

Modélisation stochastique

CM5 : Covariation, intégration par parties, exponentielle stochastique

Toolkit pour EDS (accent finance)

Antonio Falcó

École Centrale de Nantes

12 février 2026

Objectif (2h). Donner le “toolkit” de calcul sur les processus d'Itô, indispensable en modélisation :

- produit (intégration par parties) avec terme de covariation,
- covariation explicite des intégrales d'Itô,
- exponentielle stochastique et résolutions rapides d'EDS linéaires,
- mini-application finance (pricing intuition : prix actualisé martingale, sans tout Girsanov).

Au tableau : Timing suggéré

10' rappel Itô; 25' covariation + règles; 25' produit / IBP; 25' exponentielle stochastique; 20' EDS linéaires; 15' mini finance + synthèse.

Plan (2h)

- ➊ Rappel : processus d'Itô et formule d'Itô
- ➋ Covariation : $[X, Y]$ pour processus d'Itô
- ➌ Règles différentielles : $dX dY$ et $(dX)^2$
- ➍ Intégration par parties (produit) : $d(XY)$
- ➎ Exponentielle stochastique $\mathcal{E}(\cdot)$
- ➏ Résolution d'EDS linéaires (variation des constantes)
- ➐ Mini-application finance (GBM, actualisation, martingales)

CM5 – Outils : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ & EDS

└ Plan (2h)

- Rappel : processus d'Itô et formule d'Itô
- Covariation : $[X, Y]$ pour processus d'Itô
- Règles différentielles : $dX dY$ et $(dX)^2$
- Intégration par parties (produit) : $d\langle XY \rangle$
- Exponentielle stochastique $\mathcal{E}(\cdot)$
- Résolution d'EDS linéaires (variation des constantes)
- Mini-application finance (GBM, actualisation, martingales)

Au tableau : Fil rouge

CM4 : Itô = règle de chaîne.

CM5 : produit + exponentielle = règle de calcul pour résoudre / simplifier des EDS.

Rappel : processus d'Itô

Définition

Un processus d'Itô s'écrit

$$X_t = X_0 + \int_0^t a_s ds + \int_0^t b_s dW_s \quad \Longleftrightarrow \quad dX_t = a_t dt + b_t dW_t.$$

Itô (CM4)

Pour $f \in C^{1,2}$,

$$df(t, X_t) = \left(f_t + a f_x + \frac{1}{2} b^2 f_{xx} \right) (t, X_t) dt + (b f_x)(t, X_t) dW_t.$$

CM5 – Outils : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ & EDS

└ Rappel : processus d'Itô

└ Rappel : processus d'Itô

Au tableau : À écrire (rappel minimal)

$$dX = a dt + b dW, \quad df = f_t dt + f_x dX + \frac{1}{2} f_{xx} (dX)^2, \quad (dX)^2 = b^2 dt.$$

Définition

Un processus d'Itô s'écrit

$$X_t = X_0 + \int_0^t a_s ds + \int_0^t b_s dW_s \iff dX_t = a_t dt + b_t dW_t.$$

Itô (CM4)

Pour $f \in C^{1,2}$,

$$df(t, X_t) = (f_t + a f_x + \frac{1}{2} b^2 f_{xx})(t, X_t) dt + (b f_x)(t, X_t) dW_t.$$

Covariation : résultat clé

Soient

$$dX_t = a_t dt + b_t dW_t, \quad dY_t = c_t dt + d_t dW_t.$$

Fait

$$[X, Y]_t = \int_0^t b_s d_s ds, \quad [X]_t = \int_0^t b_s^2 ds.$$

Notation différentielle (règle)

$$d[X, Y]_t = b_t d_t dt \iff dX_t dY_t = b_t d_t dt.$$

CM5 – Outils : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ & EDS

└ Covariation pour processus d'Itô

└ Covariation : résultat clé

Au tableau : À écrire (règle de base)

$$dX = a dt + b dW, \quad dY = c dt + d dW \quad \Rightarrow \quad dX dY = b d dt.$$

Au tableau : Commentaire

C'est la formalisation de : seuls les termes en dW "comptent" au second ordre.

Soient

$$dX_t = a_t dt + b_t dW_t, \quad dY_t = c_t dt + d_t dW_t.$$

Fait

$$[X, Y]_t = \int_0^t b_s d_s ds, \quad [X]_t = \int_0^t b_s^2 ds.$$

Notation différentielle (règle)

$$d[X, Y]_t = b_t d_t dt \iff dX_t dY_t = b_t d_t dt.$$

Preuve rapide sur processus simples (option)

Si

$$b_t = \sum_i B_i \mathbf{1}_{(t_i, t_{i+1}]}(t), \quad d_t = \sum_i D_i \mathbf{1}_{(t_i, t_{i+1}]}(t),$$

alors, sur $(t_i, t_{i+1}]$,

$$\Delta X_i = B_i \Delta W_i + \mathcal{O}(\Delta t_i), \quad \Delta Y_i = D_i \Delta W_i + \mathcal{O}(\Delta t_i).$$

Donc

$$\sum_i \Delta X_i \Delta Y_i = \sum_i B_i D_i (\Delta W_i)^2 + \text{termes négligeables} \longrightarrow \sum_i B_i D_i \Delta t_i = \int_0^t b_s d_s ds.$$

CM5 – Outils : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ & EDS

└ Covariation pour processus d'Itô

└ Preuve rapide sur processus simples (option)

Si

$$b_i = \sum_j B_j \mathbf{1}_{(t_{j,i-1}, t_i]}(t), \quad d_i = \sum_j D_j \mathbf{1}_{(t_{j,i-1}, t_i]}(t),$$

alors, sur $(t, t_{i+1}]$,

$$\Delta X_i = B_i \Delta W_i + O(\Delta t_i), \quad \Delta Y_i = D_i \Delta W_i + O(\Delta t_i).$$

Donc

$$\sum_i \Delta X_i \Delta Y_i = \sum_i B_i D_i (\Delta W_i)^2 + \text{termes négligeables} \longrightarrow \sum_i B_i D_i \Delta t_i = \int_0^t b_i d_i dt.$$

Au tableau : À écrire (idée)

$$\Delta X \Delta Y \approx (b \Delta W)(d \Delta W) = bd(\Delta W)^2 \rightsquigarrow bd \Delta t.$$

Au tableau : À dire

Vous pouvez le présenter comme la même logique que CM3 : $(\Delta W)^2 \rightarrow \Delta t$.

Produit : formule d'intégration par parties

Soient X, Y des processus d'Itô continus. Alors

Formule

$$d(X_t Y_t) = X_t dY_t + Y_t dX_t + d[X, Y]_t.$$

- Comparez à la formule classique : $d(XY) = X dY + Y dX$.
- Le terme supplémentaire est la **covariation**.

CM5 – Outils : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ & EDS

└─ Produit : intégration par parties

└─ Produit : formule d'intégration par parties

Au tableau : À écrire (très utile au tableau)

$$d(XY) = X dY + Y dX + d[X, Y].$$

Au tableau : Commentaire pédagogique

Dire : "en stochastique, le terme oublié en calcul classique est précisément $d[X, Y]$."

Soient X, Y des processus d'Ito continus. Alors

Formule

$$d(X_t Y_t) = X_t dY_t + Y_t dX_t + d[X, Y]_t.$$

- ◆ Comparez à la formule classique : $d(XY) = X dY + Y dX$.
- ◆ Le terme supplémentaire est la **covariation**.

Démonstration éclair (via $f(x, y) = xy$)

Prenez $f(x, y) = xy$. Alors $f_x = y$, $f_y = x$, $f_{xy} = 1$ et les autres dérivées secondes sont nulles. Avec les règles $dX dY = d[X, Y]$, on obtient :

$$d(XY) = Y dX + X dY + dX dY.$$

Or $dX dY = d[X, Y]$.

CM5 – Outils : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ & EDS

└─ Produit : intégration par parties

└─ Démonstration éclair (via $f(x, y) = xy$)

Prenez $f(x, y) = xy$. Alors $f_x = y$, $f_y = x$, $f_{xy} = 1$ et les autres dérivées secondes sont nulles. Avec les règles $dX dY = d[X, Y]$, on obtient :

$$d(XY) = Y dX + X dY + dX dY.$$

Or $dX dY = d[X, Y]$.

Au tableau : À écrire

$$f(x, y) = xy \Rightarrow df = y dX + x dY + dX dY.$$

Au tableau : Commentaire

Même sans Itô 2D formel, vous pouvez justifier avec la règle : $(dX)(dY) = d[X, Y]$.

Conséquence : formule intégrale

En intégrant entre 0 et t :

$$X_t Y_t = X_0 Y_0 + \int_0^t X_s dY_s + \int_0^t Y_s dX_s + [X, Y]_t.$$

CM5 – Outils : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ & EDS

└─ Produit : intégration par parties

└─ Conséquence : formule intégrale

Au tableau : À écrire

$$X_t Y_t - X_0 Y_0 = \int_0^t X dY + \int_0^t Y dX + [X, Y]_t.$$

Au tableau : À dire

C'est l'analogie stochastique de l'intégration par parties.

En intégrant entre 0 et t :

$$X_t Y_t = X_0 Y_0 + \int_0^t X_s dY_s + \int_0^t Y_s dX_s + [X, Y]_t.$$

Exponentielle stochastique : définition

Cas le plus courant

Pour un processus adapté $\theta \in \mathcal{H}_T^2$, on définit

$$\mathcal{E}_t(\theta) := \exp\left(\int_0^t \theta_s dW_s - \frac{1}{2} \int_0^t \theta_s^2 ds\right).$$

Propriété fondamentale

$$d\mathcal{E}_t(\theta) = \theta_t \mathcal{E}_t(\theta) dW_t, \quad \mathcal{E}_0(\theta) = 1.$$

CM5 – Outils : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ & EDS

└ Exponentielle stochastique

└ Exponentielle stochastique : définition

Cas le plus courant

Pour un processus adapté $\theta \in \mathcal{H}_T^2$, on définit

$$E_t(\theta) := \exp\left(\int_0^t \theta_s dW_s - \frac{1}{2} \int_0^t \theta_s^2 ds\right).$$

Propriété fondamentale

$$dE_t(\theta) = \theta_t E_t(\theta) dW_t, \quad E_0(\theta) = 1.$$

Au tableau : À écrire (résultat clé)

$$E_t = \exp\left(\int_0^t \theta dW - \frac{1}{2} \int_0^t \theta^2 dt\right) \Rightarrow dE_t = \theta_t E_t dW_t.$$

Au tableau : Commentaire

Outil standard pour linéariser/normaliser des EDS, et pour Girsanov (mais ici on reste light).

Preuve : Itô sur l'exponentielle (à faire une fois)

Soit

$$Z_t = \int_0^t \theta_s dW_s - \frac{1}{2} \int_0^t \theta_s^2 ds.$$

Alors

$$dZ_t = \theta_t dW_t - \frac{1}{2} \theta_t^2 dt, \quad (dZ_t)^2 = \theta_t^2 dt.$$

Avec $f(z) = e^z$, Itô donne

$$de^{Z_t} = e^{Z_t} dZ_t + \frac{1}{2} e^{Z_t} (dZ_t)^2 = \theta_t e^{Z_t} dW_t.$$

CM5 – Outils : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ & EDS

└ Exponentielle stochastique

└ Preuve : Itô sur l'exponentielle (à faire une fois)

Au tableau : À écrire (calcul propre)

$$dZ = \theta dW - \frac{1}{2}\theta^2 dt, \quad (dZ)^2 = \theta^2 dt.$$

$$d(e^Z) = e^Z dZ + \frac{1}{2}e^Z (dZ)^2 = \theta e^Z dW.$$

Au tableau : À dire

Le $-\frac{1}{2}\theta^2 dt$ est précisément choisi pour annuler le terme correctif.

Soit

$$Z_t = \int_0^t \theta_s dW_s - \frac{1}{2} \int_0^t \theta_s^2 ds.$$

Alors

$$dZ_t = \theta_t dW_t - \frac{1}{2}\theta_t^2 dt, \quad (dZ_t)^2 = \theta_t^2 dt.$$

Avec $f(x) = e^x$, Itô donne

$$de^Z = e^Z dZ + \frac{1}{2}e^Z (dZ)^2 = \theta_t e^Z dW_t.$$

Résolution d'une EDS linéaire multiplicative

Problème

Résoudre

$$dX_t = \alpha_t X_t dt + \beta_t X_t dW_t, \quad X_0 > 0.$$

Solution (forme exponentielle)

$$X_t = X_0 \exp\left(\int_0^t (\alpha_s - \frac{1}{2}\beta_s^2) ds + \int_0^t \beta_s dW_s\right).$$

CM5 – Outils : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ & EDS

└ EDS linéaires

└ Résolution d'une EDS linéaire multiplicative

Au tableau : À écrire (idée via log)Poser $Y_t = \ln X_t$, appliquer Itô :

$$dY = \frac{1}{X} dX - \frac{1}{2} \frac{1}{X^2} (dX)^2 = \left(\alpha - \frac{1}{2} \beta^2 \right) dt + \beta dW.$$

Au tableau : Commentaire

C'est la généralisation de GBM (CM4).

Problème

Résoudre

$$dX_t = \alpha_t X_t dt + \beta_t X_t dW_t, \quad X_0 > 0.$$

Solution (forme exponentielle)

$$X_t = X_0 \exp \left(\int_0^t \left(\alpha_s - \frac{1}{2} \beta_s^2 \right) ds + \int_0^t \beta_s dW_s \right).$$

Problème

$$dX_t = (\alpha_t X_t + \gamma_t) dt + (\beta_t X_t + \delta_t) dW_t, \quad X_0 = x.$$

Attention (point-clé)

En stochastique, la formule produit contient un terme de covariation :

$$d(U_t X_t) = U_t dX_t + X_t dU_t + d[U, X]_t, \quad d[U, X]_t = (\text{coef. } dW \text{ de } U) (\text{coef. } dW \text{ de } X) dt.$$

Si l'on choisit naïvement $dU_t = -\alpha_t U_t dt - \beta_t U_t dW_t$, il reste un terme $-\beta_t^2 U_t X_t dt$ (donc on n'élimine pas complètement les termes en X_t).

Variation des constantes : calcul de $d(U_t X_t)$ (1/4)

Cadre

$$dX_t = (\alpha_t X_t + \gamma_t) dt + (\beta_t X_t + \delta_t) dW_t, \quad X_0 = x.$$

On introduit un facteur intégrant de la forme

$$dU_t = a_t U_t dt + b_t U_t dW_t, \quad U_0 = 1.$$

Formule produit (Itô)

$$d(U_t X_t) = U_t dX_t + X_t dU_t + d[U, X]_t.$$

Variation des constantes : calcul de $d(U_t X_t)$ (2/4)

Calcul des deux premiers termes

$$\begin{aligned}U_t dX_t &= U_t(\alpha_t X_t + \gamma_t) dt + U_t(\beta_t X_t + \delta_t) dW_t, \\X_t dU_t &= X_t(a_t U_t dt + b_t U_t dW_t) = a_t U_t X_t dt + b_t U_t X_t dW_t.\end{aligned}$$

Rappel

En Itô, il faut ajouter le terme de covariation $d[U, X]_t$.

Variation des constantes : calcul de $d(U_t X_t)$ (3/4)

Terme de covariation $d[U, X]_t$

Les coefficients de dW_t sont :

$$\text{dans } dU_t : b_t U_t, \quad \text{dans } dX_t : \beta_t X_t + \delta_t.$$

Donc

$$d[U, X]_t = (b_t U_t)(\beta_t X_t + \delta_t) dt = b_t \beta_t U_t X_t dt + b_t U_t \delta_t dt.$$

Somme et regroupement

$$\begin{aligned} d(U_t X_t) &= U_t X_t (\alpha_t + a_t + b_t \beta_t) dt + U_t (\gamma_t + b_t \delta_t) dt \\ &\quad + U_t ((\beta_t + b_t) X_t + \delta_t) dW_t. \end{aligned}$$

Variation des constantes : facteur intégrant et simplification (4/4)

Annuler tous les termes en X_t

On impose :

$$\beta_t + b_t = 0 \Rightarrow b_t = -\beta_t,$$

$$\alpha_t + a_t + b_t\beta_t = 0 \Rightarrow \alpha_t + a_t - \beta_t^2 = 0 \Rightarrow a_t = -\alpha_t + \beta_t^2.$$

Donc

$$dU_t = (-\alpha_t + \beta_t^2)U_t dt - \beta_t U_t dW_t.$$

Résultat

$$d(U_t X_t) = U_t(\gamma_t - \beta_t \delta_t) dt + U_t \delta_t dW_t.$$

EDS linéaire additive : variation des constantes (solution explicite)

Intégration et solution explicite

En intégrant de 0 à t :

$$U_t X_t = x + \int_0^t U_s (\gamma_s - \beta_s \delta_s) ds + \int_0^t U_s \delta_s dW_s,$$

d'où

$$X_t = U_t^{-1} \left(x + \int_0^t U_s (\gamma_s - \beta_s \delta_s) ds + \int_0^t U_s \delta_s dW_s \right).$$

De plus, U s'écrit sous forme d'exponentielle stochastique :

$$U_t = \exp \left(- \int_0^t \beta_s dW_s - \int_0^t \left(\alpha_s - \frac{1}{2} \beta_s^2 \right) ds \right).$$

CM5 – Outils : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ & EDS

└ EDS linéaires

└ EDS linéaire additive : variation des constantes (solution explicite)

Intégration et solution explicite

En intégrant de 0 à t :

$$U_t X_t = x + \int_0^t U_s (\gamma_s - \beta_s \delta_s) ds + \int_0^t U_s \delta_s dW_s$$

d'où

$$X_t = U_t^{-1} \left(x + \int_0^t U_s (\gamma_s - \beta_s \delta_s) ds + \int_0^t U_s \delta_s dW_s \right)$$

De plus, U s'écrit sous forme d'exponentielle stochastique :

$$U_t = \exp \left(- \int_0^t \beta_s dW_s - \int_0^t (\alpha_s - \frac{1}{2} \beta_s^2) ds \right)$$

Au tableau : À écrire (schéma au tableau)

- 1) Partir de $d(UX) = U dX + X dU + d[U, X]$.
- 2) Poser $dU = aUdt + bUdW \Rightarrow d[U, X] = (bU)(\beta X + \delta)dt$.
- 3) Choisir $b = -\beta$ et $a = -\alpha + \beta^2$ pour annuler tous les termes en X .
- 4) Il reste $d(UX) = U(\gamma - \beta\delta)dt + U\delta dW$, puis intégrer/diviser par U .

Au tableau : Commentaire

Même idée qu'en EDO (facteur intégrant), mais il faut compenser le terme $d[U, X]$, ce qui ajoute le β^2 dans le drift de U .

Finance : actualisation et martingale (intuition)

Sous le GBM (CM4) :

$$dS_t = \mu S_t dt + \sigma S_t dW_t.$$

Définissons $B_t = e^{rt}$ (compte bancaire) et le prix actualisé $\tilde{S}_t = S_t/B_t$. Alors

$$d\tilde{S}_t = (\mu - r)\tilde{S}_t dt + \sigma\tilde{S}_t dW_t.$$

Point clé

Sous une mesure “risque-neutre” (idée), le drift devient r et \tilde{S}_t devient une martingale.

CM5 – Outils : $\langle \cdot, \cdot \rangle$ & EDS

└ Mini-application finance

└ Finance : actualisation et martingale (intuition)

Sous le GBM (CM4) :

$$dS_t = \mu S_t dt + \sigma S_t dW_t$$

Définissons $B_t = e^{rt}$ (compte bancaire) et le prix actualisé $\tilde{S}_t = S_t/B_t$. Alors

$$d\tilde{S}_t = (\mu - r)\tilde{S}_t dt + \sigma \tilde{S}_t dW_t$$

Point clé

Sous une mesure "risque-neutre" (idée), le drift devient r et \tilde{S}_t devient une martingale.**Au tableau : À écrire (calcul rapide)**

$$\tilde{S} = e^{-rt} S, \quad d(e^{-rt}) = -re^{-rt} dt.$$

$$\text{Produit : } d\tilde{S} = e^{-rt} dS + S d(e^{-rt}) + d[S, e^{-rt}].$$

$$\text{Comme } e^{-rt} \text{ est de variation finie, } d[S, e^{-rt}] = 0.$$

$$\text{Donc } d\tilde{S} = e^{-rt}(\mu S dt + \sigma S dW) - re^{-rt} S dt.$$

Au tableau : Commentaire

Cela montre l'utilité directe de la formule produit.

- Covariation : $dX dY = bd dt$ si $dX = a dt + b dW$, $dY = c dt + d dW$.
- Produit : $d(XY) = X dY + Y dX + d[X, Y]$.
- Exponentielle stochastique : $\mathcal{E}_t(\theta) = \exp(\int \theta dW - \frac{1}{2} \int \theta^2 dt)$ et $d\mathcal{E} = \theta \mathcal{E} dW$.
- Résolution d'EDS linéaires : log / facteur intégrant + produit.

- Covariation : $dX dY = bd dt$ si $dX = a dt + b dW$, $dY = c dt + d dW$.
- Produit : $d(XY) = X dY + Y dX + d[X, Y]$.
- Exponentielle stochastique : $E_t(\theta) = \exp(\int \theta dW - \frac{1}{2} \int \theta^2 dt)$ et $dE = \theta E dW$.
- Résolution d'EDS linéaires : log / facteur intégrant + produit.

Au tableau : Question de sortie

Pourquoi le produit stochastique a un terme $d[X, Y]$?

Réponse : parce que les termes en dW sont d'ordre \sqrt{dt} , donc leurs produits sont d'ordre dt .

Exercices (TP3 / maison)

- ① Soit $X_t = W_t$ et $Y_t = tW_t$. Calculer $d(X_t Y_t)$ et $[X, Y]_t$.
- ② Montrer que $[W, W]_t = t$ et $[W, t]_t = 0$.
- ③ (Produit) Pour S_t GBM et $B_t = e^{rt}$, retrouver $d(S_t/B_t)$.
- ④ (Exponentielle) Vérifier que $\mathcal{E}_t(\theta)$ vérifie $d\mathcal{E} = \theta \mathcal{E} dW$.
- ⑤ (EDS) Résoudre $dX_t = (aX_t + c) dt + (bX_t + d) dW_t$ par facteur intégrant.

- ◆ Soit $X_t = W_t$ et $Y_t = tW_t$. Calculer $d\langle X_t, Y_t \rangle$ et $\langle X, Y \rangle$.
- ◆ Montrer que $[W, W]_t = t$ et $[W, t]_t = 0$.
- ◆ (Produit) Pour S , GBM et $B_t = e^{at}$, retrouver $d(S_t/B_t)$.
- ◆ (Exponentielle) Vérifier que $\mathcal{E}_t(W)$ vérifie $d\mathcal{E} = \mathcal{E} dW$.
- ◆ (EDS) Résoudre $dX_t = (aX_t + c) dt + (bX_t + d) dW_t$ par facteur intégrant.

Au tableau : Indications express

- (1) $d(tW) = t dW + W dt$, donc $d(W \cdot tW) = \dots + d[W, tW]$, et $d[W, tW] = t dt$.
- (2) $[W, t] = 0$ car t est de variation finie.
- (5) choisir U tel que $dU = -aU dt - bU dW$, puis $d(UX) = U(c dt + d dW)$.