

O preço da bebedeira ou a bebedeira do preço?

Imagine o bêbado que vai até um bar e é expulso, na porta, pela proprietária. Depois de vagar pela rua por uma hora, o bêbado volta ao bar e a mesma proprietária o expulsa. :neutral: Então vaga por mais de duas horas e acaba retornando ao mesmo bar; a proprietária, pela terceira vez, o expulsa. :roll: O bêbado então retruca a ela: “Você possui todos os bares desta rua?” :lol: A trajetória do bêbado é chamada de caminho aleatório, pois, como quem já experimentou a vida boêmia sabe (:wink:), na bebedeira não dá para caminhar de outra forma senão ao léu. :smile: Mas aqui não falarei sobre a vida noturna (:sad:), mas sobre como os preços de ativos financeiros se parecem com bêbados caminhando; ou sobre como os bêbados caminhando lembram os preços de ativos financeiros ao longo de sua evolução temporal. :smile:

O modelo de Bachelier (1900) para o movimento Browniano foi a primeira proposta da dinâmica do preço de um ativo financeiro. Para entendermos o modelo que Bachelier propôs em 1900 para a dinâmica do preço de um ativo financeiro, inicialmente estudamos o movimento aleatório em uma dimensão e depois tomamos seu limite contínuo, definindo o movimento Browniano unidimensional.

Movimento aleatório em uma dimensão

As considerações a seguir são baseadas no livro "Mathematical Models of Financial Derivatives", de Yue-Kuen Kwok. Imagine uma partícula pontual que possa mover-se apenas ao longo do eixo x , com passos de tamanho δ fixo, em ambos os sentidos do eixo x . Suponhamos ainda que a partícula comece na origem e, a cada passo, tenha probabilidade p de dar um passo no sentido positivo, mudando sua posição de $+\delta$, e tenha probabilidade q , com $p + q = 1$, de dar um passo no sentido negativo, mudando sua posição de $-\delta$. Assim, cada passo da partícula independe de seus passos anteriores, já que as probabilidades p e q são sempre as mesmas. O valor esperado do deslocamento x_i do i -ésimo passo é, portanto,

$$\begin{aligned} E(x_i) &= p\delta + q(-\delta) \\ &= (p - q)\delta, \end{aligned}$$

independentemente de i . Após n passos, a partícula tem a posição X_n dada pela soma de todos os n deslocamentos:

$$X_n = x_1 + x_2 + \dots + x_n.$$

Logo, como os passos são todos independentes, o valor esperado da posição da partícula após n passos é:

$$E(X_n) = E\left(\sum_{i=1}^n x_i\right)$$

$$\begin{aligned}
&= \sum_{i=1}^n E(x_i) \\
&= \sum_{i=1}^n (p-q)\delta \\
&= n(p-q)\delta.
\end{aligned}$$

A variância de X_n é, por definição, dada por:

$$\begin{aligned}
\text{var}(X_n) &= E\{[X_n - E(X_n)]^2\} \\
&= E\{X_n^2 - 2X_n E(X_n) + [E(X_n)]^2\} \\
&= E(X_n^2) + E[-2X_n E(X_n)] + E\{[E(X_n)]^2\} \\
&= E(X_n^2) - 2E(X_n)E(X_n) + [E(X_n)]^2 \\
&= E(X_n^2) - [E(X_n)]^2.
\end{aligned}$$

Já calculamos $E(X_n)$. Calculemos agora:

$$\begin{aligned}
E(X_n^2) &= E\left[\left(\sum_{i=1}^n x_i\right)^2\right] \\
&= E\left[\left(\sum_{i=1}^n x_i\right)\left(\sum_{j=1}^n x_j\right)\right] \\
&= E\left(\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n x_i x_j\right) \\
&= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n E(x_i x_j) \\
&= \sum_{i=1}^n E(x_i^2) + 2 \sum_{i=1}^{n-1} \sum_{j=i+1}^n E(x_i x_j).
\end{aligned}$$

Como os passos são todos independentes,

$$\begin{aligned}
E(x_i x_j) &= E(x_i) E(x_j) \\
&= [(p-q)\delta]^2.
\end{aligned}$$

Logo,

$$\sum_{i=1}^{n-1} \sum_{j=i+1}^n E(x_i x_j) = \sum_{i=1}^{n-1} \sum_{j=i+1}^n [(p-q)\delta]^2$$

$$\begin{aligned}
&= [(p-q)\delta]^2 \sum_{i=1}^{n-1} (n-i) \\
&= [(p-q)\delta]^2 \left[n(n-1) - \sum_{i=1}^{n-1} i \right] \\
&= [(p-q)\delta]^2 \left[n(n-1) - \frac{(n-1)n}{2} \right] \\
&= [(p-q)\delta]^2 (n-1) \left[n - \frac{n}{2} \right] \\
&= [(p-q)\delta]^2 \frac{(n-1)n}{2},
\end{aligned}$$

onde utilizamos

$$\sum_{i=1}^{n-1} i = \frac{(n-1)n}{2}.$$

Resta-nos calcular:

$$\begin{aligned}
E(x_i^2) &= p\delta^2 + q\delta^2 \\
&= \delta^2,
\end{aligned}$$

pois

$$p + q = 1.$$

Assim,

$$\begin{aligned}
\text{var}(X_n) &= \sum_{i=1}^n E(x_i^2) + 2 \sum_{i=1}^{n-1} \sum_{j=i+1}^n E(x_i x_j) - [E(X_n)]^2 \\
&= \sum_{i=1}^n \delta^2 + 2 [(p-q)\delta]^2 \frac{(n-1)n}{2} - [n(p-q)\delta]^2 \\
&= n\delta^2 + (n-1)n [(p-q)\delta]^2 - n^2 [(p-q)\delta]^2 \\
&= n\delta^2 - n [(p-q)\delta]^2 \\
&= n\delta^2 - n(p^2 - 2pq + q^2) \delta^2 \\
&= n\delta^2 (1 - p^2 - q^2 + 2pq).
\end{aligned}$$

Como $p + q = 1$, segue que

$$\begin{aligned}
p^2 + 2pq + q^2 &= (p+q)^2 \\
&= 1
\end{aligned}$$

e, portanto,

$$1 - p^2 - q^2 = 2pq.$$

Logo,

$$\text{var}(X_n) = 4pqn\delta^2.$$

Limite contínuo do movimento aleatório

Aqui calculamos o que acontece quando $\delta \rightarrow 0$, ou seja, a partícula pode mover-se continuamente e, em cada passo infinitesimal, ainda tem probabilidade p de deslocar-se $+\delta$ e probabilidade q de deslocar-se $-\delta$. Seja $u(x, t)$ a probabilidade de que a partícula esteja na posição x no instante t . Suponhamos que a partícula dê r passos por unidade de tempo. Assim, o intervalo de tempo entre dois passos é dado por

$$\lambda = \frac{1}{r}$$

e, portanto, no limite contínuo, isto é, quando $\delta \rightarrow 0$, teremos $r \rightarrow \infty$ e $\lambda \rightarrow 0$. Antes de tomarmos o limite, podemos dizer que o número de passos no instante t é dado por

$$n = rt,$$

ou ainda, podemos dizer que o instante de tempo t é dado por

$$t = n\lambda.$$

Com isso, podemos dizer também que, depois de n passos, a partícula tem probabilidade $u(x, t)$ de encontrar-se em $x = X_n$, no instante t . No próximo passo, que ocorre no instante $t + \lambda$, a probabilidade de a partícula encontrar-se em x é dada por

$$u(x, t + \lambda) = pu(x - \delta, t) + qu(x + \delta, t).$$

Para entendermos essa equação, basta pensarmos que, para a partícula estar em x no instante $t + \lambda$, pode ter vindo da posição $x - \delta$, dando um passo no sentido positivo do eixo x , deslocando-se de $+\delta$, ou pode ter vindo de $x + \delta$, deslocando-se de $-\delta$. No primeiro caso, a probabilidade de a partícula estar em $x - \delta$ no instante t , anterior a $t + \lambda$, é $u(x - \delta, t)$ e a probabilidade de deslocar-se $+\delta$ é p . Logo, a probabilidade de que a partícula tenha vindo da posição $x - \delta$ é o produto $pu(x - \delta, t)$, já que para dar um passo no sentido positivo e parar em x , a partícula precisa, antes, ter estado em $x - \delta$. Analogamente, $qu(x + \delta, t)$ é a probabilidade de a partícula ter vindo da posição $x + \delta$. Como, em $t + \lambda$, a partícula pode ter vindo de $x - \delta$ **ou** de $x + \delta$, segue que a probabilidade de estar em x é a soma de $pu(x - \delta, t)$ com $qu(x + \delta, t)$. Como temos em mente tomar o limite contínuo fazendo $\delta \rightarrow 0$ e $\lambda \rightarrow 0$, podemos expandir a equação acima em série de Taylor para as variáveis δ e λ :

$$u(x, t + \lambda) = u(x, t) + \lambda \frac{\partial u(x, t)}{\partial t} + O(\lambda^2),$$

$$u(x - \delta, t) = u(x, t) - \delta \frac{\partial u(x, t)}{\partial x} + \frac{\delta^2}{2} \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} - O(\delta^3)$$

e

$$u(x + \delta, t) = u(x, t) + \delta \frac{\partial u(x, t)}{\partial x} + \frac{\delta^2}{2} \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} + O(\delta^3).$$

Substituindo essas três expansões na equação

$$u(x, t + \lambda) = pu(x - \delta, t) + qu(x + \delta, t),$$

obtemos

$$\begin{aligned} u(x, t) + \lambda \frac{\partial u(x, t)}{\partial t} + O(\lambda^2) &= pu(x, t) - p\delta \frac{\partial u(x, t)}{\partial x} + p \frac{\delta^2}{2} \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} - O(p\delta^3) \\ &+ qu(x, t) + q\delta \frac{\partial u(x, t)}{\partial x} + q \frac{\delta^2}{2} \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} + O(q\delta^3), \end{aligned}$$

isto é,

$$\lambda \frac{\partial u(x, t)}{\partial t} + O(\lambda^2) = (q - p)\delta \frac{\partial u(x, t)}{\partial x} + \frac{\delta^2}{2} \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} + O[(q - p)\delta^3].$$

Dividindo tudo por λ , ficamos com

$$\frac{\partial u(x, t)}{\partial t} + O(\lambda) = \left[(q - p) \frac{\delta}{\lambda} \right] \frac{\partial u(x, t)}{\partial x} + \frac{1}{2} \left(\frac{\delta^2}{\lambda} \right) \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} + O\left[(q - p) \frac{\delta^3}{\lambda} \right].$$

Quando $\delta \rightarrow 0$, sabemos que $\lambda \rightarrow 0$ também, mas ainda não explicitamos uma dependência de λ com δ . Também ainda não estabelecemos os valores de

$$(q - p) \frac{\delta}{\lambda},$$

$$\frac{\delta^2}{\lambda}$$

e

$$(q - p) \frac{\delta^3}{\lambda}$$

quando $\delta \rightarrow 0$. Para solucionarmos essas indeterminações, seja μ o valor esperado do deslocamento da partícula por unidade de tempo. Assim, segue de

$$E(X_n) = n(p - q)\delta$$

que

$$\begin{aligned} \mu &= r(p - q)\delta \\ &= (p - q) \frac{\delta}{\lambda}. \end{aligned}$$

Como

$$p + q = 1,$$

podemos escrever:

$$\mu = (p - q) \frac{\delta}{\lambda} = (p - 1 + p) \frac{\delta}{\lambda},$$

isto é,

$$2p - 1 = \mu \frac{\lambda}{\delta},$$

ou seja,

$$p = \frac{1}{2} + \frac{\mu\lambda}{2\delta}.$$

Então,

$$q = 1 - p = \frac{1}{2} - \frac{\mu\lambda}{2\delta}.$$

Veja que como λ é uma função de δ , segue que p e q também devem ser funções de δ . Também definamos σ^2 como a variância do deslocamento da partícula por unidade de tempo. Portanto, segue de

$$\text{var}(X_n) = 4pqr\delta^2$$

que

$$\begin{aligned}\sigma^2 &= 4pqr\delta^2 \\ &= 4pq \frac{\delta^2}{\lambda}.\end{aligned}$$

Logo, uma vez que já isolamos p e q em termos de μ , λ e δ , podemos expressar a variância por unidade de tempo como

$$\sigma^2 = 4pq \frac{\delta^2}{\lambda} = 4 \left(\frac{1}{2} + \frac{\mu\lambda}{2\delta} \right) \left(\frac{1}{2} - \frac{\mu\lambda}{2\delta} \right) \frac{\delta^2}{\lambda},$$

isto é,

$$\sigma^2 = 4 \left(\frac{1}{4} - \frac{\mu^2\lambda^2}{4\delta^2} \right) \frac{\delta^2}{\lambda} = \frac{\delta^2}{\lambda} - \mu^2\lambda.$$

Nossa intenção é caracterizar o movimento aleatório contínuo pelos parâmetros finitos μ e σ^2 apenas. Isso faz algum sentido? :??: Sim! Vamos tomar p e q como funções de δ , mas tais que sempre satisfazem o vínculo $p + q = 1$, para todo valor de δ . Também vamos tomar μ e σ^2 como constantes fixas. Então, porque

$$p = \frac{1}{2} + \frac{\mu\lambda}{2\delta},$$

fica claro que podemos escrever

$$\lambda = \frac{2p-1}{\mu} \delta,$$

supondo que

$$p \neq \frac{1}{2}$$

e, portanto,

$$\mu \neq 0.$$

Vemos que, nesse caso, quando δ tender a zero, então λ tenderá a zero também. Note que, porque p é uma função ainda indeterminada de δ , λ não depende linearmente de δ , embora seja proporcional a δ . No caso particular em que

$$p = q = \frac{1}{2},$$

segue que

$$\mu = 0$$

e o quociente entre λ e δ pode ser qualquer número ou função de δ , digamos, α :

$$\frac{\lambda}{\delta} = \alpha = \alpha(\delta).$$

Agora vejamos a variância por unidade de tempo, σ^2 . Como

$$\sigma^2 = \frac{\delta^2}{\lambda} - \mu^2 \lambda,$$

obtemos

$$\frac{\delta^2}{\lambda} = \sigma^2 + \mu^2 \lambda.$$

Impondo que σ^2 seja finita, vemos que no limite em que $\delta \rightarrow 0$ segue

$$\frac{\delta^2}{\lambda} \rightarrow \sigma^2,$$

com μ nulo ou não, já que se $\mu \neq 0$ segue que $\lambda \rightarrow 0$ quando $\delta \rightarrow 0$. Em particular, quando $\mu = 0$, segue que

$$\lambda = \frac{\delta^2}{\sigma^2},$$

implicando que, nesse caso,

$$\alpha(\delta) = \frac{\delta}{\sigma^2}.$$

Outra maneira de ver que δ^2/λ tende a σ^2 , quando δ se aproxima de zero, é notar que podemos usar a relação que define σ^2 , isto é,

$$\sigma^2 = 4pq \frac{\delta^2}{\lambda},$$

e calcular o limite

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} \frac{\delta^2}{\lambda} = \lim_{\delta \rightarrow 0} \frac{\sigma^2}{4pq} = \frac{\sigma^2}{4 \lim_{\delta \rightarrow 0} (pq)}.$$

Mas,

$$\sigma^2 = 4pq \frac{\delta^2}{\lambda} = 4p(1-p) \frac{\delta^2}{\lambda} = 4(p-p^2) \delta \frac{\delta}{\lambda} = 4(p-p^2) \delta \frac{\mu}{2p-1},$$

onde usei a relação

$$\mu = (p-q) \frac{\delta}{\lambda} = (p-1+p) \frac{\delta}{\lambda} = (2p-1) \frac{\delta}{\lambda},$$

isto é,

$$\frac{\delta}{\lambda} = \frac{\mu}{2p-1}.$$

Sem perda de generalidade, para simplificar os cálculos, vou supor que

$$\mu > 0.$$

Assim, temos uma equação de segundo grau em p para resolver:

$$(2p-1) \frac{\sigma^2}{4\delta\mu} = p-p^2,$$

isto é,

$$p^2 - p + (2p-1) \frac{\sigma^2}{4\delta\mu} = 0,$$

ou seja,

$$p^2 - \left(1 - \frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\right) p - \frac{\sigma^2}{4\delta\mu} = 0,$$

cujas possíveis soluções são

$$p = \frac{1}{2} - \frac{\sigma^2}{4\delta\mu} \pm \frac{1}{2} \sqrt{\left(1 - \frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\right)^2 + \frac{\sigma^2}{\delta\mu}},$$

que pode também ser escrita como

$$p = \frac{1}{2} - \frac{\sigma^2}{4\delta\mu} \pm \frac{1}{2} \sqrt{1 - \frac{\sigma^2}{\delta\mu} + \left(\frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\right)^2 + \frac{\sigma^2}{\delta\mu}} = \frac{1}{2} - \frac{\sigma^2}{4\delta\mu} \pm \frac{1}{2} \sqrt{1 + \left(\frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\right)^2}.$$

Veja que a solução com o sinal de menos antes da raiz quadrada não faz sentido quando δ se aproxima de zero e, portanto, escolhemos

$$p = \frac{1}{2} - \frac{\sigma^2}{4\delta\mu} + \frac{1}{2}\sqrt{1 + \left(\frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\right)^2}.$$

Assim,

$$\begin{aligned} \lim_{\delta \rightarrow 0} (pq) &= \lim_{\delta \rightarrow 0} [p(1-p)] \\ &= \lim_{\delta \rightarrow 0} \left\{ \left[\frac{1}{2} - \frac{\sigma^2}{4\delta\mu} + \frac{1}{2}\sqrt{1 + \left(\frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\right)^2} \right] \left[\frac{1}{2} + \frac{\sigma^2}{4\delta\mu} - \frac{1}{2}\sqrt{1 + \left(\frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\right)^2} \right] \right\}, \end{aligned}$$

isto é,

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} (pq) = \lim_{\delta \rightarrow 0} \left\{ \frac{1}{4} - \left[\frac{\sigma^2}{4\delta\mu} - \frac{1}{2}\sqrt{1 + \left(\frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\right)^2} \right]^2 \right\},$$

ou seja,

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} (pq) = \lim_{\delta \rightarrow 0} \left\{ \frac{1}{4} - \left(\frac{\sigma^2}{4\delta\mu}\right)^2 + \frac{\sigma^2}{4\delta\mu}\sqrt{1 + \left(\frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\right)^2} - \frac{1}{4} - \frac{1}{4}\left(\frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\right)^2 \right\},$$

ou ainda,

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} (pq) = \lim_{\delta \rightarrow 0} \left\{ -\frac{1}{8}\left(\frac{\sigma^2}{\delta\mu}\right)^2 + \frac{\sigma^2}{4\delta\mu}\sqrt{1 + \left(\frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\right)^2} \right\}.$$

Note que podemos escrever

$$\sqrt{1 + \left(\frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\right)^2} = \frac{\sigma^2}{2\delta\mu}\sqrt{1 + \left(\frac{2\delta\mu}{\sigma^2}\right)^2} \approx \frac{\sigma^2}{2\delta\mu} \left[1 + \frac{1}{2}\left(\frac{2\delta\mu}{\sigma^2}\right)^2 \right],$$

no limite em que δ se aproxima de zero. Com isso,

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} (pq) = \lim_{\delta \rightarrow 0} \left\{ -\frac{1}{8}\left(\frac{\sigma^2}{\delta\mu}\right)^2 + \frac{\sigma^2}{4\delta\mu} \frac{\sigma^2}{2\delta\mu} \left[1 + \frac{1}{2}\left(\frac{2\delta\mu}{\sigma^2}\right)^2 \right] \right\},$$

isto é,

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} (pq) = \lim_{\delta \rightarrow 0} \left[-\frac{1}{8}\left(\frac{\sigma^2}{\delta\mu}\right)^2 + \frac{1}{8}\left(\frac{\sigma^2}{\delta\mu}\right)^2 + \frac{1}{16}\left(\frac{\sigma^2}{\delta\mu}\right)^2 \left(\frac{2\delta\mu}{\sigma^2}\right)^2 \right],$$

ou seja,

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} (pq) = \lim_{\delta \rightarrow 0} \left[\frac{1}{16} \left(\frac{\sigma^2}{\delta\mu} \right)^2 \left(\frac{2\delta\mu}{\sigma^2} \right)^2 \right] = \frac{1}{4}.$$

Logo,

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} \frac{\delta^2}{\lambda} = \lim_{\delta \rightarrow 0} \frac{\sigma^2}{4pq} = \frac{\sigma^2}{4 \lim_{\delta \rightarrow 0} (pq)} = \sigma^2,$$

como esperado.

Dessa forma, a equação que descreve a distribuição de probabilidade $u(x, t)$,

$$\frac{\partial u(x, t)}{\partial t} + O(\lambda) = \left[(q-p) \frac{\delta}{\lambda} \right] \frac{\partial u(x, t)}{\partial x} + \frac{1}{2} \left(\frac{\delta^2}{\lambda} \right) \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} + O \left[(q-p) \frac{\delta^3}{\lambda} \right],$$

pode ser reescrita como

$$\frac{\partial u(x, t)}{\partial t} + O(\lambda) = \mu \frac{\partial u(x, t)}{\partial x} + \frac{1}{2} \left(\frac{\delta^2}{\lambda} \right) \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} + O[\mu\delta^2].$$

Essa equação, no limite em que $\delta \rightarrow 0$ e $\lambda \rightarrow 0$, fica assim:

$$\frac{\partial u(x, t)}{\partial t} + \lim_{\delta \rightarrow 0} O(\lambda) = \mu \frac{\partial u(x, t)}{\partial x} + \frac{1}{2} \left[\lim_{\delta \rightarrow 0} \left(\frac{\delta^2}{\lambda} \right) \right] \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} + \lim_{\delta \rightarrow 0} O[\mu\delta^2].$$

Como vimos,

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} \left(\frac{\delta^2}{\lambda} \right) = \sigma^2$$

e, obviamente,

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} O(\lambda) = 0$$

e

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} O[\mu\delta^2] = 0.$$

Com esses limites, a equação para a probabilidade $u(x, t)$ fica, finalmente,

$$\frac{\partial u(x, t)}{\partial t} + \mu \frac{\partial u(x, t)}{\partial x} - \frac{\sigma^2}{2} \frac{\partial^2 u(x, t)}{\partial x^2} = 0.$$

Essa é a equação de Kolmogorov avançada ou equação de Fokker-Planck.

É fácil (:wink:) verificar que a solução para essa equação é dada pela distribuição gaussiana:

$$u(x, t) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2 t}} \exp \left[-\frac{(x - \mu t)^2}{2\sigma^2 t} \right].$$

O modelo de Bachelier

Bachelier, em 1900, propôs que o preço de um ativo financeiro fosse descrito por um movimento Browniano contínuo, mas com $\mu = 0$.

Assim, o modelo de Bachelier tem algumas características não desejáveis:

- o modelo dá probabilidade não nula para o preço do ativo, x , assumir valores negativos, contrariando a condição de responsabilidades limitadas (limited liabilities);
- Bachelier supôs $\mu = 0$, sugerindo uma taxa de juros nula, o que não é sempre verdade.

Espero que você tenha apreciado esse processo limite. Tipicamente não é muito comum vermos esse movimento Browniano contínuo nos cursos de graduação. Agora você pode até sair por aí se gabando de ter conhecido a equação de Kolmogorov avançada ou equação de Fokker-Planck. :cool: