

Riassunto Progetto Pacs

Nahuel Foresta, Giorgio Re

7 maggio 2014

1 Riassunto Obiettivi

Come già indicato nel primo report, l'obiettivo del progetto è di creare un programma per prezzare una serie di opzioni utilizzando dei metodi basati a elementi finiti. Il valore di un'opzione al variare del sottostante (che supponiamo evolvere secondo un modello Jump-Diffusion) può essere in generale trovato come soluzione di un'equazione integro differenziale del tipo

$$\frac{\delta C}{\delta t} + \frac{\sigma^2}{2} S^2 \frac{\delta^2 C}{\delta S^2} + r \frac{\delta C}{\delta S} - rC + \int_{\mathbb{R}} \left(C(t, S e^y) - C(t, S) - S(e^y - 1) \frac{\delta C}{\delta S}(t, S) \right) k(y) dy = 0 \quad (1)$$

su $[0, T] \times [0, +\infty]$ con opportune condizioni al bordo e condizione finale $C(T, S) = g(S)$ payoff dell'opzione. k è un nucleo con una forte massa nell'intorno dello zero e code esponenziali o gaussiane. In due dimensioni, supponendo l'indipendenza delle componenti di salto dei due sottostanti, tale equazione diventa:

$$\begin{aligned} \frac{\delta C}{\delta t} + \frac{\sigma_1^2}{2} S_1^2 \frac{\delta^2 C}{\delta S_1^2} + \frac{\sigma_2^2}{2} S_2^2 \frac{\delta^2 C}{\delta S_2^2} + \rho \sigma_1 \sigma_2 S_1 S_2 \frac{\delta^2 C}{\delta S_1 \delta S_2} + r \frac{\delta C}{\delta S_1} + r \frac{\delta C}{\delta S_2} - rC + \\ + \int_{\mathbb{R}} \left(C(t, S_1 e^y, S_2) - C(t, S_1, S_2) - S_1(e^y - 1) \frac{\delta C}{\delta S_1}(t, S_1, S_2) \right) k_1(y) dy \\ + \int_{\mathbb{R}} \left(C(t, S_1, S_2 e^y) - C(t, S_1, S_2) - S_2(e^y - 1) \frac{\delta C}{\delta S_2}(t, S_1, S_2) \right) k_2(y) dy = 0 \end{aligned} \quad (2)$$

su $[0, T] \times [0, +\infty]^2$ con opportune B.C. e valore finale.

2 Strumenti Aggiunti rispetto a report 1

2.1 Libreria laguerre

3 Cosa è stato fatto

3.1 Fino al report precedente

Al momento dell'ultimo report lo stato era:

- Costruito un programma che risolve l'equazione PDE (senza parte integrale) in una dimensione in un caso semplice utilizzando unicamente gli strumenti forniti dalla libreria.
- Abbiamo risolto lo stesso problema nel caso bi-dimensionale. Sebbene il comportamento qualitativo della soluzione è quello aspettato, i valori esatti non sono ancora giusti (confrontati con dei risultati dati da tool che risolvono l'equazione con metodi alle differenze finite).
- Abbiamo provato a risolvere l'equazione Integrodifferenziale in una dimensione in diversi modi (per il dettaglio vedere sotto). In due casi siamo riusciti ad ottenere un risultato corretto, ma non pienamente soddisfacenti.

3.2 Fino ad ora

Dopo l'ultimo incontro, abbiamo deciso di esplorare sia l'utilizzo di formule di quadrature più adatte per trattare il termine integrale con nucleo esponenziale, sia di utilizzare funzioni della libreria deal II che permettono di valutare la funzione in un punto qualsiasi. In particolare

- Sistemato la PDE in 2D ottenendo il risultato atteso.
- Implementato la quadratura diretta del termine integrale utilizzando l'equazione nella forma (3), sia in 1D che in 2D. Vedere la sezione 3.3 Metodologia per i dettagli.
- Implementazione dei nodi di laguerre per la quadratura del termine integrale con nucleo esponenziale.

3.3 Metodologia

La PDE (e la PIDE) in questione è trasformabile in un'equazione a coefficienti costanti con la trasformazione $x_i = \ln S_i$ (o $x_i = \ln S_i/S_i^0$) e $C(t, S_1, S_2) = u(t, x_1, x_2)$. In tal caso diventa (2D):

$$\begin{aligned} \frac{\delta u}{\delta t} + \frac{\sigma_1^2}{2} \frac{\delta^2 u}{\delta x_1^2} + \frac{\sigma_2^2}{2} \frac{\delta^2 u}{\delta x_2^2} + \rho \sigma_1 \sigma_2 \frac{\delta^2 u}{\delta x_1 \delta x_2} + (r - \sigma_1^2) \frac{\delta u}{\delta x_1} + (r - \sigma_2^2) \frac{\delta u}{\delta x_2} - ru + \\ + \int_{\mathbb{R}} \left(u(t, x_1 + y, x_2) - u(t, x_1, x_2) - (e^y - 1) \frac{\delta u}{\delta x_1} \right) k_1(y) dy + \\ + \int_{\mathbb{R}} \left(u(t, x_1, x_2 + y) - u(t, x_1, x_2) - (e^y - 1) \frac{\delta u}{\delta x_2} \right) k_2(y) dy = 0 \quad (3) \end{aligned}$$

Definendo

$$\hat{\lambda}_i = \int_{\mathbb{R}} u(t, x, y) k_i(y) dy \quad \hat{\alpha}_i = \int_{\mathbb{R}} (e^y - 1) \frac{\delta u}{\delta x_i} k_i(y) dy$$

L'equazione (3) diventa:

$$\begin{aligned} & \frac{\delta u}{\delta t} + \frac{\sigma_1^2}{2} \frac{\delta^2 u}{\delta x_1^2} + \frac{\sigma_2^2}{2} \frac{\delta^2 u}{\delta x_2^2} + \rho \sigma_1 \sigma_2 \frac{\delta^2 u}{\delta x_1 \delta x_2} + (r - \sigma_1^2 - \hat{\alpha}_1) \frac{\delta u}{\delta x_1} (r - \sigma_2^2 - \hat{\alpha}_2) \frac{\delta u}{\delta x_2} + \\ & - (r + \lambda_1 + \lambda_2)u + \int_{\mathbb{R}} (u(t, x_1 + y, x_2)) k_1(y) dy + \int_{\mathbb{R}} (u(t, x_1, x_2 + y)) k_2(y) dy = 0 \end{aligned} \quad (4)$$

Senza entrare nei dettagli (vedere report1), otteniamo una discretizzazione del tipo:

$$M_1 u^k = M_2 u^{k+1} + J^{k+1} \quad \text{per } k = M \dots 1 \quad \text{e} \quad u^M(S) = g(S) \quad (5)$$

Dove M_1 è la somma delle matrici date dagli elementi finiti (stiffnes, etc, etc) e M_2 è la matrice di massa divisa per il passo temporale. Dall'ultimo report, ci siamo concentrati su un modo di calcolare il termine esplicito J .

3.4 La parte integrale J

Nell'ultimo report erano spiegati i problemi che il calcolo di questa parte introduce così come due approcci possibili. Ci siamo concentrati sull'approccio che non genera una matrice densa, ma richiede il calcolo del vettore J a ogni iterata temporale.

Riassumendo, si tratta di calcolare nel nodo $x^i = (x_1^i, x_2^i)$ due valori di J :

$$J_1^i = J_1(x^i) = \int_{\mathbb{R}} u(t, x_1^i + y, x_2^i) k_1(y) dy \quad \text{e} \quad J_2^i = J_2(x^i) = \int_{\mathbb{R}} u(t, x_1^i, x_2^i + y) k_2(y) dy$$

nei diversi nodi x^i della griglia. In seguito si potrà scrivere dunque

$$\sum_{j=1}^N J_j \int_{x_{min}}^{x_{max}} \phi_i(x) \phi_j(x) dx$$

scrivibile come $M \underline{J}$, con M matrice di massa, e aggiungere tale termine all'*rhs*. L'eq da risolvere a ogni passo temporale è dunque:

$$M_1 u^k = M_2 u^{k+1} + M \underline{J}^{k+1} \quad \text{per } k = M \dots 1$$

In tal caso ci sono due modi di calcolare il vettore \underline{J} :

- Utilizzare una griglia qualunque d'integrazione, interpolando il valore di u in $x_i + y$ se $x_i + y$ cade all'interno del dominio, o imponendo le condizioni al bordo se fuori dal dominio. Tale operazione, abbastanza semplice, è molto lenta. Per l'interpolazione abbiamo usato le funzioni della *gsl*, utilizzando un metodo a spline.
- Allineare le griglie d'integrazione e del dominio in modo che $x_i + y$ coincida sempre con un nodo quando dentro il dominio. Questa procedura è semplice in 1D se il passo della griglia è costante. Questa procedura è più veloce, ma suppone che i nodi siano ordinati.

In questi due casi abbiamo ottenuto risultati corretti in 1D, ma stiamo cercando di capire come si può fare in più dimensioni.

Una strada che abbiamo provato in questo caso è di usare il cambio di variabili $x + y = z$, e il termine da integrare diventa

$$J_i = J(x_i) = \int_{B_l}^{B_u} u(t, x_i + y)k(y)dy = \int_{B_l+x_i}^{B_u+x_i} u(t, z)k(z - x_i)dz$$

La griglia d'integrazione cambia passo a passo, ma anche in questo caso deve essere allineata con la griglia del dominio ed è necessario sfruttare l'ordinamento.

3.4.1 Conclusioni parziali e futuri passi

Riassumendo, dei due approcci per calcolare l'integrale, il primo ha dato risultati corretti ma sembra più difficile da estendere a due dimensioni in modo efficiente. Il secondo fin'ora non ha dato risultati, probabilmente per errore negli algoritmi.

Un terzo approccio da esplorare è il cambio di variabili $Se^y = z$ a livello equazione. In tal caso si ottiene un'equazione a coefficienti non costanti, ma la parte integrale potrebbe essere più semplice.

L'altro grande filone su cui concentrarsi è l'estensione in modo che sia dimension-independent.