

# Processus Stochastiques

Olivier DULCY



# Chapitre 1

## Théorème de Kolmogorov

$\mathcal{B}(\mathcal{R}^d)$  désigne la tribu borélienne de  $\mathcal{R}^d$ .

### 1.1 Rappels de probabilités

**Définition 1.1.1** *Un processus stochastique  $X$  est la donnée de l'ensemble défini par  $\{X_t; 0 \leq t < +\infty\}$ , où à  $t$  fixé,  $X_t$  est une variable aléatoire définie sur  $(\Omega, \mathcal{F})$  à valeurs dans  $(\mathcal{R}^d, \mathcal{B}(\mathcal{R}^d))$ .*

**Remarque :** On voit bien que  $t$  peut prendre un ensemble **infini** de valeurs.



## Chapitre 2

# Mouvement brownien et calcul différentiel stochastique

### 2.1 Mouvement brownien

**Définition :** Soit  $X$  un mouvement brownien. On dit que le mouvement est de Markov si  $\forall t_1, \dots, t_n$ ,  $p(x_{t_n} | x_{t_1}, \dots, x_{t_n}) = p(x_n | x_{t_{n-1}})$ .

**Propriété :**  $p(b|a) \sim \mathcal{N}(m_b + C^T A^{-1}(a - m_a), B - C^T A^{-1}C)$  où  $\begin{pmatrix} A & C \\ C^T & B \end{pmatrix}$

**Question 1 :** Montrer que  $p(x_{t_n} | x_{t_{n-1}}, x_{t_{n-2}}) = p(x_{t_n} | x_{t_{n-1}})$

**Remarque :** Cela veut dire que  $p(u|v, w) = p(u|v) \Leftrightarrow p(u, w|v) = p(u|v)p(w|v)$

Montrons alors que  $p(x_{t_n}, x_{t_{n-2}} | x_{t_{n-1}}) = p(x_{t_n} | x_{t_{n-1}})p(x_{t_{n-2}} | x_{t_{n-1}})$

On remplit la matrice de covariance. Pour chaque coefficient, « coeff = inf(indice1, indice2) ». On place les coefficients de manière « intelligente » : on veut la matrice avec les entêtes  $X_{t_{n-2}}$  et  $X_{t_n}$ . Ce qui donne (écrire  $X_{t_{n-2}} X_{t_n} X_{t_{n-1}}$  au dessus de la matrice et sur le côté gauche) :

$$\begin{pmatrix} t_{n-2} & t_{n-2} & t_{n-2} \\ t_{n-2} & t_n & t_{n-1} \\ t_{n-2} & t_{n-1} & t_{n-1} \end{pmatrix}$$

Ainsi,  $p(x_{t_n}, x_{t_{n-2}} | x_{t_{n-1}}) \sim \mathcal{N}(0, )$  (à terminer).

#### 2.1.1 Loi de l'arrivée à un point

Considérons un point  $a \in \mathcal{R}$  et un mouvement brownien  $X(t)$  partant du point 0. Nous allons étudier la loi de la variable aléatoire associant à chaque trajectoire l'instant de son arrivée au point  $a$ . Soit  $\tau_a$  l'instant de la première arrivée au point  $a$  de la trajectoire du processus partant du point 0.

**Remarque :** Il y a symétrie entre les variables aléatoires  $\tau_a$  et  $-\tau_a$ . On supposera donc  $a > 0$ .

On recherche la fonction de répartition de  $\tau_a$ . On remarque que  $[X(t) > a] \subset [\tau_a \leq t]$ . En effet, une trajectoire ne peut pas dépasser  $a$  sans l'avoir eu atteint.

Or,  $\mathbb{P}(X_t > a | \tau_a < t) = \frac{1}{2}$  (par symétrie).

Ainsi,

$$\mathbb{P}(\tau_a < t) = 2\mathbb{P}(X_t > a) = 2 \int_a^{+\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{u^2}{2t}} du$$

#### 2.1.2 Loi du maximum

On cherche à connaître le comportement du maximum de la trajectoire, dans le cas du mouvement Brownien.

$$M_{[0,t]} = \max_{u \in [0,t]} X_u$$

Ici, on connaît la loi de  $\tau_a$ . Donc,

$$\mathbb{P}(\max_{u \in [0, t]} X_u < b) = \mathbb{P}(\tau_b > t)$$

## 2.2 Intégrale et différentielle stochastiques

Formule de Itô : Soit  $X_t = \varphi(t, \psi_t)$  un processus, où  $\varphi$  est une fonction de classe  $\mathcal{C}^2$  allant de  $\mathcal{R}^2$  dans  $\mathcal{R}$ , et  $\psi_t$  un mouvement brownien.

$$\text{On a alors : } dX_t = \left( \frac{\partial}{\partial t} \varphi(t, \psi_t) + \frac{1}{2} \frac{\partial^2}{\partial y^2} \varphi(t, \psi_t) \right) dt + \frac{\partial}{\partial y} \varphi(t, \psi_t) d\psi_t$$

$$\text{Or, on cherche } \int \psi_t d\psi_t = \varphi(t, \psi_t), \text{ ce qui équivaut à } \frac{\partial \varphi}{\partial t} + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 \varphi}{\partial y^2} = 0 \text{ et } \frac{\partial \varphi}{\partial y} = y.$$

$$\text{On trouve } \varphi(t, y) = \frac{1}{2}(y^2 - t)$$

$$\text{Trouver une solution de } dX_t = aX_t dt + bX_t d\psi_t.$$

On cherche une solution de la forme  $x_t = ce^{at}$ . Avec la formule d'Itô, si  $X_t = \varphi(t, \psi_t)$ , en identifiant les parties  $dt$  et  $d\psi_t$ , on a :

$$\frac{\partial}{\partial t} \varphi(t, \psi_t) + \frac{1}{2} \frac{\partial^2}{\partial y^2} \varphi(t, \psi_t) = a\varphi(t, \psi_t)$$

et

$$\frac{\partial}{\partial y} \varphi(t, \psi_t) = b\varphi(t, \psi_t)$$

On trouve :

$$\varphi(t, \psi_t) = e^{(a - \frac{b^2}{2})t + b\psi_t}$$

$$\text{Or } m_t = \mathbb{E}[X_t]$$

## Chapitre 3

# Résultats utiles

**Théorème :** (théorème centrale limite) :

Soit  $X_1, X_2, \dots$  une suite de variables aléatoires réelles définies sur le même espace de probabilité, indépendantes et identiquement distribuées suivant la même loi  $D$ . Supposons que l'espérance  $\mu$  et l'écart-type  $\sigma$  de  $D$  existent et soient finis avec  $\sigma \neq 0$ .

Considérons la somme  $S_n = \sum_{k=1}^n X_k$ . Alors

- l'espérance de  $S_n$  est  $n\mu$  et
- l'écart-type de  $S_n$  est  $\sigma\sqrt{n}$

De plus, quand  $n$  est « assez grand », la loi normale  $\mathcal{N}(n\mu, n\sigma^2)$  est une bonne approximation de la loi de  $S_n$ .

On pose :

$$\bar{X}_n = \frac{S_n}{n}$$

et

$$Z_n = \frac{S_n - n\mu}{\sigma\sqrt{n}}$$

La variable  $Z_n$  est centrée et réduite.

Le théorème central limite énonce alors que la suite de variables aléatoires  $Z_1, \dots, Z_n, \dots$  converge en loi vers une variable aléatoire  $Z$ , définie sur le même espace probabilisé, et de loi normale centrée réduite  $\mathcal{N}(0, 1)$  lorsque  $n$  tend vers l'infini.

Cela signifie que si  $\Phi$  est la fonction de répartition de  $\mathcal{N}(0, 1)$ , alors pour tout réel  $z$  :

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}(Z_n \leq z) = \Phi(z)$$

ou, de façon équivalente :

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}\left(\frac{\bar{X}_n - \mu}{\sigma/\sqrt{n}} \leq z\right) = \Phi(z)$$