidade exata de M_1 é:

```
[31]: M1 = np.linspace(0, 4, 100)
f = (2/np.pi)**0.5*np.exp(-M1**2/2)
pl.figure(figsize=(8,6))
pl.plot(M1, f)
```

```
pl.title("Densidade exata de M1");
```



2.4 Exercício 7

```
[32]: from exercicio7 import precifica_call, simula_black_sholes_so_o_final
```

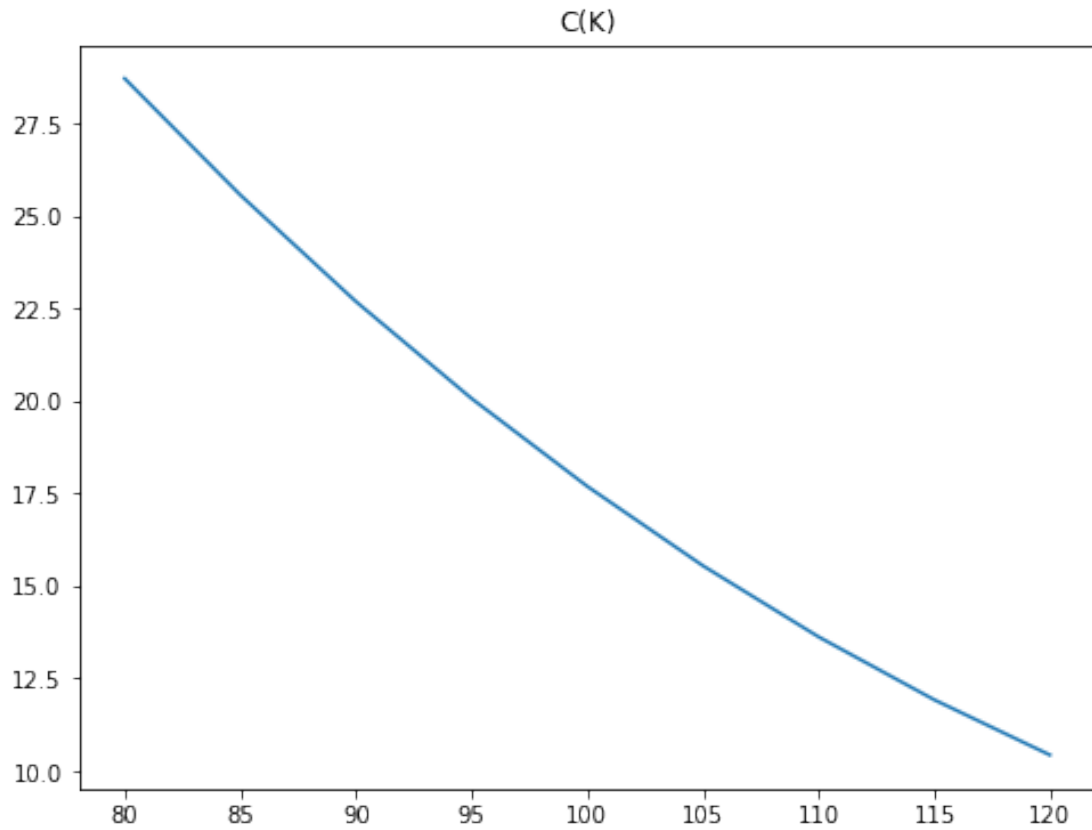
```
[33]: S_0, r, sigma, T, N = 100, 0.05, 0.4, 1, 10000  
K = [80+5*i for i in range(9)]
```

Simulo N vezes o Black-Sholes, armazenando o resultado final em de cada simulação em ST . Em seguida, para k na lista de K definida anteriormente, chamo a função *precifica_call* para calcular $C(k)$.

```
[34]: C = []  
ST = [simula_black_sholes_so_o_final(S_0,r,sigma,T) for n in range(N)]  
for k in K:  
    C.append(precifica_call(r, T, k, N, ST))
```

O gráfico de $C(K)$ então fica:

```
[35]: pl.figure(figsize=(8,6))  
      pl.plot(C)  
      pl.xticks([i for i in range(9)], K);  
      pl.title("C(K)");
```



```
[ ]:
```