

Non-linear option pricing

© Théo Jalabert

$$V_T^{(N)} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \ln \left(\frac{S_{t_i}}{S_{t_{i-1}}} \right)^2 \rightarrow (\ln S)_T$$



$$F_T = V_T^{(N)} \text{ payoff}$$

Prix du produit?

$$1) \frac{dS_t}{S_t} = \sigma dW_t \quad (r=0)$$

$$P_0 = \mathbb{E}[F_T] = \sigma^2 T$$

$$d\ln S_t = -\frac{1}{2}\sigma^2 dt + \sigma dW_t \quad F_T = (\ln S)_T = \int_0^T \sigma^2 dt = \sigma^2 T$$

2) Modèle à vol sto:

$$\frac{dS_t}{S_t} = \sigma dW_t \rightsquigarrow \text{autre prix}$$

Q: Sens du prix? Pricing?

$$1) \frac{dS_t}{S_t} = \xi dt + \sigma dW_t \xrightarrow{\text{Birsanov}} \frac{dS_t}{S_t} = \sigma dW_t^Q \quad (r=0)$$

$$P_0 = \mathbb{E}^Q[(S_T - K)^+]$$

$$2) \bar{P}_0 = \mathbb{E}^P[(S_T - K)^+]$$

Qu'est-ce que ça veut dire de pricer? calculer le Rd à la fin

1) assurer = essayer d'obtenir le payoff F_T

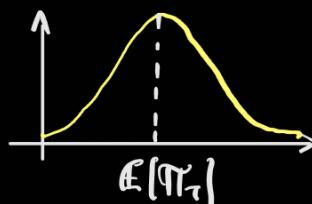
(i) En $t=0$, rend le produit dérivé au prix P_0 .

(ii) En $t=T$, $\Pi_T = P_0 e^{rT} - F_T$

\nwarrow
payoff

On fait l'hypo que $F_T = F(S_T)$ pour simplif.

$$e^{rT} \Pi_T = P_0 - e^{rT} F(S_T)$$



En moyenne doit être égale à 0

$$\text{Fixer } P_0 \text{ t.q. } \mathbb{E}^{\text{hist}}[\Pi_T] = 0 \Rightarrow P_0 = e^{-rT} \mathbb{E}^{\text{hist}}[F(S_T)]$$

© Théo Jalabert

2) Bébé trader (peut se hedge mais une seule fois en $t=0$)

$$P_{\& L_T} = -F_T + P_0 e^{rT} + \Delta (S_T - S_0) e^{rT}$$

$$\text{i)} \mathbb{E}^{\text{hist}}[\Pi_T] = 0$$

$$\text{ii)} \min_{\Delta, P_0} \text{Var}^{\text{hist}}[\Pi_T]$$

$$\int = \min_{\Delta, P_0} \mathbb{E}^{\text{hist}}[\Pi_T^2] \text{ s.c. } \mathbb{E}^{\text{hist}}[\Pi_T] = 0$$

$$P_0^* = e^{-rT} \mathbb{E}^Q[F(S_T)] \quad (\mathbb{E}^Q[e^{-rT} S_T] = S_0)$$

ξ sous-jacent martingale entre 0 et T.

3) Trader expérimenté (peut se hedge tous les jours)

$$\Pi_T = -F(S_T) + P_0 + \sum_i \underbrace{\Delta_{t,i}}_{\Delta_{t,i}(S_0, S_1, \dots, S_{t-1})} (S_{t,i} - S_{t,i-1})$$

$$\text{i)} \mathbb{E}^{\text{hist}}[\Pi_T] = 0$$

$$\text{ii)} \min_{\Delta, P_0} \text{Var}(\Pi_T) \quad \text{and Q: } \mathbb{E}_{t,i-1}^Q[S_{t,i}] = S_{t,i-1}$$

4) Trader Paris 6

$$\Pi_T = -F_T + P_0 + \int_0^T \Delta_t dS_t \quad P_0 = V(0, S_0), \Delta_t = \partial_S V(t, S_t)$$

$$\Pi_T = -F(S_T) + V(0, S_0) + \int_0^T \partial_S V(t, S_t) dS_t = -F(S_T) + V(T, S_T) - \int_0^T (\partial_t V + \frac{1}{2} \sigma^2 S_t^2 \partial_S^2 V) dt$$

$$\text{Posons } \begin{cases} V(T, S_T) = F(S_T) \\ \partial_t V + \frac{1}{2} \sigma^2 S_t^2 \partial_S^2 V = 0 \end{cases}$$

and EDP parabolique

$$\downarrow dS_t = \sigma S_t dW_t \rightarrow S_t \text{ est Q-mart}$$

$$\text{Feynman-Kac: } V(0, S_0) = P_0 = \mathbb{E}^Q[F(S_T)]$$

Gamma-hedging

Tous les jours Δ -hedge. Si on achète beaucoup on market-impact

$$\frac{dS_t}{S_t} = \mu_t dt + \sigma dW_t$$

Io: d'offre et de la demande

$$\frac{dS_t}{S_t} = \underbrace{\varepsilon}_{\text{Demande sur le marché}} d\Phi_t$$

$$D_t = \Delta_t + \overset{\text{rash}}{\Delta_t} \quad \partial_s V(t, S_t) \quad \underbrace{P_t}_{\text{Impact de D-hedge}}$$

$$\frac{dS_t}{S_t} = \underbrace{\sigma_t dt}_{\text{drift}} + \underbrace{\sigma_t dW_t}_{\text{noise}} + \underbrace{\varepsilon \frac{d\Delta_t}{S_t}}_{\text{Impact de D-hedge}} = \sigma_t dt + \sigma_t dW_t + \varepsilon \partial_{SS} V(t, S_t) d\Delta_t = (-) dt + \frac{\sigma_t^2}{1 - \varepsilon S_t P_t} dW_t$$

Question: comment on trouve le delta? On optimise comme d'habitude

$$\Pi_T = -F(S_T) + V(T, S_T) - \int_0^T (\partial_t V + \dots) dt$$

après le calcul: $P_0 = E^0[F(S_T)] \leftarrow \text{EDP puis FK}$

$$\text{Q: } \frac{dS_t}{S_t} = \frac{\sigma_t^2}{1 - \varepsilon S_t P_t} dW_t$$

L'EDP parabolique: $\begin{cases} \partial_t V + \frac{1}{2} \frac{\sigma^2 S^2}{1 - \varepsilon S \partial_S V} \partial_S^2 V = 0 \\ V(T, S) = F(S) \end{cases}$

EDP parabolique (dans \mathbb{R})

$$\begin{cases} \partial_t V(t, S) + F(t, S, \underbrace{\partial_S V}_{\Delta}, \underbrace{\partial_S^2 V}_{P}) = 0 & \frac{\partial F}{\partial P} > 0 \\ V(T, S) = F(S) \end{cases}$$

Pour BS
 $F = \frac{1}{2} \sigma^2 S^2 P$

Principe de comparaison? $V_1(T, S) < V_2(T, S)$

$$\begin{cases} \text{EDP} & \text{EDP} \\ V_1(0, S_0) & V_2(0, S_0) \end{cases}$$

Si parabolique et $\frac{\partial F}{\partial P} > 0$ on aura $V_1(0, S_0) < V_2(0, S_0)$

$$V_1(T, S) \rightsquigarrow V_1(0, S_0)$$

$$\bar{V}_1(T, S) = V_1(T, S) + C \rightsquigarrow V_1(0, S_0) + C$$

$$\partial_t \bar{V}_1 + f(t, S, \partial_S \bar{V}_1, \partial_{SS}^2 \bar{V}_1) = 0$$

$$\text{Prix}(S_T) = S_0 \quad \text{car} \quad S_0 + \underbrace{\int_0^T d\Delta_t}_{\text{D-hedge de 1}} - S_T = 0$$

$$V(T, S) = CS \Rightarrow V(t, S) = CS$$

$$0 + F(t, S, C, 0) = 0$$

C doit être vérifié à chaque fois

$$\Pi_T = -F(S_T) + P_0 + \Delta(S_T - S_0)$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \min_{P_0, \Delta} P_0 \\ \text{S.C. } \Pi_T \geq 0 - \mathbb{P}^{\text{high}} \text{- p.s.} \end{array} \right. \quad \text{super-réplique}$$

→ PB de programmation linéaire

$$P = \min_{P_0, \Delta} P_0 + \max_{P(\cdot) \geq 0} \underbrace{\int p(s) ds}_{\text{convexité}} \{ F(s) - P_0 - \Delta(s - S_0) \} \quad (*)$$

positif en $s = s^* \Rightarrow p(s) = \lambda \delta_{s=s^*}, \lambda \rightarrow \infty$

$$\min_{P_0, \Delta} P_0 \neq \infty \text{ obligé}$$

2^{me} étape

$$\min_{x \in K} \max_{y \in Y} f(x, y) \geq \max_{y \in Y} \min_{x \in K} f(x, y) \quad (\text{dualité faible})$$

Dualité forte si il y a égalité

$$(*) \Leftrightarrow P = \max_{P(\cdot) \geq 0} \min_{P_0, \Delta} P_0 + \int p(s) ds \{ F(s) - P_0 - \Delta(s - S_0) \}$$

convexité → dualité forte

3^{me} étape Par rapport à P_0 : $P_0 (1 - \int p(s) ds) \rightarrow \int p(s) ds = 1$ (sinon $-\infty$)

$$\text{Par rapport à } \Delta, -\Delta \underbrace{\int p(s) ds (s - S_0)}_{=0}$$

Finallement,

$$P = \max_{P(\cdot) \geq 0} \int F(s) p(s) ds = \max_{P \in \mathcal{M}} \mathbb{E}^P \{ F(S_T) \}$$

$\int p(s) ds = 1 \quad \int p(s - S_0) ds = 0 \quad \text{mesures de proba l.g. } \mathbb{E}^P \{ S_T \} = S_0$

$P \approx P^{\text{high}}$ = permet de dire que les supports de P^{high} et P sont les m.

Optimisation?

(a) Un grid $\mathbb{R}_+^{[m, N]}$

(b) On fait un simplexe où $\bar{P}^{m, N} \leq P^* \leq P^{M, N}$

Sous réplique : dans ce cas on achète le produit

© Théo Jalabert

$$\underline{P} = \max_{\substack{\text{t.q. } \mathbb{P} \in \mathcal{P}_0 \\ \mathbb{P}^{\text{hist}}}} \mathbb{E}_{\mathbb{P}^{\text{hist}}}^{\mathbb{P}} [F(S_T)] = \min_{\substack{\mathbb{P} \in \mathcal{M} \\ \mathbb{P} \sim \mathbb{P}^{\text{hist}}}} \mathbb{E}_{\mathbb{P}}^{\mathbb{P}} [F(S_T)]$$

Théorème Si A.O.1. $\underline{P} \leq P \leq \bar{P}$
 \mathbb{C} prix sans arbitrage

Trader Paris VI stressé

$$\bar{P} = \min_{\substack{P_0, D \\ \mathbb{C} \text{ proc. adopté}}} P_0 \quad \text{t.q. } \mathbb{E}_T^P = P_0 + \int_0^T \Delta_t dS_t - F_T \geq 0 \quad \mathbb{P}^{\text{hist}} \text{ p.s.}$$

Discretise Δ_t par $(\Delta_{t_0}, \Delta_{t_1}, \dots)$ puis passe à la limite

$$\bar{P} = \max_{\substack{\mathbb{P} \in \mathcal{M}(\mathbb{P}^{\text{hist}}) \\ \text{S est une } \mathbb{P}\text{-mart., } \mathbb{P} \sim \mathbb{P}^{\text{hist}}}} \mathbb{E}_{\mathbb{P}}^{\mathbb{P}} [F_T]$$

$$\underline{P} = \min_{\dots} \dots$$

$$P = \theta \bar{P} + (1-\theta) \underline{P}$$

$$\underline{Ex} \quad \frac{dS_t}{S_t} = \xi_t dt + \sigma dW_t$$

Binsarov : $\mathbb{P} \sim \mathbb{P}^{\text{hist}}$ S est \mathbb{P} -mart

$$\text{Sous } \mathbb{P}, \quad \frac{dS_t}{S_t} = \sigma^2 dW_t^{\mathbb{P}} \rightarrow \bar{P} = \mathbb{E}^{\mathbb{P}} [F_T] = \underline{P} \quad \text{unicité de prix}$$

$$\text{Vol locale } \frac{dS_t}{S_t} = (\dots) dt + G(t, S_t) dW_t$$

- Model-free
 - Transport optimal
 - Skorokhod pb.
 - Schrödinger (modèles génératifs)
 - Géométrie

Trader stressé Paris VI $\overset{(n \equiv 0)}{\downarrow} F(S.)$

$$P_{\text{super}}^{\text{supr}} = \inf_{\substack{Z, \Delta}} Z \quad \text{t.q. } M_T = Z + \int_0^T \Delta_t dS_t - F_T \geq 0 \quad \mathbb{P}\text{-a.s.}$$

\mathbb{C} déf du prix de superréplique

$$P_{\text{super}} = \sup_{\mathbb{P} \in \mathcal{M}(\mathbb{P}^{\text{hist}})} \mathbb{E}_{\mathbb{P}}^{\mathbb{P}} [F_T]$$

$\mathcal{C} \{P: S \text{ est } P \text{ martingale}, P \sim P^{\text{hist}}\} \subset \text{espace convexe}$

© Théo Jalabert

$$P_{\text{sousrep}} = \inf_{P \in \mathcal{M}(P^{\text{hist}})} \mathbb{E}^P[F_T]$$

$P_{\text{sous}} \leq P \leq P_{\text{super}}$, sinon arbitrage

\mathcal{C} prix sans arbitrage

Exemple P^{hist}

$$\frac{dS_t}{S_t} = g_t dt + \sigma_{BS} dW_t^P \quad \text{la vol doit être la même!}$$

$$P \sim P^{\text{hist}} \quad \frac{dS_t}{S_t} = g'_t dt + \sigma_{BS} dW_t^P \quad (\text{Girsanov})$$

\mathcal{C} on peut mettre ici n'importe quoi,
mais pour avoir une martingale
il faut que $g'_t = 0$

Donc $\mathcal{M}(P^{\text{hist}}) = \{P^{\text{BS}}\}_T \Rightarrow P = P_{\text{sous}} = P_{\text{super}}$

Lemme $Z = \mathbb{E}^{P^{\text{BS}}}[F_T]$. $\exists \Delta^*: Z + \int_0^T \Delta_t^* dS_t = F_T \quad P^{\text{hist}} - \text{p.s.}$

Preuve

$$(1) Z + \int_0^T \Delta_t^{\text{sous}} dS_t - F_T \leq 0 \quad \text{SUB}$$

$$(2) Z + \int_0^T \Delta_t^{\text{super}} dS_t - F_T \geq 0 \quad \text{SUPP}$$

$$-(1)+(2): \underbrace{\int_0^T (\Delta_t^{\text{super}} - \Delta_t^{\text{sous}}) dS_t}_{\text{martingale, } \geq 0} \geq 0 \quad P^{\text{hist}} - \text{p.s.}$$

$$\Rightarrow \Delta_t^{\text{super}} - \Delta_t^{\text{sous}} = 0 \quad \text{p.s.} \Rightarrow \Delta_t^{\text{super}} = \Delta_t^{\text{sous}} \quad \square$$

Déf On dit que P^{hist} est un "modèle" complet si $\mathcal{M}(P^{\text{hist}}) = \{P^*\}$

$$\text{Ex} \quad \frac{dS_t}{S_t} = g_t dt + \sigma(t, S_t) dW_t \quad \text{fonc } [0, T] \times \mathbb{R}_+$$

$$\text{Mr. Girsanov } P \sim P^{\text{hist}} \quad \frac{dS_t}{S_t} = g'_t dt + \sigma(t, S_t) dW_t^P$$

$$0 \cdot dt + \sigma(t, S_t) dW_t^P$$

\rightarrow aussi complet

$$\underline{\text{Ex}} \text{ (SVM)}_{\text{SABR}} \quad \frac{dS_t}{S_t} = \xi_t dt + \zeta_t dW_t$$

$$d\zeta_t = \vartheta \zeta_t dZ_t \quad d\langle W, Z \rangle_t = \rho dt \text{ avec } \rho \in (-1, 1)$$

$$(a) \mathbb{P} \sim \mathbb{P}^{\text{hist}} \text{ (Mr Girsanov)} \quad \begin{aligned} \frac{dS_t}{S_t} &= \xi'_t dt + \zeta'_t dW_t^{\mathbb{P}} \\ d\zeta_t &= \theta'_t dt + \vartheta \zeta_t dZ_t^{\mathbb{P}} \end{aligned}$$

Exo $\frac{d\mathbb{P}}{d\mathbb{P}^{\text{hist}}} = \dots$

$$(b) S \text{ } \mathbb{P}\text{-martingale} \rightsquigarrow \begin{cases} \frac{dS_t}{S_t} = 0 \cdot dt + \zeta_t dW_t^{\mathbb{P}} \\ d\zeta_t = \theta'_t dt + \vartheta \zeta_t dZ_t^{\mathbb{P}} \end{cases} \quad \mathcal{C} \Rightarrow \dim = \infty \text{ de } \mathcal{M}(\mathbb{P}^{\text{hist}})$$

\Rightarrow Pas de résultat de replication.

Modèle de courbe de variance

Variance swap:



$$V.S_T = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N h_i^2 \frac{S_{t_{i+1}} - S_{t_i}}{S_{t_i}} \xrightarrow[N \rightarrow \infty]{} \langle h_i S \rangle_T \quad \frac{1}{T} \langle h_i S \rangle_T = \frac{1}{T} \int_0^T \zeta_t^2 dt = \sigma_{BS}^2$$

Ex (BS) $\mathbb{P}^{\text{BS}}: \frac{dS_t}{S_t} = \sigma_{BS} \cdot dW_t^{\mathbb{P}^{\text{BS}}}$

Ex (LV) $\mathbb{P}^{\text{LV}}: \frac{dS_t}{S_t} = \sigma(t, S_t) dW_t^{\mathbb{P}^{\text{LV}}} \quad \mathbb{E}^{\mathbb{P}^{\text{LV}}} \left[\frac{1}{T} \langle h_i S \rangle_T \right] = \mathbb{E}^{\mathbb{P}^{\text{LV}}} \left[\frac{1}{T} \int_0^T \sigma^2(t, S_t) dt \right]$

Hypothèse ($t=0$) Le trader peut acheter des Vanilles $\xrightarrow{\text{Call}} \text{Put}$

$$C(T, K), P(T, K)$$

Lemme (Lam) $f(s) = f(s_0) + f'(s_0)(s-s_0) + \int_{s_0}^s f''(x)(x-s)^+ dx + \int_{s_0}^\infty f''(x)(s-x)^+ dx$
(identité remarquable)

Preuve $f(s) = \int_0^\infty f(x) \underbrace{f(s-x)}_{\partial_{xx}^2(s-x)^+} dx \stackrel{\text{IPP}}{=} \square$

© Théo Jalabert

$\text{Prix}(f(S_T)) = \text{Prix}\left(\underbrace{f(s_0)}_{\text{CASH}} + \underbrace{f'(s_0)(S_T - s_0)}_{\text{FORWARD}} + \int_0^{s_0} \underbrace{f''(x)(x - S_T)^+}_{\text{PUTS}} dx + \int_{s_0}^\infty \underbrace{f''(x)(S_T - x)^+}_{\text{CALLS}} dx\right)$

Axiome $\text{Prix}(\Phi) \in \mathbb{R}$

$$\text{Prix}(\Phi_1 + \Phi_2) = \text{Prix}(\Phi_1) + \text{Prix}(\Phi_2)$$

$$\text{Prix}(f(S_T)) = \underbrace{f(s_0)}_{=1} \text{Prix}(1) + \underbrace{f'(s_0)}_{=0} \text{Prix}(S_T - s_0) + \int_0^{s_0} \underbrace{f''(x)}_{e(T,x)} \text{Prix}((x - S_T)^+) dx + \int_{s_0}^\infty \underbrace{f''(x)}_{P(T,x)} \text{Prix}((S_T - x)^+) dx$$

Choix pour $s_0 = S_t|_{t=0}$

$$\text{Prix}(f(S_T)) = f(s_0) + \int_0^{s_0} f''(x) P(T,x) dx + \int_{s_0}^\infty f''(x) P(T,x) dx$$

\curvearrowleft Réplique statique \Rightarrow exerc. vanilles

$$\begin{aligned} M_T &= +\text{Prix}(f(S_T)) + \left(f(s_0) + \int_0^{s_0} f''(x)(x - S_T)^+ dx + \int_0^{s_0} f''(x)(S_T - x)^+ dx \right) - \\ &\quad - \text{Prix}(f(S_T)) - \underbrace{f(S_T)}_{\text{client exerc.}} = 0 \end{aligned}$$

Prix (analyse fonctionnelle)

$$\text{Prix}(\Phi) \geq 0 \text{ si } \mathbb{P}(S_T) \geq 0$$

$\text{Prix} = \text{forme linéaire positive}$

$$\text{Prix}(P) = \int P(x) \mu(dx), \mu \text{ mesure (Pies)}$$

$\text{Prix}(s) = \{ \rightarrow \mu \text{ probabilité}$

$$\text{Prix}(P) = \mathbb{E}^{\mathbb{P}}[\Phi(S_T)]$$

Ex $\Phi(S_T) = (S_T - K)^+$ $\text{Prix}((S_T - K)^+) = \underbrace{\mathbb{E}^{\mathbb{P}^{\text{mkt}}}}_{C(T,K)} [(S_T - K)^+]$

$$\partial_K^2 C(T,K) = \partial_K^2 \mathbb{E}^{\mathbb{P}^{\text{mkt}}} [(S_T - K)^+] = \mathbb{E}^{\mathbb{P}^{\text{mkt}}} [\delta(S_T - K)] = \mathbb{P}^{\text{mkt}}(S_T = K) \Rightarrow$$

\$\rightarrow\$ indiquer la proba de pricing utilisée par le marché

Ex (Mechanique quantique) A op. adjoint A. Prix(A) = $\mathbb{E}^{\mathbb{P}}(\rho A)$

Rem $(\omega_1 S_T^1 + \omega_2 S_T^2 - K)^+$ le prix est connu $\omega_1, \omega_2, K \rightarrow P^{\text{mkt}}(S_T^1, S_T^2)$

Rem $\Pi = Z + \int_0^T D_t \cdot dS_t - F_T$ dans le cas multidim.

Pricing Swap \mathbb{P}^{hist} : $\frac{dS_t}{S_t} = (-)dt + \sigma_t dW_t$ (S_t continu processus)

$$d \ln S_t = \frac{dS_t}{S_t} - \frac{1}{2} \sigma_t^2 dt$$

$$\rightarrow \frac{1}{T} \ln \frac{S_T}{S_0} = \int_0^T \frac{dS_t}{TS_t} - \frac{1}{2} \frac{1}{T} \int_0^T \sigma_t^2 dt \rightarrow \boxed{\frac{1}{T} \int_0^T \sigma_t^2 dt = - \frac{2}{T} \ln \frac{S_T}{S_0} + \frac{2}{T} \int_0^T \frac{dS_t}{S_t}}$$

Exercice de delta-hedge payoff Europ. Client exerce VS en T

$$\Pi_T = - \frac{2}{T} \ln \frac{S_T}{S_0} + \frac{2}{T} \int_0^T \frac{dS_t}{S_t} - \frac{1}{T} (\ln S)_T = 0$$

$$+ \underbrace{\text{Prix} \left(- \frac{2}{T} \ln \frac{S_T}{S_0} \right)}_{\text{prime de VS}} - \underbrace{\text{Prix} \left(- \frac{2}{T} \ln \frac{S_T}{S_0} \right)}_{\text{delta en } t=0 \text{ de payoff}} - \frac{2}{T} \ln \frac{S_T}{S_0}$$

$$\text{Prix VS en } T = \text{Prix} \left(- \frac{2}{T} \ln \frac{S_T}{S_0} \right) = \frac{2}{T} \left(\int_0^{\infty} \frac{1}{x^2} \text{Put}(T, x) dx + \int_{S_0}^{\infty} \frac{1}{x^2} \text{Call}(T, x) dx \right)$$

SVM (Extra terreste)

$$\mathbb{P} \quad \frac{dS_t}{S_t} = \sigma_t dW_t = \sqrt{\xi_t^t} dW_t$$

$$\xi_t^T := E_t[\sigma_T^2] \quad (\xi_t^t = E_t[\sigma_t^2] = \sigma_t^2)$$

\Rightarrow par la déf de ξ , ξ^T est une \mathbb{P} -martingale

$$d\xi_t^T = \sum_i (S_i, \xi_i) \cdot dZ_i$$

→ ∞ de processus à simuler!

$$\xi_0^T \stackrel{\text{def}}{=} E^{\mathbb{P}}[\sigma_T^2]$$

Books:

- Øksendal
- Revuz-Yor
- Karatzas
- Protter
- Itô, ...

$$\mathbb{E}[\cdot] \cdot V \xi_T = \mathbb{E}^{\mathbb{P}} \left[\int_0^T \zeta_t^2 dt \right] \rightarrow \mathbb{E}[\cdot] \cdot V S_T^{\text{mkt}} = \mathbb{E}^{\mathbb{P}} [\zeta_T^2]$$

Ex $\Sigma = \sinh \xi_t^T \rightarrow$ infinité de courbes à simuler...

Trouver un Σ t.q. $\xi_t^T = \varphi(t, T, \vec{x}_t)$ - représentation markovienne de dim finie

Axiome 1) Rep. Markov

$$2) d\xi_t^T = \Sigma(\xi_t^T, t, T) dW_t$$

$$3) \xi_t^T \geq 0 \quad T-t \text{ Homogénéité}$$

3! Modèle \mathbb{P}_n SGBM (Bergomi)

$$\Rightarrow d\xi_t^T = \sum_{i=1}^n \zeta_i e^{-\alpha_i(T-t)} dZ_t^i$$

EDS McKean-Vlasov

Modèle \mathbb{P}_n (décorré) @ SGBM $\frac{dS_t}{S_t} = \sqrt{\xi_t^T} dW_t \cdot \sigma(t, S_t)$

Calibration Pierre & Luc Computation of break-even for SVMS.

Rém "Malliavin de pauprée"

$$\mathbb{E}[f] = \int f(x) \frac{e^{-\frac{(x-S_0)^2}{2\sigma^2}}}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} dx$$

$$\Delta = \partial_{S_0} \mathbb{E}[f] = \int f(x) \underbrace{\frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}}}_{\text{densité}} \cdot \underbrace{\left(\frac{x-S_0}{\sigma} \right) e^{-\frac{(x-S_0)^2}{2\sigma^2}}}_{\text{densité}} dx = \mathbb{E}^{\mathbb{P}} \left[f(S_T) \cdot \frac{(S_T - S_0)}{\sigma} \right]$$

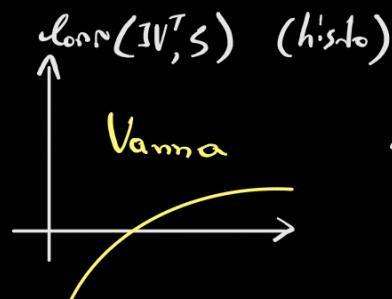
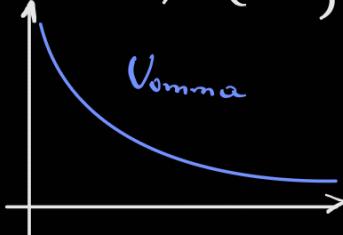
1) Bump & Recompute (DF)

$$2) \Delta = \mathbb{E}^{\mathbb{P}} [f(S_T) \cdot W(S_T)] \text{ MC}$$

Ex $\frac{dS_t}{S_t} = \sigma(t, S_t) dW_t$ Formule Bismut

$$\partial_{S_0} \mathbb{E}[f(S_T) | S_0] = \mathbb{E}[f(S_T) \cdot W]$$

Vol(VT) (histo)



On éilibre des paramètres pour différer bien les courbes

$$C(S_T^1, S_T^2)$$

$$\text{Prix}(u_1(S_T^1)) = \mathbb{E}^{\mathbb{P}^1}[u_1(S_T^1)]$$

© Théo Jalabert

Hypothèse Ze traders peuvent acheter des vanilles \mathcal{C} pour S^1 et S^2

$$\mathcal{P}_{\text{Monge-Kantorovitch}} = \inf_{\substack{u_1 \in L^1(\mathbb{P}^1) \\ u_2 \in L^2(\mathbb{P}^2)}} \mathbb{E}^{\mathbb{P}^1}[u_1] + \mathbb{E}^{\mathbb{P}^2}[u_2]$$

t.q. $\underbrace{u_1(s_1) + u_2(s_2)}_{\substack{\text{exerc.} \\ \text{vanilles}}} \geq \underbrace{c(s_1, s_2)}_{\substack{\text{exerc.} \\ \text{de client}}} \quad \forall s_1, s_2$

Avec Δ -hedge

$$\sum_i \Delta_{t,i}^2 (S_{t+1} - S_t) \rightarrow \text{le m}\bar{\text{e}} \text{ prix}$$

autres maturités pour vanille

$$\textcircled{1} \quad \mathcal{P}_{\text{Monge}} = \inf_{u_1, u_2} \sup_{\substack{p(\cdot, \cdot) \\ p \geq 0}} \mathbb{E}^{\mathbb{P}^1}[u_1] + \mathbb{E}^{\mathbb{P}^2}[u_2] + \underbrace{\int p(s_1, s_2) (c(s_1, s_2) - u_1(s_1) - u_2(s_2)) ds_1 ds_2}_{\geq 0 \text{ en } (s_1^*, s_2^*)} \rightarrow p = \delta_{(s_1^*, s_2^*)}, \lambda \neq 0$$

$$\textcircled{2} \quad \mathcal{P}_{\text{Monge}} = \sup_{p(\cdot, \cdot) \geq 0} \inf_{u_1, u_2} \left[\int u_1(s_1) (\mathbb{P}_1(ds) - \int p(s_1, s_2) ds_2) ds_1 + (\dots) \right]$$

$$\textcircled{3} \quad \mathcal{P}_{\text{Monge}} = \sup_{p(\cdot, \cdot)} \int p(s_1, s_2) c(s_1, s_2) ds_1 ds_2 = \sup_{\substack{p \in M(\mathbb{P}^1, \mathbb{P}^2) \\ \text{t.q. } \int p(s_1, s_2) ds_2 = \mathbb{P}_1(s_1) \\ \int p(s_1, s_2) ds_1 = \mathbb{P}_2(s_2)}} \mathbb{E}^p[c(s_1, s_2)]$$

\mathcal{P} du transport optimal

Bibliothèque
(analyse fonctionnelle)
• H. Bregis

$$\sup_{p \in M(\mathbb{P}_1, \mathbb{P}_2)} \mathbb{E}^p[e] = \inf_{u_1, u_2} \mathbb{E}^{\mathbb{P}^1}[u_1] + \mathbb{E}^{\mathbb{P}^2}[u_2]$$

$$u_1(s_1) + u_2(s_2) \geq c(s_1, s_2)$$

1^{er} étape $p^* \in M(\mathbb{P}^1, \mathbb{P}^2) \Leftarrow$ "guesser à la con"

$$\mathbb{E}^{\mathbb{P}^*}[c] \leq \sup \mathbb{E}^{\mathbb{P}}[c] \leq$$

2^{ème} étape u_1^* et u_2^* qui vérifient $u_1^* + u_2^* \geq c$

$$\leq \inf \mathbb{E}^{\mathbb{P}_1}[u_1] + \mathbb{E}^{\mathbb{P}_2}[u_2] \leq \mathbb{E}^{\mathbb{P}_1}[u_1^*] + \mathbb{E}^{\mathbb{P}_2}[u_2^*]$$

3^{ème} étape (vérification)

Rem Supposons que \mathbb{P}^* soit une solution optimale

$$\begin{aligned} \mathbb{E}^{\mathbb{P}^*}[u_1^* + u_2^* - c] &= \mathbb{E}^{\mathbb{P}^*}[u_1^*] + \mathbb{E}^{\mathbb{P}^*}[u_2^*] - \mathbb{E}^{\mathbb{P}^*}[c] = \{ \mathbb{P}^* \in \mathcal{M}(\mathbb{P}_1, \mathbb{P}_2) \} = \\ &= \mathbb{E}^{\mathbb{P}_1}[u_1^*] + \mathbb{E}^{\mathbb{P}_2}[u_2^*] - \mathbb{E}^{\mathbb{P}^*}[c] \stackrel{\mathbb{P}^* \text{ optimal}}{=} 0 \end{aligned}$$

$\Rightarrow u_1^* + u_2^* - c$ est une v.a. de moyenne 0

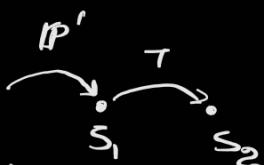
$$\Rightarrow \underbrace{u_1^*(s_1) + u_2^*(s_2) - c(s_1, s_2)}_{\geq 0} = 0 \quad \mathbb{P}^* \text{-p.s.} \quad \cdot \text{Fottcher-Tacod}$$

Dégression ① $\mathcal{M}(\mathbb{P}_1, \mathbb{P}_2)$ convexe, (faiblement) compact (Prokhorov)

$$\textcircled{2} \quad \mathcal{M}(\mathbb{P}_1, \mathbb{P}_2) = \overline{\text{Conv Ext}(\mathcal{M})}$$

③ (lemme de Bauer) \rightarrow sup est atteint en un point extremal.

$$\mathbb{P}^*(s_1, s_2) = \mathbb{P}_1(s_1) \delta_{s_2} - \tau(s_1)$$



$$\mathbb{P}^* \in \mathcal{M}(s_1, s_2) \quad \tau(s) = F_{\mathbb{P}^*}^{-1} \circ F_{\mathbb{P}_1}(s)$$

$$u_1^*(s_1) + u_2^*(s_2) = c(s_1, s_2) \quad \mathbb{P}^* \text{-p.s.}$$

$$\Leftrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \text{expression pour } u_1^*, u_2^* \\ \text{pour } u_1^*, u_2^* \\ (\text{Fréchet-Heldlin-S}) \end{array} \right. \quad \left. \begin{array}{l} u_1^*(s_1) + u_2^*(\tau(s_1)) = c(s_1, \tau(s_1)) \\ u_1^*(s_1) = \sup_{s_2} \{ c(s_1, s_2) - u_2^*(s_2) \} \end{array} \right. \rightarrow \underline{\partial_{s_2} c(s_1, \tau(s_1)) - u_2^*(s_2) = 0}$$

$$\mathcal{P} = \inf_{\substack{u_1 \in L^1(\mathbb{P}^1) \\ u_2 \in L^2(\mathbb{P}^2)}} \mathbb{E}_{\mathbb{P}'}^{\mathbb{P}'}[u_1(s_1)] + \mathbb{E}_{\mathbb{P}^2}^{\mathbb{P}^2}[u_2(s_2)] = \sup_{\mathbb{P} \in \mathcal{M}(\mathbb{P}', \mathbb{P}^2)} \mathbb{E}_{\mathbb{P}}^{\mathbb{P}}[c(s_1, s_2)]$$

© Théo Jalabert

Rem $\mathbb{P}_{1,2}(K) = \partial_K^2 \mathcal{C}_{1,2}^{mt}(T, K)$

Rem $\mathcal{M} \neq \emptyset$ car $\mathbb{P} = \mathbb{P}' \otimes \mathbb{P}^2 \in \mathcal{M}(\mathbb{P}', \mathbb{P}^2)$

Ex. Cliquet / Forward-start

$$c(s_1, s_2) = (S_{t_2} - KS_{t_1})^+, \quad K \in (0, 1)$$

informations entre t_1 et t_2 .

Rem (BS) $P_{BS} = \mathbb{E}\left[\left(S_{t_2} - KS_{t_1}\right)^+\right]$ où $dS_t = \underbrace{BS(t)}_{\text{BS}} S_t dW_t$

$$\mathbb{E}\left[S_{t_1} \left(\frac{S_{t_2}}{S_{t_1}} - K\right)^+\right] = \mathbb{E}\left[S_{t_1} \mathbb{E}_{t_1} \left[\left(\frac{S_{t_2}}{S_{t_1}} - K\right)^+ \right] \right] =$$

log-normale

$$= \mathbb{E}\left[S_{t_1} \cdot \underbrace{BS(S_0=1, K, \sigma_{BS}^2 = \frac{1}{t_2-t_1}, \int_{t_1}^{t_2} \sigma_{BS}^2(t) dt, t_2-t_1)}_{\text{const.}}\right] = S_0 \cdot BS(S_0=1, K, \sigma_{BS}^2, t_2-t_1)$$

$\Phi_{\alpha: \infty}$ de sur-réplication

$$\mathcal{P} = \inf_{\substack{u_1 \in L^1(\mathbb{P}^1) \\ u_2 \in L^2(\mathbb{P}^2) \\ \Delta(s_1) \in C_b^\infty(\mathbb{R}_+)}} \mathbb{E}_{\mathbb{P}'}^{\mathbb{P}'}[u_1(s_1)] + \mathbb{E}_{\mathbb{P}^2}^{\mathbb{P}^2}[u_2(s_2)] =$$

t.q. $u_1(s_1) + u_2(s_2) - c(s_1, s_2) \geq 0$

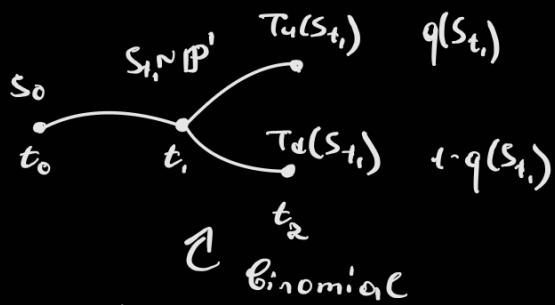
$\Delta_0(s_1 - s_0)$ $\forall s_1, \forall s_2$
 $\Delta_1(s_2 - s_1)$ $\Delta_1(s_2 - s_1) \approx \text{delta hedge entre } t_1 \text{ et } t_2$

$$= \sup_{\mathbb{P} \in \mathcal{M}(\mathbb{P}', \mathbb{P}^2)} \mathbb{E}_{\mathbb{P}}^{\mathbb{P}}[c(s_1, s_2)]$$

où $\mathcal{M}(\mathbb{P}', \mathbb{P}^2) = \{S_0, S_{t_1}^1 \cap \mathbb{P}', S_{t_1}^2 \cap \mathbb{P}^2, \mathbb{E}_{t_1}[S_{t_2}] = S_{t_1}^1\}$

Modèle optimale

Sous la condition $\partial_{s_1, s_2}^3 c \geq 0$



Rém Solution de Fréchet: $\mathbb{P}(S_1, S_2) = \mathbb{P}'(S_1) \delta_{S_2 - T(S_1)} \text{ où } T = F_2^{-1} \circ F_1$

$$\partial_{S_1, S_2} C \geq 0$$

$$\bar{C}(S_1, S_2) = C(S_1, S_2) + U_2(S_2) + V_1(S_1)$$

\downarrow

$\bar{C} \stackrel{\text{Pri: x } \mathbb{E}'[V_1]}{\text{ne change pas le risque du produit}}$

$$\partial_{S_1, S_2} \bar{C} = \partial_{S_1, S_2} C$$

$$\bar{C}(S_1, S_2) = C(S_1, S_2) + U_2(S_2) + V_1(S_1) + W(S_1)(S_2 - S_1)$$

\downarrow

$\bar{C} \stackrel{\text{Pri: x } \mathbb{E}'[V_1]}{\text{ne change pas le risque du produit}}$

$$\partial_{S_1, S_2} \bar{C} = \partial_{S_1, S_2} C + W'(S_1) \Rightarrow \text{pas invariant}$$

mais

$$\partial_{S_1, S_2, S_2} \bar{C} = \partial_{S_1, S_2, S_2} C$$

Ex (Lookback) $P_{\text{Lookback}} = (\underline{M}_T - S_T)^2$, $\underline{M}_T = \max_{t \in [0, T]} S_t$

Approche 1: $dS_t = \sigma_{BS} S_t dW_t$

$$\mathbb{P}_{BS} = \mathbb{E}'^{\mathbb{P}^{BS}} \left[(\underline{M}_T - S_T)^2 \right], \quad \Delta(t, s, m) = \partial_s \mathbb{E}'^{\mathbb{P}^{BS}} \left[(\underline{M}_T - S_T)^2 \mid S_0 = s, M_0 = m \right]$$

C'est répliquable sous l'hypothèse de BS

Approche 2: "Cette option exotique est en fait modèle-indépendante."

$$\text{Identité 1: } d(M_t - S_t)^2 = -2(M_t - S_t) dS_t + d(S^2)_t + 2(M_t - S_t) \underbrace{dM_t}_{\substack{\parallel \\ \text{si } M_t \neq S_t}} =$$

$$(M_T - S_T)^2 - (M_0 - S_0)^2 = -2 \int_0^T (M_t - S_t) dS_t + (S^2)_T \quad \text{C'est n'explique pas la variance swap}$$

Identité 2:

$$dS_t^2 = 2S_t dS_t + d(S^2)_t \Rightarrow S_T^2 = S_0^2 + 2 \int_0^T S_t dS_t + (S^2)_T$$

$$\textcircled{E} -2 \int_0^T (M_t - S_t) dS_t + S_T^2 - S_0^2 - 2 \int_0^T S_t dS_t = -2 \int_0^T M_t dS_t + S_T^2 - S_0^2 \quad (*)$$

$$\begin{aligned} & - (M_T - S_T)^2 - 2 \int_0^T M_t dS_t + S_T^2 - S_0^2 = 0 \quad \text{P}^{\text{hist}} \quad (\text{sous l'hypothèse que } S_t \text{ n'a pas de sauts}) \\ & \text{C'est } \text{Prix}(S_T^2) - \text{Prix}(S_T^2) \\ & \text{Client exerce l'option} \quad \text{Prix d'option} = \text{Prix}(S_T^2) - S_0^2 \quad \text{C'est par la formule de Carr} \\ & \quad = \text{Prix}(S_T^2) - S_0^2 \quad \text{Prix}(S_T^2) = S_0^2 + 2 \int_0^T \text{Put}(T, K) dK + 2 \int_{S_0}^{\infty} C(T, K) dK \end{aligned}$$

$$\text{Rem} \quad \lim_{|K| \rightarrow \infty} \frac{\sigma_{IV}^2 T}{|K|} \leq 2 \quad \text{Barre de Zee}$$

C'est log-moneyness

Digression: Implied vol

$$\sigma_{IV} \text{ t.q. } C(T, K) = BS(S_0, K, T, \sigma_{IV})$$

Arbitrage-free \Leftrightarrow (i) $\partial_K^2 C(T, K) \geq 0$ (Butterfly)
 (ii) Ordre convexe: $C(T_1, K) \leq C(T_2, K) \quad \forall K$
 avec $T_1 < T_2$
 (calendar spread)

Rem $M(\mathbb{P}', \mathbb{P}'') = \{S_t \sim \mathbb{P}', S_{t_2} \sim \mathbb{P}'', E_t[S_{t_2}] = S_{t_1}, \int \neq 0 \text{ si (ii) est vérifiée}$

Preuve \Rightarrow Soit $P \in \mathcal{M}(P_1, P_2)$ $E^P\left[\left(S_{t_2} - K\right)^+\right] \geq E^P\left[\left(E_{t_1}^P \left[S_{t_2}\right] - K\right)^+\right]$

\Leftarrow Si les conditions (i) & (ii) sont vérifiées on va construire $P \in \mathcal{M}(P_1, P_2)$.

$$d(S_t - K)^+ = \mathbb{1}_{\{S_t > K\}} dS_t + \underbrace{\frac{1}{2} \delta(S_t - K) d(S_t)}_{dL_t - \text{local time}} = \mathbb{1}_{\{S_t > K\}} dS_t + \frac{1}{2} \delta(S_t - K) \sigma_t^2 dt$$

$$dS_t = \sigma_t dW_t$$

$$\underbrace{dE_o\left[\left(S_t - K\right)^+\right]}_{C(t, K)} = \frac{1}{2} E_o\left[\delta(S_t - K) \sigma_t^2\right] dt = \frac{1}{2} E_o\left[\delta(S_t - K) \sigma_t^2\right] E_o\left[\delta(S_t - K)\right] dt =$$

$$= \frac{1}{2} E\left[\sigma_t^2 | S_t = K\right] \cdot \underbrace{E_o\left[\delta(S_t - K)\right]}_{\partial_{KK}^2 C(t, K)} dt$$

$$E\left[\sigma_t^2 | S_t = K\right] = \frac{2 \partial_t C(t, K)}{\partial_K^2 C(t, K)}$$

on prend $\sigma_t = \sigma_{loc}(t, S_t)$ où $\sigma_{loc}(t, K) := \underbrace{\frac{2 \partial_t C}{\partial_K^2 C}}_{> 0 \Leftrightarrow \text{butterfly}}^{mkt}$

Vol locale: $dS_t = \frac{2 \partial_t C^{mkt}}{\partial_K^2 C^{mkt}(t, S_t)} dW_t$

SV: $dS_t = S_t \alpha_t dW_t$
 \uparrow proc. d'Itô.

ZSV: $dS_t = \underbrace{S_t \alpha_t}_{\sigma_t} dW_t$ ce modèle est équilibré sur les vanilles

ssi $E\left[\underbrace{S_t^2 \alpha_t^2}_{= K^2} | S_t = K\right] = \sigma_{loc}^2(t, K)$

Où procnd (?) $\alpha_t = \sigma(t, S_t) \cdot A_t \rightsquigarrow \sigma^2(t, K) = E\left[\alpha_t^2 | S_t = K\right] = \sigma_{loc}^2(t, K) \Rightarrow$

$$\Rightarrow \sigma(t, K) = \frac{\sigma_{loc}(t, K)}{\sqrt{E[A_t^2 | S_t = K]}} \rightarrow \frac{dS_t}{S_t} = A_t \cdot \frac{\sigma_{loc}(t, S_t)}{\sqrt{E[A_t^2 | S_t]}} dW_t$$

$$\Rightarrow \mathbb{E}[(S_t - K)^+] = C^{mkt}(t, K) \quad \forall t \quad \forall K$$

Revue A Approche paramétrique: SVI

$$\tilde{G}_{SV}^2(K, T) = a + bK + \sqrt{c(K-d)^2 + e^2} \quad \text{linéaire en } k \text{ pour } |k| \rightarrow \infty$$

\curvearrowleft log-moneyness

Δ Ne vérifie pas (i)!

On peut l'utiliser pour l'extrapolation

SABR \rightsquigarrow smile paramétrique

$$\begin{cases} dS_t = S_t^\beta a_t dW_t \\ da_t = \gamma \cdot a_t \cdot dZ_t \\ d\langle W, Z \rangle = \rho dt \end{cases} \quad C^{MC, SABR}(t, K) = \mathbb{E}_{SABR}^{\text{MC}} [(S_t - K)^+] = f(t, K, \beta, \gamma, \rho, a_{t=0}) \rightarrow$$

$\rightarrow G_{SV}^{\text{SABR}}(K, t, \beta, \gamma, \rho, a_0)$

Approx. analytique (DL) dans le cas $T \ll 1$:

$$\tilde{G}_{SV}^{\text{SABR}} \approx f_0(K) + f_1(K) a_0^2 t + f_2(K) (a_0^2 t)^2 + \dots$$

B) Approche non-paramétrique

On veut trouver \mathbb{P} t.q. $\mathbb{E}^{\mathbb{P}}[(S_T - K_i)^+] = C(T, K_i) \quad i=1, \dots, n$

$$\mathcal{M} = \left\{ \mathbb{P} \in \mathcal{P}(\mathbb{R}_+) : \mathbb{E}^{\mathbb{P}}[(S_T - K_i)^+] = C(T, K_i) \quad i=1, \dots, n \right\}$$

(i) \mathcal{M} convexe

(ii) \mathcal{M} est faibl. compact (Skorokhod)



$\rightarrow \inf_{\mathbb{P} \in \mathcal{M}} F(\mathbb{P}) = F(\mathbb{P}_*)$ avec $\mathbb{P}_* \in \mathcal{M}$
 st. convexe $\mathbb{P} \mapsto \mathbb{R}$

$$\underline{\text{Ex.}} \quad F(\rho) = \int p(x) \ln \frac{p(x)}{\rho(x)} dx$$

$$\underline{\text{Ex.}} \quad F(\rho) = \int f(p(x)) dx$$

f -divergence

$$\mathcal{P} = \inf_{\mathbb{P} \in \mathcal{M}} \int p(x) \ln \frac{p(x)}{p_0(x)} dx = \sup_{(\lambda_i)_{i=1, \dots, n}} \inf_{\rho \geq 0} \int p \ln \frac{\rho}{p_0} + \sum \lambda_i \int p(x - K_i)^+ - \sum \lambda_i C(T, K_i) \quad \Theta$$

On dérive par rapport à p :

$$\ln \frac{p(x)}{p_0(x)} + 1 + \sum \lambda_i (x - k_i)^+ = 0 \rightarrow p(x) = p_0(x) e^{\sum \lambda_i (x - k_i)^+} / \int_{-\infty}^x dx$$

$\sup_{(\lambda_i)_{i=1,\dots,n}} \sum \lambda_i C(T, k_i) + \ln \mathbb{E}^P e^{\sum \lambda_i (S_T - k_i)^+}$ - maximisation finale numérique

"Appelizer" $dS_t = g_t dt + dW_t$

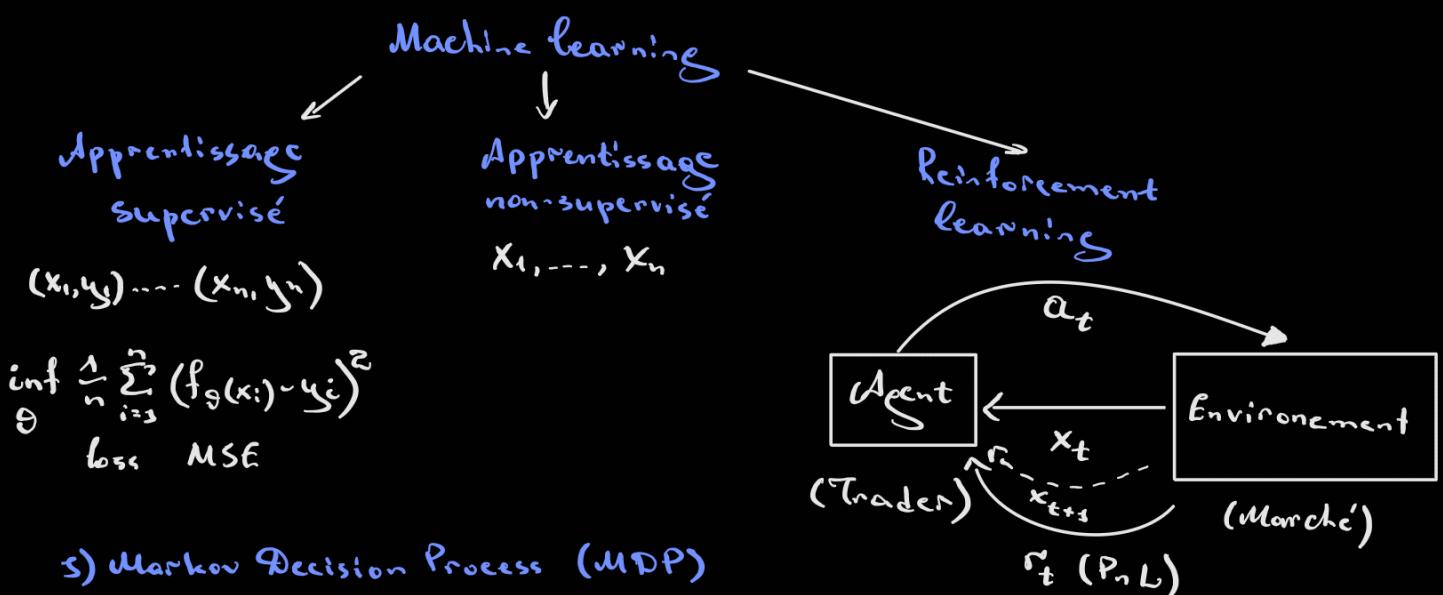
$$S_T \sim \mathbb{E}_T^{\text{data}} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N S_{X_i}$$

$$P^{\text{HSB}} = \inf_{P \sim P_0} F(P/P_0) \rightarrow \text{post de Schrödinger}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} dS_t = a_t S_t dW_t \\ \text{data} = (g_t) dt + \sigma a_t dZ_t \end{array} \right. \begin{array}{l} \text{mais la forme d'utilité est exp.} \\ \text{invariante par la translation} \end{array}$$

C'est ici le drift pour équilibrer les vanilles

Reinforcement learning



s) Markov Decision Process (MDP)

Une MDP est la donnée de 4 éléments (X, A, P, r)

X: l'ensemble des états possibles de l'env: $X = \mathbb{R}_+^+$

A: l'ensemble des actions possibles, $A = [-\Delta, \Delta]$

P: la densité de transition de l'env.

$$p: [0, T] \times X \times A \rightarrow \mathbb{R}_+ \quad p(x_{t+1} | t, x, a)$$

© Théo Jalabert

r: la fonction de reward

$$r: [0, T] \times X \times A \rightarrow \mathbb{R}$$

2) Policy: une stratégie choisie par l'agent.

$$\pi: [0, T] \times X \rightarrow A$$

3) Policy evaluation

On fixe policy π : on évalue policy avec 2 fonctions

* State-value function

$$V^\pi(t, x) = \mathbb{E} \left[\sum_{s=t}^{T-1} r(s, x_s, a_s) + g(x_T) \mid X_t = x, a_s = \pi(s, x_s) \right]$$

* Action-state function

$$Q^\pi(t, x, a) = \mathbb{E} \left[\sum_{s=t}^{T-1} r(s, x_t, a_t) + g(x_T) \mid X_t = x, a_t = a, a_s = \pi(s, x_s) \right]$$

L'objectif d'une MDP

$$\sup_{\pi} V^\pi(0, x_0)$$

$$\pi^* \text{argmax } V^\pi(0, x_0)$$

On note la fonction state-value optimale par V

On note la fonction option-state optimale par Q

4) Les équations de la programmation dynamique

On fixe une policy π :

$$\begin{cases} V^\pi(t, x) = r(t, x, \pi(t, x)) + \mathbb{E} [V^\pi(t+1, x_{t+1}) \mid X_t = x] \\ Q^\pi(t, x, a) = r(t, x, a) + \mathbb{E} [Q^\pi(t+1, x_{t+1}, \pi(t+1, x_{t+1})) \mid X_t = x, a_t = a] \end{cases}$$

On prend le \sup_{π} :

$$\begin{cases} V(t, x) = \sup_{a \in A} \{ r(t, x, a) + \mathbb{E} [V(t+1, x_{t+1}) \mid X_t = x] \} \\ Q(t, x, a) = r(t, x, a) + \mathbb{E} [\sup_{a' \in A} Q(t+1, x_{t+1}, a') \mid X_t = x, a_t = a] \end{cases}$$

Exemple: contrôle stochastique

© Théo Jalabert

$$\sup_{\lambda} \mathbb{E} \left[\int_0^T f(t, X_t, L_t) dt + g(X_T) \right]$$

$$dX_t = g(t, X_t, L_t) dt + \sigma(t, X_t, L_t) dW_t$$

1) $X_{t_{i+1}} = X_{t_i} + g(t_i, X_{t_i}, L_{t_i}) \Delta t + \sigma(t_i, X_{t_i}, L_{t_i}) \Delta W_{t_i}$

2) $\sup_{\lambda} \mathbb{E} \left[\underbrace{\sum_{i=0}^{N-1} f(t_i, X_{t_i}, L_{t_i}) \Delta t_i}_{r(t_i, X_{t_i}, L_{t_i})} + \underbrace{g(X_{t_N})}_{\text{reward terminal}} \right]$

3) $X = \mathbb{R}$

$$A = [a, b]$$

p: une loi déterminée à partir de 1)

II MC learning, Q-learning, Q-learning

Importance de la fonction Q optimale. $\hat{u}^*(t, x) \in \arg\max_{a \in A} Q(t, x, a)$

Définitions

On considère une fonction \hat{Q} arbitraire.

* \hat{u} est greedy: $\hat{u}(t, x) \in \arg\max_{a \in A} Q(t, x, a)$

* \hat{u} est ϵ -greedy: $\begin{cases} \hat{u}(t, x) \in \arg\max_{a \in A} Q(t, x, a) \text{ avec une proba } 1-\epsilon \\ \hat{u}(t, x) \in U(A) \text{ avec une proba } \epsilon. \end{cases}$

cas. X est fini, A est fini

3) MC learning



→ méthode très coûteuse

2) Q-learning

© Théo Jalabert

Rappel (Robbins-Monro)

On considère deux v.a. X et Y et on suppose $\mathbb{E}(X) \in \mathbb{E}(Y)$

On veut simuler $f(x) = \mathbb{E}[Y|X=x]$

$$Y_1, \dots, Y_n \sim \mathcal{L}(Y|X=x) \quad f^{(n)} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n Y_i$$

Relation de récurrence entre $f^{(n)}$ et $f^{(n+1)}$:

$$f^{(n+1)}(x) = f^{(n)}(x) + \frac{1}{n+1} (Y_{n+1} - f^{(n)}(x))$$

$$f^{(n)}(x) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{\text{LLN} \atop \text{p.s.}} f(x)$$

Thm. On considère $(\eta_n(x))_n$ qui vérifie $\sum_n \eta_n(x) = +\infty$, $\sum_n \eta_n(x) < \infty$ la suite définie par

$$f^{(n+1)}(x) = f^{(n)}(x) + \eta_n(x) (Y_{n+1} - f^{(n)}(x)) \text{ converge p.s. vers } f(x)$$

L'évaluation de la PD pour Q

$$Q(t, x, a) = r(t, x, a) + \mathbb{E} \left[\sup_{a' \in A} Q(t+1, x_{t+1}, a') \mid X_t = x, L_t = a \right]$$

Q-learning

$$\hat{Q}(t, x, a) \leftarrow \hat{Q}(t, x, a) + \eta_t (r(t, x, a) + \sup_{a' \in A} \hat{Q}(t+1, x_{t+1}, a') - \hat{Q}(t, x, a))$$

algo (X et A sont finis)

→ Initialisation de \hat{Q} (une matrice)

for $e = 1, \dots, E$:
epoch

Init. d'état initial x_0

for $t = 0, \dots, T-1$

$$L_t = \begin{cases} \text{émax } \hat{Q}(t, x, a) \text{ avec une prob } 1-\varepsilon \\ U(A) \text{ avec une prob } \varepsilon \end{cases}$$

$$(t, x_t, L_t) \rightarrow \boxed{\begin{matrix} \text{Env} \\ \text{Black} \\ \text{Box} \end{matrix}} \rightarrow x_{t+1}, r_t$$

Update de la fonction \hat{Q}

$$\hat{Q}(t, x_t, L_t) = \hat{Q}(t, x_t, L_t) + \eta_t (r_t + \sup_{a' \in A} \hat{Q}(t+1, x_{t+1}, a') - \hat{Q}(t, x_t, L_t))$$

Thm (convergence de Q-learning)

© Théo Jalabert

Si $(\eta_n)_n$ vérifie les conditions de Robbins-Monro et les couples (x, a) sont visités une infinité de fois alors $\hat{Q} \rightarrow Q$

cas X infini, A est fini.

3) Deep Q-learning

On paramétrise la fonction \hat{Q} par un réseau de neurones

$$Q_{\theta_{n+1}}(t, x, a) = r(t, x, a) + \mathbb{E} \left[\sup_{a' \in A} Q_{\theta_n}(t+1, x_{t+1}, a') \mid X_t = x, Z_t = a \right]$$

Un step de gradient avec une loss

$$\mathcal{L}(\theta_{n+1}) = \mathbb{E} \left[\left| Q_{\theta_{n+1}}(t, x_t, Z_t) - r(t, x_t, Z_t) - \sup_{a' \in A} Q_{\theta_n}(t, x_t, a') \right|^2 \right]$$

$$\nabla_{\theta_{n+1}} \mathcal{L}(\theta_{n+1}) = \mathbb{E} \left[\nabla_{\theta_{n+1}} Q_{\theta_{n+1}}(t, x_t, Z_t) \left(Q_{\theta_{n+1}} - r_t - \sup_{a' \in A} Q_{\theta_n}(t, x_t, a') \right) \right] \approx \frac{1}{M} \sum_{i=1}^M [\dots]$$

$$\theta \leftarrow \theta + \lambda \cdot \frac{1}{M} \sum_{i=1}^M [\dots]$$

cas X infini, A infini

III) Méthodes de policy gradient.

1) Policy gradient déterministe

$$\sup_{\theta} \mathbb{E} \left[\sum_{t=0}^{T-1} r(t, x_t, \pi_\theta(t, x_t) + g(x_t)) \right]$$

$$\mathcal{L}(\theta)$$

$$\text{SGD: } \theta \leftarrow \theta + \lambda \nabla_{\theta} \mathcal{L}(\theta)$$

2) Policy gradient stochastique

$$\pi: [0, T] \times X \rightarrow P(A)$$

$$\frac{d\pi_\theta}{d(a)} = p_\theta(t, x, a)$$

$$\mathbb{E} \left[\sum_{t=0}^{T-1} r(t, x_t, Z_t) + g(x_t) \mid Z_t \sim \pi_\theta(t, x_t) \right] = \int \left(\sum_{t=0}^{T-1} r(t, x_t, Z_t) + g(x_t) \right) p(x_t | 0, x_0, Z_0) p_\theta(0, x_0, Z_0)$$

= ...

Chm (La représentation de gradient)

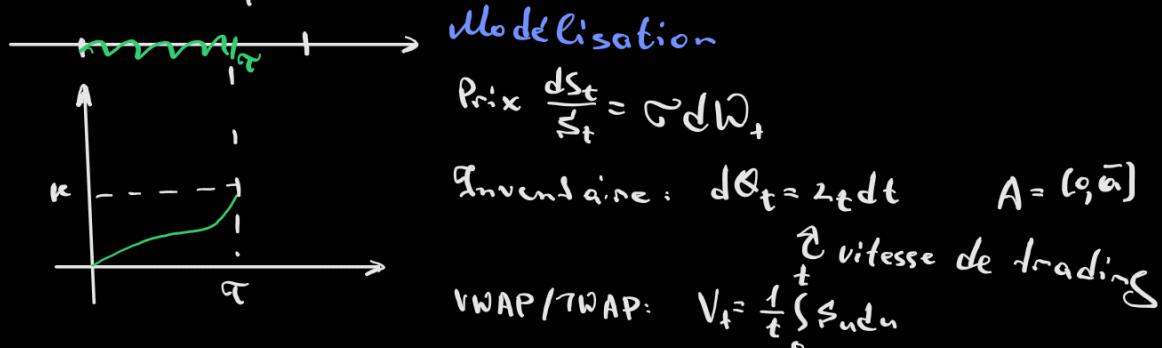
© Théo Jalabert

$$\nabla_{\theta} \mathcal{L}(\theta) = \mathbb{E} \left[\left(\sum_{t=0}^{T-1} r(t, x_t, L_t) + g(x_T) \right) \left(\sum_{t=0}^{T-1} \nabla_{\theta} \log p_{\theta}(t, x_t, L_t) \right) \middle| L_T = m_{\theta}(t, x_t) \right]$$

Application: pricing des produits de buyback

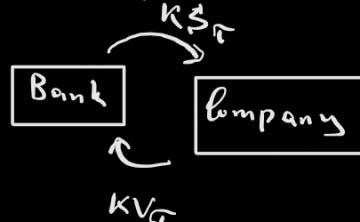
Maturité du produit: T entre 60 jours et 90 jours

Entreprise qui demande K de ses propres actions



Le temps d'arrêt \tau: \tau = \inf \{ t \in [0, T], Q_t \geq K \} \wedge T

Le flux à l'instant t:



$$P_{nb} = K(V_\tau - S_\tau) - \lambda(K - A_\tau)^+$$

Le pb de contrôle std.

$$\sup_{\alpha} \{ K(V_\tau - S_\tau) - \lambda(K - A_\tau)^+ \}$$

V la fonction valeur associée à ce pb et les variables d'état $(S_t, V_t, Q_t) = x_t$

Applique le HJB

$$\partial_t V(t, x) + \sup_{\alpha \in [0, \bar{\alpha}]} \left\{ \alpha \partial_q V + \frac{1}{2} \delta^2 \sigma^2 \partial_{xx}^2 V + \frac{S-\bar{V}}{c} \partial_V V \right\}$$

$$\alpha^* = \bar{\alpha} \mathbb{I}_{\{\partial_q V \geq 0\}} \quad - \text{le contrôle est Bang-Bang}$$

...

$$\sup_{\alpha} \mathbb{E} \left[\int_0^T f(t, x_t, L_t) dt + g(x_T) \right]$$

$$dX_t = g(t, x_t, L_t) dt + \sigma(t, x_t, L_t) dW_t$$

$$\text{La fonction valeur } v(x) = \mathbb{E} \left[\int_t^T f(s, X_s, L_s) ds + g(X_T) \right]$$

$$\text{HJB : } \left\{ \begin{array}{l} \partial_t v(t, x) + \sup_{a \in A} \left\{ f(t, x, a) + g(t, x, a) \nabla_x v(t, x) + \frac{1}{2} \text{Tr} \left(G^T(t, x, a) \nabla_x^2 v(t, x) \right) \right\} = 0 \\ v(T, x) = g(x) \end{array} \right.$$

On cherche le $\arg\max_a$ en fonction de a et ensuite on plonge dans (*) pour avoir une EDP pour v .

On suppose que σ est indép. de a

$$\partial_t v + h(t, x, \nabla_x v) + \frac{1}{2} \text{Tr} \left(G G^T \nabla_x^2 v \right) = 0$$

$$On pose \quad Y_t = v(t, X_t)$$

$$Z_t = \nabla_x v(t, X_t)$$

$$dY_t = \left(\partial_t v(t, X_t) + \frac{1}{2} \text{Tr} \left(\sigma \sigma^T \nabla_x^2 v \right) \right) dt + \nabla_x v \cdot \sigma(t, X_t) dW_t$$

$$\left\{ \begin{array}{l} dY_t = -h(t, X_t, Z_t) dt + Z_t \sigma(t, X_t) dW_t \\ Y_T = g(X_T) \\ dX_t = \sigma(t, X_t) dW_t \end{array} \right. \quad \text{FBSDE}$$

On paramétrise la fonction valeur v et le grad de v par

$$\begin{aligned} v &\leftrightarrow u, \theta \\ \partial_x v &\leftrightarrow Z_\beta \end{aligned} \quad \rightsquigarrow \inf_{\theta, \beta} \mathbb{E} \left[|Y_T - g(X_T)|^2 \right]$$

Cours 5. Le 26 mars.

Calcul sto & les applications en finance

$$\text{Recette: } dX_t = b_t dt + dW_t, \quad X_t \in \mathbb{R}$$

}

drift, contrôle $b_t \in [\underline{b}, \bar{b}]$, adapté

$$\sup_{(b_t) \in A} \mathbb{E} \left[g(X_T) + \int_0^T f(t, X_t, b_t) dt \right] = u(0, x) \quad u: [0, T] \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \text{ est une sol de HJB}$$

$$(HJB) \quad \left\{ \begin{array}{l} \partial_t u + \sup_{\underline{b} \leq b \leq \bar{b}} \left\{ b \partial_x u + \frac{1}{2} \partial_{xx} u \right\} + f = 0 \\ u|_{t=T} = g \end{array} \right.$$

$$dS_t = \tilde{\sigma}_t S_t dW_t \quad \text{inconnu! } \epsilon [\underline{\sigma}, \bar{\sigma}]$$

$u_0 = \sup_{\underline{\sigma} \leq \sigma_t \leq \bar{\sigma}} \mathbb{E}^P[g(S_T)]$ - problème du contrôle stoch.

$$\begin{cases} \partial_t u + \sup_{\underline{\sigma} \leq \sigma \leq \bar{\sigma}} \left\{ \frac{1}{2} \sigma^2 s^2 \partial_{ss} u \right\} = 0 \\ u(T, s) = g(s) \end{cases}$$

$$\partial_t u + \frac{1}{2} s^2 \partial_{ss} u \cdot \Sigma (\partial_{ss} u)^2 = 0 \quad \text{où } \Sigma(r) = \begin{cases} \bar{\sigma}, & r \geq 0 \\ \underline{\sigma}, & r \leq 0 \end{cases}$$

C 1. Parabolique

2. 2ème ordre en espace

3. (1,1)

$$\begin{cases} \frac{u_{t,x} - u_{t-1,x}}{\Delta t} + \frac{1}{2} x^2 \left[\partial_{ss} u \right]_t \Sigma (\partial_{ss} u)_t = 0 \\ u_{T,x} = g(x) \end{cases} \quad \text{En pratique, on fait de schéma predictor-corrector}$$

$$\tilde{\sigma}_t^* = \bar{\sigma} \mathbb{I}_{\partial_{ss} u(t, s_t) \geq 0} + \underline{\sigma} \mathbb{I}_{\partial_{ss} u(t, s_t) \leq 0}$$

Signification de u_0 comme prix?

$$\mathbb{P}^{\text{hist}}: \frac{dS_t}{S_t} = \xi_t dt + \tilde{\sigma}_t dW_t$$

$$P = \inf_{\mathbb{P}, \Delta} z \text{ t.q. } z + \int_0^T \Delta_t dS_t - g(S_T) \geq 0 \quad \mathbb{P}^{\text{hist}} \text{ p.s. } \forall \underline{\sigma} \leq \sigma_t \leq \bar{\sigma}$$

\hookrightarrow prix de super réplique robuste

Thm. $P = u_0$

Précuve ② Supposons que z et Δ soient les solutions réalisables

$$\mathbb{P} \in \mathcal{P}(\underline{\sigma}, \bar{\sigma}) \xrightarrow{\text{mar.}} \mathbb{E}^P \left[z + \underbrace{\int_0^T \Delta_t dS_t}_{\rightarrow 0} - g(S_T) \right] \geq 0 \rightarrow z \geq \mathbb{E}^P[g(S_T)] \quad (1)$$

\inf_z

$$\mathbb{P} \geq \mathbb{E}^{\mathbb{P}}[g(S_T)]$$

$$\mathbb{P} \geq \sup_{\mathbb{P} \in \mathcal{P}(\underline{\sigma}, \bar{\sigma})} \mathbb{E}^{\mathbb{P}}[g(S_T)] = \sup_{\frac{dS_t}{S_t} = \sigma_t dW_t} \mathbb{E}[g(S_T)] \Rightarrow \mathbb{P} \geq u_*$$

$$\underline{\sigma} \leq \sigma_t \leq \bar{\sigma}$$

⑤ Choisissons $z = u_*^{HSB}$, $\Delta_t = \partial_s u^{HSB}(t, S_t)$ et checkons que c'est une solution réalisable:

$$\begin{aligned} & \text{Th}\overset{\circ}{\rightarrow} g(S_T) \\ u(0, S_0) + \int_0^T \partial_s u(t, S_t) dS_t - g(S_T) & \stackrel{\text{HSB}}{=} u(T, S_T) - \int_0^T (\partial_t u + \frac{1}{2} \sigma_t^2 \partial_{ss}^2 u)(t, S_t) dt - g(S_T) \\ & \geq - \int_0^T \sup_{0 \leq \sigma_t \leq \bar{\sigma}} (\partial_t u + \frac{1}{2} \sigma_t^2 \partial_{ss}^2 u)(t, S_t) dt = 0 \\ & \stackrel{\text{HSB}}{=} \int_0^T (\Sigma_t^2 - \sigma_t^2) \sigma_t^2 \Gamma(t, S_t) dt \geq 0 \end{aligned}$$

Donc $z = u_* \geq \mathbb{P}$. \square

$$\text{Exemple 2} \quad d\pi_t = \Delta_t \cdot dS_t = \sum_{i=1}^N \Delta_t^i dS_t^i$$

$$\begin{aligned} \text{SR} &= \sup_{\Delta_t} \left\{ \frac{\mathbb{E}^{\mathbb{P}^{\text{hist}}}[T_T]}{\sqrt{\mathbb{E}^{\mathbb{P}^{\text{hist}}}[(T_T)^2] - \mathbb{E}^{\mathbb{P}^{\text{hist}}}[T_T]^2}} \right\} \stackrel{?}{=} \sup_{\Delta_t} \sup_{\mathbb{P}} \mathbb{E}^{\mathbb{P}} \left[-\tilde{n}_T^2 + (1+2p)\tilde{n}_T - p^2 \right] \\ &\uparrow \text{Sharpe ratio} \quad \uparrow p = \mathbb{E}[\tilde{n}_T] \end{aligned}$$

$$\text{Exemple 3 Mortality deal}$$

$$g(S_T) \cdot \mathbb{I}_{\tau > T} \quad \text{où } \tau = \text{détout de } M^{\text{me}} \text{ Michu}$$

$$\mathbb{P} = \sup_{0 \leq \lambda \leq \beta} \mathbb{E}^{\mathbb{P}} \left[\mathbb{I}_{\tau > T} g(S_T) \right] = \sup_{0 \leq \lambda \leq \beta} \mathbb{E}^{\mathbb{P}} \left[e^{-\int_t^T \lambda_s ds} g(S_T) \right] \quad \begin{matrix} \text{contrôle (de DF)} \\ \uparrow \text{Poisson}(\lambda) \end{matrix}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \partial_t u + \sup_{0 \leq \lambda \leq \beta} \left\{ \frac{1}{2} \sigma^2 s^2 \partial_{ss}^2 u - \lambda u \right\} = 0, \\ u(T, s) = g(s) \end{array} \right. \sim \left\{ \begin{array}{l} \partial_t u + \frac{1}{2} \sigma^2 s^2 \partial_{ss}^2 u + \beta(-u)^+ = 0 \\ u(T, s) = g(s) \end{array} \right. \quad \uparrow$$

$$\lambda_t^* = \beta \mathbb{I}_{\{-u(t, S_t) \geq 0\}}$$

équation semi-linéaire

Exemple 4 Le taux stock est inconnu

© Théo Jalabert

$$\frac{dS_t}{S_t} = r_t dt + \sigma_{BS} \cdot dW_t$$

↑ valeurs dans $[\underline{r}, \bar{r}]$

$$P = \sup_{\underline{r} \leq r_t \leq \bar{r}} E[g(S_T)]$$

$$\begin{cases} \partial_t u + \frac{1}{2} \sigma^2 s^2 \partial_s^2 u + \sup_{\underline{r} \leq r \leq \bar{r}} \{ r \cdot \partial_s u \} = 0 \\ u(T, s) = g(s) \end{cases}$$

$g(u_T)$, delta-hedge + Européen
payoff Européen

$$P = \inf_{\substack{\lambda \in L'(\omega) \\ z, \sigma}} z = \underset{T}{\downarrow} \quad \text{t.q. } z + \int_0^T \partial_t dS_t + \lambda(S_t) - E^{\omega}[\lambda(S_T)] \geq g(u_T) \quad \forall \omega \in \Omega$$

$$= \inf_{\lambda \in L'(\omega)} \sup_{P \in \mathcal{P}_{\text{main}}} E^P[g(u_T) - \lambda(S_T)] - E^{\omega}[\lambda(S_T)] =$$

$$= \inf_{\lambda \in L'(\omega)} \underbrace{\sup_{0 \leq \sigma \leq \infty} \{ E^P[g(u_T) - \lambda(S_T)] + E^{\omega}[\lambda(S_T)] \}}$$

pb de contrôle singulier

$$P_{\text{vnm}} = \sup_{0 \leq \sigma \leq \infty} E^P[g(S_T)] \quad \frac{dS_t}{S_t} = \sigma_t dW_t$$

→ on a besoin de la notion de viscosité

$$\begin{cases} \partial_t u + \frac{1}{2} \sup_{\sigma \geq 0} \{ \sigma^2 s^2 \partial_s^2 u \} = 0 \\ u(T, s) = g(s) \end{cases}$$

$\partial_s^2 u \leq 0$ sinon on a $+\infty = 0$

On obtient $\begin{cases} \partial_t u = 0 \\ u(T, s) = g(s) \end{cases}$ un problème si $g(\cdot)$ n'est pas concave... Existance?

$u(t, s) \geq g(s)$ si on prend $\zeta_t = 0$

u est la plus petite sol $\geq g(s)$ et t.q. u soit concave = Enveloppe concave de g
 $\max\{g(s) - u(s), \partial_s^2 u\} = 0$ éq. HJB, éq variationnelle

$$\mathcal{P} = \inf_{\lambda} \left\{ u_{\lambda}(0, S_0) + \mathbb{E}[u_{\lambda}(S_T)] \right\}$$

$$\max\{g(m) - \lambda(s) - u_{\lambda}(s, m), \partial_{ss}^2 u_{\lambda}\} = 0$$

Rem $u_0 = \sup_{T \in [0, T]} \mathbb{E}[g(S_T)]$

$$\begin{cases} \max\{g(s) - u(t, s), \partial_t u + \lambda u\} = 0 \\ u(T, s) = g(s) \end{cases}$$

$$u_{\lambda}(0, S_0) = \sup_{\sigma \in (0, +\infty)} \mathbb{E}[g(B_{\sigma}^*) - \lambda(B_{\sigma})]$$

Définition timer option

$$\tau = \inf\{t \geq 0, \langle S \rangle_t \geq B\} \quad \text{Pauv'ff } g(S_{\tau})$$

C complètement modèle-indépendant ! (BS)

1^{er} approche. $dS_t = \sigma dW_t$

$$S_{\tau} = S_0 + \sigma W_{\tau} \quad \langle S \rangle_{\tau} = \sigma^2 \tau \Rightarrow \tau = \frac{B}{\sigma^2}$$

$$\mathcal{P}^B = \mathbb{E}[g(S_{\tau=\frac{B}{\sigma^2}})]$$

2^{ème} approche $\Pi_{\tau} = u_0 + \int_0^{\tau} \partial_t u dS_t - g(S_{\tau}) \geq 0 \quad \forall \omega \in \Omega \text{ continu en } t.$

$$u(0, S_0) = \partial_s u(\langle S \rangle_t, S_t)$$

Variation quad au lieu de temps

$$du(\langle S \rangle_t, S_t) = \partial_v u \cdot d\langle S \rangle_t + \partial_s u \cdot dS_t + \frac{1}{2} \partial_{ss}^2 u d\langle S \rangle_t =$$

$$= (\partial_v u + \frac{1}{2} \partial_{ss}^2 u) d\langle S \rangle_t + \partial_s u \cdot dS_t$$

$$u(B, S_T) = u(0, S_0) + \int_0^T \partial_S u dS_t + \int_0^T (\partial_B u + \frac{1}{2} \partial_S^2 u) dB_t$$

© Théo Jalabert

$$\Pi_T = \underbrace{u(B, S_T)}_{=0} - \int_0^T (\underbrace{\partial_B u + \frac{1}{2} \partial_S^2 u}_{=0}) dB_t - \underbrace{g(S_T)}_{=0}$$

Prenons (a) $u(B, S) = g(S)$

(b) $\partial_V u(V, S) + \frac{1}{2} \partial_S^2 u = 0, \quad 0 \leq V \leq B$

$$P_{\text{replication}} = u(0, S_0) = \mathbb{E}^{\mathbb{P}^0}[g(B_B)]$$

$$dS_t = \sigma_t dW_t$$

$$P^{\text{model répl.}} = \mathbb{E}^{\mathbb{P}}[g(S_{\tau_B})] = \mathbb{E}^{\mathbb{P}^0}[g(B_B)]$$

Ex $g(s) = e^{\lambda s}$

$$\mathbb{E}^{\mathbb{P}}[e^{\lambda S_{\tau_B}}] = \mathbb{E}^{\mathbb{P}^0}[e^{\lambda B_B}] = e^{\frac{\lambda^2}{2} B} \quad \underline{\text{DDS}}$$

$$P_{\text{super}} = \inf_{\lambda \in L'(\omega)} \left\{ u_\lambda(s_0, M_0 = S_0) - \int \lambda(x) g(x) dx \right\} = \inf_{\lambda, \Delta, \lambda \in L'(\omega)} \left[q. \mathbb{E} \int \Delta_t dS_t + \lambda(S_T) - \mathbb{E}^{\mathbb{P}}[\lambda] \geq g(M_T) \right]$$

$$\begin{cases} \max\{g(m) - \lambda(s) - u_\lambda(s, u), \partial_S^2 u_\lambda\} = 0 \\ \partial_m u^\lambda(m, m) = 0 \end{cases}$$

① $\Psi_\lambda(m) \leq s \leq m \quad \begin{cases} \partial_S^2 u_\lambda = 0 \\ u_\lambda \geq g(m) - \lambda \end{cases}$



② $s \leq \Psi_\lambda(m) \quad \begin{cases} u_\lambda = g(m) - \lambda \\ \partial_S^2 u_\lambda \leq 0 \end{cases}$ Smoothing C^1 en $s = \Psi_\lambda$

On résoud ① et ②

$$\begin{aligned} u^\lambda(s, m) &= -\lambda'(\Psi_\lambda(m))(s - \Psi_\lambda(m)) + g(m) - \lambda(\Psi_\lambda(m)) \quad \forall s \in [\Psi_\lambda(m), m] \\ &= g(m) - \lambda(\Psi_\lambda(m)) \quad \forall s \leq \Psi_\lambda(m) \end{aligned}$$

$$\lambda''(\Psi_\lambda(m))(m - \Psi_\lambda(m)) = g'(m)$$

↑ infinité des solutions paramétrisées par Ψ

On introduit une fct $u(s, m) = -\lambda'(\psi(m))(s - \psi(m)) + g(m) - \lambda(\psi(m))$ $\forall s \in [\psi(m), m]$

$$= g(m) - \lambda(s) \quad \forall s \in \psi(m)$$

© Théo Jalabert

(A) $\sup_{S \in \mathcal{G}} E[g(u_t) - \lambda(S_t)] \geq u(s_0, s_0)$

$$\mathcal{P} \geq \inf_{\lambda \in L'} u(s_0, s_0) - \int \lambda d\mu$$

(B) $Z = u(s_0, s_0)$, $\Delta_t = \partial_s u(s_t, u_t) \rightarrow u(s, s_0) \geq \mathcal{P}$

(C) $\inf_{\lambda} \text{on montre alors que la borne haute = base}$

$$\inf_{\lambda} u(s_0, s_0) = \inf_{\lambda} \left\{ -\lambda'(\psi(s_0))(s_0 - \psi(s_0)) + g(s_0) - \lambda(\psi(s_0)) - \int \lambda d\mu \right\} =$$

$\left\{ \text{On } \lambda''(4)(m - \psi) = g'(m) \right\}$

$$= \inf_{\substack{\psi \text{ où } \lambda \text{ est}}} \quad \uparrow \quad \psi_{u_L}^{-1}(s) = \frac{\int \lambda \sum_{S_T \in \mathcal{G}} \mathbb{I}_{\{S_T \leq s\}}}{\int \lambda \sum_{\{S_T \leq s\}}}$$

Hardy-Littlewood
Ramanujan

Connexion avec pb de Skorokhod

$\mathcal{T}_A: \text{Loi}(B_\infty) = \bigcup_{\tau \in \mathcal{Z}(B_\infty)} E[g(B_{\tau}^*)] = \max_{\tau \in \mathcal{Z}(B_\infty)} E[g(B_\tau^*)]$

$\mathcal{T}_{\text{Perkins}}$

$$\max E[g(B_\tau^*)]$$

$\mathcal{T}_{\text{Root}}$

$$\max E[g(\tau)]$$

$$\sup_{S \in \mathcal{G}} E[g(u_t) - \lambda(S_t)] \stackrel{\text{DBS}}{=} \sup_{\tau \geq 0} E[g(B_\tau^*) - \lambda(B_\tau^*)]$$

$$\mathcal{P} = \sup_{\substack{\tau \geq 0 \\ B_\infty \sim \mathcal{G}}} E[g(B_\tau^*)]$$

$$\mathcal{G} \sim \mathcal{G}$$

$$\tau = \inf \{t: B_t \leq \psi_{u_L}(B_t^*)\}$$