

Suite de la solution des exercices de la série n°2:

Exercice 4: $(B_t)_{t \geq 0}$ est un M.B.S.

(c) Montrons que: $\forall T \geq 0$:

$$B_t^{(3)} := B_T - B_{T-t}, \quad 0 \leq t \leq T \quad (\text{Retournement du temps})$$

est un M.B.S.

(i) Continuité des trajectoires:

Comme: $(B_t)_{t \geq 0}$ est un M.B.S.

Alors: $t \mapsto B_T$
et $t \mapsto B_{T-t}$ sont continues

D'où: $t \mapsto B_t^{(3)}$ est continue également.

(ii) Mq. $(B_t^{(3)})_{t \geq 0}$ est un processus gaussien.

Soient $\{\lambda_i\}_{i=1, \dots, n} \in \mathbb{R}$ et $\{t_i\}_{i=1, \dots, n} \in [0, T]$.

Mq: $\sum_{i=1}^n \lambda_i B_{t_i}^{(3)}$ est gaussienne.

$$\begin{aligned} \underline{\text{On a:}} \quad \sum_{i=1}^n \lambda_i B_{t_i}^{(3)} &= \sum_{i=1}^n \lambda_i (B_T - B_{T-t_i}) \\ &= \sum_{i=1}^n \lambda_i B_{T-0} - \sum_{i=1}^n \lambda_i B_{T-t_i} \end{aligned}$$

On peut écrire donc:

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i B_{t_i}^{(3)} = \underbrace{\sum_{i=0}^n \alpha_i B_{T-t_i}}_{\substack{\text{Gaussienne} \\ \text{Car } (B_t)_{t \in [0, T]} \\ \text{est un M.B.S.}}} \quad \text{avec} \quad \begin{cases} \alpha_0 = \sum_{i=1}^n \lambda_i ; t_0 = 0 \\ \alpha_i = -\lambda_i, i \in \overline{1, n}. \end{cases}$$

(iii) Calculons: $\mathbb{E}(B_t^{(3)})$ et $\text{Cov}(B_s^{(3)}, B_t^{(3)})$, $s, t \in [0, T]$.

$$\bullet \mathbb{E}(B_t^{(3)}) = \mathbb{E}(B_T - B_{T-t}) = \mathbb{E}(B_T) - \mathbb{E}(B_{T-t}) = 0$$

$$\bullet \text{Cov}(B_s^{(3)}, B_t^{(3)}) = \mathbb{E}[(B_T - B_{T-s})(B_T - B_{T-t})]$$

$$= \mathbb{E}B_T^2 - \mathbb{E}(B_T B_{T-t}) - \mathbb{E}(B_T B_{T-s}) + \mathbb{E}(B_{T-s} B_{T-t})$$

$$= T - T \wedge (T-t) - T \wedge (T-s) + (T-s) \wedge (T-t)$$

$$= T - (T-t) - (T-s) + T - \frac{\max(s, t)}{\min(s, t)}$$

$$= s + t - s \vee t$$

$$= s \wedge t. \quad \left(\begin{array}{l} \text{Car} \\ \max(a, b) + \min(a, b) = \\ a + b. \end{array} \right)$$

de (i), (ii) et (iii): $(B_t^{(3)})_{0 \leq t \leq T}$ est un M.B.S.

(d) Changement d'échelle :

$$a > 0. \quad B_t^{(4)} := \frac{1}{\sqrt{a}} B_{at}; \quad t \geq 0.$$

(i) La continuité des trajectoires est évidente.

(ii) $\mathbb{H}_g(B_t^{(4)})_{t \geq 0}$ est gaussien.

Soient: $\{\lambda_i\}_{i=1, \dots, n} \in \mathbb{R}$ et $\{t_i\}_{i=1, \dots, n} \in \mathbb{R}_+$;

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i B_{t_i}^{(4)} = \sum_{i=1}^n \lambda_i \frac{1}{\sqrt{a}} B_{at_i} = \sum_{i=1}^n \alpha_i B_{\mu_i} \quad \begin{array}{l} \alpha_i \in \mathbb{R} \\ \mu_i \geq 0. \end{array}$$

Donc: $\sum \lambda_i B_{t_i}^{(4)}$ est gaussienne.

$$(ii') * \mathbb{E} B_t^{(4)} = \frac{1}{\sqrt{a}} \mathbb{E} B_{at} = 0.$$

$$\begin{aligned} * \text{Cov}(B_s^{(4)}, B_t^{(4)}) &= \mathbb{E}(B_s^{(4)} B_t^{(4)}) \\ &= \frac{1}{a} \mathbb{E}(B_{as} B_{at}) \\ &= \frac{1}{a} (\underbrace{as \wedge at})_{a(s \wedge t)} \quad \text{car } a > 0 \\ &= \frac{1}{a} \cdot a \cdot (s \wedge t) \\ &= s \wedge t. \end{aligned}$$

Conclusion: $(B_t^{(4)})_{t \geq 0}$ est un $\Pi.B.S.$

(e) Deroir.