# Aula Especial: Cadeias de Markov e Processos de Poisson

Nesta aula, vamos trabalhar com o auxílio do computador diversas questões das listas de exercícios. Durante a aula, serão explicados os problemas e esperamos que os exemplos ajudem a resolução dos desafios propostos. Focalizarmos os significados e não os detalhes técnicos da linguagem R. Esperamos que as simulações ajudem a evidenciar resultados teóricos vistos em sala de aula. Serão formadas duplas e os cinco desafios propostos deverão ter seus códigos em linguagem R e um relatório em pdf (sem resumo ou índice) organizado e bem escrito entregues até às 23:59 do dia 07/06/2018 para o e-mail do monitor (moura@ime.usp.br). Caso algum exercício não tenha sido concluído, explique a ideia da resolução e o possível motivo do código não ter funcionado ou do resultado não ter sido alcançado.

Obs.: Quando um pedaço do enunciado original de um problema da lista foi alterado, esse aparece em itálico.

#### 1. Lista 1, Questão 7

Suponha que cada item produzido por uma fábrica é classificado como defeituoso ou perfeito. Se um item é defeituoso ou não, depende da qualidade do item previamente produzido. Suponha que um item defeituoso é seguido por outro item defeituoso com probabilidade 2/3, enquanto que um item perfeito é seguido de outro item perfeito com probabilidade 3/4. Suponha que no instante zero, um item perfeito é produzido. Determine a probabilidade de que o terceiro item produzido é defeituoso. Encontre também a distribuição estacionária para esse problema.

Solution: Aqui podemos montar a matriz

$$M = \begin{array}{cc} D & D^C \\ M = \begin{array}{cc} D & \left(\frac{2}{3} & \frac{1}{3} \\ D^C & \left(\frac{1}{4} & \frac{3}{4} \right) \end{array}\right),$$

sendo que a primeira linha representa as probabilidades de partir de um estado defeituoso D e a primeira coluna representa as probabilidades de chegar a um estado defeituoso D em uma unidade de tempo. O enunciado pede para determinar a probabilidade em três unidades de tempo sendo que não sabemos quais são os estados intermediários  $X_1$  e  $X_2$ . Em notação matemática, queremos determinar

$$\mathbb{P}(X_3 = D | X_0 = D).$$

Uma forma de simplificar os cálculos é obter as potências da matriz de transição. Partindo de um estado i, as probabilidades de chegar a um estado i+n, sendo que não sabemos quais são os estados intermediários, podem ser calculadas como

$$\boldsymbol{M}^{n} = \begin{array}{cc} D & D^{C} \\ \boldsymbol{M}^{n} = & D & \mathbb{P}(X_{n+i} = D|X_{i} = D) & \mathbb{P}(X_{n+i} = D^{C}|X_{i} = D) \\ \mathbb{P}(X_{n+i} = D|X_{i} = D^{C}) & \mathbb{P}(X_{n+i} = D^{C}|X_{i} = D^{C}) \end{array} \right),$$

Outra forma de encontrar a resposta é através autovalores e autovetores. Suponha que a transposta da matriz de transição, denotada por  $M^{\dagger}$ , seja diagonalizável, Q seja uma matriz cujas colunas são formadas pelos autovetores,  $\Lambda$  a matriz diagonal correspondente e I a matriz identidade de mesma ordem que  $\Lambda$ . Sabemos que  $Q^{-1}M^{\dagger}Q = \Lambda$  e, portanto,

$$\begin{split} \boldsymbol{\Lambda}^3 &= (\boldsymbol{Q}^{-1} \boldsymbol{M}^\intercal \boldsymbol{Q})^3 = (\boldsymbol{Q}^{-1} \boldsymbol{M}^\intercal \boldsymbol{Q}) (\boldsymbol{Q}^{-1} \boldsymbol{M}^\intercal \boldsymbol{Q}) (\boldsymbol{Q}^{-1} \boldsymbol{M}^\intercal \boldsymbol{Q}) \\ &= \boldsymbol{Q}^{-1} \boldsymbol{M}^\intercal (\boldsymbol{Q} \boldsymbol{Q}^{-1}) \boldsymbol{M}^\intercal (\boldsymbol{Q} \boldsymbol{Q}^{-1}) \boldsymbol{M}^\intercal \boldsymbol{Q} = \boldsymbol{Q}^{-1} \boldsymbol{M}^\intercal (\boldsymbol{I}) \boldsymbol{M}^\intercal (\boldsymbol{I}) \boldsymbol{M}^\intercal \boldsymbol{Q} = \boldsymbol{Q}^{-1} (\boldsymbol{M}^\intercal)^3 \boldsymbol{Q} \end{split}$$

Portanto,  $\mathbf{Q}\mathbf{\Lambda}^3\mathbf{Q}^{-1}=(\mathbf{M}^{\intercal})^3$ .

Para calcular as potências das matrizes, usamos um código que explora a possibilidade de fazer funções recursivas em R:

```
1    potM <- function(M, n){
2        if (n == 1)            return (M)
3        if (n == 2)            return (M %*% M)
4        if (n > 2)            return (M %*% potM(M, n-1))
5     }
```

Assim, a matriz que procuramos é obtida com o seguinte código:

```
1 M <- matrix(c(2/3,1/3,1/4,3/4), byrow = T, ncol = 2)
2 potM(M, 3)
```

A linguagem R já vem com funções que calculam autovalores e autovetores sem necessidade de instalar pacotes de algum repositório.

Tanto as potências de matrizes quanto os autovetores podem nos ajudar, sob certas condições, a encontrar a distribução estacionária de um processo estocástico. Para tal, vamos introduzir duas definições: matriz positiva e matriz regular.

Uma matriz é positiva se em todas as suas entradas há apenas valores positivos.

Uma matriz M é dita regular se existe um  $n \in \mathbb{Z}^+$  tal que  $M^n$  é positiva.

Dobrow (2016, p.82-83) mostra que se uma matriz de transição  $\boldsymbol{M}$  é regular, então

$$\lim_{n\to\infty} \boldsymbol{M}^n = \boldsymbol{\Pi},$$

em que cada linha da matrix  $\Pi$  tem as mesmas entradas que a distribuição estacionária  $\pi$ . Não há como multiplicar uma matriz infinitas vezes. Mas, de maneira geral, é suficiente verificar que houve convergência utilizando potências grandes o suficiente.

A matriz do enunciado é regular para n=1. Logo, podemos usar potências grandes o suficiente para encontrar a distribuição estacionária. Com o comando  $\operatorname{potM}(M,\ 2000)$  e depois testando as potências n=2001,2002 para nos assegurar que houve a convergência, obtemos uma solução de custo computacional considerável. Uma maneira de diminuir o custo computacional é através de autovalores e autovetores. Para tal, os calculamos para a transposta da matriz de transição, pois o algoritmo implementado em R supõe que o autovetor seja uma matriz-coluna e não uma matriz-linha conforme utilizamos a distribuição estacionária durante o curso. Em outras palavras  $\pi M = \pi \Rightarrow M^{\mathsf{T}} \pi^{\mathsf{T}} = \pi^{\mathsf{T}}$ , sendo  $\pi$  um vetor-linha da distribuição estacionária. Assim, calculando os autovalores e autovetores da transformação  $M^{\mathsf{T}}$  obtemos uma aproximação do  $\lim_{k\to\infty} (M^{\mathsf{T}})^k$  e, portanto, do  $\lim_{k\to\infty} M^k$ .

```
auto <- eigen(t(M)) # A funcao t() transpoe uma matriz

str(auto) # str() mostra os detalhes de uma variavel. Nao eh essencial para esse problema, mas eh um uma funcao util em R

autova <- auto$values # auto pode ser vista como um struct em que as saidas sao acessadas com $

autove <- auto$vectors

Q <- as.matrix(autove)

Dk <- diag(autova^2000) # Cria matriz diagonal cuja diagonal principal contem autova^2000

Mkt <- Q %*% Dk %*% solve(Q) # A funcao 'solve' inverte a matriz

t(Mkt) # Transpoe o resultado
```

## Exercício em sala:

Use a função pot $\mathbb{M}$  e a técnica com autovalores e autovetores para calcular  $\mathbb{P}(X_3 = 2|X_0 = 0)$  do processo da Questão 5 da Lista 1.

## 2. Lista 1, Questão 9

Os físicos Paul e Tatyana Ehrenfest consideraram um modelo conceitual para o movimento de moléculas no qual M moléculas estão distribuídas entre 2 urnas. Em cada instante de tempo, uma das moléculas é escolhida aleatoriamente, removida de sua urna e colocada na outra. Se  $X_n$  representa o número de moléculas na primeira urna imediatamente após a n-ésima mudança então  $(X_n)_{n\geq 0}$  é uma cadeia de Markov. Calcule as potências n=37,38,39,40 da matriz de transição. Tendo em vista a teoria vista durante o curso, quais são as propriedades deste processo? Encontre os autovalores da transposta da matriz de transição e argumente se este processo possui distribuição estacionária. Caso afirmativo, apresente a distribuição estacionária e justifique se esta pode ser obtida por meio de potências da matriz de transição. Argumente se os resultados obtidos com as potências têm relação com os autovalores encontrados.

#### Solution:

Nesta questão oferecemos o código que gera uma matriz de transição para o modelo da urna de Ehrenfest.

```
# Modelo de Ehrenfest com n+1 estados (pois a urna pode ter zero moleculas)

greatest.estate <- 4  # Eh o numero total de moleculas nas duas urnas

# Construindo a matrix de transicao

matriz <- function(greatest.estate){

M <- matrix(0, nrow = greatest.estate+1, ncol = greatest.estate+1)

M[1, 2] <- 1

M[greatest.estate+1, greatest.estate] <- 1

for(j in 2:greatest.estate){

M[j, j-1] <- (j-1)/greatest.estate

M[j, j+1] <- (greatest.estate - (j-1))/greatest.estate

| M[j, j+1] <- (greatest.estate - (j-1))/greatest.estate

| Teturn(M) |
```

## 3. Lista 1, Questão 12

Considere as seguintes cadeias de Markov:

- (a) O passeio aleatório em Z;
- (b) O passeio aleatório no círculo com estados 0, 1, 2, 3, 4 e 5;
- (c) A cadeia consideradas nos exercícios na Questão 4 da Lista 1.

Construa um código que gere uma simulação para cada um dos itens de forma que se faça uso de realizações de uma variável aleatória uniforme  $U \sim U(0,1)$ . Para o item a), considere também o parâmetro p=0.50, p=0.40 e p=0.60 descrevendo qual o comportamento do processo simulado para cada valor.

**Solution:** Podemos pensar na variável aleatória U como uma espécie de dado de infinitas faces. Dependendo da realização da variável aleatória U decidimos qual é o próximo estado  $X_n$  dado que conhecemos o estado  $X_{n-1}$ .

Propomos uma solução para o item (a) em que simulamos até o tempo 60. Assim,

Propomos também uma solução o item (c) até o tempo 60. Trata-se de uma solução que faz uso dos índices da matriz de transição para decidir as probabilidade a cada tempo n.

```
M \leftarrow matrix(c(.1,.1,.8, .2,.2,.6, .3,.3,.4), byrow = T, ncol = 3)
    # Calcular a distribuicao estacionaria nos da uma intuicao do que se espera da simulacao
   potM(M,2000)
   tempo.total <- 61
   est.inicial <- 0
   estados <- numeric()
   estados[1] <- est.inicial
   for(i in 2:tempo.total){
       u <- runif(n = 1, min = 0, max = 1)
       if(u <= M[estados[i-1] + 1, 1]){</pre>
           estados[i] <- 0
       if (M[estados[i-1] + 1, 1] < u && u <= M[estados[i-1] + 1, 1] + M[estados[i-1] + 1, 2]) {
       if(M[estados[i-1] + 1, 1] + M[estados[i-1] + 1, 2] < u & u <=
       M[estados[i-1] + 1, 1] + M[estados[i-1] + 1, 2]+ M[estados[i-1] + 1, 3]){
19
20
21
22
23
           estados[i] <- 2
    table (estados) # Gera uma tabela de frequencias do vetor. Especialmente util para variaveis discretas
   # O codigo abaixo cria uma representacao grafica para o processo
   plot(c(0, tempo.total), c(0,2), type = "n", main = "", xlab = "Tempo", ylab = "Estado")
    grid(nx = NULL, ny = NULL, col = "lightgray", lty = "dotted", lwd = par("lwd"), equilogs = TRUE)
    lines (0: (tempo.total-1), estados, col="indianred")
```

Com base nestes exemplos, construa a simulação para o item (b) e sua representacao gráfica. Se achar útil, utilize a operação %% (resto de divisão inteira).

## 4. Adaptado do Paradoxo da Partida em Dobrow (2016, p.255)

Suponha que Catarina sempre chega no ponto de ônibus às 5h45 da manhã. A empresa de ônibus libera seus ônibus de acordo com um processo de Poisson com taxa de 5,5 ônibus por hora. O processo se inicia diariamente às 5h. Qual é o tempo médio de espera de Catarina durante 1000 dias?

Solution: Geramos os tempos de chegada de um processo de Poisson até às 12h. Por simplicidade 5h equivale ao tempo 0 e 12h equivale ao tempo 7. Catarina chega, portanto, no tempo 0,75.

```
# Inicio um vetor de tamanho variavel
tempos <- numeric(0)
tempo_da_catarina <- 0.75
# Tempo do inicio do processo eh zero
t <- 0
while(t < 7){
 tempos[i] <- t
 # A funcao rexp gera o tempo de chega de um onibus
 t <- t + rexp(1, rate = 5.5)
 i <- i + 1
# Obtem-se todos tempos de chegada
total_onibus <- length(tempos) - 1
# Para saber qual o tempo do onibus que Catarina pegou, pergunto quais os indices do vetor tempo
\# cujo valor eh acima de 0.75 e escolho o menor indice, pois o vetor esta ordenado.
which(tempos > tempo_da_catarina)
indice_onibus_catarina <- min(which(tempos > tempo_da_catarina))
espera <- tempos[indice_onibus_catarina] - tempo_da_catarina
espera
```

Agora que descobrimos o tempo de espera para 1 dia, como fazer para 1000 dias?

## Exercício em sala:

Suponha agora que Catarina pegue seu ônibus às 8h30. Agora queremos saber o tamanho do intervalo de tempo entre o ônibus que Catarina pegou e o ônibus anterior a este. Simule esse evento 1000 vezes e informe a média dos intervalos obtidos. Compare essa média com o dobro da média do tempo de espera de Catarina neste processo de Poisson.

## 5. Adaptado de Dobrow (2016)

Segundo Dobrow (2016, p.250), em processo de Poisson espacial, "Dado um conjunto  $A \subseteq \mathbb{R}^d (d \ge 1)$ , então condicionando na existência de n pontos em A, os locais dos pontos são uniformemente distribuídos em A. Por isso, um processo de Poisson espacial é às vezes chamado um modelo de aleatoriedade espacial completa." Mostramos como gerar através da linguagem R, uma realização do processo de Poisson bidimensional.

```
lambda <- 7 # Taxa do processo
area <- 36 # Nesse exemplo, trata-se de um quadrado de lado 6
N <- rpois(1, lambda * area) # fixa o numero de pontos total
xcoord <- runif(N, 0, 6)
ycoord <- runif(N, 0, 6)
plot(xcoord, ycoord, cex=0.7, ylab = "", xlab = "")</pre>
```

#### Exercício em sala:

Na natureza, diversas plantas possuem sementes que podem voar para lugares distantes. Por simulação, geramos coordenadas de queda de sementes de uma espécie determinada em uma área e as armazenamos nos arquivos base0\*coord\_x.csv e base0\*coord\_y.csv. Forneça pelo menos dois indícios para cada base, os melhores possíveis, de que as sementes se distribuem nessa região como um processo de Poisson ou não. Ambas possuem coordenadas de pontos contidas num quadrado de lado 5.

Coloque os arquivos "base0\*coord\_\*.csv" no seu working directory. Um exemplo de como determinar seu working directory com o comando setwd e importar os dados das coordenadas é dado abaixo:

```
setwd(""/Dropbox/2018") # exemplo para a pasta '2018'. Ha um jeito simples de fazer via RStudio
x <- as.matrix(unname( read.csv("base02coord_x.csv", header = TRUE) ) )
y <- as.matrix(unname( read.csv("base02coord_y.csv", header = TRUE) ) )</pre>
```

## Referência

DOBROW, R. P. Introduction to stochastic processes with R. ed. John Wiley & Sons, 2016.