

### Rapport du projet de Monte-Carlo :

Dans un premier temps, nous avons fixé toutes les constantes de l'énoncé et deux autres variables  $n$  et  $N$ .  $n$  représente le nombre de pas de discrétisation temporelle et  $N$  le nombre de simulations dans nos différents estimateurs.

Nous avons ensuite généré notre grille de discrétisation  $t$  et créé la variable  $delta$  qui représente le pas de discrétisation.

#### Question 1 : Monte-Carlo classique

- *mouvement\_brownien*( $n$ ) simule les trajectoires de mouvement Brownien  $W$  sur la grille discrète. Que nous affichons grâce à *ggplot*.
- *prix\_actif*( $n$ ) simule les prix  $S_t$  sur la grille discrète. Que nous affichons aussi grâce à *ggplot*.
- *phi*( $X$ ) est la fonction qui à  $x$  associe  $(x - K)^+$ .
- *A\_n*( $n, N$ ) génère un vecteur de taille  $N$  de simulation de  $A_n^T = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n S_{t_i}$ .
- *MC*( $n, N$ ) renvoie un vecteur contenant la moyenne empirique et la variance empirique de notre estimateur de Monte-Carlo classique.

On stocke les résultats de l'estimateur de Monte-Carlo classique dans *prix\_MC*.

#### Question 2 : Méthode de la variable antithétique

On a remarqué que  $-W$  et  $W$  sont de même loi donc  $-W$  sera notre variable antithétique. Donc on a créé une nouvelle fonction qui génère les prix  $S_t$  avec  $W$  en argument. Ce qui nous a permis de créer la fonction *MC\_ANT*( $n, N$ ) qui simule  $\mathbb{E}[G]$  avec la méthode de la variable antithétique.

On stocke les résultats de l'estimateur par la méthode de la variable antithétique dans *prix\_MC\_ANT*.

#### Question 3 : Méthode de la variable de contrôle

Avec l'indication, nous avons considéré  $Y = \left( \left( \prod_{i=1}^n S_{t_i} \right)^{\frac{1}{n}} - K \right)^+$  comme variable contrôle. Nous avons donc commencé par calculer son espérance (détails du calcul en pièce-jointe) puis nous cherchons le rang  $n_0$  à partir duquel  $\hat{b}_{n_0}$  converge. On a choisi  $n_0 = 100 \ll N = 1000$ .

Ceci nous a permis de créer la fonction *MC\_C*( $n, N$ ) qui simule  $\mathbb{E}[G]$  avec la méthode de la variable de contrôle.

On stocke les résultats de l'estimateur par la méthode de la variable antithétique dans `prix_MC_C`.

#### Question 4 : Méthode de l'échantillonnage préférentiel

Sous-question a :

$$G = (A_n^T - K)^+$$

$$A_n^T = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n S_{t_i}$$

$$S_{t_i} = S_0 \exp \left( \left( r - \frac{\sigma^2}{2} \right) t_i + \sigma W_{t_i} \right)$$

$$W_{t_i} = W_{t_i} - W_{t_0} = \sum_{k=0}^{i-1} W_{t_{k+1}} - W_{t_k} = \sum_{k=0}^{i-1} \sqrt{t_{k+1} - t_k} Z_{k+1}$$

$$S_{t_i} = S_0 \exp \left( \left( r - \frac{\sigma^2}{2} \right) t_i + \sigma \sum_{k=0}^{i-1} \sqrt{t_{k+1} - t_k} Z_{k+1} \right)$$

$$A_n^T = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n S_0 \exp \left( \left( r - \frac{\sigma^2}{2} \right) t_i + \sigma \sum_{k=0}^{i-1} \sqrt{t_{k+1} - t_k} Z_{k+1} \right)$$

On pose :

$$\begin{aligned} g: \mathbb{R}^n &\rightarrow \mathbb{R} \\ z &\mapsto \max(0, g^*(z) - K) \end{aligned}$$

Avec,

$$g^*: z = (z_1, \dots, z_n) \mapsto \frac{S_0}{n} \sum_{i=1}^n \exp \left( \left( r - \frac{\sigma^2}{2} \right) t_i + \sigma \sum_{k=0}^{i-1} \sqrt{t_{k+1} - t_k} z_{k+1} \right)$$

On obtient donc,

$$g(Z) = G \text{ where } Z \sim \mathcal{N}(0, I_n)$$

Avec les suppositions du sujet :

$$\begin{aligned} g: \mathbb{R}^n &\rightarrow \mathbb{R} \\ z &\mapsto \max(0, g^*(z) - 1) \end{aligned}$$

Avec,

$$g^*: z = (z_1, \dots, z_n) \mapsto \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \exp \left( -\frac{i}{32n} + \frac{1}{4\sqrt{n}} \sum_{k=1}^i z_k \right)$$

Sous-question b :

$$\begin{aligned}
\text{On a } Z \sim \mathcal{N}(0, I_n) \text{ so, } \mathbb{E}[G] &= \mathbb{E}[g(Z)] = \int_{\mathbb{R}^n} g(x) \frac{1}{\sqrt{n(2\pi)^n}} e^{-\frac{1}{2}x^T x} dx \\
&= \int_{\mathbb{R}^n} g(z + \mu) \frac{1}{\sqrt{n(2\pi)^n}} e^{-\frac{1}{2}(z+\mu)^T (z+\mu)} dz \\
&= \int_{\mathbb{R}^n} g(z + \mu) \frac{1}{\sqrt{n(2\pi)^n}} e^{-\frac{1}{2}z^T z} e^{-\frac{1}{2}(z^T \mu + \mu^T z + \mu^T \mu)} dz \\
&= \int_{\mathbb{R}^n} g(z + \mu) \frac{1}{\sqrt{n(2\pi)^n}} e^{-\frac{1}{2}z^T z} e^{-\frac{1}{2}(z^T \mu + \mu^T z + \mu^T \mu)} dz \\
&= \int_{\mathbb{R}^n} g(z + \mu) \frac{1}{\sqrt{n(2\pi)^n}} e^{-\frac{1}{2}z^T z} e^{-\frac{1}{2}(2\langle \mu, z \rangle + \langle \mu, \mu \rangle)} dz \\
&= \int_{\mathbb{R}^n} g(z + \mu) e^{-\langle \mu, z \rangle - \frac{1}{2}\langle \mu, \mu \rangle} \frac{1}{\sqrt{n(2\pi)^n}} e^{-\frac{1}{2}z^T z} dz \\
&= \mathbb{E} \left[ g(Z + \mu) e^{-\langle \mu, Z \rangle - \frac{1}{2}\langle \mu, \mu \rangle} \right]
\end{aligned}$$

Sous-question c :

Nous avons créé une fonction `vecteur_z_S(y, N)` qui génère les vecteurs  $z(y)$  et  $S(y)$  et avons résolu l'équation  $\frac{1}{n} \sum_{j=1}^n S_j(y) - K - y = 0$  par la méthode de bifurcation et avons trouvé  $\hat{y} = 0.1550196035$  ce qui nous a permis de générer le vecteur  $\hat{\mu} = z(\hat{y})$ .  
Grâce aux sous-questions a et b, nous avons pu créer une fonction `MC_EP(n, N)` qui simule  $\mathbb{E}[G]$  par la méthode de l'échantillonnage préférentiel.

On stocke les résultats de l'estimateur par la méthode de l'échantillonnage préférentiel dans `prix_MC_EP`.

Conclusion:

Avec 1000 simulations	MC Classique	Antithétique	Contrôle	Échantillonnage préférentiel
Estimation	5.969441e-02	5.909476e-02	5.646356e-02	5.901174e-02
Variance	9.468713e-06	7.460886e-07	7.647210e-09	8.416822e-07

Avec les différentes manières de simuler  $\mathbb{E}[G]$ , on remarque que la méthode de la variable de contrôle est celle qui a la plus petite variance.