

# 13주차 파생금융상품론 강의

2018320161 송대선

November 28, 2020

## 1 The Greek Letters

Greek : 민감도를 의미한다.

변동이 일어나도, 그 변동을 0으로 만드는 헷징을 하여  
수익을 일정하게 유지하는 것이다.

example)

$S_0 = 49, K = 50, r = 0.05, \sigma = 0.2, T = 20 \text{ weeks}, \mu = 0.13$ 이고

은행이 \$300,000에 100,000개의 주식구매하는 유로피언 콜옵션을 팔았다면  
then BSM value is \$240000, 따라서 만기까지 \$60000을 벌어들인다.

헷징에 대한 방법으로 2가지가 있다.

Naked position : 아무것도 하지 않음

Covered position : 기초자산을 구매하는 것

이렇게 하면 손해보는 것을 제한할 수 있다.

대신 이익을 보는 것도 제한할 수 있다.

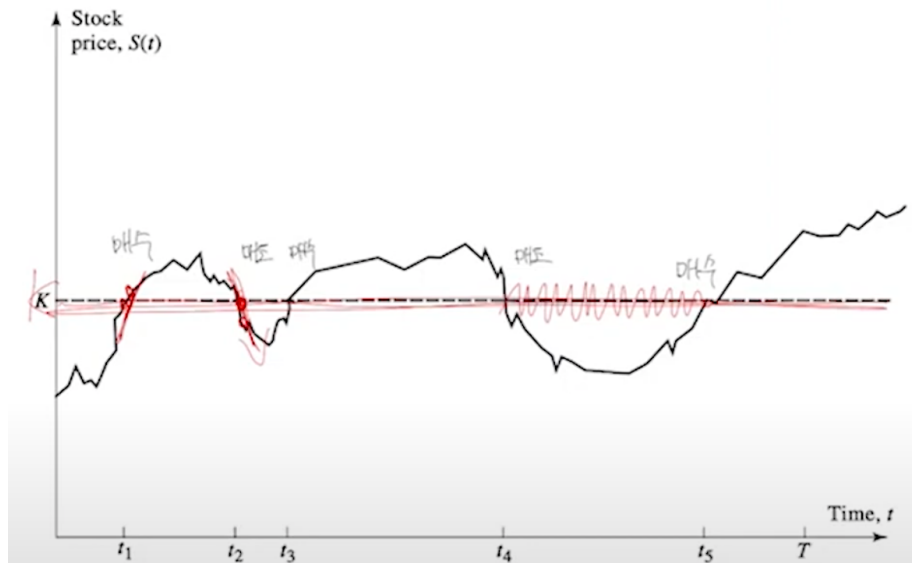
## 2 Stop-Loss strategy

$S_t \leq K$ 이면 매수

$S_t \geq K$ 이면 매도

단점 :

1. 매수, 매도를 하는 시점이 delay되며 정확한 헷징이 불가능해진다.
2. K를 기준으로  $S_t$ 가 자주 왔다 갔다하면 거래수수료가 많이 발생한다.



### 3 Delta

$\Delta$ 는 기초자산 가격 변화에 대한 option가격의 변화율이다.  
즉, 옵션가격은 기초자산 가격 변화의  $\Delta$ 만큼 변한다는 것이다.

ex) 기초자산이 \$1가 오르면, 콜옵션가격은  $\$1 * \Delta$ 만큼이 오르고(매도시 손실),  
기초자산이 \$1가 내리면, 콜옵션가격은  $\$1 * \Delta$ 만큼이 내린다.(매도시 이익)

기초자산의  $\Delta$ 는 1이다.

### 4 Delta Hedging

델타헷징의 문제점

1. 기초자산 가격이 변하면  $\Delta$ 도 같이 변함(지점마다 기울기는 변함)
2. 기초자산 가격이 크게 변하면  $\Delta$  헷지 정확도 하락(감마리스크)

보안책

기초자산이 변할 때마다  $\Delta$ 조정 (동적헷징)

감마 헷징 + 델타 헷징

## 5 Greek(민감도)

블랙-숄츠 PDE

$$\begin{aligned}c &= S_0 N(d_1) - K e^{-rT} N(d_2) \\p &= -S_0 N(-d_1) + K e^{-rT} N(-d_2) \\d_1 &= \frac{\ln(S_0/K) + (r + \sigma^2/2)T}{\sigma\sqrt{T}} \\d_2 &= \frac{\ln(S_0/K) + (r - \sigma^2/2)T}{\sigma\sqrt{T}}\end{aligned}$$

$c = S_0 N(d_1) - K e^{-rT} N(d_2)$ 에 대해서 각각  $S, S^2, \sigma, r, t$ 로 미분한다.

$$\frac{dc}{dS} = \Delta, \frac{d^2c}{dS^2} = \Gamma, \frac{dc}{d\sigma} = \nu, \frac{dc}{dr} = \rho, \frac{dc}{dt} = \theta$$

$N[d_1]$ 의 미분

$$N[d_1] = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{d_1} e^{-\frac{z^2}{2}} dz \rightarrow \frac{\partial N[d_1]}{\partial d_1} = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{d_1^2}{2}}$$

$d_1$ 의 미분

$$\begin{aligned}\frac{\partial d_1}{\partial t} &= \frac{1}{2\sigma\sqrt{T-t}} \left\{ \frac{\ln(\frac{S}{X})}{T-t} - r - \frac{\sigma^2}{2} \right\} \\ \frac{\partial d_1}{\partial S} &= \frac{1}{\sigma S \sqrt{T-t}} \\ \frac{\partial d_1}{\partial \sigma} &= \sqrt{T-t} - \frac{d_1}{\sigma}\end{aligned}$$

$N[d_1]$ 과  $N[d_2]$ 의 S에 대한 미분

$$\begin{aligned}\frac{\partial N[d_1]}{\partial S} &= \frac{1}{\sigma S \sqrt{2\pi(T-t)}} e^{-\frac{d_1^2}{2}} \\ \frac{\partial N[d_2]}{\partial S} &= \frac{1}{\sigma S \sqrt{2\pi(T-t)}} e^{-\frac{d_2^2}{2}} \\ \frac{\partial d_1}{\partial S} &= \frac{\partial d_2}{\partial S}\end{aligned}$$

$X = K$ 이다.  $K$ 를 여기서  $X$ 라고 표현하는 것이다.

## 6 옵션 델타( $\Delta = \frac{\partial c}{\partial S}, \Delta = \frac{\partial p}{\partial S}$ )

$$\Delta = \frac{\partial c}{\partial S} = N[d_1]$$

$$\Delta = \frac{\partial p}{\partial S} = N[d_1] - 1$$

## 7 옵션 세타( $\theta = \frac{\partial c}{\partial t}, \theta = \frac{\partial p}{\partial t}$ )

$$\theta = \frac{\partial c}{\partial t} = -Xre^{-r(T-t)}N[d_2] - \frac{\sigma S}{2\sqrt{2\pi(T-t)}}e^{-\frac{d_1^2}{2}}$$

$$\theta = \frac{\partial p}{\partial t} = Xre^{-r(T-t)}N[-d_2] - \frac{\sigma S}{2\sqrt{2\pi(T-t)}}e^{-\frac{d_1^2}{2}}$$

## 8 옵션 감마( $\Gamma = \frac{\partial^2 c}{\partial S^2}, \Gamma = \frac{\partial^2 p}{\partial S^2}$ )

$$\Delta \approx \Theta \Delta t + \frac{1}{2} \Gamma \Delta S^2$$

$$\Gamma = \frac{\partial^2 c}{\partial S^2} = \frac{\partial^2 p}{\partial S^2} = \frac{1}{\sigma S \sqrt{2\pi(T-t)}} e^{-\frac{d_1^2}{2}}$$

## 9 델타, 세타, 감마 관계(BSM)

$$r\Pi = \frac{\partial \Pi}{\partial t} + rS \frac{\partial \Pi}{\partial S} + \frac{1}{2} \sigma^2 S^2 \frac{\partial^2 \Pi}{\partial S^2}$$

$$r\Pi = \Theta + rS\Delta + \frac{1}{2} \sigma^2 S^2 \Gamma$$

if  $\Delta = 0$ ,  
then  $r\Pi = \Theta + \frac{1}{2} \sigma^2 S^2 \Gamma$

if  $\Gamma > 0, |\Gamma|$ : 큰값  
then  $\theta < 0$   
if  $\Gamma < 0, |\Gamma|$ : 큰값  
then  $\theta > 0$

$\Gamma$ 와  $\theta$ 는 서로 대용품으로 사용 가능하다.  
둘중 하나를 구할 수 없으면 다른 것을 구해 사용하면 된다.

## 10 옵션 베가( $V = \frac{\partial c}{\partial \sigma}, V = \frac{\partial p}{\partial \sigma}$ )

$$V = \frac{\partial c}{\partial \sigma} = \frac{\partial p}{\partial \sigma} S \sqrt{\frac{T-t}{2\pi}} e^{-\frac{d_1^2}{2}}$$

## 11 옵션 로( $\rho = \frac{\partial c}{\partial r}, \rho = \frac{\partial p}{\partial r}$ )

$$\rho = \frac{\partial c}{\partial r} = TXe^{-rT}N[d_2]$$

$$\rho = \frac{\partial p}{\partial r} = -TXe^{-rT}N[d_2]$$