

Equation de Black et Scholes

1 Informations pratiques

Ce projet est à effectuer en binômes. Dès qu'un binôme sera constitué, il enverra un mail à vincent.torri@gmail.com pour vérification.

Le code rendu sera écrit en C++ pour le développement. **Tout projet ne compilant pas se verra attribuer la note de 0.** Mieux vaut rendre un projet incomplet mais compilant, qu'un projet ne compilant pas. Si plusieurs binômes ont des codes trop similaires, leur note sera divisée par le nombre de binômes impliqués.

Le code devra être indenté de manière uniforme. La définition des méthodes et des fonctions ne devront pas dépasser un nombre de lignes raisonnable (au plus 50 lignes)

Le code devra être commenté en utilisant la syntaxe de Doxygen.

Le rapport sera écrit en \LaTeX et inclura les choix, les problèmes techniques qui se posent et les solutions trouvées (la conception (dont un diagramme UML complet) et réalisation). Le soin apporté à la grammaire et à l'orthographe sera largement pris en compte.

Le projet sera envoyé sous forme d'archive tar.xz (archive d'un répertoire ayant pour nom *NOM1_NOM2* et contenant les fichiers) ayant pour nom *NOM1_NOM2_projet_bs.tar.xz* avant le Dimanche 17 janvier 2021 à minuit à l'adresse vincent.torri@gmail.com. Le non respect du nom de l'archive sera pénalisé par 5 points en moins. L'archive contiendra le rapport en \LaTeX PDF, ainsi que les fichiers C++. **Tout projet rendu en retard se verra attribuer la note de 0.** Donc ne pas attendre le dernier moment pour l'envoyer. Un mail de confirmation sera envoyé.

2 Sujet

En 1973, Fischer Black et Myron Scholes ont développé un modèle pour calculer le prix d'une option, dite européenne, liant le prix de cette option aux variations de l'actif sous-jacent (que l'on peut considérer comme une action). Leur modélisation du prix de l'actif sous-jacent S_t vérifie l'équation différentielle stochastique suivante :

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

où σ est la volatilité, μ une dérive, et W_t est un processus de Wiener.

2.1 Equation aux dérivées partielles

En utilisant la formule d'Ito, on se ramène à un problème déterministe sous la forme d'une équation aux dérivées partielles (EDP) vérifiée par la fonction $C(t, S)$ définie sur $[0, T] \times [0, L]$:

$$\frac{\partial C}{\partial t} + rS \frac{\partial C}{\partial S} + \frac{1}{2} \sigma^2 S^2 \frac{\partial^2 C}{\partial S^2} = rC \quad \text{sur } [0, T] \times [0, L], \quad (1)$$

avec T le temps terminal, r le taux d'intérêt du marché et σ à nouveau la volatilité de l'actif. Il est à noter que la condition est terminale (et non initiale), on part du temps T et non de 0 comme habituellement.

Pour résoudre une EDP, la condition initiale (ici terminale) et les conditions aux bords sont nécessaires :

$$C(T, s) \quad \text{condition initiale donnée ci-dessous} \quad (2)$$

$$C(t, 0) \quad \text{condition au bord donnée ci-dessous} \quad (3)$$

$$C(t, L) \quad \text{condition au bord donnée ci-dessous} \quad (4)$$

On utilisera 2 types de condition terminale pour $C(T, s)$, nommées **payoff**, dépendant d'un paramètre $K > 0$ appelé le **strike** :

1. Un *put* : $C(T, s) = \max(0, K - s)$ pour $s \in [0, L]$ et dans ce cas :
 - $C(t, 0) = Ke^{-r(T-t)}$ pour tout $t \in [0, T]$,
 - $C(t, L) = 0$ pour tout $t \in [0, T]$.
2. Un *call* : $C(T, s) = \max(0, s - K)$ pour $s \in [0, L]$ et dans ce cas :
 - $C(t, 0) = 0$ pour tout $t \in [0, T]$,
 - $C(t, L) = Ke^{-r(t-T)}$ pour tout $t \in [0, T]$.

2.2 EDP réduite

On peut aussi effectuer un changement de variable de telle sorte que l'équation (1) devienne :

$$\frac{\partial \tilde{C}}{\partial \tilde{t}} = \mu \frac{\partial^2 \tilde{C}}{\partial \tilde{s}^2}. \quad (5)$$

Le but est de calculer $C(0, s)$ pour tout $s \in [0, L]$ par les deux méthodes ci-dessus.

3 Travail

Ecrire un programme C++ qui résoud (1) et (5) de manière structurée, sans l'aide de bibliothèque extérieure. On utilisera une classe abstraite pour gérer les deux **payoff** considérés ci-dessus.

Optimisation : utiliser les threads C++11 `std::thread` pour accélérer les calculs. Effectuer des mesures à l'aide de `std::chrono` pour mesurer le gain. Ne pas hésiter à choisir un nombre plus grand de points.

Pour les applications numériques, on utilisera les valeurs suivantes :

- $T = 1$
- $r = 0.1$
- $\sigma = 0.1$
- $K = 100$
- $L = 300$

3.1 EDP complète

On utilisera le schéma de Cranck-Nicholson (implicite pour $\frac{\partial^2 C}{\partial S^2}$) pour résoudre (1). Une partie du travail consiste à se documenter sur ce schéma numérique.

On fera une discrétisation de $[0, T]$ en $M = 1000$ intervalles réguliers et une discrétisation de $[0, L]$ en $N = 1000$ intervalles réguliers.

3.2 EDP réduite

On utilisera le schéma aux différences finies implicite pour résoudre (5). Une partie du travail consiste à se documenter sur ce schéma numérique.

On fera aussi une discrétisation de $[0, T]$ en $M = 1000$ intervalles réguliers et une discrétisation de $[0, L]$ en $N = 1000$ intervalles réguliers.

3.3 Affichage des courbes $C(0, \cdot)$

1. Pour un *put*, avec le programme Scilab, afficher dans une fenêtre la courbe qui approche $C(0, s)$ ainsi que la courbe qui approche $\tilde{C}(0, s)$ qui lui est superposée, et dans une autre fenêtre, l'erreur entre les deux. Pour afficher une courbe dans Scilab, on écrira dans un fichier la solution discrète des EDP en colonne et on utilisera la fonction **read** de Scilab pour charger ces valeurs dans un vecteur de Scilab.
2. Faire de même pour un *call*.