

E.I.S.T.I. Département Mathématiques

2 ème Année Spécialisation Génie Mathématique

Parcours MATH-FINANCE

Méthodes numériques avancée appliquée à la finance

TP 1: Résolution numérique de l'équation de Black et Scholes par la méthode explicite d'Euler

Le but de ce TP 1 est l'évaluation numérique du prix des options Européenne et Américaine par la méthode aux Différences Finies

Partie I Vanilla. Call. Conditions aux limites de Dirichlet

L'équation de Black et Scholes avec la condition finale et les conditions aux limites de Dirichlet s'écrit de la forme:

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial V}{\partial t} - rV + rS \frac{\partial V}{\partial S} + \frac{1}{2} \sigma^2 S^2 \frac{\partial^2 V}{\partial S^2} = 0 \\ V(t = T, S) = \max(S - K, 0) \\ V(t, S = 0) = 0 \\ V(t, S = L) = L - Ke^{-r(T-t)} \end{array} \right. \quad (1)$$

Cette équation permet de trouver le prix $V(S, t)$ de l'option d'achat (ou call) d'une action qui vaut initialement S et qu'on pourra acheter au prix K dans un temps ultérieur T . $V(0, S)$ est le prix au temps $t = 0$ de l'option d'achat de prix d'exercice K à l'échéance $T > 0$, et d'actif S en $t = 0$. On note σ la volatilité de l'action et r le taux d'intérêt.

Théorie

Discretisons les variables: spatiale et temporelle:

En théorie la numération commence de 0.

x : $S_0 = 0, \dots, S_i, \dots, S_{N+1} = L$.

t : $t^0 = 0, \dots, t^n, \dots, t^{M+1} = T$.

Donc

$$\left\{ \begin{array}{l} i = 0, 1, 2, \dots, N + 1 \\ n = 0, 1, 2, \dots, M + 1 \\ \Delta S = \frac{L}{N+1} \\ \Delta t = \frac{T}{M+1} \\ V(t_n, S_i) \equiv V_i^n \end{array} \right. \quad (2)$$

Conditions aux limites :

$$\begin{cases} V_0^n = 0 \\ V_{N+1}^n = L - Ke^{-r(T-t(n))} \\ n = M, \dots, 1, 0 \end{cases} \quad (3)$$

Condition finale :

$$\{ V_i^{M+1} = \max(S(i) - K, 0), i = 0, 1, 2, \dots, N + 1 \} \quad (4)$$

Pour discrétiser l'équation (1) on utilise:

pour $\frac{\partial V}{\partial t}$ la dérivée retrograde,

pour $\frac{\partial^2 V}{\partial S^2}$ la seconde dérivée, centrée,

pour $\frac{\partial V}{\partial S}$ la dérivée centrée.

On obtient

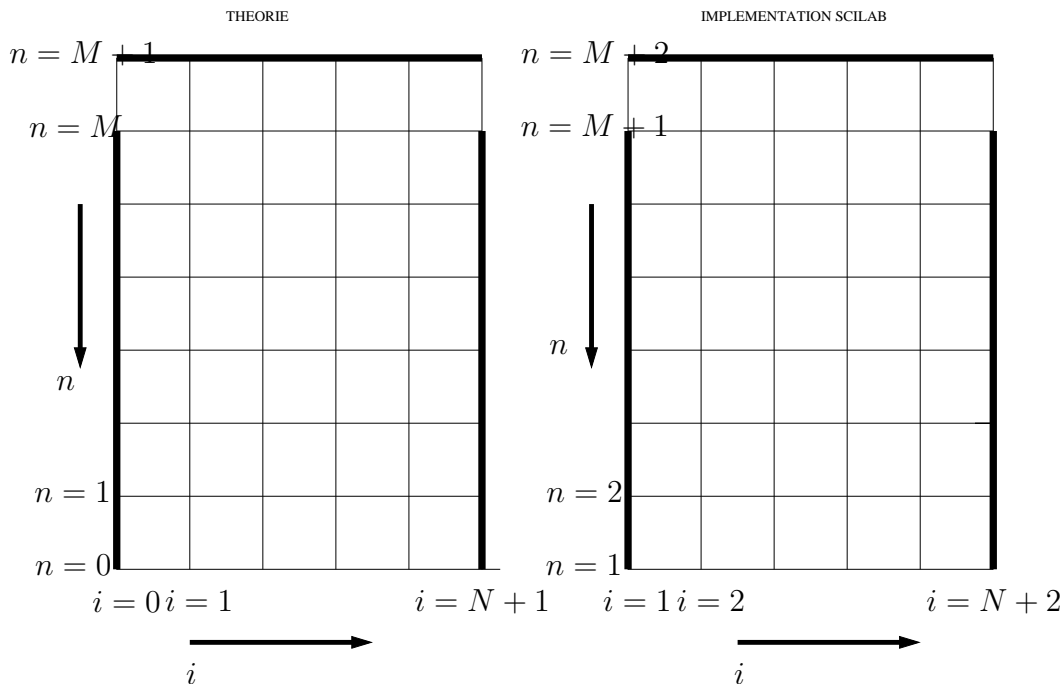
$$V_i^{n-1} = V_{i+1}^n \frac{\Delta t}{2} \left(\sigma^2 \frac{S(i)^2}{(\Delta S)^2} + r \frac{S(i)}{(\Delta S)} \right) + V_i^n (1 - \Delta t (\sigma^2 \frac{S(i)^2}{(\Delta S)^2} + r)) + V_{i-1}^n \frac{\Delta t}{2} \left(\sigma^2 \frac{S(i)^2}{(\Delta S)^2} - r \frac{S(i)}{(\Delta S)} \right)$$

et on commence les calculs par $n = M + 1$.

Utilisez les valeurs suivantes:

$$\begin{cases} L = 20 \\ K = 10 \\ T = 0.5 \\ r = 0.1, \quad r = 0.4 \\ \sigma = 0.5 \\ N = 99 \\ M = 4999 \quad \text{soit} \quad \Delta t = T/(M + 1) = 10^{-4} \end{cases}$$

Implémentation numérique.



1) Si on programme en Matlab ou Scilab déplacer tout les indices fixes de 1.

- Définir les vecteurs avec les vraies valeurs:

$$\circ \quad S = (0 : N + 1) \cdot \Delta S \quad \text{ou} \quad S = \text{ linspace}(0, L, N + 2)$$

Par conséquent les coordonnées portent les vraies valeurs :

$$S(1) = 0,$$

$$S(2) = \Delta S,$$

$$S(3) = 2\Delta S, \dots,$$

$$S(N + 2) = (N + 1)\Delta S \equiv L$$

Il y a $N + 2$ composantes du vecteur S .

$$\circ \quad t = (0 : M + 1) \cdot \Delta t \quad \text{ou} \quad t = \text{ linspace}(0, T, M + 2)$$

Par conséquent les coordonnées portent les vraies valeurs :

$$t(1) = 0,$$

$$t(2) = \Delta t,$$

$$t(3) = 2\Delta t, \dots,$$

$$t(M + 2) = (M + 1)\Delta t \equiv T$$

Il y a $M + 2$ composantes du vecteur t

- Programmation structurée

```
function[f]=condition-finale(S)
```

```
    f = max(S - K, 0)
```

```
end
```

2) Implémentation (méthode 1) de la condition finale:

$$\left\{ \begin{array}{l} \textit{for } i = 1, 2, \dots, N + 2 \\ V(M + 2, i) = \max(S(i) - K, 0) \\ \textit{end} \end{array} \right. \quad (5)$$

ou

Implémentation (méthode 2) de la condition finale :

$$\left\{ \begin{array}{l} \textit{for } i = 1, 2, \dots, N + 2 \\ V(M + 2, i) = \text{condition_finale}(S(i)) \\ \textit{end} \end{array} \right. \quad (6)$$

Tracer condition finale:

```
figure;
plot(S, V(M+2,:))
xlabel('prix S')
title('condition finale')
```

3) Conditions aux limites :

$$\left\{ \begin{array}{l} \textit{for } n = 1 : M + 1 \\ V(n, 1) = 0 \\ V(n, N + 2) = L - Ke^{-r(T-t(n))} \\ \textit{end} \end{array} \right. \quad (7)$$

Tracer conditions aux limites:

```
figure;
plot(t, V(:, 1));
plot(t, V(:, N+2))
xlabel('temps t')
title('conditions aux limites')
```

4) Écrire le programme principale.

- **Programme principal**

```
for n = M+2:-1: 2
for i = 2:N+1
V(n-1,i)=...
end
end
```

5) Visualisez la fonction $V(S, t)$ aux instants t différents: $t = T, t = T/2, t = 0$.

```
figure;
plot(S, V(M+2, :));
plot(S, V(T/(2 * Δt) + 1, :));
```

```
plot(S,V(1,:));
title('Prix de l'option t=T et T/2')
```

6) Tracer la fonction solution:

```
figure;
mesh(S,t,V);
xlabel('prix de l'actif S')
ylabel('temps t')
zlabel('Prix de l'option')
title('solution de l'equation Black-Sholes');
```

Pour obtenir la surface colorée en Scilab on réduit le nombre de points tracés: on trace un point parmi cent points temporels.

```
for j = 1 : 51
W(j, :) = V((j - 1) * 100 + 1, :);
end
tnew=(0 : 50) * T/50;
figure
surf(S,tnew,W);
```

7) Prenez $\Delta t = 10^{-3}$ et observez la divergence de l'algorithme explicite.

Partie II. Vanilla. Call. Conditions aux limites de Neumann

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial V}{\partial t} - rV + rS \frac{\partial V}{\partial S} + \frac{1}{2} \sigma^2 S^2 \frac{\partial^2 V}{\partial S^2} = 0 \\ V(t = T, S) = \max(S - K, 0) \\ \frac{\partial V}{\partial S}(t, S = 0) = 0 \\ \frac{\partial V}{\partial S}(t, S = L) = 1 \end{array} \right. \quad (8)$$

1) Implémenter les conditions aux limites de Neumann.

Dans le programme les conditions aux limites de Neumann sont placées entre les deux boucles.

```
for n = M + 2 : -1 : 1
for i = 2 : N + 1
Main programme: V(n - 1, i) =
end for
V(n - 1, 1) = V(n - 1, 2)
V(n - 1, N + 2) = V(n - 1, N + 1) + ΔS
end for
```

2) Présenter les graphes.

Partie III. Vanilla. Put. Conditions aux limites de Neumann

- 1) Implémenter les conditions aux limites de Neumann pour Put.
- 2) Présenter les graphes.

Partie IV. Put Américain.

Une personne qui possède une option américaine peut l'exercer à n'importe quel moment $t_n \in [0, T]$. La fonction pay-off s'écrit de la forme

$$Put_{pay-off} = \max(K - S, 0)$$

- 1) Expliquer pourquoi on peut utiliser l'algorithme suivant:

$$V_i^{n-1} = \max(V_{i+1}^n \frac{\Delta t}{2} (\sigma^2 \frac{S(i)^2}{(\Delta S)^2} + r \frac{S(i)}{(\Delta S)}) + V_i^n (1 - \Delta t (\sigma^2 \frac{S(i)^2}{(\Delta S)^2} + r)) +$$

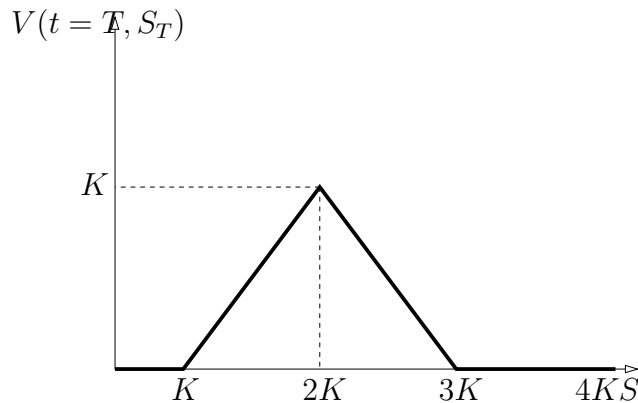
$$V_{i-1}^n \frac{\Delta t}{2} (\sigma^2 \frac{S(i)^2}{(\Delta S)^2} - r \frac{S(i)}{(\Delta S)}), \max(K - S(i), 0))$$

avec les conditions aux limites de Neumann pour le Put.

- 2) Tracer les graphes du Put Européen et Américain dans le meme systme des coordonnes.

Partie V. Option de Butterfly.

- Calculer le prix de l'option de Butterfly sachant la fonction Pay-Off predenté sur la figure:



Partie VI. Comparaison entre les solutions numérique et analytique

Vous connaissez la solution analytique de l'équation de Black et Scholes:

$$V_{analytique}(t, S) = SN(d_1) - Ke^{-r(T-t)}N(d_2)$$

$$d_{1,2} = \frac{\ln(S/K) + (r \pm \sigma^2/2)(T-t)}{\sigma\sqrt{T-t}}$$

1) Tracer le graphe:

$$S_i \longrightarrow V_{analytique}(t=0, S_i)$$

Pour cela appliquez l'approximation suivante de la fonction de répartition de la loi Normale $N(x)$:

- si on programme en Matlab ou Scilab:

```
function [f]=N(x)
f=1/2*(1+erf(x/sqrt(2)));
end
```

- si on programme en Python ou C ou C++:

$$N(x) = \begin{cases} 1 - N'(x)(a_1\kappa + a_2\kappa^2 + a_3\kappa^3 + a_4\kappa^4 + a_5\kappa^5) & \text{si } x \geq 0 \\ 1 - N(-x) & \text{si } x < 0 \end{cases}$$

où

$$N'(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}}e^{-\frac{x^2}{2}}, \quad \kappa = \frac{1}{1 + \gamma x}$$

Les coefficients sont: $\gamma = 0.2316419, a_1 = 0.319381530, a_2 = -0.356563782, a_3 = 1.781477937, a_4 = -1.821255978, a_5 = 1.330274429$

2) Tracer les graphes:

$$S_i \longrightarrow |V_{analytique}(t=0, S_i) - V_{conditions_neumann}(t=0, S_i)|$$

et

$$S_i \longrightarrow |V_{analytique}(t=0, S_i) - V_{conditions_dirichlet}(t=0, S_i)|.$$

3) Faire la conclusion.

Partie VII. Volatilit locale

Nous utilisons maintenant "Constant Elasticity of Variance Model" (CEV). La volatilité n'est pas une constante:

$$\sigma(t, S) = \frac{1}{\sqrt{S}} \exp(-t/T)$$

Presenter les graphes.