

Simulation stochastique et Méthode de Monte Carlo.

Pierre Del Moral – Caroline Hillairet – Benjamin Jourdain

Map 564 - PC 9 - 9 mars 2012

On souhaite calculer la solution de l'équation aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t}(t, x) + b(x) \cdot \nabla_x u(t, x) + q(x) \int_{\mathbb{R}^d} (u(t, y) - u(t, x)) \Pi(x, dy) \\ \quad + c(x)u(t, x) + f(x) = 0, (t, x) \in [0, T] \times \mathbb{R}^d \\ u(T, x) = g(x), x \in \mathbb{R}^d \end{cases}$$

où $b : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^d$ est une fonction Lipschitzienne, $q : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}_+$ est une fonction bornée, $c : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ est majorée, $f, g : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ sont régulières et bornées et $x \mapsto \Pi(x, \cdot)$ est une application mesurable de \mathbb{R}^d dans l'espace des probabilités sur \mathbb{R}^d t.q. $\forall x \in \mathbb{R}^d$, $\Pi(x, \{x\}) = 0$.

Approche Kolmogorov rétrograde : Soit X_t le processus de Markov qui évolue suivant l'équation différentielle ordinaire $\frac{dX_t}{dt} = b(X_t)$ entre des sauts qui se produisent suivant le taux $q(X_t)$ et conduisent à un nouvel état distribué suivant $\Pi(X_t, dy)$

1. Donner le générateur du processus X_t .
2. Soit $v(t, x) = \mathbb{E} \left(u(t, X_t) e^{\int_0^t c(X_s) ds} \mid X_0 = x \right)$. Vérifier que pour $\varepsilon > 0$,

$$\begin{aligned} v(t + \varepsilon, x) - v(t, x) = \mathbb{E} \left(e^{\int_0^t c(X_s) ds} \left[e^{\int_t^{t+\varepsilon} c(X_s) ds} u(t + \varepsilon, X_{t+\varepsilon}) - u(t, X_{t+\varepsilon}) \right. \right. \\ \left. \left. + P_\varepsilon u(t, \cdot)(X_t) - u(t, X_t) \right] \mid X_0 = x \right) \end{aligned}$$

où $P_\varepsilon u(t, \cdot)(x) = \int_{\mathbb{R}^d} u(t, y) P_\varepsilon(x, dy)$ avec $P_\varepsilon(x, dy) = \mathbb{P}(X_\varepsilon \in dy \mid X_0 = x)$.

3. En déduire que $\frac{\partial v}{\partial t}(t, x) = -\mathbb{E} \left(e^{\int_0^t c(X_s) ds} f(X_t) \mid X_0 = x \right)$ et conclure que

$$u(0, x) = \mathbb{E} \left(e^{\int_0^T c(X_s) ds} g(X_T) + \int_0^T e^{\int_0^t c(X_s) ds} f(X_t) dt \mid X_0 = x \right). \quad (1)$$

4. En déduire que pour $(s, x) \in [0, T] \times \mathbb{R}^d$,

$$u(s, x) = \mathbb{E} \left(e^{\int_0^{T-s} c(X_r) dr} g(X_{T-s}) + \int_0^{T-s} e^{\int_0^t c(X_r) dr} f(X_t) dt \mid X_0 = x \right).$$

5. Comment peut-on calculer numériquement $u(s, x)$ pour un couple $(s, x) \in [0, T] \times \mathbb{R}^d$ donné?

6. Pour $h : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}_+^*$ une fonction régulière, on pose $w(t, x) = \frac{u(t, x)}{h(x)}$. On suppose que $\forall x \in \mathbb{R}^d$, $\int_{\mathbb{R}^d} h(y) \Pi(x, dy) < +\infty$. Vérifier que si $\bar{f}(x) = \frac{f(x)}{h(x)}$, $\bar{q}(x) = \frac{q(x) \int_{\mathbb{R}^d} h(z) \Pi(x, dz)}{h(x)}$, $\bar{\Pi}(x, dy) = \frac{h(y) \Pi(x, dy)}{\int_{\mathbb{R}^d} h(z) \Pi(x, dz)}$, $\bar{c}(x) = c(x) + \frac{b(x) \cdot \nabla_x h(x)}{h(x)} + \bar{q}(x) - q(x)$ et $\bar{g}(x) = \frac{g(x)}{h(x)}$ on a

$$\begin{cases} \frac{\partial w}{\partial t}(t, x) + b(x) \cdot \nabla_x w(t, x) + \bar{q}(x) \int_{\mathbb{R}^d} (w(t, y) - w(t, x)) \bar{\Pi}(x, dy) \\ \quad + \bar{c}(x)w(t, x) + \bar{f}(x) = 0, (t, x) \in [0, T] \times \mathbb{R}^d \\ w(T, x) = \bar{g}(x), x \in \mathbb{R}^d. \end{cases}$$

7. Lorsque \bar{q} est bornée, en déduire une nouvelle méthode pour calculer $u(s, x)$ pour $(s, x) \in [0, T] \times \mathbb{R}^d$.

Approche Fokker-Planck 8. On suppose que la fonction b est C^1 et que pour tout $x \in \mathbb{R}^d$, $\Pi(x, dy)$ possède une densité $\pi(x, y)$ telle que $\forall y \in \mathbb{R}^d$, $\bar{q}(y) \stackrel{\text{def}}{=} \int_{\mathbb{R}^d} q(x) \pi(x, y) dx < +\infty$. On pose $\tilde{\pi}(y, x) = \frac{q(x) \pi(x, y)}{\bar{q}(y)}$, $\tilde{c}(x) = c(x) - \nabla_x \cdot b(x) + \bar{q}(x) - q(x)$. Montrer que $v(t, x) = u(T - t, x)$ est solution de

$$\begin{cases} \frac{\partial v}{\partial t}(t, x) = \nabla_x \cdot (b(x)v(t, x)) + \int_{\mathbb{R}^d} v(t, y) \tilde{q}(y) \tilde{\pi}(y, x) dy - \tilde{q}(x)v(t, x) \\ \quad + \tilde{c}(x)v(t, x) + f(x), (t, x) \in [0, T] \times \mathbb{R}^d \\ v(0, x) = g(x), x \in \mathbb{R}^d \end{cases}$$

Soit \tilde{X}_t le processus de Markov qui évolue suivant l'équation différentielle ordinaire $\frac{d\tilde{X}_t}{dt} = -b(\tilde{X}_t)$ entre des sauts qui se produisent suivant le taux $\tilde{q}(\tilde{X}_t)$ et conduisent à un nouvel état distribué suivant $\tilde{\pi}(\tilde{X}_t, y) dy$.

9. Pour $\varphi : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ régulière, déduire de la question 4 l'équation aux dérivées partielles satisfaite par $w(t, x) = \mathbb{E} \left(\varphi(\tilde{X}_{T-t}) e^{\int_0^{T-t} \tilde{c}(\tilde{X}_s) ds} \middle| \tilde{X}_0 = x \right)$ et vérifier que $\frac{d}{dt} \int_{\mathbb{R}^d} v(t, x) w(t, x) dx = \int_{\mathbb{R}^d} f(x) w(t, x) dx$. Conclure que

$$\begin{aligned} \int_{\mathbb{R}^d} \varphi(x) u(0, x) dx &= \int_{\mathbb{R}^d} \mathbb{E} \left(\varphi(\tilde{X}_T) e^{\int_0^T \tilde{c}(\tilde{X}_s) ds} \middle| \tilde{X}_0 = x \right) g(x) dx \\ &\quad + \int_0^T \int_{\mathbb{R}^d} \mathbb{E} \left(\varphi(\tilde{X}_T) e^{\int_t^T \tilde{c}(\tilde{X}_s) ds} \middle| \tilde{X}_t = x \right) f(x) dx dt. \end{aligned}$$

10. On suppose que f et g sont deux fonctions positives intégrables non toutes deux nulles et on note $C = \int_{\mathbb{R}^d} T f(x) + g(x) dx \in]0, +\infty[$. Soit (τ, Y) un couple à valeurs dans $[0, T] \times \mathbb{R}^d$ de loi $\frac{1}{C} (\delta_0(dt) \otimes g(x) dx + 1_{\{0 \leq t \leq T\}} dt \otimes f(x) dx)$. Vérifier que si $(\tilde{X}_s^{t,x})_{s \geq t}$ désigne le processus de Markov issu de x à l'instant t ,

$$\int_{\mathbb{R}^d} \varphi(x) u(0, x) dx = C \mathbb{E} \left(\varphi(\tilde{X}_T^{\tau, Y}) e^{\int_\tau^T \tilde{c}(\tilde{X}_s^{\tau, Y}) ds} \right).$$

En déduire comment approcher numériquement la mesure $u(0, x) dx$.

Ajout d'un terme de diffusion : On s'intéresse maintenant à l'équation aux dérivées partielles

$$\begin{cases} \frac{\partial u}{\partial t}(t, x) + b(x) \cdot \nabla_x u(t, x) + \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^d a_{ij}(x) \frac{\partial^2 u}{\partial x_i \partial x_j}(t, x) \\ \quad + q(x) \int_{\mathbb{R}^d} (u(t, y) - u(t, x)) \Pi(x, dy) + c(x) u(t, x) + f(x) = 0, (t, x) \in [0, T] \times \mathbb{R}^d \\ u(T, x) = g(x), x \in \mathbb{R}^d \end{cases}$$

où $a(x) = \sigma(x) \sigma^t(x)$ avec $\sigma : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^{d \times n}$ une application lipschitzienne.

11. Comment faut-il modifier la définition du processus X_t pour que la formule (1) reste vraie (on pourra introduire un mouvement brownien (W_t) à valeurs \mathbb{R}^n) ?
12. Pourquoi l'approche Fokker-Planck ne fonctionne-t-elle plus lorsque la fonction σ est non nulle ?