

UMBB - Département de Mathématiques - MSS
Calcul Stochastique et Applications - ETCD - 2021 2022

Exercice 1

Soit $(\mathcal{F}_n)_{0 \leq n}$ une filtration et $(X_n)_{0 \leq n}$ un processus tel que X_n est \mathcal{F}_n -mesurable pour tout $n \geq 0$ (on dit alors que le processus est adapté). Montrer que (X_n) est une martingale ssi

$$E(\Delta X_n / \mathcal{F}_{n-1}) = 0$$

où $\Delta X_n = X_n - X_{n-1}$

Solution

Comme X_{n-1} est \mathcal{F}_{n-1} -mesurable, on a aussi $X_{n-1} = E(X_{n-1} / \mathcal{F}_{n-1})$ (Propriété de l'espérance conditionnelle). On en déduit que X_n est une martingale ssi $E(\Delta X_n / \mathcal{F}_{n-1}) = 0$

$$E(X_n - X_{n-1} / \mathcal{F}_{n-1}) = E(X_n / \mathcal{F}_{n-1}) - E(X_{n-1} / \mathcal{F}_{n-1}) \iff X_n - X_{n-1} = 0$$

$$E(X_n - X_{n-1} / \mathcal{F}_n) = 0 = 0$$

Exercice 2

Soit $(B_t)_{t \geq 0}$ un mouvement brownien standard.

On pose $U_t = e^{-t} B_{e^{2t}}$ avec $t > 0$ et $V_t = B_t - tB_1$ avec $0 < t < 1$. Calculer $E(U_t U_s)$ et $E(V_t V_s)$

Solution

Pour $s < t$,

$$(i) E(U_t U_s) = E(e^{-t} B_{e^{2t}} e^{-s} B_{e^{2s}}) = e^{-(t+s)} E(B_{e^{2t}} B_{e^{2s}}) = e^{-(t+s)} \min(e^{2t}, e^{2s}). \text{ Et donc } E(U_t U_s) = e^{-(t+s)} e^{2s} = e^{-t+s}$$

$$(ii) E(V_t V_s) = E[(B_t - tB_1)(B_s - sB_1)] \\ = E[B_t B_s - sB_t B_1 - tB_s B_1 + stB_1 B_1] \\ = s - st - st + st = s(1 - t)$$

Exercice 3

Ecrire les processus suivants comme des processus d'Itô : (i) $X_t = e^t \sin B_t$ et (ii) $Y_t = e^{B_t} e^{-\frac{t}{2}}$

Solution

(i) En posant $f(t, x) = e^t \sin x$ et l'application de la formule d'Itô donne $dX_t = \frac{1}{2} e^t \sin B_t dt + e^t \cos B_t dB_t$

(ii) En posant $f(t, x) = e^x e^{-\frac{t}{2}}$ et l'application de la formule d'Itô donne $dY_t = (-\frac{1}{2} Y_t + \frac{1}{2} Y_t) dt + Y_t dB_t = Y_t dB_t$

Exercice 4

Soit $(B_t)_{t \geq 0}$ un mouvement brownien standard. Calculer la différentielle dX_t de $X_t = \sin B_t \int_0^t \cos s dB_s$

Solution

On pose $U_t = \int_0^t \cos s dB_s$ et $V_t = \sin B_t$. L'application de la formule d'IPP $d(UV)_t = V_t dU_t + U_t dV_t + d\langle U, V \rangle_t$ avec

$$dU_t = \cos t dB_t, \quad dV_t = -\frac{1}{2} \sin B_t dt + \cos B_t dB_t \text{ et } d\langle U, V \rangle_t = \cos t \cos B_t dt \text{ donne}$$

$$d(U_t V_t) = \left[-\frac{1}{2} U_t \sin B_t + \cos t \cos B_t \right] dt + [\cos t \sin B_t + U_t \cos B_t] dB_t$$