

Metodo a elementi finiti per il pricing di opzioni multi-asset con modelli di Lévy

Progetto di Programmazione Avanzata per il Calcolo Scientifico

Nahuel Foresta Giorgio G. Re

Dipartimento di Matematica Politecnico di Milano

12 settembre 2014

Indice

- Introduzione
- 2 II problema
- Struttura del codice
- 4 Risultati
- Conclusioni

Il progetto

Scopo

Lo scopo di questo progetto è creare una piccola libreria per il *pricing* di derivati finanziari con il metodo degli elementi finiti, utilizzando la libreria deal.ii. L'idea è che l'utente possa sia utilizzare gli strumenti presenti, sia aggiungerne altri nel caso di bisogno, con grande facilità (ereditarietà).

Il progetto

Scopo

Lo scopo di questo progetto è creare una piccola libreria per il *pricing* di derivati finanziari con il metodo degli elementi finiti, utilizzando la libreria deal.ii. L'idea è che l'utente possa sia utilizzare gli strumenti presenti, sia aggiungerne altri nel caso di bisogno, con grande facilità (ereditarietà).

Motivazioni

La procedura più diffusa in finanza è l'utilizzo delle differenze finite. Gli elementi finiti, a fronte di una maggiore difficoltà implementativa, risultano essere più vantaggiosi.

Indice

- Introduzione
- 2 II problema
- Struttura del codice
- 4 Risultati
- 6 Conclusioni

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

con opportune condizioni al contorno.

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

con opportune condizioni al contorno.

Possiamo scomporre il problema in due parti:

• la parte differenziale, trattata in modo usuale con l'aiuto della libreria deal.ii

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

con opportune condizioni al contorno.

Possiamo scomporre il problema in due parti:

- la parte differenziale, trattata in modo usuale con l'aiuto della libreria deal.ii
- la parte integrale, che necessita di un trattamento speciale

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

con opportune condizioni al contorno.

Possiamo scomporre il problema in due parti:

- la parte differenziale, trattata in modo usuale con l'aiuto della libreria deal.ii
- la parte integrale, che necessita di un trattamento speciale ed è separabile in due parti.

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

con opportune condizioni al contorno.

Possiamo scomporre il problema in due parti:

- la parte differenziale, trattata in modo usuale con l'aiuto della libreria deal.ii
- la parte integrale, che necessita di un trattamento speciale ed è separabile in due parti.

Trasformazioni price e log-price

$$\frac{\partial u}{\partial t} + \left(r - \frac{\sigma^2}{2}\right) \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\sigma^2}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} - ru$$
$$+ \int_{\mathbb{R}} \left(u(t, x + y) - u(t, x) - (e^y - 1) \frac{\partial u}{\partial x}\right) \nu(dy) = 0$$

con opportune condizioni al contorno.

Possiamo scomporre il problema in due parti:

- la parte differenziale, trattata in modo usuale con l'aiuto della libreria deal.ii
- la parte integrale, che necessita di un trattamento speciale ed è separabile in due parti.

Trasformazioni price e log-price

Il problema con l'ostacolo: Opzioni Americane

Nelle Opzioni Americane:

$$P(S, t) \ge \max(K - S_T, 0) \quad \forall t \in [0, T]$$

Il problema con l'ostacolo: Opzioni Americane

Nelle Opzioni Americane:

$$P(S, t) \ge \max(K - S_T, 0) \quad \forall t \in [0, T]$$

L'equazione diventa:

$$\begin{cases} \frac{\partial P}{\partial t} + rS \frac{\partial P}{\partial S} + \frac{1}{2}S^2 \frac{\partial^2 P}{\partial S^2} \\ + \int_{\mathbb{R}} \left(P(t, S) - P(t, S) - S(e^y - 1) \frac{\partial P}{\partial S}(t, S) \right) \nu(dy) \leq rP, \\ P(S, t) \geq \max(K - S_T, 0) \end{cases}$$

Il problema con l'ostacolo: Opzioni Americane

Nelle Opzioni Americane:

$$P(S,t) \ge \max(K - S_T, 0) \quad \forall t \in [0, T]$$

L'equazione diventa:

$$\begin{cases} \frac{\partial P}{\partial t} + rS \frac{\partial P}{\partial S} + \frac{1}{2}S^2 \frac{\partial^2 P}{\partial S^2} \\ + \int_{\mathbb{R}} \left(P(t, S) - P(t, S) - S(e^y - 1) \frac{\partial P}{\partial S}(t, S) \right) \nu(dy) \leq rP, \\ P(S, t) \geq \max(K - S_T, 0) \end{cases}$$

Per risolvere questo problema si utilizza il PSOR:

$$P_i^{(k+1)} = \max \left(K - S_i, P_i^{(k)} + \omega(z - P_i^{(k)}) \right)$$

Scomposizione della parte integrale

Definendo nel modo seguente le quantità

$$\hat{lpha} = \int_{\mathbb{R}} (e^y - 1)
u(y) dy$$
 $\hat{\lambda} = \int_{\mathbb{R}}
u(y) dy$

l'equazione diventa

$$\frac{\partial C}{\partial t} + \frac{\sigma^2}{2} S^2 \frac{\partial^2 C}{\partial S^2} + (r - \hat{\alpha}) S \frac{\partial C}{\partial S} - (r + \hat{\lambda}) C + \int_{\mathbb{R}} C(t, Se^y) \nu(y) dy = 0$$

Scomposizione della parte integrale

Analogamente per la trasformazione log-price si ha

$$\hat{lpha} = \int_{\mathbb{R}} (e^y - 1)
u(y) dy$$
 $\hat{\lambda} = \int_{\mathbb{R}}
u(y) dy$

con rispettiva equazione

$$\frac{\partial u}{\partial t} + \left(r - \frac{\sigma^2}{2} - \hat{\alpha}\right) \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\sigma^2}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} - (r + \hat{\lambda})u + \int_{\mathbb{R}} u(t, x + y)\nu(y)dy = 0$$

In due dimensioni

Con la trasformazione price

$$\begin{split} \frac{\partial C}{\partial t} + (r - \hat{\alpha}_1) S_1 \frac{\partial C}{\partial S_1} + (r - \hat{\alpha}_2) S_2 \frac{\partial C}{\partial S_2} + \frac{\sigma_1^2}{2} S_1^2 \frac{\partial^2 C}{\partial S_1^2} + \frac{\sigma_2^2}{2} S_2^2 \frac{\partial^2 C}{\partial S_2^2} \\ + \rho \sigma_1 \sigma_2 S_1 S_2 \frac{\partial^2 C}{\partial S_1 \partial S_2} - (r + \lambda_1 + \lambda_2) C \\ + \int_{\mathbb{R}} C(t, S_1 e^y, S_2) \nu_1(y) dy + \int_{\mathbb{R}} C(t, S_1, S_2 e^y) \nu_2(y) dy = 0 \end{split}$$

In due dimensioni

Con la trasformazione log-price

$$\frac{\partial u}{\partial t} + \frac{\sigma_1^2}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x_1^2} + \frac{\sigma_2^2}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x_2^2} + \rho \sigma_1 \sigma_2 \frac{\partial^2 u}{\partial x_1 \partial x_2} + \left(r - \frac{\sigma_1^2}{2} - \hat{\alpha}_1\right) \frac{\partial u}{\partial x_1} \\
+ \left(r - \frac{\sigma_2^2}{2} - \hat{\alpha}_2\right) \frac{\partial u}{\partial x_2} - \left(r + \hat{\lambda}_1 + \hat{\lambda}_2\right) u \\
+ \int_{\mathbb{R}} u(t, x_1 + y, x_2) \nu_1(y) dy + \int_{\mathbb{R}} u(t, x_1, x_2 + y) \nu_2(y) dy = 0$$

Data una griglia con nodi S_i

 Per la parte differenziale, si scrive la formulazione variazionale e la discretizzazione nel modo usuale

Data una griglia con nodi S_i

- Per la parte differenziale, si scrive la formulazione variazionale e la discretizzazione nel modo usuale
- Per la parte integrale, si calcola il valore della parte integrale relativa al nodo S_i

$$J^{1}(S_{i}) = \int_{\mathbb{R}} C(t, S_{1}e^{y}, S_{2})\nu_{1}(y)dy$$

ottenendo una vettore J funzione di S_i . Tale funzione va poi scritta come elemento dello spazio a elementi finiti

Data una griglia con nodi S_i

- Per la parte differenziale, si scrive la formulazione variazionale e la discretizzazione nel modo usuale
- Per la parte integrale, si calcola il valore della parte integrale relativa al nodo S_i

$$J^1(S_i) = \int_{\mathbb{R}} C(t, S_1 e^y, S_2) \nu_1(y) dy$$

- ottenendo una vettore J funzione di S_i . Tale funzione va poi scritta come elemento dello spazio a elementi finiti
- Per la discretizzazione temporale, viene applicato uno schema di Eulero Implicito, ma la parte integrale viene trattata in modo esplicito. Lo schema è stabile se $1/\Delta t < \lambda$.

Data una griglia con nodi S_i

Otteniamo dunque il seguente schema, con \mathbf{C}_h^k vettore componenti soluzione al tempo k

$$M_1 C_h^k = M_2 C_h^{k+1} + M J^{1,k} + M J^{2,k}$$

Ricordiamo l'integrale da calcolare

$$\int_{\mathbb{R}} C(t, Se^y) \nu(y) dy$$

al quale applichiamo il cambio di variabile

$$z = Se^y$$

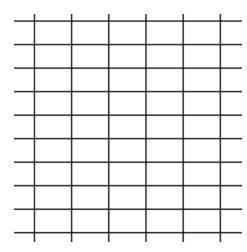


Figura: Una semplice griglia strutturata

L'integrale diventa allora

$$\int_0^\infty \frac{C(t,z)}{z} \nu\left(\log\left(\frac{z}{S}\right)\right) dz$$

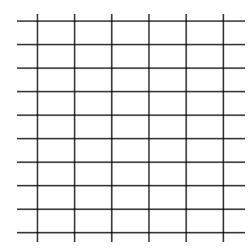


Figura: Una semplice griglia strutturata

L'integrale diventa allora

$$\int_0^\infty \frac{C(t,z)}{z} \nu\left(\log\left(\frac{z}{S}\right)\right) dz$$

Quindi per ogni cella, si calcolano i contributi dovuti alla cella

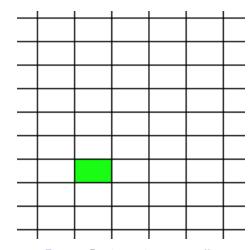


Figura: Poniamoci su una cella

L'integrale diventa allora

$$\int_0^\infty \frac{C(t,z)}{z} \nu\left(\log\left(\frac{z}{S}\right)\right) dz$$

Quindi per ogni cella, si calcolano i contributi dovuti alla cella e si distribuiscono ai nodi di competenza:

- in 1d, a tutti i nodi
- in 2d, solo a quelli che giacciono sulla retta passante per la faccia selezionata. Prima sull'asse x.

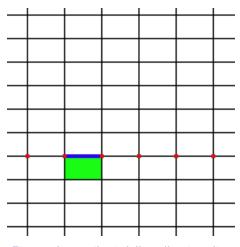


Figura: I contributi della cella ai nodi x

L'integrale diventa allora

$$\int_0^\infty \frac{C(t,z)}{z} \nu\left(\log\left(\frac{z}{S}\right)\right) dz$$

Quindi per ogni cella, si calcolano i contributi dovuti alla cella e si distribuiscono ai nodi di competenza:

- in 1d, a tutti i nodi
- in 2d, solo a quelli che giacciono sulla retta passante per la faccia selezionata. Poi sull'asse y.

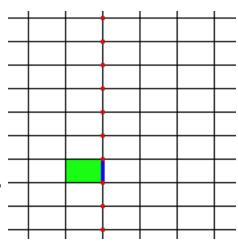


Figura: I contributi della cella ai nodi y

In questo caso l'integrale da calcolare è

$$\int_{-\infty}^{\infty} u(t, x+y) \nu(y) dy$$

su una griglia qualunque.

Osserviamo che si può uscire dal dominio a causa del termine x + y.

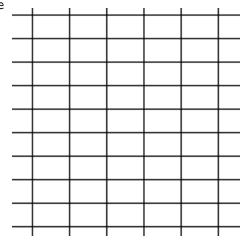


Figura: Una griglia

In questo caso l'integrale da calcolare è

$$\int_{-\infty}^{\infty} u(t, x+y) \nu(y) dy$$

su una griglia qualunque. Osserviamo che si può uscire dal dominio a causa del termine x + y.

Selezionato un vertice i,

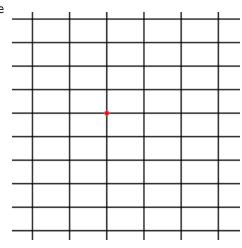


Figura: Poniamoci su un nodo

In questo caso l'integrale da calcolare è

$$\int_{-\infty}^{\infty} u(t, x+y) \nu(y) dy$$

su una griglia qualunque.

Osserviamo che si può uscire dal dominio a causa del termine x + y.

Selezionato un vertice i, si avranno dei nodi di quadratura in direzione x e si quadra su $x_i + z_l$ (in blu), e se la dimensione è due, anche su y lungo $y_i + z_q$ (in verde).

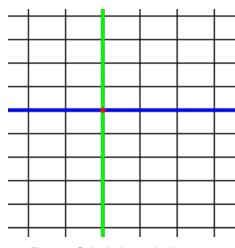


Figura: Calcolo lungo le direzioni

Indice

- Introduzione
- 2 II problema
- 3 Struttura del codice
- 4 Risultat
- Conclusioni

La libreria deal.ii

Libreria deal.ii

Una potente libreria *open source* ad elementi finiti sui quadrilateri. Molto completa e semplice da utilizzare all'inizio, permette di risolvere problemi variazionali fino a 3 dimensioni con poche righe di codice.

La libreria deal.ii

Libreria deal.ii

Una potente libreria *open source* ad elementi finiti sui quadrilateri. Molto completa e semplice da utilizzare all'inizio, permette di risolvere problemi variazionali fino a 3 dimensioni con poche righe di codice.

Vantaggi

- Documentazione molto ampia e chiara, a cui si aggiunge la presenza di oltre 50 tutorial programs che illustrano come usare la libreria per problemi più o meno tipici.
- Organizzata in moduli che coprono le diverse aree di un problema ad elementi finiti (creazione griglie, algebra lineare, output risultati, etc).

La nostra implementazione

Tre strutture chiave per il problema

Classi Opzione

Rappresentano il problema e gestiscono creazione griglia, assemblaggio sistema e soluzione.

Classi Modello

I vari modelli utilizzati in finanza sono rappresentati con queste classi, la cui interfaccia è stabilita da una classe base astratta.

Classi Integrali

Il calcolo della parte integrale è gestito da queste classi, e le Opzioni salvano un puntatore a un oggetto di questo tipo.

Tutte queste strutture sfruttano il meccanismo dell'ereditarietà al fine di coprire i diversi casi possibili.

Le classi Opzione

Seguendo la linea di deal.ii, le classi opzione costituiscono il *core* del programma ad elementi finiti. Implementano i vari metodi necessari per la soluzione del problema.

Le classi foglia sono quelle effettivamente usate, in quanto implementano tutti i metodi.

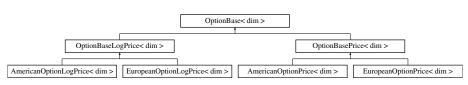


Figura: Schema delle classi Opzione

Le classi Opzione

Seguendo la linea di deal.ii, le classi opzione costituiscono il *core* del programma ad elementi finiti. Implementano i vari metodi necessari per la soluzione del problema.

Le classi foglia sono quelle effettivamente usate, in quanto implementano tutti i metodi.

Factory di Opzioni

Per facilitare la creazione di opzioni all'utente, è stata creata una *Factory* che permette di creare i vari oggetti **Opzione** con un'interfaccia comune.

Le classi Opzione

Seguendo la linea di deal.ii, le classi opzione costituiscono il *core* del programma ad elementi finiti. Implementano i vari metodi necessari per la soluzione del problema.

Le classi foglia sono quelle effettivamente usate, in quanto implementano tutti i metodi.

Factory di Opzioni

Per facilitare la creazione di opzioni all'utente, è stata creata una *Factory* che permette di creare i vari oggetti **Opzione** con un'interfaccia comune.

Estensibili

L'utente può sia utilizzare le opzioni già esistenti, sia crearne delle nuove partendo dal secondo o dal terzo livello di ereditarietà.

Le classi Integrale

Per calcolare la parte integrale, sono state create una serie di classi. Il secondo livello di ereditarietà distingue fra *price* e *log-price*, mentre le classi foglia implementano quadrature specifiche per i modelli.



Figura: Schema delle classi LevyIntegral

Le classi Integrale

Per calcolare la parte integrale, sono state create una serie di classi. Il secondo livello di ereditarietà distingue fra *price* e *log-price*, mentre le classi foglia implementano quadrature specifiche per i modelli.

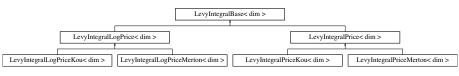


Figura: Schema delle classi LevyIntegral

Generiche

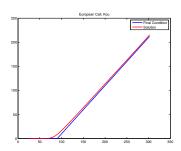
Le classi intermedie non sono astratte e implementano formule di calcolo generiche (cioè, Gauss) per risolvere il problema con modelli qualsiasi.

Indice

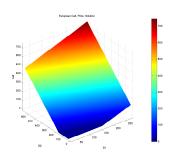
- Introduzione
- 2 II problema
- Struttura del codice
- 4 Risultati
- Conclusioni

Opzioni Europee

Alcuni esempi di risultati ottenuti:



(a) Call europea, modello di Kou

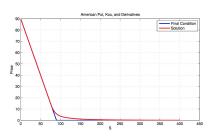


(b) Call Basket europea, modello di Black&Scholes

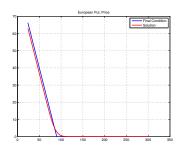
I risultati, confrontati con la soluzione analitica (nei pochi casi in cui esiste) o con altri *software* di simulazione (differenze finite o Montecarlo), sono corretti.

Opzioni Americane

Risultati ottenuti nel problema con ostacolo:



(a) Put americana, modello di Black&Scholes



(b) Put europea, modello di Black&Scholes

Come possiamo notare, il *solver* dell'americana impone che la soluzione stia sempre sopra l'ostacolo, nonostante essa tenda ad andare sotto il *payoff*.

Price v.s Log-Price

Con entrambi i metodi si ottengono risultati corretti e soddisfacenti:

Price	Log-Price
In 1d molto veloce	In 1d mediamente veloce
In 2d performance ottime	In 2d lento
Non parallelizzabile	Facilmente parallelizzabile (quindi più veloce di <i>price</i> 1d con almeno 4 <i>cores</i>)
No mesh adapting in 2d per PIDE	Mesh adapting anche in 2d, migliorando le prestazioni
Troncamento del dominio può introdurre problemi	Nessun problema troncamento dominio

Tabella: Confronto fra Price e Log-Price

Price v.s Log-Price

Con entrambi i metodi si ottengono risultati corretti e soddisfacenti:

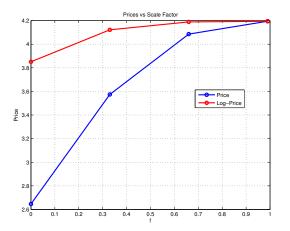
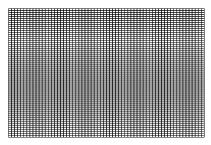


Figura: Convergenza del prezzo per una put al variare dello scaling factor

Mesh adaptivity

Utilizzando le funzioni della libreria deal.ii, è facile adattare la griglia:

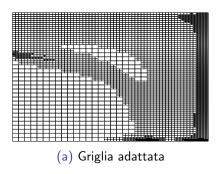


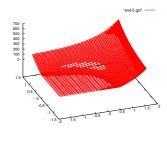
(a) Griglia iniziale

Figura: Adattamento di griglia per una Call Europea 2d in forma Log-Price

Mesh adaptivity

Utilizzando le funzioni della libreria deal.ii, è facile adattare la griglia:





(b) Soluzione con griglia adattata

Figura: Adattamento di griglia per una Call Europea 2d in forma Log-Price

Indice

- Introduzione
- 2 II problema
- Struttura del codice
- 4 Risultati
- Conclusioni

Bilancio del progetto

Il programma finale si configura come una piccola ma solida libreria per il pricing di derivati finanziari di base, con la possibilità di prezzarne altri facilmente. Inoltre lascia molta libertà all'utente (più trasformazioni, scelta di parametri, mesh adapting).

FEM vs. FDM

Grazie agli elementi finiti è possibile avere un'approssimazione più pregiata della soluzione, permettendo di calcolare in modo più preciso anche le derivate.

Prestazioni rispetto ad altri software

Le prestazioni sono migliori se comparate con altri *software*, specialmente nella risoluzione di problemi con ostacolo.

Il progetto, avendo una struttura aperta, si presta molto facilmente ad estensioni. Alcune idee:

• aggiunta di altri derivati finanziari simili

Il progetto, avendo una struttura aperta, si presta molto facilmente ad estensioni. Alcune idee:

- aggiunta di altri derivati finanziari simili
- aggiunta di altri modelli finanziari

Il progetto, avendo una struttura aperta, si presta molto facilmente ad estensioni. Alcune idee:

- aggiunta di altri derivati finanziari simili
- aggiunta di altri modelli finanziari
- parallelizzazione in memoria distribuita

Il progetto, avendo una struttura aperta, si presta molto facilmente ad estensioni. Alcune idee:

- aggiunta di altri derivati finanziari simili
- aggiunta di altri modelli finanziari
- parallelizzazione in memoria distribuita
- estensione al caso con tre sottostanti.

Vi ringraziamo dell'attenzione.