



HAL
open science

Martingales et calcul stochastique

Nils Berglund

► **To cite this version:**

Nils Berglund. Martingales et calcul stochastique. DEA. Université d'Orléans, 2012, pp.125. cel-00443085v4

HAL Id: cel-00443085

<https://cel.hal.science/cel-00443085v4>

Submitted on 7 Jan 2013

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.

Martingales et calcul stochastique

Master 2 Recherche de Mathématiques

Université d'Orléans

Nils Berglund

Version de Janvier 2013

Table des matières

| | | |
|----------|--|-----------|
| I | Processus en temps discret | 1 |
| 1 | Exemples de processus stochastiques | 3 |
| 1.1 | Variables aléatoires i.i.d. | 3 |
| 1.2 | Marches aléatoires et chaînes de Markov | 4 |
| 1.3 | Urnes de Polya | 6 |
| 1.4 | Le processus de Galton–Watson | 7 |
| 1.5 | Marches aléatoires auto-évitantes | 9 |
| 1.6 | Systèmes dynamiques | 11 |
| 2 | Construction générale des processus | 13 |
| 2.1 | Préliminaires et rappels | 13 |
| 2.2 | Distributions de dimension finie | 14 |
| 2.3 | Noyaux markoviens | 14 |
| 2.4 | Le théorème de Ionescu–Tulcea | 16 |
| 3 | Filtrations, espérance conditionnelle | 19 |
| 3.1 | Sous-tribus et filtrations | 19 |
| 3.2 | Espérance conditionnelle | 21 |
| 3.3 | Exercices | 25 |
| 4 | Martingales | 27 |
| 4.1 | Définitions et exemples | 27 |
| 4.2 | Inégalités | 28 |
| 4.3 | Décomposition de Doob, processus croissant | 29 |
| 4.4 | Exercices | 31 |
| 5 | Temps d’arrêt | 33 |
| 5.1 | Définition et exemples | 33 |
| 5.2 | Processus arrêté, inégalité de Doob | 34 |
| 5.3 | Exercices | 36 |
| 6 | Théorèmes de convergence | 39 |
| 6.1 | Rappel: Notions de convergence | 39 |
| 6.2 | Convergence presque sûre | 40 |
| 6.3 | Convergence dans L^p , $p > 1$ | 42 |
| 6.4 | Convergence dans L^1 | 44 |
| 6.5 | Loi 0 – 1 de Lévy | 46 |
| 6.6 | Exercices | 47 |

| | | |
|-----------|---|-----------|
| II | Processus en temps continu | 51 |
| 7 | Le mouvement Brownien | 53 |
| 7.1 | Limite d'échelle d'une marche aléatoire | 53 |
| 7.2 | Construction du mouvement Brownien | 55 |
| 7.3 | Propriétés de base | 57 |
| 7.4 | Temps d'arrêt | 59 |
| 7.5 | Mouvement Brownien et martingales | 61 |
| 7.6 | Exercices | 63 |
| 8 | L'intégrale d'Itô | 65 |
| 8.1 | Définition | 65 |
| 8.2 | Propriétés élémentaires | 68 |
| 8.3 | Un exemple | 69 |
| 8.4 | La formule d'Itô | 70 |
| 8.5 | Exercices | 72 |
| 9 | Equations différentielles stochastiques | 75 |
| 9.1 | Solutions fortes | 75 |
| 9.2 | Existence et unicité de solutions | 77 |
| 9.3 | Exercices | 79 |
| 10 | Diffusions | 81 |
| 10.1 | La propriété de Markov | 81 |
| 10.2 | Semigroupes et générateurs | 83 |
| 10.3 | La formule de Dynkin | 85 |
| 10.4 | Les équations de Kolmogorov | 88 |
| 10.5 | La formule de Feynman–Kac | 91 |
| 10.6 | Exercices | 93 |
| A | Corrigés des exercices | 97 |
| A.1 | Exercices du Chapitre 3 | 97 |
| A.2 | Exercices du Chapitre 4 | 101 |
| A.3 | Exercices du Chapitre 5 | 105 |
| A.4 | Exercices du Chapitre 6 | 106 |
| A.5 | Exercices du Chapitre 7 | 112 |
| A.6 | Exercices du Chapitre 8 | 115 |
| A.7 | Exercices du Chapitre 9 | 118 |
| A.8 | Exercices du Chapitre 10 | 120 |

Partie I

Processus en temps discret

Chapitre 1

Exemples de processus stochastiques

D'une manière générale, un *processus stochastique à temps discret* est simplement une suite (X_0, X_1, X_2, \dots) de variables aléatoires, définies sur un même espace probabilisé. Avant de donner une définition précise, nous discutons quelques exemples de tels processus.

1.1 Variables aléatoires i.i.d.

Supposons que les variables aléatoires X_0, X_1, X_2, \dots ont toutes la même loi et sont indépendantes. On dit alors qu'elles sont *indépendantes et identiquement distribuées*, abrégé i.i.d. C'est d'une certaine manière la situation la plus aléatoire que l'on puisse imaginer. On peut considérer que les X_i sont définies chacune dans une copie différente d'un espace probabilisé de base, et que le processus vit dans l'espace produit de ces espaces.

La suite des X_i en soi n'est pas très intéressante. Par contre la suite des sommes partielles

$$S_n = \sum_{i=0}^{n-1} X_i \tag{1.1.1}$$

admet plusieurs propriétés remarquables. En particulier, rappelons les théorèmes de convergence suivants.

1. La *loi faible des grands nombres*: Si l'espérance $\mathbb{E}(X_0)$ est finie, alors S_n/n converge vers $\mathbb{E}(X_0)$ en probabilité, c'est-à-dire

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P} \left\{ \left| \frac{S_n}{n} - \mathbb{E}(X_0) \right| > \varepsilon \right\} = 0 \tag{1.1.2}$$

pour tout $\varepsilon > 0$.

2. La *loi forte des grands nombres*: Si l'espérance est finie, alors S_n/n converge presque sûrement vers $\mathbb{E}(X_0)$, c'est-à-dire

$$\mathbb{P} \left\{ \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{S_n}{n} = \mathbb{E}(X_0) \right\} = 1. \tag{1.1.3}$$

3. Le *théorème de la limite centrale*: Si l'espérance et la variance $\text{Var}(X_0)$ sont finies, alors $(S_n - n\mathbb{E}(X_0))/\sqrt{n \text{Var}(X_0)}$ tend en loi vers une variable normale centrée réduite,

c'est-à-dire

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P} \left\{ a \leq \frac{S_n - n\mathbb{E}(X_0)}{\sqrt{n \operatorname{Var}(X_0)}} \leq b \right\} = \int_a^b \frac{e^{-x^2/2}}{\sqrt{2\pi}} dx \quad (1.1.4)$$

pour tout choix de $-\infty \leq a < b \leq \infty$.

Il existe d'autres théorèmes limites, comme par exemple des principes de grandes déviations et des lois du logarithme itéré. Le théorème de Cramér affirme que sous certaines conditions de croissance sur la loi des X_i , on a

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \log \mathbb{P} \left\{ \frac{S_n}{n} > x \right\} = -I(x), \quad (1.1.5)$$

où la *fonction taux* I est la transformée de Legendre de la fonction génératrice des cumulants de X_0 , à savoir $\lambda(\theta) = \log \mathbb{E}(e^{\theta X_0})$. C'est un principe de grandes déviations, qui implique que $\mathbb{P}\{S_n > nx\}$ décroît exponentiellement avec un taux $-nI(x)$.

La loi du logarithme itéré, quant à elle, affirme que

$$\mathbb{P} \left\{ \limsup_{n \rightarrow \infty} \frac{S_n - n\mathbb{E}(X_0)}{\sqrt{n \log(\log n) \operatorname{Var}(X_0)}} = \sqrt{2} \right\} = 1. \quad (1.1.6)$$

Les fluctuations de S_n , qui sont typiquement d'ordre $\sqrt{n \operatorname{Var}(X_0)}$ d'après le théorème de la limite centrale, atteignent donc avec probabilité 1 la valeur $\sqrt{2n \log(\log n) \operatorname{Var}(X_0)}$, mais ne la dépassent, presque sûrement, qu'un nombre fini de fois.

1.2 Marches aléatoires et chaînes de Markov

La *marche aléatoire symétrique sur \mathbb{Z}^d* est construite de la manière suivante. On pose $X_0 = 0$ (l'origine de \mathbb{Z}^d), puis pour X_1 on choisit l'un des $2d$ plus proches voisins de l'origine avec probabilité $1/2d$, et ainsi de suite. Chaque X_n est choisi de manière équiprobable parmi les $2d$ plus proches voisins de X_{n-1} , indépendamment des variables X_{n-2}, \dots, X_0 . On obtient ainsi une distribution de probabilité sur les lignes brisées de \mathbb{Z}^d .

La marche symétrique sur \mathbb{Z}^d est très étudiée et relativement bien comprise. On sait par exemple que

1. en dimensions $d = 1$ et 2 , la marche est *récurrente*, c'est-à-dire qu'elle revient presque sûrement en zéro;
2. en dimensions $d \geq 3$, la marche est *transiente*, c'est-à-dire qu'il y a une probabilité strictement positive qu'elle ne revienne jamais en zéro.

Il existe de nombreuses variantes des marches symétriques sur \mathbb{Z}^d : Marches asymétriques, sur un sous-ensemble de \mathbb{Z}^d avec réflexion ou absorption au bord, marches sur des graphes, sur des groupes...

Tous ces exemples de marches font partie de la classe plus générale des *chaînes de Markov*. Pour définir une telle chaîne, on se donne un ensemble dénombrable \mathcal{X} et une *matrice stochastique* $P = (p_{ij})_{i,j \in \mathcal{X}}$, satisfaisant les deux conditions

$$p_{ij} \geq 0 \quad \forall i, j \in \mathcal{X} \quad \text{et} \quad \sum_{j \in \mathcal{X}} p_{ij} = 1 \quad \forall i \in \mathcal{X}. \quad (1.2.1)$$

On choisit alors une distribution initiale pour X_0 , et on construit les X_n de telle manière que

$$\mathbb{P}\{X_{n+1} = j \mid X_n = i, X_{n-1} = i_{n-1}, \dots, X_0 = i_0\} = \mathbb{P}\{X_{n+1} = j \mid X_n = i\} = p_{ij} \quad (1.2.2)$$

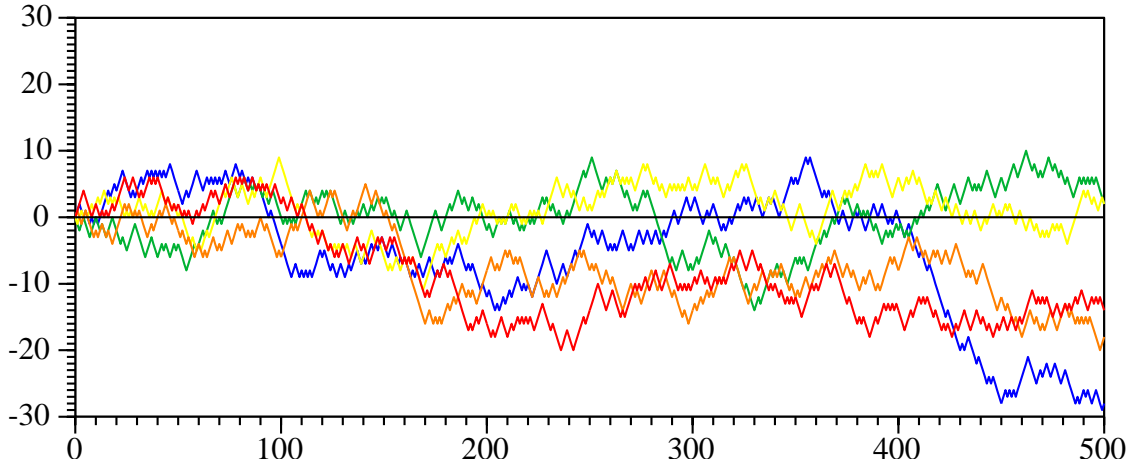


FIGURE 1.1. Cinq réalisations d'une marche aléatoire unidimensionnelle symétrique.

pour tout temps n et tout choix des $i_0, \dots, i_{n-1}, i, j \in \mathcal{X}$. La première égalité s'appelle la *propriété de Markov*. Les chaînes de Markov ont un comportement un peu plus riche que les variables i.i.d. parce que chaque variable dépend de celle qui la précède immédiatement. Toutefois, ces processus ont toujours une mémoire courte, tout ce qui s'est passé plus de deux unités de temps dans le passé étant oublié.

Un exemple intéressant de chaîne de Markov, motivé par la physique, est le *modèle d'Ehrenfest*. On considère deux récipients contenant en tout N molécules de gaz. Les récipients sont connectés par un petit tube, laissant passer les molécules une à une dans les deux sens. Le but est d'étudier comment évolue la proportion de molécules contenues dans l'un des récipients au cours du temps. Si par exemple ce nombre est nul au début, on s'attend à ce qu'assez rapidement, on atteigne un équilibre dans lequel le nombre de molécules dans les deux récipients est à peu près égal, alors qu'il n'arrivera quasiment jamais qu'on revoie toutes les molécules revenir dans le récipient de droite.

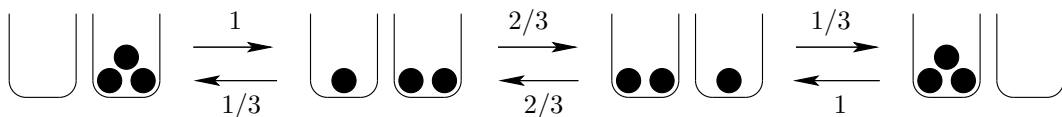


FIGURE 1.2. Le modèle d'urnes d'Ehrenfest, dans le cas de 3 boules.

On modélise la situation en considérant deux urnes contenant en tout N boules. A chaque unité de temps, l'une des N boules, tirée uniformément au hasard, passe d'un récipient à l'autre. S'il y a i boules dans l'urne de gauche, alors on tirera avec probabilité i/N l'une de ces boules, et le nombre de boules dans l'urne passera de i à $i - 1$. Dans le cas contraire, ce nombre passe de i à $i + 1$. Si X_n désigne le nombre de boules dans l'urne de gauche au temps n , l'évolution est donnée par une chaîne de Markov sur $\{0, 1, \dots, N\}$ de probabilités de transition

$$p_{ij} = \begin{cases} \frac{i}{N} & \text{si } j = i - 1, \\ 1 - \frac{i}{N} & \text{si } j = i + 1, \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases} \quad (1.2.3)$$

La Figure 1.3 montre des exemples de suites $\{X_n/N\}$. On observe effectivement que

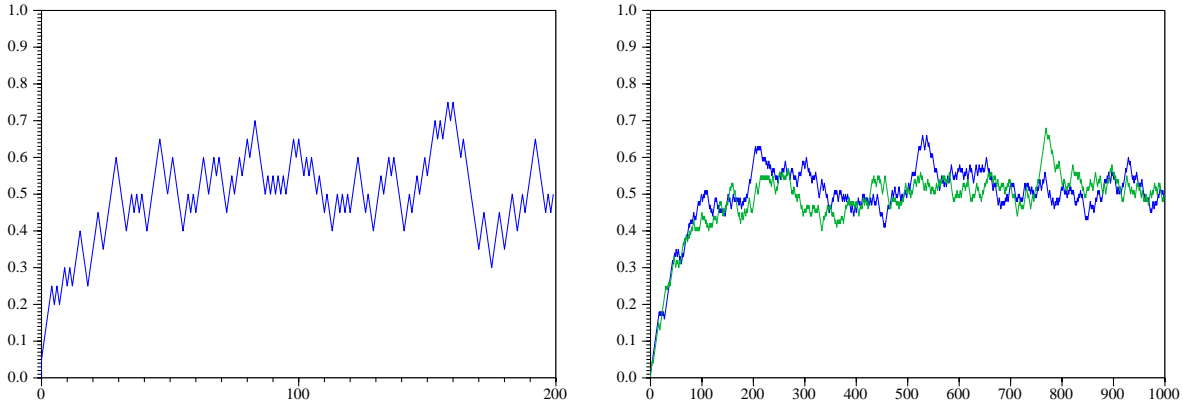


FIGURE 1.3. Réalisations du modèle d'Ehrenfest, montrant la proportion de boules dans l'urne de gauche en fonction du temps. Le nombre initial de boules dans l'urne de gauche est 0. La figure de gauche montre une réalisation pour $N = 20$ boules, celle de droite montre deux réalisations pour $N = 100$ boules.

X_n/N approche assez rapidement la valeur $1/2$, et tend à fluctuer autour de cette valeur sans trop s'en éloigner. En fait on peut montrer que la loi de X_n tend vers une loi binomiale $b(N, 1/2)$, qui est invariante sous la dynamique. L'espérance de X_n/N tend donc bien vers $1/2$ et sa variance tend vers $1/4N$. De plus, le temps de récurrence moyen vers un état est égal à l'inverse de la valeur de la loi invariante en cet état. En particulier, le temps de récurrence moyen vers l'état où toutes les boules sont dans la même urne est égal à 2^N . Ceci permet d'expliquer pourquoi dans un système macroscopique, dont le nombre de molécules N est d'ordre 10^{23} , on n'observe jamais toutes les molécules dans le même récipient – il faudrait attendre un temps d'ordre $2^{10^{23}} \simeq 10^{3 \cdot 10^{22}}$ pour que cela arrive.

1.3 Urnes de Polya

La définition du processus de l'urne de Polya est à priori semblable à celle du modèle d'Ehrenfest, mais elle résulte en un comportement très différent. On considère une urne contenant initialement $r_0 \geq 1$ boules rouges et $v_0 \geq 1$ boules vertes. De manière répétée, on tire une boule de l'urne. Si la boule est rouge, on la remet dans l'urne, et on ajoute $c \geq 1$ boules rouges dans l'urne. Si la boule tirée est verte, on la remet dans l'urne, ainsi que c boules vertes. Le nombre c est constant tout au long de l'expérience.

Au temps n , le nombre total de boules dans l'urne est $N_n = r_0 + v_0 + nc$. Soient r_n et v_n le nombre de boules rouges et vertes au temps n , et soit $X_n = r_n/(r_n + v_n) = r_n/N_n$ la proportion de boules rouges. La probabilité de tirer une boule rouge vaut X_n , celle de tirer une boule verte vaut $1 - X_n$, et on obtient facilement les valeurs correspondantes de X_{n+1} en fonction de X_n et n :

$$X_{n+1} = \begin{cases} \frac{r_n + c}{r_n + v_n + c} = \frac{X_n N_n + c}{N_n + c} & \text{avec probabilité } X_n, \\ \frac{r_n}{r_n + v_n + c} = \frac{X_n N_n}{N_n + c} & \text{avec probabilité } 1 - X_n. \end{cases} \quad (1.3.1)$$

Le processus n'est plus à strictement parler une chaîne de Markov, car l'ensemble des valeurs possibles de X_n change au cours du temps.

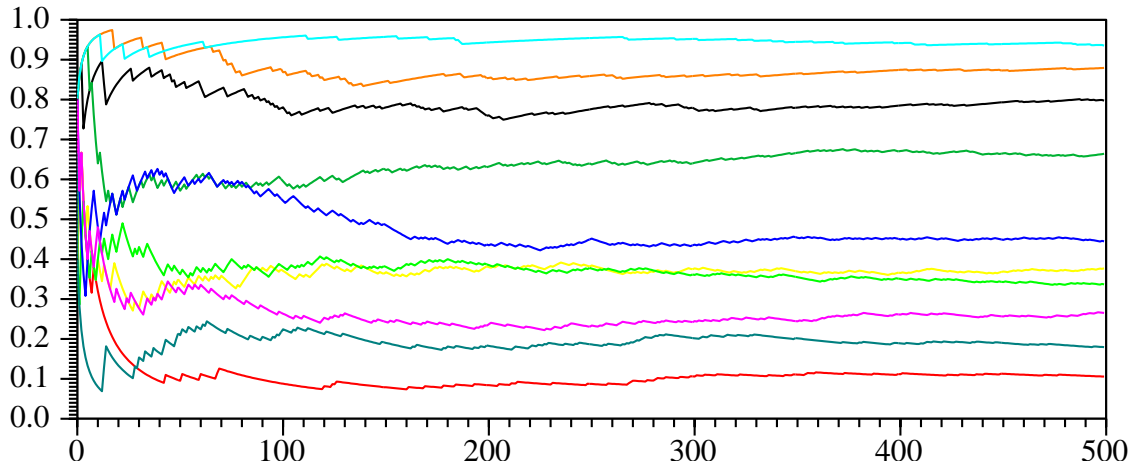


FIGURE 1.4. Dix réalisations du processus d'urne de Polya, avec initialement $r_0 = 2$ boules rouges et $v_0 = 1$ boule verte. A chaque pas, on ajoute $c = 2$ boules.

La Figure 1.4 montre plusieurs réalisations différentes du processus $\{X_n\}_n$, pour les mêmes valeurs initiales. Contrairement au modèle d'Ehrenfest, X_n semble converger vers une constante, qui est différente pour chaque réalisation. Nous montrerons que c'est effectivement le cas, en utilisant le fait que X_n est une martingale bornée, qui dans ce cas converge presque sûrement. On sait par ailleurs que la loi limite de X_n est une loi Beta.

1.4 Le processus de Galton–Watson

Le processus de Galton–Watson est l'exemple le plus simple de processus stochastique décrivant l'évolution d'une population. Soit Z_0 le nombre d'individus dans la population au temps 0 (souvent on choisit $Z_0 = 1$). On considère alors que chaque individu a un nombre aléatoire de descendants. Les nombres de descendants des différents individus sont indépendants et identiquement distribués.

Cela revient à supposer que

$$Z_{n+1} = \begin{cases} \sum_{i=1}^{Z_n} \xi_{i,n+1} & \text{si } Z_n \geq 1, \\ 0 & \text{si } Z_n = 0, \end{cases} \quad (1.4.1)$$

où les variables aléatoires $\{\xi_{i,n}\}_{i,n \geq 1}$, qui correspondent au nombre de descendants de l'individu i au temps n , sont i.i.d. On supposera de plus que chaque $\xi_{i,n}$ admet une espérance μ finie.

Galton et Watson ont introduit leur modèle dans le but d'étudier la disparition de noms de famille (à leur époque, les noms de famille étant transmis de père en fils uniquement, on ne considère que les descendants males). On observe à ce sujet que dès que $Z_n = 0$ pour un certain $n = n_0$, on aura $Z_n = 0$ pour tous les $n \geq n_0$. Cette situation correspond à l'extinction de l'espèce (ou du nom de famille).

Nous montrerons dans ce cours que

- Si $\mu < 1$, alors la population s'éteint presque sûrement;
- Si $\mu > 1$, alors la population s'éteint avec une probabilité $\rho = \rho(\mu)$ comprise strictement entre 0 et 1.

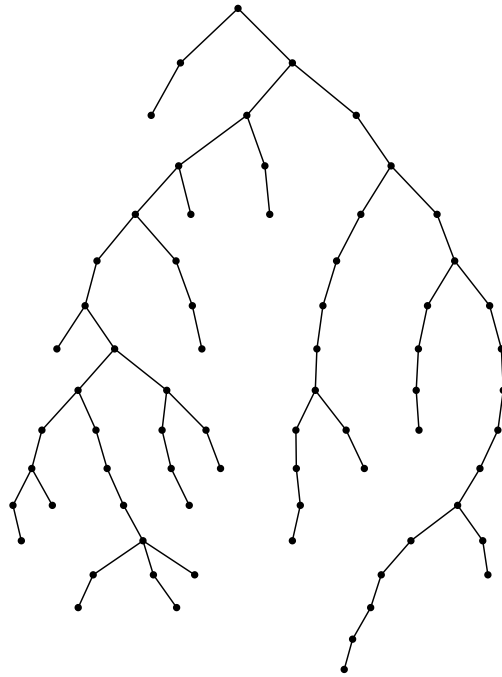


FIGURE 1.5. Une réalisation du processus de Galton–Watson. La distribution des descendants est binomiale, de paramètres $n = 3$ et $p = 0.4$. Le temps s'écoule de haut en bas.

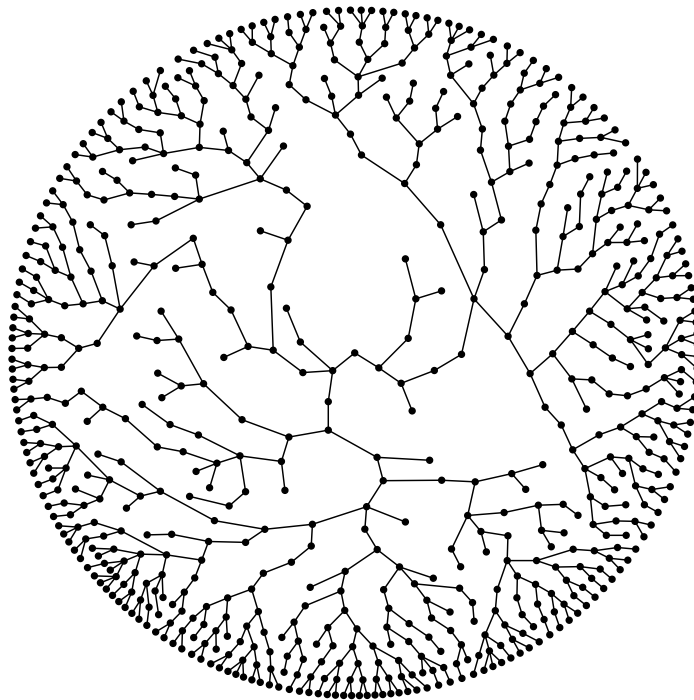


FIGURE 1.6. Une réalisation du processus de Galton–Watson. La distribution des descendants est binomiale, de paramètres $n = 3$ et $p = 0.45$. L'ancêtre est au centre du cercle, et le temps s'écoule de l'intérieur vers l'extérieur.

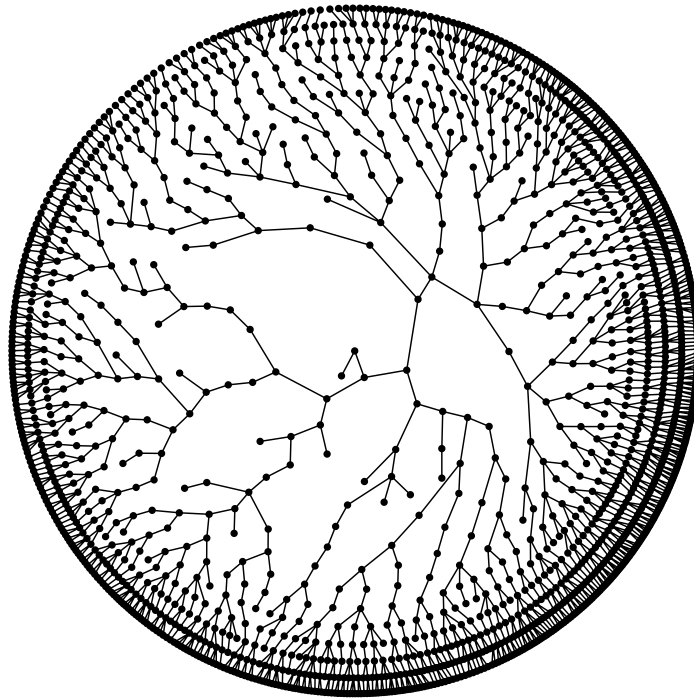


FIGURE 1.7. Une réalisation du processus de Galton–Watson. La distribution des descendants est binomiale, de paramètres $n = 3$ et $p = 0.5$.

La preuve s’appuie sur le fait que $X_n = Z_n/\mu^n$ est une martingale.

Les Figures 1.5 à 1.7 montrent des réalisations du processus de Galton–Watson sous forme d’arbre. Le temps s’écoule de haut en bas. La distribution des descendants est binomiale $b(3, p)$ pour des valeurs croissantes de p (dans ce cas on a $\mu = 3p$). Pour $p = 0.4$, on observe l’extinction de l’espèce. Dans les deux autres cas, on a pris des exemples dans lesquels l’espèce survit, et en fait le nombre d’individus croît exponentiellement vite.

Il existe de nombreux modèles d’évolution plus détaillés que le processus de Galton–Watson, tenant compte de la distribution géographique, de la migration, des mutations.

1.5 Marches aléatoires auto-évitantes

Les exemples précédents jouissent tous de la propriété de Markov, c’est-à-dire que X_{n+1} dépend uniquement de X_n , de l’aléa, et éventuellement du temps n . Il est facile de modifier ces exemples afin de les rendre non markoviens. Il suffit pour cela de faire dépendre chaque X_{n+1} de tous ses prédécesseurs.

Un exemple intéressant de processus non markovien est la *marche aléatoire auto-évitante*, qui modélise par exemple certains polymères. Il existe en fait deux variantes de ce processus. Dans la première, on définit X_0 et X_1 comme dans le cas de la marche symétrique simple, mais ensuite chaque X_n est choisi uniformément parmi tous les plus proches voisins jamais visités auparavant. La seconde variante, un peu plus simple à étudier, est obtenue en considérant comme équiprobables toutes les lignes brisées de longueur donnée ne passant jamais plus d’une fois au même endroit. A strictement parler, il ne s’agit pas d’un processus stochastique.

Une question importante pour les marches aléatoires auto-évitantes est le comporte-

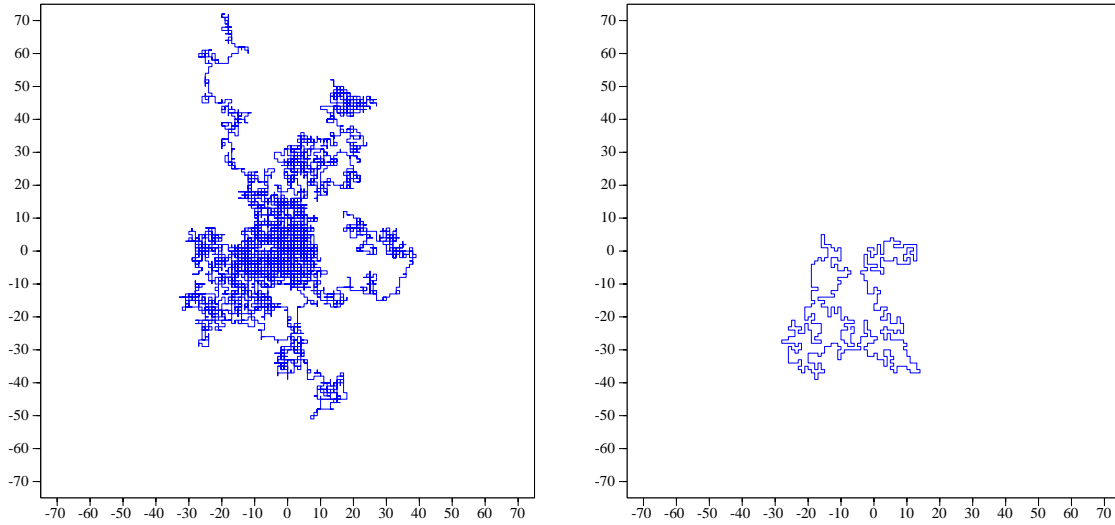


FIGURE 1.8. A gauche, une réalisation d'une marche aléatoire simple dans \mathbb{Z}^2 . A droite, une réalisation d'une marche aléatoire auto-évitante dans \mathbb{Z}^2 , se piégeant après 595 pas.

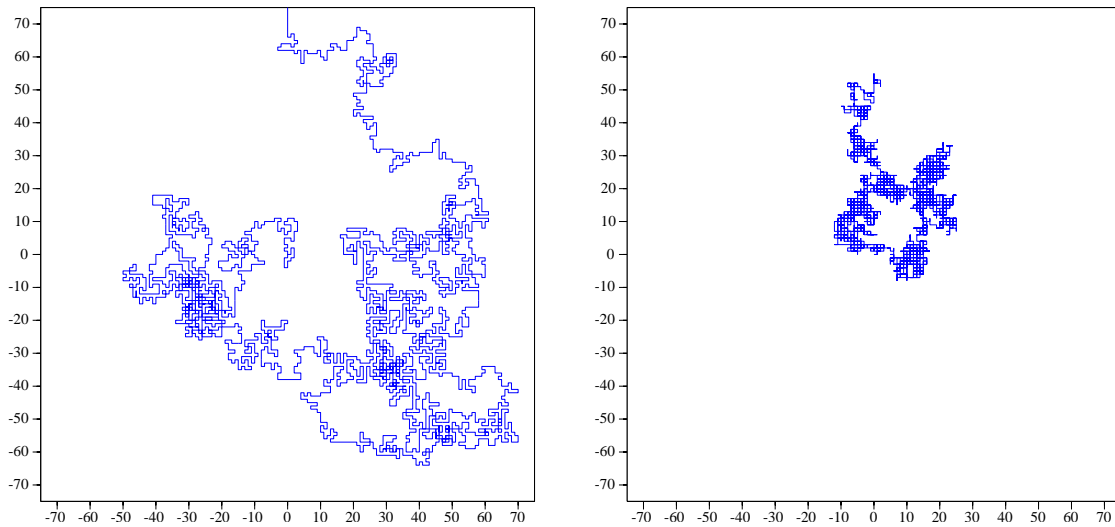


FIGURE 1.9. A gauche, une réalisation d'une marche aléatoire choisissant un site jamais visité avec une probabilité 10^5 fois supérieure à un site déjà visité. A droite, la marche choisit un site déjà visité deux fois plus souvent qu'un site jamais visité.

ment asymptotique du déplacement quadratique moyen $\mathbb{E}(\|X_n\|^2)^{1/2}$. On sait par exemple démontrer rigoureusement que pour $d \geq 5$, ce déplacement croît comme $n^{1/2}$, comme c'est le cas pour les marches aléatoires simples. Pour les dimensions inférieures, la question de la vitesse de croissance est encore ouverte (le déplacement devrait croître plus rapidement que $n^{1/2}$ à cause des contraintes géométriques). La conjecture (pour la seconde variante) est que la croissance est en $n^{3/4}$ en dimension 2, en n^ν avec $\nu \simeq 0.59$ en dimension 3, et en $n^{1/2}(\log n)^{1/8}$ en dimension 4.

Parmi les variantes de ce modèle, mentionnons les marches aléatoires attirées ou repoussées par les sites déjà visités, c'est-à-dire que quand elles passent à côté d'un tel site, la probabilité d'y revenir est soit plus grande, soit plus petite que la probabilité de choisir un site jamais encore visité (Figure 1.9). On peut également faire dépendre les probabilités

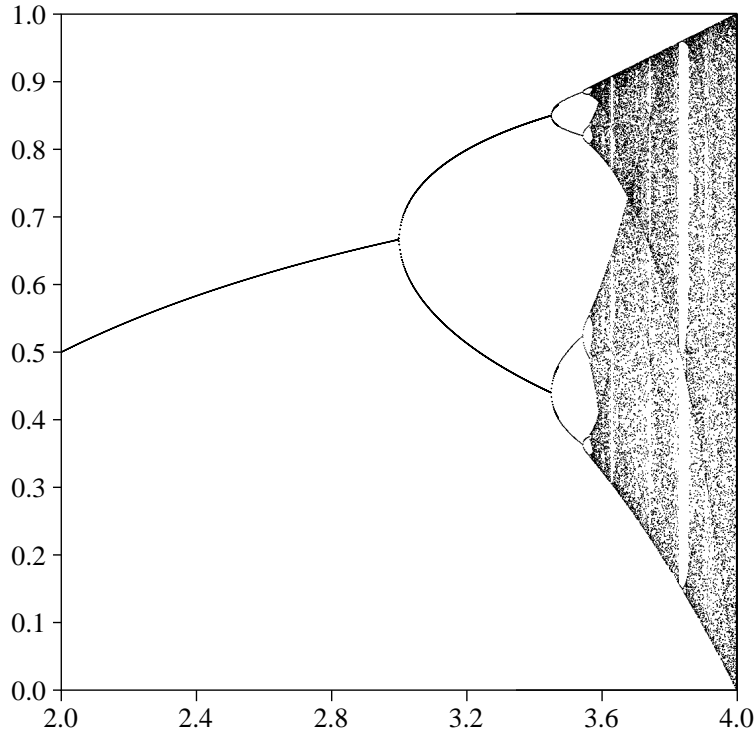


FIGURE 1.10. Diagramme de bifurcation de l'application logistique. Pour chaque valeur du paramètre λ en abscisse, on a représenté les valeurs X_{1001} à X_{1100} . La condition initiale est toujours $X_0 = 1/2$.

du nombre de fois qu'un site a déjà été visité dans le passé.

1.6 Systèmes dynamiques

Les suites de variables i.i.d. forment les processus les plus aléatoires. A l'autre extrême, on trouve les systèmes dynamiques, définis par

$$X_{n+1} = f(X_n), \quad (1.6.1)$$

où f est une fonction fixée. Dans ce cas, comme

$$\mathbb{P}\{X_{n+1} \in A\} = \mathbb{P}\{X_n \in f^{-1}(A)\}, \quad (1.6.2)$$

les lois ν_n des variables aléatoires X_n évoluent selon la règle simple

$$\nu_{n+1} = \nu_n \circ f^{-1}. \quad (1.6.3)$$

On pourrait penser que ces processus sont plus simples à analyser, la seule source de hasard étant la distribution de la condition initiale X_0 . Dans certaines situations, par exemple si f est contractante, c'est effectivement le cas, mais de manière générale il n'en est rien. Par exemple dans le cas de l'application logistique

$$f(x) = \lambda x(1 - x), \quad (1.6.4)$$

le comportement de la suite des X_n est chaotique pour certaines valeurs de λ , en particulier pour $\lambda = 4$. En fait l'existence d'une composante probabiliste tend plutôt à simplifier l'étude de la suite des X_n . Par exemple, pour $\lambda = 4$ on connaît la mesure de probabilité invariante du processus, c'est-à-dire la mesure ν telle que $\nu \circ f^{-1} = \nu$.

Chapitre 2

Construction générale de processus stochastiques à temps discret

2.1 Préliminaires et rappels

Rappelons quelques notions de base de théorie de la mesure et de probabilités.

Soit Ω un ensemble non vide, et soit \mathcal{F} une *tribu* sur Ω , c'est-à-dire une collection de sous-ensembles de Ω , contenant Ω et stable par réunion dénombrable et complémentaire. On dit que (Ω, \mathcal{F}) forme un *espace mesurable*.

Une *mesure* sur (Ω, \mathcal{F}) est une application $\mu : \mathcal{F} \rightarrow [0, \infty]$ telle que $\mu(\emptyset) = 0$ et satisfaisant

$$\mu\left(\bigcup_{n=1}^{\infty} A_n\right) = \sum_{n=1}^{\infty} \mu(A_n) \quad (2.1.1)$$

pour toute famille $\{A_n\}$ d'éléments deux à deux disjoints de \mathcal{F} (σ -*additivité*). Si $\mu(\Omega) = 1$ on dit que c'est une *mesure de probabilité*, qu'on notera souvent \mathbb{P} . Le triplet $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ est appelé un *espace probabilisé*.

Si (E, \mathcal{E}) est un espace mesurable, une application $f : \Omega \rightarrow E$ est dite \mathcal{F} - \mathcal{E} -*mesurable* si elle satisfait

$$f^{-1}(A) \in \mathcal{F} \quad \forall A \in \mathcal{E}. \quad (2.1.2)$$

Une *variable aléatoire à valeurs dans* (E, \mathcal{E}) sur un espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ est une application \mathcal{F} - \mathcal{E} -mesurable $X : \Omega \rightarrow E$. Nous aurons souvent affaire au cas $E = \mathbb{R}$, avec \mathcal{E} la tribu des boréliens \mathcal{B} . Dans ce cas nous dirons simplement que X est \mathcal{F} -mesurable, et écrirons $X \subseteq \mathcal{F}$. La *loi* d'une variable aléatoire X à valeurs dans (E, \mathcal{E}) est l'application

$$\begin{aligned} \mathbb{P}X^{-1} : \mathcal{E} &\rightarrow [0, 1] \\ A &\mapsto \mathbb{P}(X^{-1}(A)) = \mathbb{P}\{X \in A\}. \end{aligned} \quad (2.1.3)$$

L'*espérance* d'une variable aléatoire X est définie comme l'intégrale de Lebesgue

$$\mathbb{E}(X) = \int_{\Omega} X \, d\mathbb{P}. \quad (2.1.4)$$

Rappelons que cette intégrale est définie en approchant X par une suite de fonctions étagées $X_n = \sum_i a_i 1_{A_i}$, pour lesquelles $\int_{\Omega} X_n \, d\mathbb{P} = \sum_i a_i \mathbb{P}(A_i)$.

2.2 Distributions de dimension finie

Soit (E, \mathcal{E}) un espace mesurable. L'ensemble $E^n = E \times E \times \dots \times E$ peut être muni d'une tribu $\mathcal{E}^{\otimes n}$, définie comme la tribu engendrée par tous les événements du type

$$A^{(i)} = \{\omega \in E^n : \omega_i \in A\}, \quad A \in \mathcal{E}, \quad (2.2.1)$$

appelés *cylindres*. On dénote par $E^{\mathbb{N}}$ l'ensemble des applications $x : \mathbb{N} \rightarrow E$, c'est-à-dire l'ensemble des suites (x_0, x_1, x_2, \dots) à valeurs dans E . Cet ensemble peut à nouveau être muni d'une tribu construite à partir de tous les cylindres, notée $\mathcal{E}^{\otimes \mathbb{N}}$.

Définition 2.2.1 (Processus stochastique, distributions de dimension finie).

- Un processus stochastique à valeurs dans (E, \mathcal{E}) est une suite $\{X_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ de variables aléatoires à valeurs dans (E, \mathcal{E}) , définies sur un même espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ (autrement dit, chaque X_n est une application \mathcal{F} - \mathcal{E} -mesurable de Ω dans E). C'est donc également une variable aléatoire à valeurs dans $(E^{\mathbb{N}}, \mathcal{E}^{\otimes \mathbb{N}})$.
- Soit \mathbb{Q} une mesure de probabilité sur $(E^{\mathbb{N}}, \mathcal{E}^{\otimes \mathbb{N}})$. Les distributions de dimension finie de \mathbb{Q} sont les mesures sur $(E^{n+1}, \mathcal{E}^{\otimes n+1})$ définies par

$$\mathbb{Q}^{(n)} = \mathbb{Q} \circ (\pi^{(n)})^{-1}, \quad (2.2.2)$$

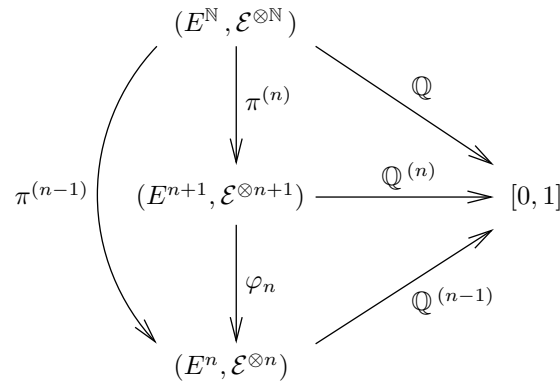
où $\pi^{(n)}$ est la projection $\pi^{(n)} : E^{\mathbb{N}} \rightarrow E^{n+1}$, $(x_0, x_1, x_2, \dots) \mapsto (x_0, \dots, x_n)$.

On se convainc facilement que la suite des $\{\mathbb{Q}^{(n)}\}_{n \in \mathbb{N}}$ détermine \mathbb{Q} univoquement. Inversément, pour qu'une suite donnée $\{\mathbb{Q}^{(n)}\}_{n \in \mathbb{N}}$ corresponde effectivement à une mesure \mathbb{Q} , les $\mathbb{Q}^{(n)}$ doivent satisfaire une *condition de compatibilité* :

Soit φ_n la projection $\varphi_n : E^{n+1} \rightarrow E^n$, $(x_0, \dots, x_n) \mapsto (x_0, \dots, x_{n-1})$. Alors on a $\pi^{(n-1)} = \varphi_n \circ \pi^{(n)}$, donc pour tout $A \in \mathcal{E}^{\otimes n}$, $(\pi^{(n-1)})^{-1}(A) = (\pi^{(n)})^{-1}(\varphi_n^{-1}(A))$. La condition de compatibilité s'écrit donc

$$\mathbb{Q}^{(n-1)} = \mathbb{Q}^{(n)} \circ \varphi_n^{-1}. \quad (2.2.3)$$

Le diagramme suivant illustre la situation (toutes les projections étant mesurables, on peut les considérer à la fois comme applications entre ensembles et entre tribus) :



2.3 Noyaux markoviens

Nous allons voir comment construire une suite de $\mathbb{Q}^{(n)}$ satisfaisant la condition (2.2.3).

Définition 2.3.1 (Noyau markovien). Soient (E_1, \mathcal{E}_1) et (E_2, \mathcal{E}_2) deux espaces mesurables. Un noyau markovien de (E_1, \mathcal{E}_1) vers (E_2, \mathcal{E}_2) est une application $K : E_1 \times \mathcal{E}_2 \rightarrow [0, 1]$ satisfaisant les deux conditions

1. Pour tout $x \in E_1$, $K(x, \cdot)$ est une mesure de probabilité sur (E_2, \mathcal{E}_2) .
2. Pour tout $A \in \mathcal{E}_2$, $K(\cdot, A)$ est une application \mathcal{E}_1 -mesurable.

Exemple 2.3.2.

1. Soit μ une mesure de probabilité sur (E_2, \mathcal{E}_2) . Alors K défini par $K(x, A) = \mu(A)$ pour tout $x \in E_1$ est un noyau markovien.
2. Soit $f : E_1 \rightarrow E_2$ une application mesurable. Alors K défini par $K(x, A) = 1_A(f(x))$ est un noyau markovien.
3. Soit $\mathcal{X} = \{1, \dots, N\}$ un ensemble fini, et posons $E_1 = E_2 = \mathcal{X}$ et $\mathcal{E}_1 = \mathcal{E}_2 = \mathcal{P}(\mathcal{X})$. Alors K défini par

$$K(i, A) = \sum_{j \in A} p_{ij}, \quad (2.3.1)$$

où $P = (p_{ij})_{i,j \in \mathcal{X}}$ est une matrice stochastique, est un noyau markovien.

Si μ est une mesure de probabilité sur (E_1, \mathcal{E}_1) et K est un noyau markovien de (E_1, \mathcal{E}_1) vers (E_2, \mathcal{E}_2) , on définit une mesure de probabilité $\mu \otimes K$ sur $\mathcal{E}_1 \otimes \mathcal{E}_2$ par

$$(\mu \otimes K)(A) := \int_{E_1} K(x_1, A_{x_1}) \mu(dx_1), \quad (2.3.2)$$

où $A_{x_1} = \{x_2 \in E_2 : (x_1, x_2) \in A\} \in \mathcal{E}_2$ est la *section* de A en x_1 . On vérifie que c'est bien une mesure de probabilité. Afin de comprendre sa signification, calculons ses marginales. Soient π_1 et π_2 les projections définies par $\pi_i(x_1, x_2) = x_i$, $i = 1, 2$.

1. Pour tout ensemble mesurable $A_1 \in \mathcal{E}_1$, on a

$$\begin{aligned} ((\mu \otimes K) \circ \pi_1^{-1})(A_1) &= (\mu \otimes K)(A_1 \times E_2) \\ &= \int_{E_1} 1_{A_1}(x_1) K(x_1, E_2) \mu(dx_1) \\ &= \int_{A_1} K(x_1, E_2) \mu(dx_1) = \mu(A_1), \end{aligned} \quad (2.3.3)$$

où on a utilisé le fait que la section $(A_1 \times E_2)_{x_1}$ est donnée par E_2 si $x_1 \in A_1$, et \emptyset sinon. Ceci implique

$$(\mu \otimes K) \circ \pi_1^{-1} = \mu. \quad (2.3.4)$$

La première marginale de $\mu \otimes K$ est donc simplement μ .

2. Pour tout ensemble mesurable $A_2 \in \mathcal{E}_2$, on a

$$\begin{aligned} ((\mu \otimes K) \circ \pi_2^{-1})(A_2) &= (\mu \otimes K)(E_1 \times A_2) \\ &= \int_{E_1} K(x_1, A_2) \mu(dx_1). \end{aligned} \quad (2.3.5)$$

La seconde marginale de $\mu \otimes K$ s'interprète comme suit: c'est la mesure sur E_2 obtenue en partant avec la mesure μ sur E_1 , et en "allant de tout $x \in E_1$ vers $A_2 \in \mathcal{E}_2$ avec probabilité $K(x_1, A_2)$ ".

Enfin, par une variante du théorème de Fubini–Tonelli, on vérifie que pour toute fonction $(\mu \otimes K)$ -intégrable $f : E_1 \times E_2 \rightarrow \mathbb{R}$, on a

$$\int_{E_1 \times E_2} f \, d(\mu \otimes K) = \int_{E_1} \left(\int_{E_2} f(x_1, x_2) K(x_1, dx_2) \right) \mu(dx_1). \quad (2.3.6)$$

Nous pouvons maintenant procéder à la construction de la suite $\{\mathbb{Q}^{(n)}\}_{n \in \mathbb{N}}$ de distributions de dimension finie, satisfaisant la condition de compatibilité (2.2.3). Sur l'espace mesurable (E, \mathcal{E}) , on se donne une mesure de probabilité ν , appelée *mesure initiale*. On se donne pour tout $n \in \mathbb{N}$ un noyau markovien K_n de $(E^{n+1}, \mathcal{E}^{\otimes n+1})$ vers (E, \mathcal{E}) . On définit alors la suite $\{\mathbb{Q}^{(n)}\}_{n \in \mathbb{N}}$ de mesures de probabilité sur $(E^{n+1}, \mathcal{E}^{\otimes n+1})$ récursivement par

$$\begin{aligned} \mathbb{Q}^{(0)} &= \nu, \\ \mathbb{Q}^{(n)} &= \mathbb{Q}^{(n-1)} \otimes K_{n-1}, \quad n \geq 1. \end{aligned} \quad (2.3.7)$$

Par (2.3.4), on a $\mathbb{Q}^{(n)} \circ \varphi_n^{-1} = (\mathbb{Q}^{(n-1)} \otimes K_{n-1}) \circ \varphi_n^{-1} = \mathbb{Q}^{(n-1)}$, donc la condition de compatibilité est bien satisfaite.

L'interprétation de (2.3.7) est simplement que chaque noyau markovien K_n décrit les probabilités de transition entre les temps n et $n+1$, et permet ainsi de définir une mesure sur les segments de trajectoire plus longs d'une unité. Remarquons enfin qu'on peut également construire pour tout m, n un noyau $K_{n,m}$ de $(E^n, \mathcal{E}^{\otimes n})$ vers $(E^m, \mathcal{E}^{\otimes m})$ tel que $\mathbb{Q}^{(n+m)} = \mathbb{Q}^{(n)} \otimes K_{n,m}$.

On peut noter par ailleurs que si $\psi_n : E^{n+1} \rightarrow E$ désigne la projection sur la dernière composante $(x_0, \dots, x_n) \mapsto x_n$, alors la formule (2.3.5) montre que la loi de X_n , qui est donnée par la marginale $\nu_n = \mathbb{Q}^{(n)} \circ \psi_n^{-1}$, s'exprime comme

$$\mathbb{P}\{X_n \in A\} = \nu_n(A) = \int_{E^n} K_{n-1}(x, A) \mathbb{Q}^{(n-1)}(dx). \quad (2.3.8)$$

La situation est illustrée par le diagramme suivant :

$$\begin{array}{ccc} & (E, \mathcal{E}) & \\ & \uparrow \psi_n & \searrow \nu_n \\ (E^{n+1}, \mathcal{E}^{\otimes n+1}) & \xrightarrow{\mathbb{Q}^{(n)}} & [0, 1] \\ & \downarrow \varphi_n & \nearrow \mathbb{Q}^{(n-1)} \\ & (E^n, \mathcal{E}^{\otimes n}) & \end{array}$$

2.4 Le théorème de Ionescu–Tulcea

Nous donnons maintenant, sans démonstration, le résultat général assurant la légitimité de toute la procédure.

Théorème 2.4.1 (Ionescu–Tulcea). *Pour la suite de mesures $\{\mathbb{Q}^{(n)}\}_{n \in \mathbb{N}}$ construites selon (2.3.7), il existe une unique mesure de probabilité \mathbb{Q} sur $(E^{\mathbb{N}}, \mathcal{E}^{\otimes \mathbb{N}})$ telle que $\mathbb{Q}^{(n)} = \mathbb{Q} \circ (\pi^{(n)})^{-1}$ pour tout n , c'est-à-dire que les $\mathbb{Q}^{(n)}$ sont les distributions de dimension finie de \mathbb{Q} .*

Exemple 2.4.2.

1. **Mesures produit:** On se donne une suite $\{\mu_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ de mesures de probabilité sur l'espace mesurable (E, \mathcal{E}) . Soit, pour tout n , $\mathbb{Q}^{(n)} = \mu_0 \otimes \mu_1 \otimes \cdots \otimes \mu_n$ la mesure produit. C'est une mesure de la forme ci-dessus, avec noyau markovien

$$K_n(x, A) = \mu_{n+1}(A) \quad \forall x \in E^n, \forall A \in \mathcal{E}. \quad (2.4.1)$$

La relation (2.3.8) montre que la loi ν_n de X_n est donnée par μ_n . On dit que les variables aléatoires X_n sont *indépendantes*. Si tous les μ_n sont les mêmes, on dit qu'elles sont *indépendantes et identiquement distribuées (i.i.d.)*.

2. **Système dynamique:** On se donne une application mesurable $f : E \rightarrow E$, une mesure de probabilité initiale ν sur E . Soit pour tout n le noyau markovien

$$K_n(x, A) = 1_A f(x_n), \quad (2.4.2)$$

et construisons les $\mathbb{Q}^{(n)}$ comme ci-dessus. Alors la formule (2.3.8) montre qu'on a pour tout $A \in \mathcal{E}$

$$\begin{aligned} \nu_{n+1}(A) &= \int_{E^{n+1}} 1_A f(x_n) \mathbb{Q}^{(n)}(dx) \\ &= \int_E 1_A f(x_n) \nu_n(dx_n) \\ &= \int_{f^{-1}(A)} \nu_n(dx_n) = \nu_n(f^{-1}(A)). \end{aligned} \quad (2.4.3)$$

Il suit que

$$\nu_n = \nu \circ f^{-n} \quad \forall n \in \mathbb{N}. \quad (2.4.4)$$

Cette situation correspond à un système dynamique déterministe. Par exemple, si f est bijective et $\nu = \delta_{x_0}$ est concentrée en un point, on a $\nu_n = \delta_{f^n(x_0)}$.

3. **Chaînes de Markov:** Soit \mathcal{X} un ensemble fini ou dénombrable, muni de la tribu $\mathcal{P}(\mathcal{X})$, et $P = (p_{ij})_{i,j \in \mathcal{X}}$ une matrice stochastique sur \mathcal{X} , c'est-à-dire que $0 \leq p_{ij} \leq 1$ $\forall i, j \in \mathcal{X}$ et $\sum_{j \in \mathcal{X}} p_{ij} = 1$ $\forall i \in \mathcal{X}$. On se donne une mesure de probabilité ν sur \mathcal{X} , et une suite $\mathbb{Q}^{(n)}$ construite à partir de (2.3.7) avec pour noyaux markoviens

$$K_n(i_{[0,n-1]}, i_n) = p_{i_{n-1}i_n}. \quad (2.4.5)$$

Le processus stochastique de mesure \mathbb{Q} , dont les distributions de dimension finie sont les $\mathbb{Q}^{(n)}$, est la chaîne de Markov sur \mathcal{X} de distribution initiale ν et de matrice de transition P . Dans ce cas la relation (2.3.8) se traduit en

$$\mathbb{P}\{X_n \in A\} = \nu_n(A) = \sum_{i \in \mathcal{X}} \sum_{j \in A} p_{ij} \nu_{n-1}(\{i\}) = \sum_{j \in A} \sum_{i \in \mathcal{X}} \mathbb{P}\{X_{n-1} = i\} p_{ij}. \quad (2.4.6)$$

Chapitre 3

Filtrations, espérance conditionnelle

3.1 Sous-tribus et filtrations

Soit (Ω, \mathcal{F}) un espace mesurable. Une *sous-tribu* de \mathcal{F} est une sous-famille $\mathcal{F}_1 \subset \mathcal{F}$ qui est également une tribu. On dit parfois que la tribu \mathcal{F}_1 est plus grossière que la tribu \mathcal{F} , et que \mathcal{F} est plus fine que \mathcal{F}_1 . On notera que si X est une variable aléatoire réelle, on a l'implication

$$X \subseteq \mathcal{F}_1 \Rightarrow X \subseteq \mathcal{F}. \quad (3.1.1)$$

Une fonction non mesurable peut donc être rendue mesurable en choisissant une tribu plus fine.

Exemple 3.1.1.

1. La plus petite sous-tribu de \mathcal{F} est la *tribu triviale* $\mathcal{F}_0 = \{\emptyset, \Omega\}$. On remarquera que si X est mesurable par rapport à \mathcal{F}_0 , alors la préimage $X^{-1}(y)$ d'un point y doit être égale soit à Ω tout entier, soit à l'ensemble vide, ce qui implique que X doit être constante. En d'autres termes, les variables aléatoires mesurables par rapport à la tribu triviale sont les fonctions constantes.
2. Soit X une variable aléatoire à valeurs dans un espace mesurable (E, \mathcal{E}) . Alors on vérifie aisément que

$$\sigma(X) := \{X^{-1}(A) : A \in \mathcal{E}\}, \quad (3.1.2)$$

où $X^{-1}(A) := \{\omega \in \Omega : X(\omega) \in A\}$, est une sous-tribu de \mathcal{F} . C'est la plus petite sous-tribu de \mathcal{F} par rapport à laquelle X soit mesurable.

3. Si X_1, \dots, X_n sont des variables aléatoires à valeurs dans (E, \mathcal{E}) , alors

$$\sigma(X_1, \dots, X_n) := \{(X_1, \dots, X_n)^{-1}(A) : A \in \mathcal{E}^{\otimes n}\}, \quad (3.1.3)$$

où $(X_1, \dots, X_n)^{-1}(A) := \{\omega \in \Omega : (X_1(\omega), \dots, X_n(\omega)) \in A\}$, est une sous-tribu de \mathcal{F} . C'est la plus petite sous-tribu de \mathcal{F} par rapport à laquelle les variables aléatoires X_1, \dots, X_n soient toutes mesurables.

L'exemple ci-dessus donne une interprétation importante de la notion de sous-tribu. En effet, $\sigma(X)$ représente l'ensemble des événements qu'on est potentiellement capable de distinguer en mesurant la variable X . Autrement dit, $\sigma(X)$ est l'information que X peut fournir sur l'espace probabilisé.

Définition 3.1.2 (Filtration, processus adapté).

1. Soit $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ un espace probabilisé. Une filtration de $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ est une suite croissante de sous-tribus

$$\mathcal{F}_0 \subset \mathcal{F}_1 \subset \dots \subset \mathcal{F}_n \subset \dots \subset \mathcal{F}. \quad (3.1.4)$$

On dit alors que $(\Omega, \mathcal{F}, \{\mathcal{F}_n\}, \mathbb{P})$ est un espace probabilisé filtré.

2. Soit $\{X_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ un processus stochastique sur $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$. On dit que le processus est adapté à la filtration $\{\mathcal{F}_n\}$ si X_n est mesurable par rapport à \mathcal{F}_n pour tout n .

Un choix minimal de filtration adaptée est la *filtration canonique* (ou *naturelle*)

$$\mathcal{F}_n = \sigma(X_0, X_1, \dots, X_n). \quad (3.1.5)$$

Dans ce cas, \mathcal{F}_n représente l'information disponible au temps n , si l'on observe le processus stochastique.

Exemple 3.1.3. Considérons la marche aléatoire symétrique sur \mathbb{Z} . Dans ce cas, $E = \mathbb{Z}$ et $\mathcal{E} = \mathcal{P}(\mathbb{Z})$. Le choix de Ω est arbitraire, il suffit de le prendre "assez grand" pour distinguer toutes les réalisations possibles de la marche. Un choix pratique est l'ensemble $\Omega = \{-1, 1\}^{\mathbb{N}}$ des suites infinies de -1 et de 1 , avec la convention que le n ième élément de la suite spécifie la direction du n ième pas de la marche. En d'autres termes,

$$X_n(\omega) = \sum_{i=1}^n \omega_i. \quad (3.1.6)$$

La tribu associée est $\mathcal{F} = \mathcal{P}(\{-1, 1\})^{\otimes \mathbb{N}} = \{\emptyset, \{-1\}, \{1\}, \{-1, 1\}\}^{\otimes \mathbb{N}}$.

Construisons maintenant la filtration naturelle. Tout d'abord, $X_0 = 0$ n'est pas vraiment aléatoire. Nous avons pour tout $A \subset \mathbb{Z}$

$$X_0^{-1}(A) = \{\omega \in \Omega : X_0 = 0 \in A\} = \begin{cases} \emptyset & \text{si } 0 \notin A, \\ \Omega & \text{si } 0 \in A, \end{cases} \quad (3.1.7)$$

de sorte que

$$\mathcal{F}_0 = \{\emptyset, \Omega\} \quad (3.1.8)$$

est la tribu triviale.

Pour $n = 1$, on observe que $(X_0, X_1)(\Omega) = \{(0, -1), (0, 1)\}$. Il y a donc quatre cas à distinguer, selon qu'aucun, l'un ou l'autre, ou les deux points appartiennent à $A \subset \mathbb{Z}^2$. Ainsi,

$$(X_0, X_1)^{-1}(A) = \begin{cases} \emptyset & \text{si } (0, -1) \notin A \text{ et } (0, 1) \notin A, \\ \{\omega : \omega_1 = 1\} & \text{si } (0, -1) \notin A \text{ et } (0, 1) \in A, \\ \{\omega : \omega_1 = -1\} & \text{si } (0, -1) \in A \text{ et } (0, 1) \notin A, \\ \Omega & \text{si } (0, -1) \in A \text{ et } (0, 1) \in A, \end{cases} \quad (3.1.9)$$

et par conséquent

$$\mathcal{F}_1 = \{\emptyset, \{\omega : \omega_1 = 1\}, \{\omega : \omega_1 = -1\}, \Omega\}. \quad (3.1.10)$$

Ceci traduit bien le fait que \mathcal{F}_1 contient l'information disponible au temps 1 : On sait distinguer tous les événements dépendant du premier pas de la marche. Les variables aléatoires mesurables par rapport à \mathcal{F}_1 sont précisément celles qui ne dépendent que de ω_1 .

Jusqu'au temps $n = 2$, il y a quatre trajectoires possibles, puisque $(X_0, X_1, X_2)(\Omega) = \{(0, -1, -2), (0, -1, 0), (0, 1, 0), (0, 1, 2)\}$. Il suit par un raisonnement analogue que \mathcal{F}_2 contient $2^4 = 16$ éléments, qui se distinguent par quels points parmi ces quatre sont contenus dans A . Les variables aléatoires mesurables par rapport à \mathcal{F}_2 sont précisément celles qui ne dépendent que de ω_1 et ω_2 .

Il est maintenant facile de généraliser à des n quelconques.

3.2 Espérance conditionnelle

Dans cette section, nous fixons un espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ et une sous-tribu $\mathcal{F}_1 \subset \mathcal{F}$. Nous avons vu que \mathcal{F}_1 représente une information partielle sur l'espace, obtenue par exemple en observant une variable aléatoire X_1 . L'espérance conditionnelle d'une variable aléatoire X par rapport à \mathcal{F}_1 représente la meilleure estimation que l'on puisse faire de la valeur de X à l'aide de l'information contenue dans \mathcal{F}_1 .

Définition 3.2.1 (Espérance conditionnelle). *Soit X une variable aléatoire réelle sur $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ telle que $\mathbb{E}(|X|) < \infty$. On appelle espérance conditionnelle de X sachant \mathcal{F}_1 , et on note $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$, toute variable aléatoire Y satisfaisant les deux conditions*

1. $Y \subseteq \mathcal{F}_1$, c'est-à-dire Y est \mathcal{F}_1 -mesurable;
2. pour tout $A \in \mathcal{F}_1$, on a

$$\int_A X \, d\mathbb{P} = \int_A Y \, d\mathbb{P}. \quad (3.2.1)$$

Si Z est une variable aléatoire réelle sur $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$, nous abrégons $\mathbb{E}(X|\sigma(Z))$ par $\mathbb{E}(X|Z)$.

En fait, toute variable aléatoire Y satisfaisant la définition est appelée une *version* de $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$. Le résultat suivant tranche la question de l'existence et de l'unicité de l'espérance conditionnelle.

Théorème 3.2.2.

1. L'espérance conditionnelle $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$ existe.
2. L'espérance conditionnelle est unique dans le sens que si Y et Y' sont deux versions de $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$, alors $Y = Y'$ presque sûrement.
3. On a $\mathbb{E}(\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)) = \mathbb{E}(X)$ et $\mathbb{E}(|\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)|) \leq \mathbb{E}(|X|)$.

DÉMONSTRATION. Commençons par prouver les assertions du point 3. La première est un cas particulier de (3.2.1) avec $A = \Omega$. Pour montrer la seconde, soit $Y = \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$ et $A = \{Y > 0\} := \{\omega \in \Omega : Y(\omega) > 0\}$. On a $A \in \mathcal{F}_1$ par mesurabilité de Y . Or par (3.2.1),

$$\begin{aligned} \int_A Y \, d\mathbb{P} &= \int_A X \, d\mathbb{P} \leq \int_A |X| \, d\mathbb{P}, \\ \int_{A^c} -Y \, d\mathbb{P} &= \int_{A^c} -X \, d\mathbb{P} \leq \int_{A^c} |X| \, d\mathbb{P}. \end{aligned} \quad (3.2.2)$$

Le résultat suit en ajoutant ces deux inégalités.

Montrons l'unicité. Si Y et Y' sont deux versions de $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$, alors pour tout $A \in \mathcal{F}_1$

$$\int_A Y \, d\mathbb{P} = \int_A Y' \, d\mathbb{P}. \quad (3.2.3)$$

Prenons $A = \{Y - Y' \geq \varepsilon\}$ pour $\varepsilon > 0$. Alors

$$0 = \int_A (Y - Y') \, d\mathbb{P} \geq \varepsilon \mathbb{P}(A) = \varepsilon \mathbb{P}\{Y - Y' \geq \varepsilon\}. \quad (3.2.4)$$

Comme c'est vrai pour tout ε , on a $Y \leq Y'$ presque sûrement. En interchangeant les rôles de Y et Y' , on obtient l'inégalité inverse, d'où on déduit l'égalité presque sûre.

Montrons finalement l'existence. Rappelons qu'une mesure ν sur (Ω, \mathcal{F}_1) est dite *absolument continue par rapport à la mesure μ* si $\mu(A) = 0$ implique $\nu(A) = 0$ pour tout $A \in \mathcal{F}_1$. On écrit alors $\nu \ll \mu$. Le théorème de Radon–Nikodym affirme qu'il existe alors une fonction $f \subseteq \mathcal{F}_1$ telle que

$$\int_A f \, d\mu = \nu(A) \quad \forall A \in \mathcal{F}_1. \quad (3.2.5)$$

La fonction f est appelée *dérivée de Radon–Nikodym* et notée $d\nu/d\mu$.

Supposons d'abord que $X \geq 0$. Posons $\mu = \mathbb{P}$ et définissons ν par

$$\nu(A) = \int_A X \, d\mathbb{P} \quad \forall A \in \mathcal{F}_1, \quad (3.2.6)$$

de sorte que $\nu \ll \mu$. Nous avons $d\nu/d\mu \subseteq \mathcal{F}_1$ et pour tout $A \in \mathcal{F}_1$

$$\int_A X \, d\mathbb{P} = \nu(A) = \int_A \frac{d\nu}{d\mu} \, d\mathbb{P}. \quad (3.2.7)$$

Ceci montre que $d\nu/d\mu$ satisfait (3.2.1). De plus, prenant $A = \Omega$ on voit que $d\nu/d\mu$ est intégrable. Par conséquent $d\nu/d\mu$ est une version de $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$.

Finalement, un X général peut se décomposer $X = X^+ - X^-$ avec $X^+, X^- \geq 0$. Soit $Y_1 = \mathbb{E}(X^+|\mathcal{F}_1)$ et $Y_2 = \mathbb{E}(X^-|\mathcal{F}_1)$. Alors $Y_1 - Y_2$ est \mathcal{F}_1 -mesurable et intégrable et on a pour tout $A \in \mathcal{F}_1$

$$\int_A X \, d\mathbb{P} = \int_A X^+ \, d\mathbb{P} - \int_A X^- \, d\mathbb{P} = \int_A Y_1 \, d\mathbb{P} - \int_A Y_2 \, d\mathbb{P} = \int_A (Y_1 - Y_2) \, d\mathbb{P}. \quad (3.2.8)$$

Ceci montre que $Y_1 - Y_2$ est une version de $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$. □

Dans la suite, nous allons en général ignorer l'existence de plusieurs versions de l'espérance conditionnelle, puisque des variables aléatoires égales presque partout sont indistinguables en pratique.

Exemple 3.2.3.

1. Supposons que X soit \mathcal{F}_1 -mesurable. Alors $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1) = X$ vérifie la définition. Cela traduit le fait que \mathcal{F}_1 contient déjà toute l'information sur X .
2. L'autre extrême est le cas de l'indépendance. Rappelons que X est indépendante de \mathcal{F}_1 si pour tout $A \in \mathcal{F}_1$ et tout borélien $B \subset \mathbb{R}$,

$$\mathbb{P}(\{X \in B\} \cap A) = \mathbb{P}\{X \in B\}\mathbb{P}(A), \quad (3.2.9)$$

et qu'alors on a $\mathbb{E}(X1_A) = \mathbb{E}(X)\mathbb{P}(A)$. Dans ce cas nous avons $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1) = \mathbb{E}(X)$, c'est-à-dire qu'en l'absence de toute information, la meilleure estimation que l'on puisse faire de X est son espérance. En particulier, on notera que toute variable aléatoire est

indépendante de la tribu triviale \mathcal{F}_0 , et que par conséquent on aura toujours $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_0) = \mathbb{E}(X)$.

Pour vérifier la première condition de la définition, il suffit d'observer que $\mathbb{E}(X)$, étant une constante, est mesurable par rapport à la tribu triviale \mathcal{F}_0 , donc aussi par rapport à \mathcal{F}_1 . Pour vérifier la seconde assertion, prenons $A \in \mathcal{F}_1$. Alors $1_A \subseteq \mathcal{F}_1$ et par indépendance

$$\int_A X \, d\mathbb{P} = \mathbb{E}(X1_A) = \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(1_A) = \mathbb{E}(X)\mathbb{P}(A) = \int_A \mathbb{E}(X) \, d\mathbb{P}. \quad (3.2.10)$$

3. Soit $\Omega_1, \Omega_2, \dots$ une partition de Ω telle que $\mathbb{P}(\Omega_i)$ soit strictement positif pour tout i . Soit $\mathcal{F}_1 = \sigma(\Omega_1, \Omega_2, \dots)$ la tribu engendrée par les Ω_i . Alors

$$\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)(\omega) = \frac{\mathbb{E}(X1_{\Omega_i})}{\mathbb{P}(\Omega_i)} = \frac{1}{\mathbb{P}(\Omega_i)} \int_{\Omega_i} X \, d\mathbb{P} \quad \forall \omega \in \Omega_i. \quad (3.2.11)$$

Dans ce cas, l'information contenue dans \mathcal{F}_1 spécifie dans quel Ω_i on se trouve, et la meilleure estimation de X est donc sa moyenne sur Ω_i .

Pour le vérifier, observons d'abord que comme $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$ est constante sur chaque Ω_i , elle est mesurable par rapport à \mathcal{F}_1 . De plus,

$$\int_{\Omega_i} \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1) \, d\mathbb{P} = \mathbb{E}(X1_{\Omega_i}) = \int_{\Omega_i} X \, d\mathbb{P}. \quad (3.2.12)$$

Comme \mathcal{F}_1 est engendrée par les Ω_i , le résultat suit par σ -additivité.

4. Considérons une chaîne de Markov $\{X_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ sur un ensemble \mathcal{X} , de matrice de transition $P = (p_{i,j})$, et soit $f : \mathcal{X} \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction mesurable. Nous prétendons que pour tout $n \in \mathbb{N}$,

$$\mathbb{E}(f(X_{n+1})|X_n) = \sum_{j \in \mathcal{X}} f(j)p_{X_n, j}. \quad (3.2.13)$$

En effet, cette expression étant constante sur tout ensemble où X_n est constant, elle est mesurable par rapport à $\sigma(X_n)$. De plus, en appliquant (3.2.11) avec la partition donnée par $\Omega_i = \{\omega : X_n = i\}$, on a pour $\omega \in \Omega_i$

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(f(X_{n+1})|X_n)(\omega) &= \frac{\mathbb{E}(f(X_{n+1})1_{\{X_n=i\}})}{\mathbb{P}\{X_n = i\}} \\ &= \sum_{j \in \mathcal{X}} f(j) \frac{\mathbb{P}\{X_{n+1} = j, X_n = i\}}{\mathbb{P}\{X_n = i\}} \\ &= \sum_{j \in \mathcal{X}} f(j) \mathbb{P}\{X_{n+1} = j | X_n = i\} = \sum_{j \in \mathcal{X}} f(j)p_{i,j}. \end{aligned} \quad (3.2.14)$$

Proposition 3.2.4. *L'espérance conditionnelle a les propriétés suivantes :*

1. *Linéarité :* $\mathbb{E}(aX + Y|\mathcal{F}_1) = a\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1) + \mathbb{E}(Y|\mathcal{F}_1)$.
2. *Monotonie :* Si $X \leq Y$ alors $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1) \leq \mathbb{E}(Y|\mathcal{F}_1)$.
3. *Convergence monotone :* Si $X_n \geq 0$ est une suite croissante telle que $X_n \nearrow X$ avec $\mathbb{E}(X) < \infty$ alors $\mathbb{E}(X_n|\mathcal{F}_1) \nearrow \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$.
4. *Inégalité de Jensen :* Si φ est convexe et $\mathbb{E}(|X|)$ et $\mathbb{E}(|\varphi(X)|)$ sont finies alors

$$\varphi(\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)) \leq \mathbb{E}(\varphi(X)|\mathcal{F}_1). \quad (3.2.15)$$

5. *Contraction dans L^p pour $p \geq 1$:* $\mathbb{E}(|\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)|^p) \leq \mathbb{E}(|X|^p)$.

Nous laissons la preuve en exercice. Le résultat suivant décrit comment les espérances conditionnelles se comportent par rapport à des sous-tribus. Il dit en résumé que c'est toujours la tribu la plus grossière qui l'emporte.

Proposition 3.2.5. *Si $\mathcal{F}_1 \subset \mathcal{F}_2$, alors*

1. $\mathbb{E}(\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)|\mathcal{F}_2) = \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$;
2. $\mathbb{E}(\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_2)|\mathcal{F}_1) = \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$.

DÉMONSTRATION. Pour montrer la première identité, il suffit de noter que $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1) \subseteq \mathcal{F}_2$ et d'appliquer le premier point de l'exemple 3.2.3. Pour la seconde relation, on observe que pour tout $A \in \mathcal{F}_1 \subset \mathcal{F}_2$,

$$\int_A \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1) \, d\mathbb{P} = \int_A X \, d\mathbb{P} = \int_A \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_2) \, d\mathbb{P}, \quad (3.2.16)$$

la première égalité suivant de $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1) \subseteq \mathcal{F}_1$ et la seconde de $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_2) \subseteq \mathcal{F}_2$. \square

Le résultat suivant montre que les variables aléatoires \mathcal{F}_1 -mesurables se comportent comme des constantes relativement aux espérances conditionnelles par rapport à \mathcal{F}_1 .

Théorème 3.2.6. *Si $X \subseteq \mathcal{F}_1$ et $\mathbb{E}(|Y|), \mathbb{E}(|XY|) < \infty$, alors*

$$\mathbb{E}(XY|\mathcal{F}_1) = X\mathbb{E}(Y|\mathcal{F}_1). \quad (3.2.17)$$

DÉMONSTRATION. Le membre de droite étant \mathcal{F}_1 -mesurable, la première condition de la définition est vérifiée. Pour vérifier la seconde condition, nous commençons par considérer le cas $X = 1_B$ avec $B \in \mathcal{F}_1$. Alors pour tout $A \in \mathcal{F}_1$ on a

$$\int_A 1_B \mathbb{E}(Y|\mathcal{F}_1) \, d\mathbb{P} = \int_{A \cap B} \mathbb{E}(Y|\mathcal{F}_1) \, d\mathbb{P} = \int_{A \cap B} Y \, d\mathbb{P} = \int_A 1_B Y \, d\mathbb{P}. \quad (3.2.18)$$

Ceci montre que la seconde condition est vérifiée pour des fonctions indicatrices. Par linéarité, elle est aussi vraie pour des fonctions étagées $\sum a_i 1_{B_i}$. Le théorème de convergence monotone permet d'étendre le résultat aux variables $X, Y \geq 0$. Enfin, pour le cas général, il suffit de décomposer X et Y en leurs parties positive et négative. \square

Enfin, le résultat suivant montre que l'espérance conditionnelle peut être considérée comme une projection de $L^2(\mathcal{F}) = \{Y \subseteq \mathcal{F} : \mathbb{E}(Y^2) < \infty\}$ dans $L^2(\mathcal{F}_1)$.

Théorème 3.2.7. *Si $\mathbb{E}(X^2) < \infty$, alors $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)$ est la variable $Y \subseteq \mathcal{F}_1$ qui minimise $\mathbb{E}((X - Y)^2)$.*

DÉMONSTRATION. Pour tout $Z \in L^2(\mathcal{F}_1)$, le théorème précédent montre que $Z\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1) = \mathbb{E}(ZX|\mathcal{F}_1)$. Prenant l'espérance, on obtient

$$\mathbb{E}(Z\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(ZX|\mathcal{F}_1)) = \mathbb{E}(ZX), \quad (3.2.19)$$

ou encore

$$\mathbb{E}(Z[X - \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)]) = 0. \quad (3.2.20)$$

Si $Y = \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1) + Z \subseteq \mathcal{F}_1$, alors

$$\mathbb{E}((X - Y)^2) = \mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1) - Z)^2) = \mathbb{E}((X - \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1))^2) + \mathbb{E}(Z^2), \quad (3.2.21)$$

qui est minimal quand $Z = 0$. \square

3.3 Exercices

Exercice 3.1. Dans une expérience consistant à jeter deux tétraèdres parfaitement symétriques, dont les faces sont numérotées de 1 à 4, on considère les variables aléatoires X , égale à la somme des points, et Y , égale à leur différence (en valeur absolue).

1. Spécifier un espace probabilisé permettant de décrire cette expérience.
2. Déterminer la loi conjointe de X et Y ainsi que leurs espérances.
3. Calculer $\mathbb{E}(X|Y)$ et $\mathbb{E}(Y|X)$.

Exercice 3.2. On jette un dé symétrique, puis on jette une pièce de monnaie autant de fois que le dé indique de points. Soit X le nombre de Pile obtenus. Déterminer $\mathbb{E}(X)$.

Exercice 3.3. Soit $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ un espace probabilisé, et \mathcal{F}_1 une sous-tribu de \mathcal{F} . Pour tout $A \in \mathcal{F}$, on pose $\mathbb{P}(A|\mathcal{F}_1) = \mathbb{E}(1_A|\mathcal{F}_1)$. Montrer l'inégalité de Bienaymé–Chebyshev

$$\mathbb{P}(\{|X| \geq a\} | \mathcal{F}_1) \leq \frac{1}{a^2} \mathbb{E}(X^2 | \mathcal{F}_1) .$$

Exercice 3.4. Soient X, Y des variables aléatoires réelles intégrables telles que XY soit également intégrable. Montrer les implications :

X, Y indépendantes $\Rightarrow \mathbb{E}(Y|X) = \mathbb{E}(Y) \Rightarrow \mathbb{E}(XY) = \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y)$.

Indication : Commencer par considérer des fonctions indicatrices.

Exercice 3.5. Soient X et Y des variables aléatoires à valeurs dans $\{-1, 0, 1\}$. Exprimer les trois conditions de l'exercice 3.4 à l'aide de la loi conjointe de X et Y . Donner des contre-exemples aux implications inverses.

Indication : On peut supposer $\mathbb{E}(Y) = 0$.

Exercice 3.6. Soit $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ un espace probabilisé, et $\mathcal{F}_1 \subset \mathcal{F}_2$ des sous-tribus de \mathcal{F} .

1. Montrer que

$$\mathbb{E}([X - \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_2)]^2) + \mathbb{E}([\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_2) - \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)]^2) = \mathbb{E}([X - \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)]^2)$$

2. On pose $\text{Var}(X|\mathcal{F}_1) = \mathbb{E}(X^2|\mathcal{F}_1) - \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)^2$. Montrer que

$$\text{Var}(X) = \mathbb{E}(\text{Var}(X|\mathcal{F}_1)) + \text{Var}(\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)) .$$

3. Soit Y_1, Y_2, \dots une suite de variables aléatoires i.i.d. d'espérance μ et de variance σ^2 . Soit N une variable aléatoire à valeurs dans \mathbb{N} , indépendante de tous les Y_i . Soit finalement $X = Y_1 + Y_2 + \dots + Y_N$. Montrer que

$$\text{Var}(X) = \sigma^2 \mathbb{E}(N) + \mu^2 \text{Var}(N) .$$

4. Déterminer la variance de la variable aléatoire X de l'exercice 3.2.

Exercice 3.7. Soit $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ un espace probabilisé, et \mathcal{G} une sous-tribu de \mathcal{F} . On considère deux variables aléatoires X et Y telles que

$$\mathbb{E}(Y|\mathcal{G}) = X \quad \text{et} \quad \mathbb{E}(X^2) = \mathbb{E}(Y^2)$$

1. Calculer $\text{Var}(Y - X|\mathcal{G})$.
2. En déduire $\text{Var}(Y - X)$.
3. Que peut-on en déduire sur la relation entre X et Y ?

Exercice 3.8 (Le processus ponctuel de Poisson). Un processus ponctuel de Poisson d'intensité $\lambda > 0$ est un processus $\{N_t\}_{t \geq 0}$ tel que

- i. $N_0 = 0$;
- ii. pour $t > s \geq 0$, $N_t - N_s$ est indépendant de N_s ;
- iii. pour $t > s \geq 0$, $N_t - N_s$ suit une loi de Poisson de paramètre $\lambda(t - s)$:

$$\mathbb{P}\{N_t - N_s = k\} = e^{-\lambda(t-s)} \frac{(\lambda(t-s))^k}{k!}, \quad k \in \mathbb{N}.$$

On se donne des variables aléatoires i.i.d. $\{\xi_k\}_{k \in \mathbb{N}}$ à valeurs dans \mathbb{N} et de carré intégrables. Soit

$$X_t = \sum_{k=1}^{N_t} \xi_k.$$

1. Calculer $\mathbb{E}(X_t)$.
2. Calculer $\text{Var}(X_t)$.

Chapitre 4

Martingales

Le nom *martingale* est synonyme de *jeu équitable*, c'est-à-dire d'un jeu où le gain que l'on peut espérer faire en tout temps ultérieur est égal à la somme gagnée au moment présent. En probabilités, on appelle donc martingale un processus stochastique $\{X_n\}_n$ tel que l'espérance conditionnelle $\mathbb{E}(X_m|X_n)$ est égale à X_n pour tout $m \geq n$. Les martingales, ainsi que leurs variantes les sous-martingales et les surmartingales, jouissent de nombreuses propriétés qui les rendent très utiles dans l'étude de processus stochastiques plus généraux. Nous allons voir quelques-unes de ces propriétés dans ce chapitre et les suivants.

4.1 Définitions et exemples

Définition 4.1.1 (Martingale, sous- et surmartingale). *Soit $(\Omega, \mathcal{F}, \{\mathcal{F}_n\}_n, \mathbb{P})$ un espace probabilisé filtré. Une martingale par rapport à la filtration $\{\mathcal{F}_n\}_n$ est un processus stochastique $\{X_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ tel que*

1. $\mathbb{E}(|X_n|) < \infty$ pour tout $n \in \mathbb{N}$;
2. $\{X_n\}_n$ est adapté à la filtration $\{\mathcal{F}_n\}_n$;
3. $\mathbb{E}(X_{n+1}|\mathcal{F}_n) = X_n$ pour tout $n \in \mathbb{N}$.

Si la dernière condition est remplacée par $\mathbb{E}(X_{n+1}|\mathcal{F}_n) \leq X_n$ on dit que $\{X_n\}_n$ est une surmartingale, et si elle est remplacée par $\mathbb{E}(X_{n+1}|\mathcal{F}_n) \geq X_n$ on dit que c'est une sous-martingale.

On notera qu'en termes de jeu, une surmartingale est défavorable au joueur, alors qu'une sous-martingale lui est favorable (la terminologie vient de la notion de fonction sous-harmonique).

Exemple 4.1.2.

1. Soit $\{X_n\}_n$ la marche aléatoire symétrique sur \mathbb{Z} , et soit $\mathcal{F}_n = \sigma(X_0, \dots, X_n)$ la filtration canonique. On remarque que $X_{n+1} - X_n$ est indépendant de \mathcal{F}_n , ce qui permet d'écrire

$$\mathbb{E}(X_{n+1}|\mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(X_n|\mathcal{F}_n) + \mathbb{E}(X_{n+1} - X_n|\mathcal{F}_n) = X_n + \mathbb{E}(X_{n+1} - X_n) = X_n, \quad (4.1.1)$$

montrant que la marche aléatoire symétrique est une martingale. Cela traduit le fait que si l'on sait où se trouve la marche au temps n , alors la meilleure estimation de sa position aux temps ultérieurs est donnée par celle au temps n .

2. Soit $\mathcal{X} \subset \mathbb{R}$ un ensemble dénombrable, et soit $\{X_n\}_n$ une chaîne de Markov sur \mathcal{X} , de matrice de transition $P = (p_{i,j})_{i,j \in \mathcal{X}}$. Alors l'équation (3.2.13) implique

$$\mathbb{E}(X_{n+1}|\mathcal{F}_n) = \sum_{j \in \mathcal{X}} j p_{X_n, j}. \quad (4.1.2)$$

Par conséquent la chaîne est une martingale si $\sum_j j p_{i,j} = i$ pour tout $i \in \mathcal{X}$, une surmartingale si $\sum_j j p_{i,j} \leq i$ pour tout $i \in \mathcal{X}$, et une sous-martingale si $\sum_j j p_{i,j} \geq i$ pour tout $i \in \mathcal{X}$. Comme $\sum_j p_{i,j} = 1$, la condition d'être une martingale peut aussi s'écrire $\sum_j (j-i)p_{i,j} = 0$ (respectivement ≤ 0 pour une surmartingale et ≥ 0 pour une sous-martingale).

3. **Urne de Polya :** On considère une urne contenant r boules rouges et v boules vertes. De manière répétée, on tire une boule de l'urne, puis on la remet en ajoutant un nombre fixé c de boules de la même couleur. Soit r_n le nombre de boules rouges après le n ème tirage, v_n le nombre de boules vertes, et $X_n = r_n/(r_n + v_n)$ la proportion de boules rouges. On aura donc

$$X_{n+1} = \begin{cases} \frac{r_n + c}{r_n + v_n + c} & \text{avec probabilité } \frac{r_n}{r_n + v_n} = X_n, \\ \frac{r_n}{r_n + v_n + c} & \text{avec probabilité } \frac{v_n}{r_n + v_n} = 1 - X_n, \end{cases} \quad (4.1.3)$$

de sorte que

$$\mathbb{E}(X_{n+1}|X_n) = \frac{r_n + c}{r_n + v_n + c} \frac{r_n}{r_n + v_n} + \frac{r_n}{r_n + v_n + c} \frac{v_n}{r_n + v_n} = \frac{r_n}{r_n + v_n} = X_n. \quad (4.1.4)$$

La suite $\{X_n\}_n$ est donc une martingale (par rapport à la filtration canonique).

4.2 Inégalités

Commençons par vérifier que le fait de ne faire intervenir que des temps consécutifs n et $n+1$ dans la définition n'est pas une restriction, mais que la monotonie s'étend à tous les temps.

Proposition 4.2.1. *Si $\{X_n\}_n$ est une surmartingale (respectivement une sous-martingale, une martingale), alors*

$$\mathbb{E}(X_n|\mathcal{F}_m) \leq X_m \quad \forall n > m \geq 0 \quad (4.2.1)$$

(respectivement $\mathbb{E}(X_n|\mathcal{F}_m) \geq X_m$, $\mathbb{E}(X_n|\mathcal{F}_m) = X_m$).

DÉMONSTRATION. Considérons le premier cas. Le résultat suit de la définition si $n = m+1$. Si $n = m+k$ avec $k \geq 2$, alors par la Proposition 3.2.5,

$$\mathbb{E}(X_{m+k}|\mathcal{F}_m) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X_{m+k}|\mathcal{F}_{m+k-1})|\mathcal{F}_m) \leq \mathbb{E}(X_{m+k-1}|\mathcal{F}_m). \quad (4.2.2)$$

Le résultat suit alors par récurrence. Si $\{X_n\}_n$ est une sous-martingale, il suffit d'observer que $\{-X_n\}_n$ est une surmartingale et d'appliquer la linéarité. Enfin, si $\{X_n\}_n$ est une martingale, alors c'est à la fois une surmartingale et une sous-martingale, d'où la conclusion (ce raisonnement en trois pas est typique pour les martingales). \square

Un deuxième type important d'inégalité s'obtient en appliquant une fonction convexe à un processus. Nous énoncerons simplement les résultats dans l'un des trois cas sur-sous- ou martingale, mais souvent d'autres inégalités s'obtiennent dans les autres cas par linéarité.

Proposition 4.2.2.

1. Soit X_n une martingale par rapport à \mathcal{F}_n , et soit φ une fonction convexe telle que $\mathbb{E}(|\varphi(X_n)|) < \infty$ pour tout n . Alors $\varphi(X_n)$ est une sous-martingale par rapport à \mathcal{F}_n .
2. Soit X_n une sous-martingale par rapport à \mathcal{F}_n et φ une fonction convexe croissante telle que $\mathbb{E}(|\varphi(X_n)|) < \infty$ pour tout n . Alors $\varphi(X_n)$ est une sous-martingale par rapport à \mathcal{F}_n .

DÉMONSTRATION.

1. Par l'inégalité de Jensen, $\mathbb{E}(\varphi(X_{n+1})|\mathcal{F}_n) \geq \varphi(\mathbb{E}(X_{n+1}|\mathcal{F}_n)) = \varphi(X_n)$.
2. Par l'inégalité de Jensen, $\mathbb{E}(\varphi(X_{n+1})|\mathcal{F}_n) \geq \varphi(\mathbb{E}(X_{n+1}|\mathcal{F}_n)) \geq \varphi(X_n)$. □

Plusieurs cas particuliers de fonctions φ joueront un rôle dans la suite. Pour deux nombres réels a et b , nous notons $a \wedge b$ leur minimum et $a \vee b$ leur maximum. De plus, $a^+ = a \vee 0$ dénote la partie positive de a et $a^- = (-a) \vee 0$ sa partie négative.

Corollaire 4.2.3.

1. Si $p \geq 1$ et X_n est une martingale telle que $\mathbb{E}(|X_n|^p) < \infty$ pour tout n , alors $|X_n|^p$ est une sous-martingale.
2. Si X_n est une sous-martingale, alors $(X_n - a)^+$ est une sous-martingale.
3. Si X_n est une surmartingale, alors $X_n \wedge a$ est une surmartingale.

4.3 Décomposition de Doob, processus croissant

Définition 4.3.1 (Processus prévisible). Soit $\{\mathcal{F}_n\}_{n \geq 0}$ une filtration. Une suite $\{H_n\}_{n \geq 0}$ est un processus prévisible si $H_n \subseteq \mathcal{F}_{n-1}$ pour tout $n \geq 1$.

La notion de prévisibilité se comprend facilement dans le cadre de la théorie des jeux (et par conséquent également dans celle des marchés financiers, ce qui est essentiellement pareil). Supposons en effet qu'un joueur mise de manière répétée sur le résultat d'une expérience aléatoire, telle que le jet d'une pièce de monnaie. Une stratégie est une manière de décider la somme mise à chaque tour, en fonction des gains précédents. Par exemple, le joueur peut décider de doubler la mise à chaque tour, ou de miser une proportion fixée de la somme qu'il a gagnée. Toute stratégie doit être prévisible, car elle ne peut pas dépendre de résultats futurs du jeu. De même, un investisseur décide de la manière de placer ses capitaux en fonction de l'information disponible au temps présent, à moins de commettre une délit d'initié.

Considérons le cas particulier où le joueur gagne un euro pour chaque euro misé si la pièce tombe sur Pile, et perd chaque euro misé si elle tombe sur Face. Soit X_n la somme totale qu'aurait gagnée au temps n un joueur misant un Euro à chaque coup. Un joueur suivant la stratégie H aura alors gagné au temps n la somme

$$(H \cdot X)_n := \sum_{m=1}^n H_m (X_m - X_{m-1}), \quad (4.3.1)$$

puisque $X_m - X_{m-1}$ vaut 1 ou -1 selon que la pièce est tombée sur Pile au Face lors du n ème jet. Le résultat suivant affirme qu'il n'existe pas de stratégie gagnante dans ce jeu.

Proposition 4.3.2. *Soit $\{X_n\}_{n \geq 0}$ une surmartingale et H_n un processus prévisible, non-négatif et borné pour tout n . Alors $(H \cdot X)_n$ est une surmartingale.*

DÉMONSTRATION. Comme $H_{n+1} \subseteq \mathcal{F}_n$ et $(H \cdot X)_n \subseteq \mathcal{F}_n$, la linéarité de l'espérance conditionnelle implique

$$\begin{aligned} \mathbb{E}((H \cdot X)_{n+1} | \mathcal{F}_n) &= (H \cdot X)_n + \mathbb{E}(H_{n+1}(X_{n+1} - X_n) | \mathcal{F}_n) \\ &= (H \cdot X)_n + H_{n+1} \mathbb{E}(X_{n+1} - X_n | \mathcal{F}_n) \leq (H \cdot X)_n, \end{aligned} \quad (4.3.2)$$

puisque $H_{n+1} \geq 0$ et $\mathbb{E}(X_{n+1} - X_n | \mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(X_{n+1} | \mathcal{F}_n) - X_n \leq 0$. \square

La décomposition de Doob permet d'écrire une sous-martingale comme la somme d'une martingale et d'un processus prévisible.

Proposition 4.3.3 (Décomposition de Doob). *Toute sous-martingale $\{X_n\}_{n \geq 0}$ peut être écrite d'une manière unique comme $X_n = M_n + A_n$, où M_n est une martingale et A_n est un processus prévisible croissant tel que $A_0 = 0$.*

DÉMONSTRATION. La preuve est parfaitement constructive. Supposons d'abord que la décomposition existe, avec $\mathbb{E}(M_n | \mathcal{F}_{n-1}) = M_{n-1}$ et $A_n \subseteq \mathcal{F}_{n-1}$. Alors nécessairement

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(X_n | \mathcal{F}_{n-1}) &= \mathbb{E}(M_n | \mathcal{F}_{n-1}) + \mathbb{E}(A_n | \mathcal{F}_{n-1}) \\ &= M_{n-1} + A_n = X_{n-1} - A_{n-1} + A_n. \end{aligned} \quad (4.3.3)$$

Il en résulte les deux relations

$$A_n = A_{n-1} + \mathbb{E}(X_n | \mathcal{F}_{n-1}) - X_{n-1} \quad (4.3.4)$$

et

$$M_n = X_n - A_n. \quad (4.3.5)$$

Ces deux relations définissent M_n et A_n univoquement. En effet, $A_0 = 0$ et donc $M_0 = X_0$ par hypothèse, de sorte que tous les M_n et A_n sont définis par récurrence. Le fait que X_n est une sous-martingale implique que $A_n \geq A_{n-1} \geq 0$. Par récurrence, $A_n \subseteq \mathcal{F}_{n-1}$. Enfin,

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(M_n | \mathcal{F}_{n-1}) &= \mathbb{E}(X_n - A_n | \mathcal{F}_{n-1}) \\ &= \mathbb{E}(X_n | \mathcal{F}_{n-1}) - A_n = X_{n-1} - A_{n-1} = M_{n-1}, \end{aligned} \quad (4.3.6)$$

ce qui montre que M_n est bien une martingale. \square

Un cas particulier important se présente si X_n est une martingale telle que $X_0 = 0$ et $\mathbb{E}(X_n^2) < \infty$ pour tout n . Dans ce cas, le Corollaire 4.2.3 implique que X_n^2 est une sous-martingale. La décomposition de Doob de X_n^2 s'écrit alors

$$X_n^2 = M_n + A_n, \quad (4.3.7)$$

où M_n est une martingale, et (4.3.4) implique

$$A_n = \sum_{m=1}^n \mathbb{E}(X_m^2 | \mathcal{F}_{m-1}) - X_{m-1}^2 = \sum_{m=1}^n \mathbb{E}((X_m - X_{m-1})^2 | \mathcal{F}_{m-1}). \quad (4.3.8)$$

Définition 4.3.4 (Processus croissant). *Le processus prévisible (4.3.8) est appelé le processus croissant ou le crochet, ou encore le compensateur de X_n , et noté $\langle X \rangle_n$.*

Le processus croissant $\langle X \rangle_n$ est une mesure de la variance de la trajectoire jusqu'au temps n . Nous verrons que sous certaines conditions, $\langle X \rangle_n$ converge vers une variable aléatoire $\langle X \rangle_\infty$, qui mesure alors la variance totale des trajectoires.

4.4 Exercices

Exercice 4.1. Soient Y_1, Y_2, \dots des variables i.i.d., et soit $X_n = \prod_{m=1}^n Y_m$. Sous quelle condition la suite X_n est-elle une surmartingale? Une sous-martingale? Une martingale?

Exercice 4.2. Soit $(\Omega, \mathcal{F}, \{\mathcal{F}_n\}, \mathbb{P})$ un espace probabilisé filtré, et $X_n = \sum_{m=1}^n 1_{B_m}$, avec $B_n \in \mathcal{F}_n \forall n$.

1. Montrer que X_n est une sous-martingale.
2. Donner la décomposition de Doob de X_n .
3. Particulariser au cas $\mathcal{F}_n = \sigma(X_1, \dots, X_n)$.

Exercice 4.3 (Urne de Polya). On considère le modèle d'urne de Polya, avec paramètres (r, v, c) .

1. Déterminer la loi de la proportion de boules vertes X_n dans le cas $r = v = c = 1$.
2. Dans le cas général, exprimer le processus croissant $\langle X \rangle_n$ en fonction des X_m et du nombre total de boules N_m aux temps $m \leq n$.
3. Montrer que $\lim_{n \rightarrow \infty} \langle X \rangle_n < \infty$.

Exercice 4.4 (Martingales et fonctions harmoniques). Une fonction continue $f : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{R}$ est dite *sous-harmonique* si pour tout $z \in \mathbb{C}$ et tout $r > 0$,

$$f(z) \leq \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} f(z + r e^{i\theta}) d\theta .$$

f est dite *surharmonique* si $-f$ est sous-harmonique, et *harmonique* si elle est à la fois sous-harmonique et surharmonique.

On fixe $r > 0$. Soit $\{U_n\}_{n \geq 1}$ une suite de variables aléatoires i.i.d. de loi uniforme sur $\{z \in \mathbb{C} : |z| = r\}$, et soit \mathcal{F}_n la tribu engendrée par (U_1, \dots, U_n) . Pour tout $n \geq 1$ on pose

$$X_n = U_1 + \dots + U_n \quad \text{et} \quad Y_n = f(X_n) .$$

1. Sous quelle condition sur f la suite $\{Y_n\}_{n \geq 1}$ est-elle une sous-martingale, une surmartingale, ou une martingale?
2. Que se passe-t-il si f est la partie réelle d'une fonction analytique?

Exercice 4.5 (Le processus de Galton–Watson). On se donne des variables aléatoires i.i.d. $\{\xi_{n,i}\}_{n,i \geq 1}$ à valeurs dans \mathbb{N} . On note leur distribution $p_k = \mathbb{P}\{\xi_{n,i} = k\}$, leur espérance $\mu > 0$ et leur variance σ^2 . On notera \mathcal{F}_n la filtration $\mathcal{F}_n = \sigma\{\xi_{i,m}, m \leq n\}$. On définit un processus $\{Z_n\}_{n \geq 0}$ par $Z_0 = 1$ et pour $n \geq 0$

$$Z_{n+1} = \begin{cases} \xi_{1,n+1} + \dots + \xi_{Z_n,n+1} & \text{si } Z_n > 0 , \\ 0 & \text{sinon} . \end{cases}$$

Ce processus modélise l'évolution d'une population avec initialement $Z_0 = 1$ individu, et dans laquelle chaque individu i donne naissance au temps n à un nombre aléatoire $\xi_{n,i}$ d'enfants, indépendamment et avec la même loi que tous les autres individus.

1. Montrer que $X_n = Z_n / \mu^n$ est une martingale par rapport à \mathcal{F}_n .
2. Montrer que si $\mu < 1$, alors $\mathbb{P}\{Z_n = 0\} \rightarrow 1$ lorsque $n \rightarrow \infty$, et donc $X_n \rightarrow 0$.

3. On suppose $\mu > 1$. Soit $\varphi(s) = \mathbb{E}(s^{\xi_{i,n}}) = \sum_{k=0}^{\infty} p_k s^k$ la fonction génératrice de la distribution d'enfants.
- Montrer que φ est croissante et convexe sur $[0, 1]$.
 - Soit $\theta_m = \mathbb{P}\{Z_m = 0\}$. Montrer que $\mathbb{P}\{Z_m = 0 | Z_1 = k\} = \theta_{m-1}^k$ et en déduire que $\theta_m = \varphi(\theta_{m-1})$.
 - Montrer que φ admet un unique point fixe ρ sur $[0, 1)$.
 - Montrer que $\theta_m \nearrow \rho$ lorsque $m \rightarrow \infty$.
- En déduire que $\mathbb{P}\{Z_n > 0 \forall n\} = 1 - \rho > 0$.
4. Galton et Watson ont introduit leur modèle afin de décrire la survie de noms de famille. Au XVIII^e siècle, ces noms n'étaient transmis que par les enfants de sexe masculin. On suppose que chaque famille a trois enfants, dont le sexe est déterminé par une loi de Bernoulli de paramètre $1/2$. Le nombre de descendants mâles est donc décrit par un processus de Galton–Watson de loi binomiale $p_0 = p_3 = 1/8$, $p_1 = p_2 = 3/8$. Déterminer la probabilité de survie du nom de famille.
5. Déterminer le processus croissant $\langle X \rangle_n$ de X_n . Calculer $\lim_{n \rightarrow \infty} \langle X \rangle_n$.

Chapitre 5

Temps d'arrêt

Dans un jeu de hasard, un temps d'arrêt est un temps lors duquel le joueur décide d'arrêter de jouer, selon un critère ne dépendant que du passé et du présent. Il peut par exemple décider d'arrêter de jouer dès qu'il a dépensé tout son capital, dès qu'il a gagné une certaine somme, dès qu'il a gagné un certain nombre de fois successives, ou selon toute combinaison de ces critères. Les temps d'arrêt ont donc deux propriétés importantes : ils sont aléatoires, puisqu'ils dépendent du déroulement antérieur du jeu, et ils ne peuvent pas dépendre du futur, puisque le joueur doit à tout moment pouvoir décider s'il arrête ou non.

5.1 Définition et exemples

Définition 5.1.1 (Temps d'arrêt). Soit $\{X_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ un processus stochastique et soit $\mathcal{F}_n = \sigma(X_0, \dots, X_n)$ la filtration canonique. Une variable aléatoire N à valeurs dans $\bar{\mathbb{N}} = \mathbb{N} \cup \{\infty\}$ est un temps d'arrêt si $\{N = n\} \in \mathcal{F}_n$ pour tout $n \in \mathbb{N}$.

La condition $\{N = n\} \in \mathcal{F}_n$ signifie qu'avec l'information disponible au temps n , on doit pouvoir décider si oui ou non l'événement $\{N = n\}$ est réalisé. En d'autres termes, un temps d'arrêt ne "peut pas voir dans le futur".

Exemple 5.1.2.

1. Si N est constante presque sûrement, alors c'est un temps d'arrêt.
2. Supposons que X_n soit réel, et soit $B \subset \mathbb{R}$ un borélien. Alors le *temps de première atteinte* de B

$$N_B = \inf\{n \in \mathbb{N} : X_n \in B\} \quad (5.1.1)$$

est un temps d'arrêt (par convention, on pose $N_B = \infty$ si le processus n'atteint jamais l'ensemble B). Pour le vérifier, il suffit d'observer qu'on a la décomposition

$$\{N_B = n\} = \bigcap_{k=0}^{n-1} \{X_k \in B^c\} \cap \{X_n \in B\} \in \mathcal{F}_n. \quad (5.1.2)$$

3. Le temps de dernier passage dans B avant un temps fixé m ,

$$\sup\{n \leq m : X_n \in B\} \quad (5.1.3)$$

n'est pas un temps d'arrêt. En effet, si par exemple $X_n \in B$ pour un $n < m$, l'information disponible au temps n ne permet pas de dire si oui ou non le processus

repassera dans l'ensemble B jusqu'au temps m . Un joueur ne peut pas décider qu'il jouera jusqu'au dernier tour avant le centième lors duquel il possédera au moins 100 Euros!

Proposition 5.1.3.

1. Soient N et M des temps d'arrêt. Alors $N \wedge M$ et $N \vee M$ sont des temps d'arrêt.
2. Soit $N_k, k \in \mathbb{N}$, une suite de temps d'arrêt telle que $N_k \nearrow N$. Alors N est un temps d'arrêt.

Nous laissons la preuve en exercice.

Définition 5.1.4 (Tribu des événements antérieurs). Soit N un temps d'arrêt. Alors la tribu

$$\mathcal{F}_N = \{A \in \mathcal{F} : A \cap \{N = n\} \in \mathcal{F}_n \forall n < \infty\} \quad (5.1.4)$$

est appelée la tribu des événements antérieurs à N .

Proposition 5.1.5. Soient N et M deux temps d'arrêt tels que $M \leq N$. Alors $\mathcal{F}_M \subset \mathcal{F}_N$.

DÉMONSTRATION. Soit $A \in \mathcal{F}_M$. Alors pour tout $n \geq 0$, $N = n$ implique $M \leq n$ d'où

$$A \cap \{N = n\} = A \cap \{M \leq n\} \cap \{N = n\} \in \mathcal{F}_n, \quad (5.1.5)$$

puisque $A \cap \{M \leq n\} = \bigcup_{k=0}^n (A \cap \{M = k\}) \in \mathcal{F}_n$ et $\{N = n\} \in \mathcal{F}_n$. \square

5.2 Processus arrêté, inégalité de Doob

Définition 5.2.1 (Processus arrêté). Soit $\{\mathcal{F}_n\}_n$ une filtration, $\{X_n\}_n$ un processus adapté à la filtration et N un temps d'arrêt. On appelle processus arrêté en N le processus X^N défini par

$$X_n^N = X_{N \wedge n}. \quad (5.2.1)$$

Si par exemple N est le temps de première atteinte d'un ensemble B , alors X^N est le processus obtenu en "gelant" X à l'endroit où il atteint B pour la première fois.

Proposition 5.2.2. Si N est un temps d'arrêt et X_n est une surmartingale (par rapport à la même filtration \mathcal{F}_n), alors le processus arrêté $X_{N \wedge n}$ est une surmartingale.

DÉMONSTRATION. Considérons le processus $H_n = 1_{\{N \geq n\}}$. Puisque l'on a $\{N \geq n\} = \{N \leq n-1\}^c \in \mathcal{F}_{n-1}$, le processus H_n est prévisible. De plus, il est évidemment borné et non-négatif. Par la proposition 4.3.2, $(H \cdot X)_n$ est une surmartingale. Or nous avons

$$(H \cdot X)_n = \sum_{m=1}^n 1_{\{N \geq m\}} (X_m - X_{m-1}) = \sum_{m=1}^{N \wedge n} (X_m - X_{m-1}) = X_{N \wedge n} - X_0, \quad (5.2.2)$$

donc $X_{N \wedge n} = X_0 + (H \cdot X)_n$ est une surmartingale. \square

Il suit directement de ce résultat que si X_n est une sous-martingale (respectivement une martingale), alors $X_{N \wedge n}$ est une sous-martingale (respectivement une martingale).

Corollaire 5.2.3. Soit X_n une sous-martingale et soit N un temps d'arrêt satisfaisant $\mathbb{P}\{N \leq k\} = 1$ pour un $k \in \mathbb{N}$. Alors

$$\mathbb{E}(X_0) \leq \mathbb{E}(X_N) \leq \mathbb{E}(X_k). \quad (5.2.3)$$

DÉMONSTRATION. Comme $X_{N \wedge n}$ est une sous-martingale, on a

$$\mathbb{E}(X_0) = \mathbb{E}(X_{N \wedge 0}) \leq \mathbb{E}(X_{N \wedge k}) = \mathbb{E}(X_N). \quad (5.2.4)$$

Pour prouver la seconde inégalité, nous imitons la preuve de la proposition en utilisant $K_n = 1 - H_n$, c'est-à-dire $K_n = 1_{\{N < n\}} = 1_{\{N \leq n-1\}}$. C'est également un processus prévisible, donc $(K \cdot X)_n$ est une sous-martingale (car $-X_n$ est une surmartingale). Or

$$(K \cdot X)_n = \sum_{m=1}^n 1_{\{N \leq m-1\}}(X_m - X_{m-1}) = \sum_{m=N+1}^n (X_m - X_{m-1}) = X_n - X_{N \wedge n}, \quad (5.2.5)$$

donc, comme $N \wedge k = N$ presque sûrement,

$$\mathbb{E}(X_k) - \mathbb{E}(X_N) = \mathbb{E}((K \cdot X)_k) \geq \mathbb{E}((K \cdot X)_0) = 0, \quad (5.2.6)$$

d'où la seconde inégalité. \square

Nous sommes maintenant en mesure de prouver l'inégalité de Doob, qui est très utile, notamment pour estimer le supremum d'un processus stochastique. Dans la suite, nous posons

$$\bar{X}_n = \max_{0 \leq m \leq n} X_m^+ = \max_{0 \leq m \leq n} X_m \vee 0. \quad (5.2.7)$$

Théorème 5.2.4 (Inégalité de Doob). *Soit X_n une sous-martingale. Alors pour tout $\lambda > 0$, on a*

$$\mathbb{P}\{\bar{X}_n \geq \lambda\} \leq \frac{1}{\lambda} \mathbb{E}(X_n 1_{\{\bar{X}_n \geq \lambda\}}) \leq \frac{1}{\lambda} \mathbb{E}(X_n^+). \quad (5.2.8)$$

DÉMONSTRATION. Soit $A = \{\bar{X}_n \geq \lambda\}$ et $N = \inf\{m : X_m \geq \lambda\} \wedge n$. Alors

$$\lambda \mathbb{P}(A) = \mathbb{E}(\lambda 1_A) \leq \mathbb{E}(X_N 1_A) \leq \mathbb{E}(X_n 1_A) \leq \mathbb{E}(X_n^+). \quad (5.2.9)$$

La première inégalité suit du fait que $X_N \geq \lambda$ dans A . La seconde vient du fait que $X_N = X_n$ sur A^c et que $\mathbb{E}(X_N) \leq \mathbb{E}(X_n)$ par le corollaire 5.2.3. La dernière inégalité est triviale. \square

L'intérêt de cette inégalité est qu'elle permet de majorer une quantité faisant intervenir tout le processus jusqu'au temps n par une quantité ne dépendant que de X_n , qui est souvent beaucoup plus simple à estimer.

Exemple 5.2.5. Soient ξ_1, ξ_2, \dots des variables indépendantes d'espérance nulle et variance finie, et soit $X_n = \sum_{m=1}^n \xi_m$. Alors X_n est une martingale (la preuve est la même que pour la marche aléatoire symétrique sur \mathbb{Z} dans l'exemple 4.1.2), donc X_n^2 est une sous-martingale. Une application de l'inégalité de Doob donne l'*inégalité de Kolmogorov*

$$\mathbb{P}\left\{\max_{1 \leq m \leq n} |X_m| \geq \lambda\right\} = \mathbb{P}\left\{\max_{1 \leq m \leq n} X_m^2 \geq \lambda^2\right\} \leq \frac{1}{\lambda^2} \mathbb{E}(X_n^2) = \frac{1}{\lambda^2} \text{Var}(X_n). \quad (5.2.10)$$

Une autre application de l'inégalité de Doob est l'*inégalité du maximum* L^p :

Théorème 5.2.6. *Si X_n est une sous-martingale, alors pour tout $p > 1$*

$$\mathbb{E}(\bar{X}_n^p) \leq \left(\frac{p}{p-1}\right)^p \mathbb{E}([X_n^+]^p). \quad (5.2.11)$$

DÉMONSTRATION. Soit $M > 0$ une constante, que nous allons faire tendre vers l'infini à la fin de la preuve. Alors, par intégration par parties,

$$\begin{aligned} \mathbb{E}([\bar{X}_n \wedge M]^p) &= \int_0^\infty p\lambda^{p-1} \mathbb{P}\{\bar{X}_n \wedge M \geq \lambda\} \, d\lambda \\ &\leq \int_0^\infty p\lambda^{p-1} \frac{1}{\lambda} \mathbb{E}(X_n^+ 1_{\{\bar{X}_n \wedge M \geq \lambda\}}) \, d\lambda \\ &= \int_0^\infty p\lambda^{p-2} \int X_n^+ 1_{\{\bar{X}_n \wedge M \geq \lambda\}} \, d\mathbb{P} \, d\lambda \\ &= \int X_n^+ \int_0^{\bar{X}_n \wedge M} p\lambda^{p-2} \, d\lambda \, d\mathbb{P} \\ &= \frac{p}{p-1} \int X_n^+ [\bar{X}_n \wedge M]^{p-1} \, d\mathbb{P} \\ &= \frac{p}{p-1} \mathbb{E}(X_n^+ [\bar{X}_n \wedge M]^{p-1}) \\ &\leq \frac{p}{p-1} [\mathbb{E}(|X_n^+|^p)]^{1/p} [\mathbb{E}(|\bar{X}_n \wedge M|^p)]^{(p-1)/p}. \end{aligned} \quad (5.2.12)$$

La dernière inégalité provient de l'inégalité de Hölder. Divisant les deux côtés de l'inégalité par $[\mathbb{E}(|\bar{X}_n \wedge M|^p)]^{(p-1)/p}$ et élevant à la puissance p , on trouve

$$\mathbb{E}(|\bar{X}_n \wedge M|^p) \leq \left(\frac{p}{p-1}\right)^p \mathbb{E}([X_n^+]^p), \quad (5.2.13)$$

et le résultat suit du théorème de la convergence dominée, en faisant tendre M vers l'infini. \square

Corollaire 5.2.7. *Si Y_n est une martingale, alors*

$$\mathbb{E}\left(\left[\max_{0 \leq m \leq n} |Y_m|\right]^p\right) \leq \left(\frac{p}{p-1}\right)^p \mathbb{E}(|Y_n|^p). \quad (5.2.14)$$

5.3 Exercices

Exercice 5.1. Démontrer la Proposition 5.1.3 :

1. Si N et M sont des temps d'arrêt, alors $N \wedge M$ et $N \vee M$ sont des temps d'arrêt.
2. Si N_k , $k \in \mathbb{N}$, est une suite de temps d'arrêt telle que $N_k \nearrow N$, alors N est un temps d'arrêt.

Exercice 5.2. Soient ξ_1, ξ_2, \dots des variables aléatoires i.i.d. telles que $\mathbb{E}(\xi_m) = 0$, et soit la martingale $X_n = \sum_{m=1}^n \xi_m$. On se donne $\lambda > 0$, et soit

$$P_n(\lambda) = \mathbb{P}\left\{\max_{1 \leq m \leq n} |X_m| \geq \lambda\right\}.$$

1. On suppose les ξ_m de variance finie. Donner une majoration de $P_n(\lambda)$ en appliquant l'inégalité de Doob à X_n^2 .
2. Améliorer la borne précédente en appliquant l'inégalité de Doob à $(X_n + c)^2$ et en optimisant sur c .
3. On suppose que les ξ_m suivent une loi normale centrée réduite. Majorer $P_n(\lambda)$ en appliquant l'inégalité de Doob à $e^{cX_n^2}$ et en optimisant sur c .
4. Pour des ξ_m normales centrées réduites, majorer $\mathbb{P}\{\max_{1 \leq m \leq n} X_m \geq \lambda\}$ en appliquant l'inégalité de Doob à e^{cX_n} et en optimisant sur c .

Chapitre 6

Théorèmes de convergence

Une propriété importante des suites non-décroissantes de réels est que si elles sont bornées, alors elles convergent. Les sous-martingales sont un analogue stochastique de telles suites : si elles sont bornées, alors elles convergent dans un sens approprié. Ceci donne une méthode très simple pour étudier le comportement asymptotique de certains processus stochastiques.

Il faut cependant faire attention au fait qu'il existe différentes notions de convergence de suites de variables aléatoires. Dans cette section, nous allons d'abord examiner la convergence de sous-martingales au sens presque sûr, qui est le plus fort. Ensuite nous verrons ce qui se passe dans le cas plus faible de la convergence L^p . Il s'avère que le cas $p > 1$ est relativement simple à contrôler, alors que le cas $p = 1$ est plus difficile.

6.1 Rappel: Notions de convergence

Commençons par rappeler trois des notions de convergence d'une suite de variables aléatoires (une quatrième notion, celle de convergence en loi, ne jouera pas de rôle important ici).

Définition 6.1.1 (Convergence d'une suite de variables aléatoires). *Soient X et $\{X_n\}_{n \geq 0}$ des variables aléatoires réelles, définies sur un même espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$.*

1. *On dit que X_n converge presque sûrement vers X si*

$$\mathbb{P}\left(\left\{\omega \in \Omega : \lim_{n \rightarrow \infty} X_n(\omega) = X(\omega)\right\}\right) = 1 .$$

2. *Si $p > 0$, on dénote par $L^p(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ l'ensemble des variables aléatoires X telles que $\mathbb{E}(|X|^p) < \infty$. Si $X_n, X \in L^p$, on dit que X_n converge dans L^p vers X si*

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{E}(|X_n - X|^p) = 0 .$$

3. *On dit que X_n converge en probabilité vers X si*

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}\{|X_n - X| \geq \varepsilon\} = 0$$

pour tout $\varepsilon > 0$.

Les principaux liens entre ces trois notions de convergence sont résumées dans la proposition suivante.

Proposition 6.1.2.

1. La convergence presque sûre implique la convergence en probabilité.
2. La convergence dans L^p implique la convergence en probabilité.
3. La convergence dans L^p implique la convergence dans L^q pour tout $q < p$.
4. Si $X_n \rightarrow X$ presque sûrement et $|X_n| \leq Y \forall n$ avec $Y \in L^p$, alors $X_n \rightarrow X$ dans L^p .

DÉMONSTRATION.

1. Soit $Y_n = 1_{\{|X_n - X| \geq \varepsilon\}}$. Si $X_n \rightarrow X$ presque sûrement, alors $X_n \rightarrow X$ presque partout, donc $Y_n \rightarrow 0$ presque sûrement. Par le théorème de la convergence dominée (qui s'applique car $Y_n \leq 1$), on a $\mathbb{P}\{|X_n - X| \geq \varepsilon\} = \mathbb{E}(Y_n) \rightarrow 0$.
2. Par l'inégalité de Markov, $\mathbb{P}\{|X_n - X| \geq \varepsilon\} \leq \varepsilon^{-p} \mathbb{E}(|X_n - X|^p) \rightarrow 0$.
3. Si $q < p$, l'inégalité de Hölder implique $\mathbb{E}(|X_n - X|^q) \leq \mathbb{E}(|X_n - X|^p)^{q/p} \rightarrow 0$.
4. On a $|X_n - X|^p \leq (|X_n| + |X|)^p \leq (2Y)^p \leq 2^p Y^p \in L^1$. Comme $|X_n - X|^p \rightarrow 0$ presque sûrement, le théorème de la convergence dominée permet d'écrire

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{E}(|X_n - X|^p) = \mathbb{E}\left(\lim_{n \rightarrow \infty} |X_n - X|^p\right) = 0. \quad (6.1.1)$$

□

Voici deux contre-exemples classiques à l'équivalence entre ces différentes notions de convergence :

Exemple 6.1.3. Soit $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P}) = ([0, 1], \mathcal{B}_{[0,1]}, \lambda)$, où $\mathcal{B}_{[0,1]}$ est la tribu des boréliens et λ la mesure de Lebesgue.

1. Soit $X_n = n^{1/p} 1_{[0, 1/n]}$. Alors $X_n(\omega) \rightarrow 0$ pour tout $\omega > 0$, donc $X_n \rightarrow 0$ presque sûrement. De plus, pour tout $\varepsilon > 0$ on a $\mathbb{P}\{|X_n| > \varepsilon\} \leq 1/n$, donc $X_n \rightarrow 0$ en probabilité. Par contre, on a $\mathbb{E}(|X_n|^p) = \int_0^{1/n} (n^{1/p})^p dx = 1$, donc X_n ne tend pas vers 0 dans L^p .
2. Décomposons tout entier n comme $n = 2^m + k$ avec $m \in \mathbb{N}$ et $0 \leq k < 2^m$, et soit $X_n = 1_{[k2^{-m}, (k+1)2^{-m}]}$. Alors $\mathbb{P}\{|X_n| > \varepsilon\} \leq 2^{-m}$ pour tout $\varepsilon > 0$, donc $X_n \rightarrow 0$ en probabilité. De plus, pour tout $p > 0$, $\mathbb{E}(|X_n|^p) \leq 2^{-m}$, donc $X_n \rightarrow 0$ dans L^p . Par contre, $X_n(\omega)$ ne converge pour aucun ω (on peut trouver des sous-suites de n telles que $X_n(\omega) = 1$ pour tout n , et aussi telles que $X_n(\omega) = 0$ pour tout n), donc X_n ne converge pas presque sûrement.

6.2 Convergence presque sûre

Considérons un investisseur suivant la stratégie suivante. Il se fixe deux seuils $a < b$. Il achète un nombre fixé de parts d'action lorsque leur prix est inférieur à a . Puis il attend que le prix de l'action atteigne ou dépasse la valeur b pour revendre ses parts. Ensuite, il attend que le prix retombe au-dessous de a pour racheter des parts, et ainsi de suite. Si X_n désigne le prix de l'action au temps n , la stratégie peut être décrite formellement comme suit. On pose $N_0 = -1$ et, pour tout $k \geq 1$, on introduit les temps d'arrêt

$$\begin{aligned} N_{2k-1} &= \inf\{m > N_{2k-2} : X_m \leq a\}, \\ N_{2k} &= \inf\{m > N_{2k-1} : X_m \geq b\}. \end{aligned} \quad (6.2.1)$$

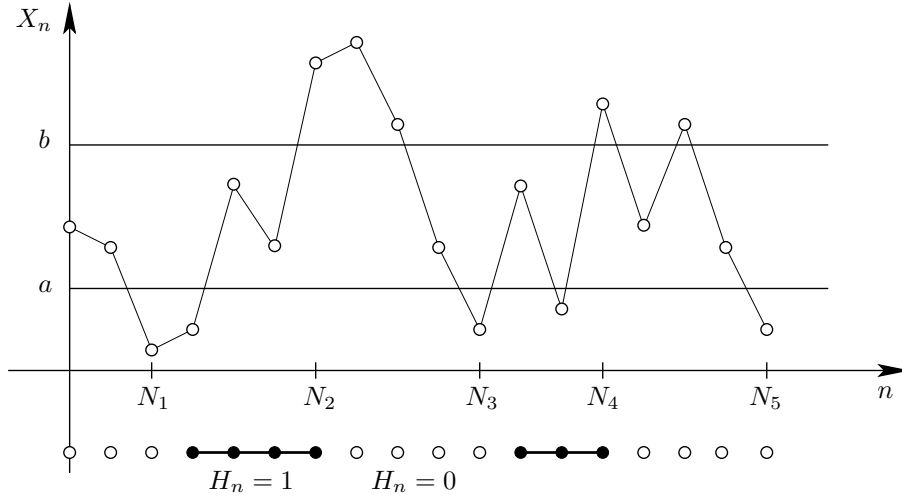


FIGURE 6.1. Prix de l'action et stratégie de l'investisseur.

La stratégie correspond à la suite prévisible

$$H_m = \begin{cases} 1 & \text{s'il existe } k \text{ tel que } N_{2k-1} < m \leq N_{2k}, \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases} \quad (6.2.2)$$

Jusqu'au temps n , l'investisseur aura revendu ses actions un nombre U_n de fois, donné par

$$U_n = \sup\{k : N_{2k} \leq n\}. \quad (6.2.3)$$

Au temps n , le gain de l'investisseur sera donc supérieur ou égal à $(b-a)U_n$. Le résultat suivant donne une borne supérieure sur le gain moyen dans le cas où le processus est favorable ou équitable.

Proposition 6.2.1. *Si X_n est une sous-martingale, alors*

$$(b-a)\mathbb{E}(U_n) \leq \mathbb{E}((X_n - a)^+) - \mathbb{E}((X_0 - a)^+). \quad (6.2.4)$$

DÉMONSTRATION. Soit $Y_n = a + (X_n - a)^+ = X_n \vee a$. Par le corollaire 4.2.3, Y_n est aussi une sous-martingale. De plus, Y_n et X_n effectuent le même nombre de transitions de a vers b . On a

$$(b-a)U_n \leq (H \cdot Y)_n = \sum_{m=1}^n H_m(Y_m - Y_{m-1}). \quad (6.2.5)$$

En effet, le membre de droite est supérieur ou égal au profit fait au temps n . Soit alors $K_m = 1 - H_m$. Comme $Y_n - Y_0 = (H \cdot Y)_n + (K \cdot Y)_n$, et que $(K \cdot Y)_n$ est une sous-martingale en vertu de la Proposition 4.3.2, on a

$$\mathbb{E}((K \cdot Y)_n) \geq \mathbb{E}((K \cdot Y)_0) = 0, \quad (6.2.6)$$

et donc $\mathbb{E}((H \cdot Y)_n) \leq \mathbb{E}(Y_n - Y_0)$, d'où le résultat. \square

Cette majoration nous permet de démontrer un premier résultat de convergence.

Théorème 6.2.2 (Convergence presque sûre). *Soit X_n une sous-martingale telle que $\sup_n \mathbb{E}(X_n^+) < \infty$. Alors X_n converge presque sûrement, lorsque $n \rightarrow \infty$, vers une variable aléatoire X satisfaisant $\mathbb{E}(|X|) < \infty$.*

DÉMONSTRATION. Comme $(X - a)^+ \leq X^+ + |a|$, la proposition précédente implique

$$\mathbb{E}(U_n) \leq \frac{|a| + \mathbb{E}(X_n^+)}{b - a}. \quad (6.2.7)$$

Lorsque $n \rightarrow \infty$, la suite croissante U_n tend vers le nombre total U de passages de a à b de la suite des X_n . Si $\mathbb{E}(X_n^+)$ est borné, il suit que $\mathbb{E}(U) < \infty$, et donc que U est fini presque sûrement. Ceci étant vrai pour tout choix de rationnels $a < b$, l'événement

$$\bigcup_{a, b \in \mathbb{Q}} \{\omega : \liminf X_n(\omega) < a < b < \limsup X_n(\omega)\} \quad (6.2.8)$$

a une probabilité nulle. Il suit que $\liminf X_n = \limsup X_n$ presque sûrement, et donc que $\lim_{n \rightarrow \infty} X_n =: X$ existe presque sûrement. Le lemme de Fatou nous assure que $\mathbb{E}(X^+) \leq \liminf \mathbb{E}(X_n^+) < \infty$, et donc $X < \infty$ presque sûrement. Enfin, pour montrer que $X > -\infty$ presque sûrement, on décompose

$$\mathbb{E}(X_n^-) = \mathbb{E}(X_n^+) - \mathbb{E}(X_n) \leq \mathbb{E}(X_n^+) - \mathbb{E}(X_0), \quad (6.2.9)$$

et on applique à nouveau le lemme de Fatou pour montrer que $\mathbb{E}(X^-) < \infty$. \square

Corollaire 6.2.3. *Soit X_n une surmartingale positive. Alors X_n converge presque sûrement, lorsque $n \rightarrow \infty$, vers une variable aléatoire X avec $\mathbb{E}(X) \leq \mathbb{E}(X_0)$.*

DÉMONSTRATION. $Y_n = -X_n$ est une sous-martingale bornée supérieurement par 0, avec $\mathbb{E}(Y_n^+) = 0$, donc elle converge. Comme $\mathbb{E}(X_0) \geq \mathbb{E}(X_n)$, l'inégalité suit du lemme de Fatou. \square

Exemple 6.2.4.

1. Considérons l'urne de Polya introduite dans l'exemple 4.1.2. La proportion X_n de boules rouges est une martingale positive, qui est bornée supérieurement par 1. Par le théorème et le corollaire, X_n converge presque sûrement vers une variable aléatoire X , d'espérance inférieure ou égale à 1. On peut montrer que selon le nombre initial r et v de boules et le paramètre c , la loi de X est soit uniforme, soit une loi bêta, de densité proportionnelle à $x^{r/c-1}(1-x)^{v/c-1}$.
2. Soit S_n une marche aléatoire symétrique sur \mathbb{Z} , partant de 1, $N = N_0$ le temps de première atteinte de 0, et $X_n = S_{n \wedge N}$ la marche arrêtée en 0. Par la Proposition 5.2.2, X_n est une martingale non-négative. Par le corollaire, elle converge vers une limite X finie presque sûrement. Cette limite doit être nulle : En effet, si $X_n = k > 0$, alors $X_{n+1} = k \pm 1$, ce qui contredirait la convergence. On a donc montré que la marche aléatoire partant de 1 atteint 0 presque sûrement. On notera cependant que comme X_n est une martingale, on a $\mathbb{E}(X_n) = \mathbb{E}(X_0) = 1$, donc que X_n ne converge pas dans L^1 .

6.3 Convergence dans L^p , $p > 1$

La convergence d'une martingale dans L^p suit de manière simple de l'inégalité du maximum L^p :

Théorème 6.3.1 (Convergence d'une martingale dans L^p). *Soit X_n une martingale telle que $\sup_n \mathbb{E}(|X_n|^p) < \infty$ pour un $p > 1$. Alors X_n converge vers une variable aléatoire X presque sûrement et dans L^p .*

DÉMONSTRATION. On a $(\mathbb{E}(X_n^+))^p \leq (\mathbb{E}(|X_n|))^p \leq \mathbb{E}(|X_n|^p)$. Donc par le Théorème 6.2.2, X_n converge presque sûrement vers une variable X . Par le corollaire (5.2.7),

$$\mathbb{E}\left(\left[\sup_{0 \leq m \leq n} |X_m|\right]^p\right) \leq \left(\frac{p}{p-1}\right)^p \mathbb{E}(|X_n|^p). \quad (6.3.1)$$

Faisant tendre n vers l'infini, le théorème de la convergence monotone montre que $\sup_n |X_n|$ est dans L^p . Comme $|X_n - X|^p \leq (2 \sup_n |X_n|)^p$, le théorème de la convergence dominée montre que $\mathbb{E}(|X_n - X|^p) \rightarrow 0$. \square

Dans la suite, nous considérons plus particulièrement le cas $p = 2$. Rappelons que si une martingale X_n est dans L^2 , on peut définir son processus croissant

$$\langle X \rangle_n = \sum_{m=1}^n \mathbb{E}((X_m - X_{m-1})^2 | \mathcal{F}_{m-1}). \quad (6.3.2)$$

La croissance implique que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \langle X \rangle_n =: \langle X \rangle_\infty \quad (6.3.3)$$

existe dans $\mathbb{R}_+ \cup \{\infty\}$. Cette quantité s'interprète comme la variance totale de la trajectoire $X_n(\omega)$.

Proposition 6.3.2. *Soit X_n une martingale dans L^2 telle que $X_0 = 0$. Alors*

$$\mathbb{E}\left(\sup_n X_n^2\right) \leq 4\mathbb{E}(\langle X \rangle_\infty). \quad (6.3.4)$$

DÉMONSTRATION. L'inégalité du maximum L^2 donne

$$\mathbb{E}\left(\sup_{0 \leq m \leq n} X_m^2\right) \leq 4\mathbb{E}(X_n^2) = 4\mathbb{E}(\langle X \rangle_n), \quad (6.3.5)$$

puisque $\mathbb{E}(X_n^2) = \mathbb{E}(M_n) + \mathbb{E}(\langle X \rangle_n)$ et $\mathbb{E}(M_n) = \mathbb{E}(M_0) = \mathbb{E}(X_0^2) = 0$. Le résultat suit alors du théorème de convergence monotone. \square

Théorème 6.3.3. *La limite $\lim_{n \rightarrow \infty} X_n(\omega)$ existe et est finie presque sûrement sur l'ensemble $\{\omega : \langle X \rangle_\infty(\omega) < \infty\}$.*

DÉMONSTRATION. Soit $a > 0$. Comme $\langle X \rangle_{n+1} \subseteq \mathcal{F}_n$, $N = \inf\{n : \langle X \rangle_{n+1} > a^2\}$ est un temps d'arrêt. Comme $\langle X \rangle_{N \wedge n} < a^2$, la proposition ci-dessus appliquée à $X_{N \wedge n}$ donne

$$\mathbb{E}\left(\sup_n |X_{N \wedge n}|^2\right) \leq 4a^2. \quad (6.3.6)$$

Par conséquent, le théorème 6.3.1 avec $p = 2$ implique que la limite de $X_{N \wedge n}$ existe et est finie presque sûrement. Le résultat suit alors du fait que a est arbitraire. \square

6.4 Convergence dans L^1

La discussion de la convergence d'une martingale dans L^1 nécessite la notion d'intégrabilité uniforme.

Définition 6.4.1 (Intégrabilité uniforme). *Une collection $\{X_i\}_{i \in I}$ de variables aléatoires est dite uniformément intégrable si*

$$\lim_{M \rightarrow \infty} \left(\sup_{i \in I} \mathbb{E}(|X_i| 1_{\{|X_i| > M\}}) \right) = 0. \quad (6.4.1)$$

On remarque qu'en prenant M assez grand pour que le supremum soit inférieur à 1, on obtient

$$\sup_{i \in I} \mathbb{E}(|X_i|) \leq \sup_{i \in I} \mathbb{E}(|X_i| 1_{\{|X_i| \leq M\}}) + \sup_{i \in I} \mathbb{E}(|X_i| 1_{\{|X_i| > M\}}) \leq M + 1 < \infty. \quad (6.4.2)$$

Nous commençons par un résultat général montrant qu'il existe de très vastes familles de variables uniformément intégrables.

Proposition 6.4.2. *Soit $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ un espace probabilisé et $X \in L^1$. Alors la famille*

$$\{\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_i) : \mathcal{F}_i \text{ sous-tribu de } \mathcal{F}\} \quad (6.4.3)$$

est uniformément intégrable.

DÉMONSTRATION. Pour tout $\varepsilon > 0$, le théorème de la convergence dominée implique qu'on peut trouver $\delta > 0$ tel que si $\mathbb{P}(A) \leq \delta$, alors $\mathbb{E}(|X|1_A) \leq \varepsilon$. Soit $M = \mathbb{E}(|X|)/\delta$ et $A_i = \{\mathbb{E}(|X|\mathcal{F}_i) > M\} \in \mathcal{F}_i$. Par l'inégalité de Markov,

$$\mathbb{P}(A_i) \leq \frac{1}{M} \mathbb{E}(\mathbb{E}(|X|\mathcal{F}_i)) = \frac{1}{M} \mathbb{E}(|X|) \leq \delta.$$

Par l'inégalité de Jensen, il suit

$$\mathbb{E} \left(\left| \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_i) \right| 1_{\{\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_i) > M\}} \right) \leq \mathbb{E}(\mathbb{E}(|X|\mathcal{F}_i) 1_{A_i}) = \mathbb{E}(|X| 1_{A_i}) \leq \varepsilon.$$

Comme ε est arbitraire (et M ne dépend pas de i), le résultat est prouvé. \square

Le lien entre intégrabilité uniforme et convergence dans L^1 est expliqué par le résultat suivant.

Théorème 6.4.3. *Si $X_n \rightarrow X$ en probabilité, alors les trois conditions suivantes sont équivalentes :*

1. *La famille $\{X_n : n \geq 0\}$ est uniformément intégrable;*
2. *$X_n \rightarrow X$ dans L^1 ;*
3. *$\mathbb{E}(|X_n|) \rightarrow \mathbb{E}(|X|) < \infty$.*

DÉMONSTRATION.

1. \Rightarrow 2. Soit

$$\varphi_M(x) = \begin{cases} M & \text{si } x \geq M, \\ x & \text{si } |x| \leq M, \\ -M & \text{si } x \leq -M. \end{cases}$$

L'inégalité triangulaire implique

$$|X_n - X| \leq |X_n - \varphi_M(X_n)| + |\varphi_M(X_n) - \varphi_M(X)| + |\varphi_M(X) - X|.$$

Prenant l'espérance, et utilisant le fait que $|\varphi_M(Y) - Y| \leq |Y|1_{\{|Y| \geq M\}}$, il vient

$$\mathbb{E}(|X_n - X|) \leq \mathbb{E}(|\varphi_M(X_n) - \varphi_M(X)|) + \mathbb{E}(|X_n|1_{\{|X_n| \geq M\}}) + \mathbb{E}(|X|1_{\{|X| \geq M\}}).$$

Le premier terme tend vers 0 lorsque $n \rightarrow \infty$ par convergence dominée et le fait que $\varphi_M(X_n) \rightarrow \varphi_M(X)$ en probabilité. L'intégrabilité uniforme implique que pour tout $\varepsilon > 0$, le second terme est plus petit que ε pour M assez grand. L'intégrabilité uniforme implique aussi que $\sup_n \mathbb{E}(|X_n|) < \infty$, donc par le lemme de Fatou que $\mathbb{E}(|X|) < \infty$. Le troisième terme peut donc également être rendu plus petit que ε en prenant M assez grand, ce qui prouve 2.

2. \Rightarrow 3. Par l'inégalité de Jensen,

$$|\mathbb{E}(|X_n|) - \mathbb{E}(|X|)| \leq \mathbb{E}(|X_n - |X||) \leq \mathbb{E}(|X_n - X|) \rightarrow 0.$$

3. \Rightarrow 1. Soit

$$\psi_M(x) = \begin{cases} x & \text{si } 0 \leq x \leq M-1, \\ (M-1)(M-x) & \text{si } M-1 \leq x \leq M, \\ 0 & \text{si } x \geq M. \end{cases}$$

Pour tout $\varepsilon > 0$, le théorème de la convergence dominée montre que $\mathbb{E}(|X|) - \mathbb{E}(\psi_M(|X|)) \leq \varepsilon/2$ pour M assez grand. De plus, $\mathbb{E}(\psi_M(|X_n|)) \rightarrow \mathbb{E}(\psi_M(|X|))$, donc par 3.

$$\mathbb{E}(|X_n|1_{\{|X_n| > M\}}) \leq \mathbb{E}(|X_n|) - \mathbb{E}(\psi_M(|X_n|)) \leq \mathbb{E}(|X|) - \mathbb{E}(\psi_M(|X|)) + \frac{\varepsilon}{2} < \varepsilon$$

pour les n plus grands qu'un $n_0(\varepsilon)$. En augmentant encore M , on peut rendre $\mathbb{E}(|X_n|1_{\{|X_n| > M\}})$ inférieur à ε pour les $n \leq n_0(\varepsilon)$ également, ce qui montre l'intégrabilité uniforme. \square

Il est maintenant aisé d'appliquer ce résultat au cas des sous-martingales.

Théorème 6.4.4 (Convergence d'une sous-martingale dans L^1). *Si X_n est une sous-martingale, alors les trois conditions suivantes sont équivalentes :*

1. $\{X_n\}_{n \geq 0}$ est uniformément intégrable;
2. X_n converge presque sûrement et dans L^1 ;
3. X_n converge dans L^1 .

DÉMONSTRATION.

1. \Rightarrow 2. On a $\sup_n \mathbb{E}(X_n) < \infty$, donc $X_n \rightarrow X$ presque sûrement par le théorème 6.2.2, et le théorème 6.4.3 implique que $X_n \rightarrow X$ dans L^1 .

2. \Rightarrow 3. Trivial.

3. \Rightarrow 1. La convergence dans L^1 implique la convergence en probabilité, et donc le théorème 6.4.3 permet de conclure. \square

Dans le cas particulier des martingales, on a

Théorème 6.4.5 (Convergence d'une martingale dans L^1). *Si X_n est une martingale, alors les quatre conditions suivantes sont équivalentes :*

1. $\{X_n\}_{n \geq 0}$ est uniformément intégrable;
2. X_n converge presque sûrement et dans L^1 ;
3. X_n converge dans L^1 ;
4. il existe une variable aléatoire intégrable X telle que $X_n = \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_n)$.

Dans ce cas X est la limite de X_n dans L^1 .

DÉMONSTRATION.

1. \Rightarrow 2. Suit du théorème précédent.

2. \Rightarrow 3. Trivial.

3. \Rightarrow 4. Si $X_n \rightarrow X$ dans L^1 , alors pour tout $A \in \mathcal{F}$, $\mathbb{E}(X_n 1_A) \rightarrow \mathbb{E}(X 1_A)$ puisque

$$|\mathbb{E}(X_m 1_A) - \mathbb{E}(X 1_A)| \leq \mathbb{E}(|X_m 1_A - X 1_A|) \leq \mathbb{E}(|X_m - X|) \rightarrow 0.$$

En particulier, si $A \in \mathcal{F}_n$, alors pour tout $m > n$,

$$\mathbb{E}(X_n 1_A) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X_m|\mathcal{F}_n) 1_A) = \mathbb{E}(X_m 1_A).$$

Comme $\mathbb{E}(X_m 1_A) \rightarrow \mathbb{E}(X 1_A)$, on a en fait $\mathbb{E}(X_n 1_A) = \mathbb{E}(X 1_A)$ pour tout $A \in \mathcal{F}_n$.

Mais ceci est la définition de $X_n = \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_n)$.

4. \Rightarrow 1. Suit de la proposition 6.4.2. \square

6.5 Loi 0 – 1 de Lévy

Les lois 0 – 1 jouent un rôle important pour les suites de variables aléatoires, et ont parfois des conséquences surprenantes. La plus connue est la loi 0 – 1 de Kolmogorov. Soit X_n une suite de variables aléatoires indépendantes, $\mathcal{F}'_n = \sigma(X_n, X_{n+1}, \dots)$, et $\mathcal{T} = \bigcap_n \mathcal{F}'_n$ la tribu terminale. Intuitivement, les événements de \mathcal{T} sont ceux dont l'occurrence n'est pas affectée par la modification d'un nombre fini de X_n , comme par exemple l'événement $\{\sum_{i=1}^{\infty} X_i \text{ existe}\}$. La loi 0 – 1 de Kolmogorov affirme alors que si $A \in \mathcal{T}$, alors $\mathbb{P}(A) = 0$ ou 1. Ceci permet notamment de prouver la loi forte des grands nombres.

Nous écrivons $\mathcal{F}_n \nearrow \mathcal{F}_\infty$ si \mathcal{F}_n est une filtration telle que $\mathcal{F}_\infty = \sigma(\bigcup_n \mathcal{F}_n)$.

Théorème 6.5.1. *Si $\mathcal{F}_n \nearrow \mathcal{F}_\infty$, alors*

$$\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_n) \rightarrow \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_\infty) \tag{6.5.1}$$

presque sûrement et dans L^1 lorsque $n \rightarrow \infty$.

DÉMONSTRATION. Comme pour $m > n$, $\mathbb{E}(\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_m)|\mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_n)$, $Y_n = \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_n)$ est une martingale. La Proposition 6.4.2 montre que Y_n est uniformément intégrable, donc par le Théorème 6.4.5 elle converge presque sûrement et dans L^1 vers une variable aléatoire Y_∞ , telle que $Y_n = \mathbb{E}(Y_\infty|\mathcal{F}_n)$. Par définition de l'espérance conditionnelle,

$$\int_A X \, d\mathbb{P} = \int_A Y_\infty \, d\mathbb{P}$$

pour tout $A \in \mathcal{F}_n$. En prenant la limite $n \rightarrow \infty$, justifiée par le théorème π - λ de théorie de l'intégration, on obtient $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_\infty) = Y_\infty$ puisque $Y_\infty \subseteq \mathcal{F}_\infty$. \square

Corollaire 6.5.2 (Loi 0 – 1 de Lévy). Si $\mathcal{F}_n \nearrow \mathcal{F}_\infty$ et $A \in \mathcal{F}_\infty$ alors $\mathbb{E}(1_A|\mathcal{F}_n) \rightarrow 1_A$ presque sûrement.

Exemple 6.5.3. Supposons que X_n est une suite de variables aléatoires indépendantes, et soit $A \in \mathcal{T}$ un événement de la tribu terminale. Pour tout n , A est indépendant de \mathcal{F}_n , donc $\mathbb{E}(1_A|\mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(1_A) = \mathbb{P}(A)$. Faisant tendre n vers l'infini, on obtient $1_A = \mathbb{P}(A)$, d'où $\mathbb{P}(A) = 0$ ou 1 , ce qui n'est autre que la loi 0 – 1 de Kolmogorov.

6.6 Exercices

Exercice 6.1 (Le processus de Galton–Watson). On considère le processus de Galton–Watson Z_n introduit dans l'exercice 4.5.

1. Montrer que $X_n = Z_n/\mu^n$ converge dans L^2 vers une variable aléatoire X d'espérance égale à 1.
2. On suppose $p_0 > 0$. A l'aide de la loi 0 – 1 de Lévy, montrer que Z_n converge presque sûrement vers une variable aléatoire $Z_\infty : \Omega \rightarrow \{0, +\infty\}$.

Indications : Soit $A = \{\lim_{n \rightarrow \infty} Z_n < \infty\}$ et $B = \{\exists n : Z_n = 0\}$. Montrer que dans A , on a $\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{E}(1_B|\mathcal{F}_n) = 1_B$, et en déduire que $A \subset B$. Conclure en établissant que $Z_\infty = \infty$ dans A^c et $Z_\infty = 0$ dans B .

Exercice 6.2. Un joueur dispose initialement de la somme $X_0 = 1$. Il joue à un jeu de hasard, dans lequel il mise à chaque tour une proportion λ de son capital, avec $0 < \lambda \leq 1$. Il a une chance sur deux de gagner le double de sa mise, sinon il perd sa mise.

L'évolution du capital X_n en fonction du temps n est décrite par

$$X_{n+1} = (1 - \lambda)X_n + \lambda X_n \xi_n \quad (n \geq 0)$$

où les ξ_n sont i.i.d., avec $\mathbb{P}\{\xi_n = 2\} = \mathbb{P}\{\xi_n = 0\} = 1/2$.

1. Montrer que X_n est une martingale.
2. Calculer $\mathbb{E}(X_n)$.
3. Discuter la convergence presque sûre de X_n lorsque $n \rightarrow \infty$.
4. Calculer $\mathbb{E}(X_n^2)$ par récurrence sur n .
5. Que peut-on en déduire sur la convergence dans L^2 de X_n ?
6. Déterminer le processus croissant $\langle X \rangle_n$.
7. On suppose que le joueur mise à chaque tour la totalité de son capital, c'est-à-dire $\lambda = 1$.
 - (a) Calculer explicitement la loi de X_n .
 - (b) Déterminer la limite presque sûre de X_n .
 - (c) Discuter la convergence de X_n dans L^1 .
Les X_n sont-ils uniformément intégrables?
 - (d) Commenter ces résultats - est-ce que vous joueriez à ce jeu?

Exercice 6.3 (*La Martingale*). Un joueur mise sur les résultats des jets indépendants d'une pièce équilibrée. A chaque tour, il mise une somme $S \geq 0$. Si la pièce tombe sur Pile, son capital augmente de S , si elle tombe sur Face, le joueur perd sa mise et donc son capital diminue de S .

Une stratégie populaire en France au XVIIIe siècle est appelée *La Martingale*. Elle est définie comme suit:

- le joueur s'arrête de jouer dès qu'il a gagné la première fois (dès le premier Pile);
- il double sa mise à chaque tour, c'est-à-dire qu'il mise la somme $S_n = 2^n$ au n ème tour, tant qu'il n'a pas gagné.

Soit Y_n le capital du joueur au temps n (après n jets de la pièce). On admettra que le capital initial est nul, et que le joueur a le droit de s'endetter d'une somme illimitée, c'est-à-dire que Y_n peut devenir arbitrairement négatif. Soit X_n le capital au temps n d'un joueur misant un Euro à chaque tour.

1. Montrer que la stratégie est prévisible, et écrire Y_n sous la forme $Y_n = (H \cdot X)_n$ en fonction du processus $\{X_n\}_{n \geq 0}$.
2. Montrer que $\{Y_n\}_{n \geq 0}$ est une martingale.
3. Déterminer le processus croissant $\langle Y \rangle_n$. Calculer $\mathbb{E}(\langle Y \rangle_n)$ et discuter la convergence de Y_n dans L^2 .
4. Déterminer l'image de Y_n , sa loi, et discuter la convergence presque sûre de Y_n . Quelle est sa limite?
5. Y_n converge-t-elle dans L^1 ?

On suppose maintenant que la banque n'admet pas que le joueur s'endette de plus qu'une valeur limite L (on pourra supposer que $L = 2^k$ pour un $k \geq 1$). Par conséquent, le joueur est obligé de s'arrêter dès que son capital au temps n est inférieur à $-L + 2^{n+1}$. Notons Z_n ce capital.

6. Soit N la durée du jeu (le nombre de fois que le joueur mise une somme non nulle). Montrer que N est un temps d'arrêt et donner sa loi.
7. Le processus Z_n est-il une martingale?
8. Discuter la convergence presque sûre et dans L^1 de Z_n et commenter les résultats.

Exercice 6.4. Soit $X_0 = 1$. On définit une suite $\{X_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ récursivement en posant que pour tout $n \geq 1$, X_n suit la loi uniforme sur $]0, 2X_{n-1}[$ (c-à-d $X_n = 2U_n X_{n-1}$ où les U_n sont i.i.d. de loi uniforme sur $]0, 1[$).

1. Montrer que X_n est une martingale.
2. Calculer le processus croissant $\langle X \rangle_n$ et discuter la convergence de X_n dans L^2 .
3. Discuter la convergence presque sûre de X_n .
4. Déterminer la limite presque sûre de X_n .
Indication : Considérer $Y_n = \log(X_n)$ ainsi que $Z_n = Y_n - \mathbb{E}(Y_n)$.
5. Discuter la convergence de X_n dans L^1 .

Exercice 6.5. Soit U une variable aléatoire uniforme sur $[0, 1]$. Soit $f : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction uniformément lipschitzienne. Soit $I_{k,n} = [k2^{-n}, (k+1)2^{-n}[$ et soit \mathcal{F}_n la tribu sur $\Omega = [0, 1]$ engendrée par les $I_{k,n}$ pour $k = 0, \dots, 2^n - 1$. On pose

$$X_n = \sum_{k=0}^{2^n-1} \frac{f((k+1)2^{-n}) - f(k2^{-n})}{2^{-n}} 1_{\{U \in I_{k,n}\}}.$$

1. Montrer que X_n est une martingale par rapport à \mathcal{F}_n .
2. Montrer que X_n converge presque sûrement. On note la limite X_∞ .
3. Discuter la convergence de X_n dans L^1 .
4. Montrer que pour tout $0 \leq a < b \leq 1$,

$$\mathbb{E}(X_\infty 1_{\{U \in [a,b]\}}) = f(b) - f(a).$$

5. On suppose f de classe C^1 . A l'aide de 4., expliciter $X_\infty(\omega)$ (si l'on note $U(\omega) = \omega$ pour tout $\omega \in \Omega$).

Exercice 6.6. Soit $\{X_n\}_{n \geq 1}$ une sous-martingale, et soit

$$\bar{X}_n = \max_{1 \leq i \leq n} X_i .$$

On note $x^+ = 0 \vee x$ et $\log^+(x) = 0 \vee \log(x)$.

1. Soit Y une variable aléatoire à valeurs dans \mathbb{R}_+ , et soit $f : \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction croissante, différentiable par morceaux. Montrer que pour tout $c \geq 0$,

$$\mathbb{E}(f(Y)) \leq f(c) + \int_c^\infty f'(\lambda) \mathbb{P}\{Y > \lambda\} d\lambda .$$

2. Montrer que pour tout $M > 1$,

$$\mathbb{E}(\bar{X}_n^+ \wedge M) \leq 1 + \mathbb{E}(X_n^+ \log^+(\bar{X}_n^+ \wedge M))$$

et en déduire que

$$\mathbb{E}(\bar{X}_n^+) \leq \frac{1 + \mathbb{E}(X_n^+ \log^+(X_n^+))}{1 - e^{-1}} .$$

On pourra utiliser le fait que $a \log b \leq a \log a + b/e$ pour tout $a, b > 0$.

3. Montrer que si $\sup_n |X_n| \leq Y$ pour une variable aléatoire Y telle que $\mathbb{E}(Y) < \infty$ alors $\{X_n\}_{n \geq 1}$ est uniformément intégrable.
 4. En déduire que si $\{X_n\}_{n \geq 1}$ est une martingale telle que $\sup_n \mathbb{E}(|X_n| \log^+ |X_n|) < \infty$, alors $\{X_n\}_{n \geq 1}$ converge dans L^1 .

Exercice 6.7 (La loi du logarithme itéré). Soit $\{X_n\}_{n \geq 1}$ une suite de variables aléatoires réelles i.i.d., centrées, de variance 1. On suppose que la fonction génératrice

$$\psi(\lambda) = \mathbb{E}(e^{\lambda X_1})$$

est finie pour tout $\lambda \in \mathbb{R}$. Soit

$$S_n = \sum_{i=1}^n X_i .$$

Le but de ce problème est de montrer que presque sûrement

$$\limsup_{n \rightarrow \infty} \frac{S_n}{\sqrt{2n \log(\log n)}} \leq 1 . \tag{6.6.1}$$

Dans la suite, on pose $h(t) = \sqrt{2t \log(\log t)}$ pour $t > 1$.

1. Montrer que $\psi(\lambda) = 1 + \frac{1}{2}\lambda^2 + o(\lambda^2)$.
2. Montrer que $Y_n = e^{\lambda S_n} / \psi(\lambda)^n$ est une martingale.
3. Montrer que pour tout $N \geq 1$ et tout $a > 0$,

$$\mathbb{P}\left\{ \exists n \leq N : S_n > a + n \frac{\log \psi(\lambda)}{\lambda} \right\} \leq e^{-\lambda a} .$$

4. On fixe $t, \alpha > 1$. Pour tout $k \geq 1$, on pose

$$a_k = \frac{\alpha}{2} h(t^k), \quad \lambda_k = \frac{h(t^k)}{t^k}, \quad c_k = \frac{\alpha}{2} + t \frac{\log \psi(\lambda_k)}{\lambda_k^2}.$$

Montrer que

$$\mathbb{P} \left\{ \exists n \in]t^k, t^{k+1}]: S_n > h(n)c_k \right\} \leq (k \log t)^{-\alpha}.$$

5. Montrer que presque sûrement,

$$\mathbb{P} \left\{ \frac{S_n}{h(n)} \leq c_k \forall n \in]t^k, t^{k+1}], k \rightarrow \infty \right\} = 1.$$

6. En utilisant le point 1., montrer que

$$c_k = \frac{\alpha + t}{2} + r(k)$$

avec $\lim_{k \rightarrow \infty} r(k) = 0$.

7. Démontrer (6.6.1).

Partie II

Processus en temps continu

Chapitre 7

Le mouvement Brownien

Le mouvement Brownien joue un rôle fondamental dans la théorie des processus stochastiques en temps continu. Bien qu'il soit relativement simple à définir, il jouit de nombreuses propriétés remarquables, et parfois surprenantes. Le mouvement Brownien a été étudié de manière très approfondie, et bien qu'il existe encore des questions ouvertes, c'est l'un des processus les mieux compris. Il joue un rôle important dans la construction de processus stochastiques plus généraux.

Dans ce chapitre, nous présenterons une construction du mouvement Brownien, et une petite sélection de ses nombreuses propriétés, plus particulièrement celles en rapport avec les martingales.

7.1 Limite d'échelle d'une marche aléatoire

Nous commençons par introduire le mouvement Brownien de manière heuristique. Considérons pour cela la marche aléatoire symétrique X_n sur \mathbb{Z} . Elle peut être représentée sous la forme

$$X_n = \sum_{i=1}^n \xi_i, \quad (7.1.1)$$

où les ξ_i sont des variables aléatoires i.i.d., prenant valeurs 1 et -1 avec probabilité $1/2$. On en déduit aisément les propriétés suivantes:

1. $\mathbb{E}(X_n) = 0$ pour tout n ;
2. $\text{Var}(X_n) = n$;
3. X_n prend ses valeurs dans $\{-n, -n+2, \dots, n-2, n\}$ avec

$$\mathbb{P}\{X_n = k\} = \frac{1}{2^n} \frac{n!}{\left(\frac{n+k}{2}\right)! \left(\frac{n-k}{2}\right)!}. \quad (7.1.2)$$

4. *Propriétés des incréments indépendants*: pour tout $n > m \geq 0$, $X_n - X_m$ est indépendant de X_1, \dots, X_m ;
5. *Propriétés des incréments stationnaires*: pour tout $n > m \geq 0$, $X_n - X_m$ a la même loi que X_{n-m} .

Considérons alors la suite de processus

$$B_t^{(n)} = \frac{1}{\sqrt{n}} X_{[nt]}, \quad t \in \mathbb{R}_+, \quad n \in \mathbb{N}^*. \quad (7.1.3)$$

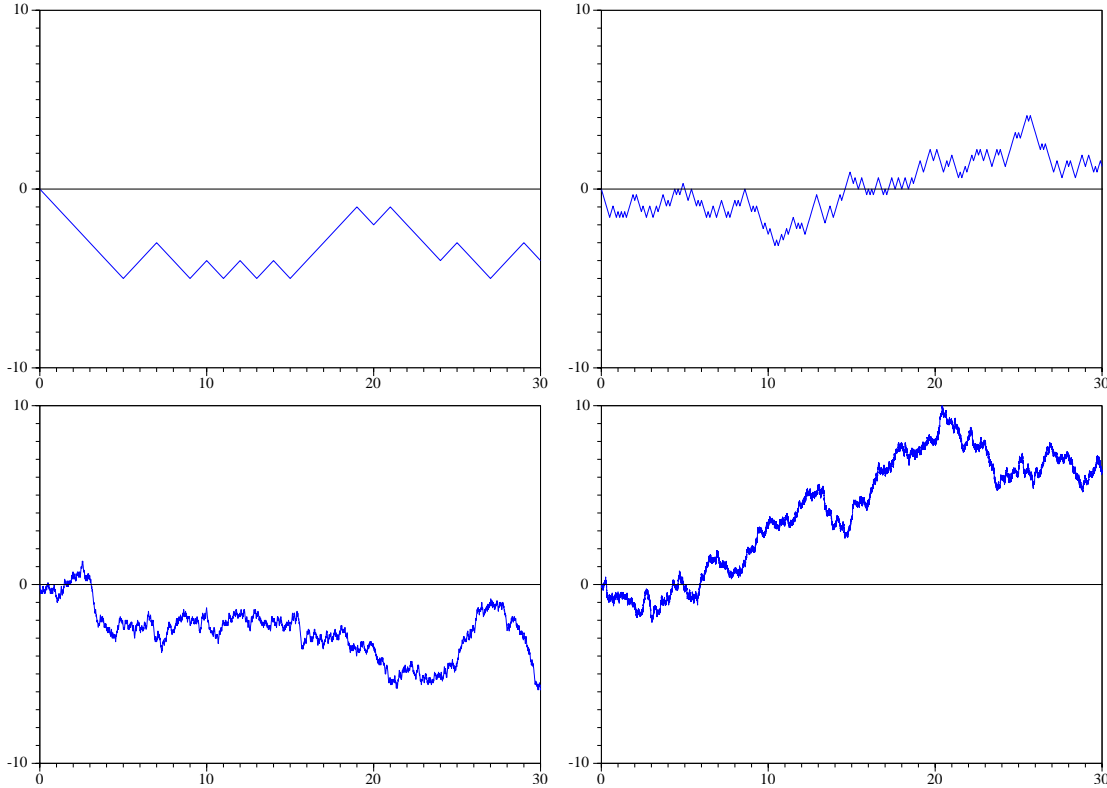


FIGURE 7.1. Les versions rééchelonnées $B_t^{(1)}$, $B_t^{(10)}$, $B_t^{(100)}$ et $B_t^{(1000)}$ d'une même réalisation ω d'une marche aléatoire.

Cela signifie que l'on accélère le temps d'un facteur n , tout en comprimant l'espace d'un facteur \sqrt{n} , de sorte que $B_t^{(n)}$ effectue des pas de $\pm 1/\sqrt{n}$ sur des intervalles de temps de longueur $1/n$ (Figure 7.1).

Soit B_t le processus obtenu en prenant la limite de $B_t^{(n)}$ lorsque $n \rightarrow \infty$, au sens des distributions finies. Autrement dit, B_t est défini par le fait que pour toute partition $0 \leq t_1 < t_2 < \dots < t_k = t$ de $[0, t]$ et tout $(x_1, x_2, \dots, x_k) \in \mathbb{R}^k$,

$$\mathbb{P}\{B_{t_1} \leq x_1, \dots, B_{t_k} \leq x_k\} = \lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}\{B_{t_1}^{(n)} \leq x_1, \dots, B_{t_k}^{(n)} \leq x_k\}. \quad (7.1.4)$$

Supposons pour l'instant que cette limite existe. Le processus B_t aura les propriétés suivantes:

1. $\mathbb{E}(B_t) = 0$ pour tout $t \geq 0$;
2. La variance de B_t satisfait

$$\text{Var}(B_t) = \lim_{n \rightarrow \infty} \left(\frac{1}{\sqrt{n}} \right)^2 [nt] = t. \quad (7.1.5)$$

3. Par le théorème de la limite centrale (ou la formule de Moivre-Laplace appliquée à (7.1.2)), $X_{[nt]}/\sqrt{[nt]}$ converge en loi vers une variable normale centrée réduite. Par conséquent, B_t suit une loi normale $\mathcal{N}(0, t)$.
4. *Propriétés des incréments indépendants*: pour tout $t > s \geq 0$, $B_t - B_s$ est indépendant de $\{B_u\}_{0 \leq u \leq s}$;
5. *Propriétés des incréments stationnaires*: pour tout $t > s \geq 0$, $B_t - B_s$ a la même loi que B_{t-s} .

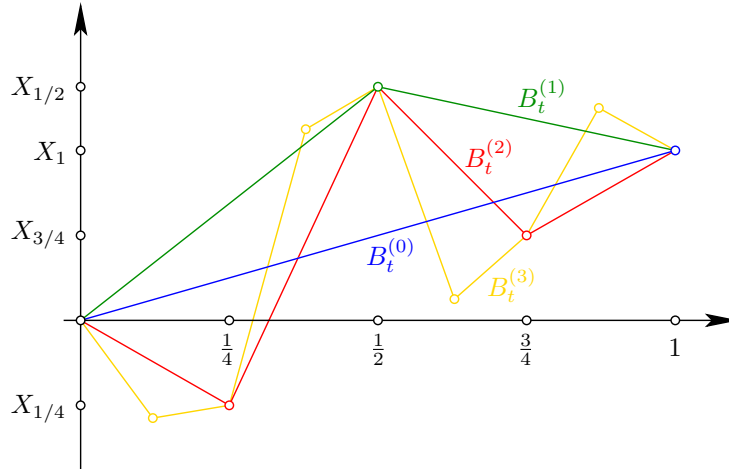


FIGURE 7.2. Construction du mouvement Brownien par interpolation.

7.2 Construction du mouvement Brownien

La construction heuristique ci-dessus motive la définition suivante.

Définition 7.2.1. *Le mouvement Brownien standard ou processus de Wiener standard est le processus stochastique $\{B_t\}_{t \geq 0}$ satisfaisant :*

1. $B_0 = 0$;
2. *Incréments indépendants: pour tout $t > s \geq 0$, $B_t - B_s$ est indépendant de $\{B_u\}_{u \leq s}$;*
3. *Incréments gaussiens: pour tout $t > s \geq 0$, $B_t - B_s$ suit une loi normale $\mathcal{N}(0, t - s)$.*

Nous allons maintenant donner une démonstration de l'existence de ce processus. De plus, nous montrons qu'il admet une version continue, c'est-à-dire que ses trajectoires sont presque sûrement continues, et qu'on peut donc admettre qu'elles sont toutes continues quitte à modifier le processus sur un ensemble de mesure nulle.

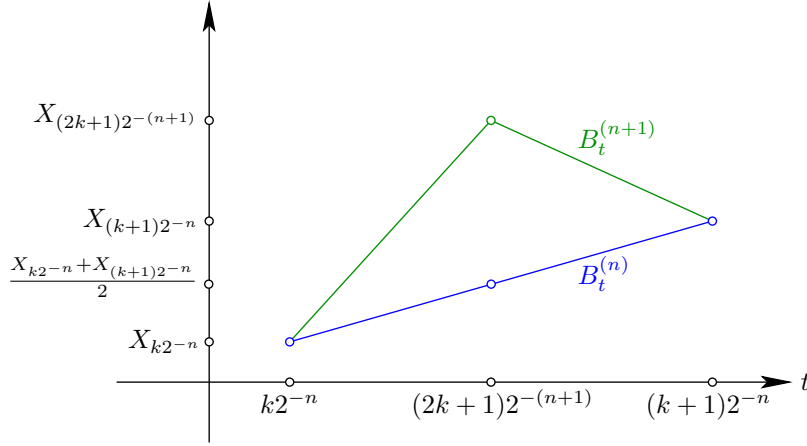
Théorème 7.2.2. *Il existe un processus stochastique $\{B_t\}_{t \geq 0}$ satisfaisant la définition 7.2.1, et dont les trajectoires $t \mapsto B_t(\omega)$ sont continues.*

DÉMONSTRATION.

1. Nous allons d'abord construire $\{B_t\}_{0 \leq t \leq 1}$ à partir d'une collection de variables aléatoires gaussiennes indépendantes $V_1, V_{1/2}, V_{1/4}, V_{3/4}, V_{1/8}, \dots$, toutes centrées, et avec V_1 et $V_{1/2}$ de variance 1 et $V_{k2^{-n}}$ de variance $2^{-(n-1)}$ ($k < 2^n$ impair).

Montrons d'abord que si X_s et X_t sont deux variables aléatoires telles que $X_t - X_s$ soit gaussienne centrée de variance $t - s$, alors il existe une variable aléatoire $X_{(t+s)/2}$ telle que les variables $X_t - X_{(t+s)/2}$ et $X_{(t+s)/2} - X_s$ soient i.i.d. de loi $\mathcal{N}(0, (t-s)/2)$. Si $U = X_t - X_s$ et V est indépendante de U , de même distribution, il suffit de définir $X_{(t+s)/2}$ par

$$\begin{aligned} X_t - X_{(t+s)/2} &= \frac{U + V}{2} \\ X_{(t+s)/2} - X_s &= \frac{U - V}{2}. \end{aligned} \tag{7.2.1}$$

FIGURE 7.3. Calcul de $\Delta^{(n)}$.

En effet, il est aisé de vérifier que ces variables ont la distribution souhaitée, et qu'elles sont indépendantes, puisque $\mathbb{E}((U+V)(U-V)) = \mathbb{E}(U^2) - \mathbb{E}(V^2) = 0$, et que des variables aléatoires normales sont indépendantes si et seulement si elles sont non corrélées. Posons alors $X_0 = 0$, $X_1 = V_1$, et construisons $X_{1/2}$ à l'aide de la procédure ci-dessus, avec $V = V_{1/2}$. Puis nous construisons $X_{1/4}$ à l'aide de X_0 , $X_{1/2}$ et $V_{1/4}$, et ainsi de suite, pour obtenir une familles de variables $\{X_t\}_{t=k2^{-n}, n \geq 1, k < 2^n}$ telles que pour $t > s$, $X_t - X_s$ soit indépendante de X_s et de loi $\mathcal{N}(0, t - s)$.

2. Pour $n \geq 0$, soit $\{B_t^{(n)}\}_{0 \leq t \leq 1}$ le processus stochastique à trajectoires linéaires par morceaux sur les intervalles $[k2^{-n}, (k+1)2^{-n}]$, $k < 2^n$, et tel que $B_{k2^{-n}}^{(n)} = X_{k2^{-n}}$ (Figure 7.2). Nous voulons montrer que la suite des $B^{(n)}(\omega)$ converge uniformément sur $[0, 1]$ pour toute réalisation ω des V_i . Il nous faut donc estimer

$$\begin{aligned} \Delta^{(n)}(\omega) &= \sup_{0 \leq t \leq 1} |B_t^{(n+1)}(\omega) - B_t^{(n)}(\omega)| \\ &= \max_{0 \leq k \leq 2^{n-1}} \max_{k2^{-n} \leq t \leq (k+1)2^{-n}} |B_t^{(n+1)}(\omega) - B_t^{(n)}(\omega)| \\ &= \max_{0 \leq k \leq 2^{n-1}} \left| X_{(2k+1)2^{-(n+1)}}(\omega) - \frac{1}{2}(X_{k2^{-n}}(\omega) + X_{(k+1)2^{-n}}(\omega)) \right| \end{aligned} \quad (7.2.2)$$

(voir Figure 7.3). Le terme en valeur absolue vaut $\frac{1}{2}V_{(2k+1)2^{-(n+1)}}$ par construction, c.f. (7.2.1), qui est gaussienne de variance 2^{-n} . Il suit que

$$\begin{aligned} \mathbb{P}\{\Delta^{(n)} > \sqrt{n2^{-n}}\} &= \mathbb{P}\left\{ \max_{0 \leq k \leq 2^{n-1}} |V_{(2k+1)2^{-(n+1)}}| \geq 2\sqrt{n2^{-n}} \right\} \\ &\leq 2 \cdot 2^n \int_{2\sqrt{n2^{-n}}}^{\infty} e^{-x^2/2 \cdot 2^{-n}} \frac{dx}{\sqrt{2\pi 2^{-n}}} \\ &= 2 \cdot 2^n \int_{2\sqrt{n}}^{\infty} e^{-y^2/2} \frac{dy}{\sqrt{2\pi}} \leq \text{const } 2^n e^{-2n}, \end{aligned} \quad (7.2.3)$$

et donc

$$\sum_{n \geq 0} \mathbb{P}\{\Delta^{(n)} > \sqrt{n2^{-n}}\} \leq \text{const} \sum_{n \geq 0} (2e^{-2})^n < \infty. \quad (7.2.4)$$

Le lemme de Borel–Cantelli nous permet de conclure qu'avec probabilité 1, il n'existe

qu'un nombre fini de n pour lesquels $\Delta^{(n)} > \sqrt{n2^{-n}}$. Par conséquent,

$$\mathbb{P}\left\{\sum_{n \geq 0} \Delta^{(n)} < \infty\right\} = 1. \quad (7.2.5)$$

La suite des $\{B_t^{(n)}\}_{0 \leq t \leq 1}$ est donc une suite de Cauchy pour la norme sup avec probabilité 1, et alors elle converge uniformément. Nous posons pour $t \in [0, 1]$

$$B_t^0 = \begin{cases} \lim_{n \rightarrow \infty} B_t^{(n)} & \text{si la suite converge uniformément} \\ 0 & \text{sinon (avec probabilité 0).} \end{cases} \quad (7.2.6)$$

Il est facile de vérifier que B^0 satisfait les trois propriétés de la définition.

3. Pour étendre le processus à des temps quelconques, nous fabriquons des copies indépendantes $\{B^i\}_{i \geq 0}$ et posons

$$B_t = \begin{cases} B_t^0 & 0 \leq t < 1 \\ B_1^0 + B_{t-1}^1 & 1 \leq t < 2 \\ B_1^0 + B_1^1 + B_{t-2}^2 & 2 \leq t < 3 \\ \dots & \dots \end{cases} \quad (7.2.7)$$

Ceci conclut la démonstration. □

7.3 Propriétés de base

Les propriétés suivantes sont des conséquences directes de la définition 7.2.1 et nous les donnons sans démonstration détaillée.

1. *Propriété de Markov*: Pour tout borelien $A \in \mathbb{R}$,

$$\mathbb{P}\{B_{t+s} \in A \mid B_t = x\} = \int_A p(y, t+s \mid x, t) dy, \quad (7.3.1)$$

indépendamment de $\{B_u\}_{u < t}$, avec des probabilités de transition gaussiennes

$$p(y, t+s \mid x, t) = \frac{e^{-(y-x)^2/2s}}{\sqrt{2\pi s}}. \quad (7.3.2)$$

La preuve suit directement du fait que l'on peut décomposer $B_{t+s} = B_t + (B_{t+s} - B_t)$, le deuxième terme étant indépendant du premier et de loi $\mathcal{N}(0, s)$. On vérifiera en particulier l'équation de Chapman–Kolmogorov: Pour $t > u > s$,

$$p(y, t \mid x, s) = \int_{\mathbb{R}} p(y, t \mid z, u) p(z, u \mid x, s) du. \quad (7.3.3)$$

2. *Propriété différentielle*: Pour tout $t \geq 0$, $\{B_{t+s} - B_t\}_{s \geq 0}$ est un mouvement Brownien standard, indépendant de $\{B_u\}_{u < t}$.
3. *Propriété d'échelle*: Pour tout $c > 0$, $\{cB_{t/c^2}\}_{s \geq 0}$ est un mouvement Brownien standard.
4. *Symétrie*: $\{-B_t\}_{t \geq 0}$ est un mouvement Brownien standard.

5. *Processus Gaussien*: Le processus de Wiener est Gaussien de moyenne nulle (c'est-à-dire que ses distributions jointes finies sont normales centrées), et il est caractérisé par sa covariance

$$\text{cov}\{B_t, B_s\} \equiv \mathbb{E}(B_t B_s) = s \wedge t \quad (7.3.4)$$

($s \wedge t$ désigne le minimum de s et t).

DÉMONSTRATION. Pour $s < t$, nous avons

$$\mathbb{E}(B_t B_s) = \mathbb{E}(B_s(B_s + B_t - B_s)) = \mathbb{E}(B_s^2) + \mathbb{E}(B_s(B_t - B_s)) = s, \quad (7.3.5)$$

puisque le deuxième terme est nul par la propriété d'incrémentés indépendants. \square

En fait, un processus Gaussien centré, dont la covariance satisfait (7.3.4) est un processus de Wiener standard.

6. *Renversement du temps*: Le processus $\{X_t\}_{t \geq 0}$ défini par

$$X_t = \begin{cases} 0 & \text{si } t = 0 \\ tB_{1/t} & \text{si } t > 0 \end{cases} \quad (7.3.6)$$

est un processus de Wiener standard.

DÉMONSTRATION. X_t est un processus Gaussien de moyenne nulle, et un calcul simple montre que sa covariance est bien $\text{cov}\{X_t, X_s\} = s \wedge t$. Le seul point non trivial est de montrer la continuité en zéro de X_t . Celle-ci est équivalente à la loi forte des grands nombres. \square

Voici enfin une propriété importante de non-régularité des trajectoires du mouvement Brownien.

Théorème 7.3.1. *Les trajectoires $t \mapsto B_t(\omega)$ sont presque sûrement nulle part lipschitziennes, donc aussi nulle part différentiables.*

DÉMONSTRATION. Fixons un $C < \infty$ et introduisons, pour $n \geq 1$,

$$A_n = \left\{ \omega : \exists s \in [0, 1] \text{ t.q. } |B_t(\omega) - B_s(\omega)| \leq C|t - s| \text{ si } |t - s| \leq \frac{3}{n} \right\}.$$

Il s'agit de montrer que $\mathbb{P}(A_n) = 0$ pour tout n . Observons que si n augmente, la condition s'affaiblit, donc $A_n \subset A_{n+1}$. Soit encore, pour $n \geq 3$ et $1 \leq k \leq n-2$,

$$Y_{k,n}(\omega) = \max_{j=0,1,2} \left\{ \left| B_{(k+j)/n}(\omega) - B_{(k+j-1)/n}(\omega) \right| \right\},$$

$$B_n = \bigcup_{k=1}^{n-2} \left\{ \omega : Y_{k,n}(\omega) \leq \frac{5C}{n} \right\}.$$

L'inégalité triangulaire implique $A_n \subset B_n$. En effet, soit $\omega \in A_n$. Si par exemple $s = 1$, alors pour $k = n-2$

$$\left| B_{(n-3)/n}(\omega) - B_{(n-2)/n}(\omega) \right| \leq \left| B_{(n-3)/n}(\omega) - B_1(\omega) \right| + \left| B_1(\omega) - B_{(n-2)/n}(\omega) \right| \leq C \left(\frac{3}{n} + \frac{2}{n} \right)$$

donc $\omega \in B_n$. Il suit des propriétés des incrémentés indépendants et d'échelle que

$$\mathbb{P}(A_n) \leq \mathbb{P}(B_n) \leq n \mathbb{P} \left(\left| B_{1/n} \right| \leq \frac{5C}{n} \right)^3 = n \mathbb{P} \left(\left| B_1 \right| \leq \frac{5C}{\sqrt{n}} \right)^3 \leq n \left(\frac{10C}{\sqrt{2\pi n}} \right)^3.$$

Il suit que $\mathbb{P}(A_n) \rightarrow 0$ pour $n \rightarrow \infty$. Mais comme $\mathbb{P}(A_n) \leq \mathbb{P}(A_{n+1})$ pour tout n , ceci implique $\mathbb{P}(A_n) = 0$ pour tout n . \square

7.4 Temps d'arrêt

Soit $\{B_t\}_{t \geq 0}$ un mouvement Brownien standard. Nous allons laisser de côté les détails techniques de la construction de l'espace probabilisé $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ sur lequel B_t est défini (la construction utilise le théorème d'extension de Kolmogorov). Précisons simplement que l'univers Ω peut être identifié à l'ensemble des fonctions continues $f : \mathbb{R}_+ \rightarrow \mathbb{R}$ telles que $f(0) = 0$. Introduisons pour tout $t \geq 0$ la tribu

$$\mathcal{F}_t = \sigma(\{B_s\}_{0 \leq s \leq t}), \quad (7.4.1)$$

contenant les événements ne dépendant que du mouvement Brownien jusqu'au temps t . La suite $\{\mathcal{F}_t\}_{t \geq 0}$ est une suite croissante de sous-tribus de \mathcal{F} , c'est la *filtration canonique* engendrée par le mouvement Brownien.¹

Définition 7.4.1 (Temps d'arrêt). *On appelle temps d'arrêt une variable aléatoire $\tau : \Omega \rightarrow [0, \infty]$ telle que $\{\tau < t\} \in \mathcal{F}_t$ pour tout $t \geq 0$.*

Remarquons que si $\{\tau \leq t\} \in \mathcal{F}_t$, alors

$$\{\tau < t\} = \bigcup_{n \geq 1} \left\{ \tau \leq t - \frac{1}{n} \right\} \in \mathcal{F}_t. \quad (7.4.2)$$

La continuité à droite de la filtration montre en plus que si $\{\tau < t\} \in \mathcal{F}_t$, alors

$$\{\tau \leq t\} = \bigcap_{n \geq 1} \left\{ \tau < t + \frac{1}{n} \right\} \in \mathcal{F}_t. \quad (7.4.3)$$

On peut donc remplacer sans autres $\tau < t$ par $\tau \leq t$ dans la définition des temps d'arrêt (ce qui n'est pas le cas pour les processus en temps discret).

Commençons par énoncer quelques propriétés de base permettant de construire des exemples de temps d'arrêt.

Proposition 7.4.2.

1. Soit A un ouvert. Alors le temps de premier passage dans A , $\tau_A = \inf\{t \geq 0 : B_t \in A\}$ est un temps d'arrêt.
2. Si τ_n est une suite décroissante de temps d'arrêt telle que $\tau_n \rightarrow \tau$, alors τ est un temps d'arrêt.
3. Si τ_n est une suite croissante de temps d'arrêt telle que $\tau_n \rightarrow \tau$, alors τ est un temps d'arrêt.
4. Soit K un fermé. Alors le temps de premier passage dans K est un temps d'arrêt.

DÉMONSTRATION.

1. Par continuité de B_t , $\{\tau_A < t\} = \bigcup_{q \in \mathbb{Q}, q < t} \{B_q \in A\} \in \mathcal{F}_t$.
2. On a $\{\tau < t\} = \bigcup_{n \geq 1} \{\tau_n < t\} \in \mathcal{F}_t$.
3. On a $\{\tau \leq t\} = \bigcap_{n \geq 1} \{\tau_n \leq t\} \in \mathcal{F}_t$.

¹Pour être précis, on préfère considérer $\mathcal{F}'_t = \bigcap_{s > t} \mathcal{F}_s$, qui est continue à droite : $\mathcal{F}'_t = \bigcap_{s > t} \mathcal{F}'_s$. Pour des raisons techniques, on complète en général cette tribu par les ensembles de mesure nulle (c.f. [Dur96, Section 7.2]).

4. Soit $A_n = \bigcup_{x \in K} (x - 1/n, x + 1/n)$ et τ_n le temps de premier passage dans A_n . Comme A_n est ouvert, τ_n est un temps d'arrêt par 1. Les A_n étant décroissants, les τ_n sont croissants. Soit $\sigma = \lim_{n \rightarrow \infty} \tau_n \in [0, \infty]$. Comme $\tau_K \geq \tau_n$ pour tout n , on a $\sigma \leq \tau_K$. Si $\sigma = \infty$, alors $\tau_K = \infty = \sigma$. Supposons que $\sigma < \infty$. Comme $B_{\tau_n} \in \bar{A}_n$ et $B_{\tau_n} \rightarrow B_\sigma$, il suit que $B_\sigma \in K$ et donc $\tau_K \leq \sigma$. Ainsi $\tau_K = \sigma$ et le résultat suit de 3. \square

Comme dans le cas à temps discret, nous introduisons

Définition 7.4.3 (Tribu de événements antérieurs). *Soit τ un temps d'arrêt. Alors la tribu*

$$\mathcal{F}_\tau = \{A \in \mathcal{F} : A \cap \{\tau \leq t\} \in \mathcal{F}_t \forall t \geq 0\} \quad (7.4.4)$$

est appelée la tribu des événements antérieurs à τ .

Proposition 7.4.4.

1. Si σ et τ sont des temps d'arrêt tels que $\sigma \leq \tau$ alors $\mathcal{F}_\sigma \subset \mathcal{F}_\tau$.
2. Si $\tau_n \rightarrow \tau$ est une suite décroissante de temps d'arrêt, alors $\mathcal{F}_\tau = \bigcap_n \mathcal{F}_{\tau_n}$.

DÉMONSTRATION.

1. Voir la preuve de la Proposition 5.1.5.
2. D'une part par 1., on a $\mathcal{F}_{\tau_n} \supset \mathcal{F}_\tau$ pour tout n . D'autre part, soit $A \in \bigcap_n \mathcal{F}_{\tau_n}$. Comme $A \cap \{\tau_n < t\} \in \mathcal{F}_t$ et τ_n décroît vers τ , on a $A \cap \{\tau < t\} \in \mathcal{F}_t$, donc $\bigcap_n \mathcal{F}_{\tau_n} \subset \mathcal{F}_\tau$. \square

L'une des propriétés les plus importantes du mouvement Brownien, liée aux temps d'arrêt, est la propriété de Markov forte.

Théorème 7.4.5 (Propriété de Markov forte du mouvement Brownien). *Si τ est un temps d'arrêt tel que $\mathbb{P}\{\tau < \infty\} = 1$, alors $\{B_{\tau+t} - B_\tau\}_{t \geq 0}$ est un mouvement Brownien standard, indépendant de \mathcal{F}_τ .*

DÉMONSTRATION. Voir [Dur96, Section 7.3] ou [McK69], p. 10. \square

Corollaire 7.4.6 (Principe de réflexion). *Pour $L > 0$ et $\tau = \inf\{t \geq 0 : B_t \geq L\}$, le processus*

$$B_t^* = \begin{cases} B_t & \text{si } t \leq \tau \\ 2L - B_t & \text{si } t > \tau \end{cases} \quad (7.4.5)$$

est un mouvement Brownien standard.

Voici une application classique du principe de réflexion.

Corollaire 7.4.7. *Pour tout $L \geq 0$,*

$$\mathbb{P}\left\{\sup_{0 \leq s \leq t} B_s \geq L\right\} = 2\mathbb{P}\{B_t \geq L\}. \quad (7.4.6)$$

DÉMONSTRATION. Si $\tau = \inf\{t \geq 0 : B_t \geq L\}$, alors $\{\sup_{0 \leq s \leq t} B_s \geq L\} = \{\tau \leq t\}$. Les trajectoires du mouvement Brownien étant continues, $B_t \geq L$ implique $\tau \leq t$. Ainsi,

$$\begin{aligned} \mathbb{P}\{B_t \geq L\} &= \mathbb{P}\{B_t \geq L, \tau \leq t\} \\ &= \mathbb{P}\{2L - B_t \leq L, \tau \leq t\} \\ &= \mathbb{P}\{B_t^* \leq L, \tau \leq t\} \\ &= \mathbb{P}\{B_t \leq L, \tau \leq t\}. \end{aligned} \quad (7.4.7)$$

Le résultat suit de la décomposition $\mathbb{P}\{\tau \leq t\} = \mathbb{P}\{B_t \leq L, \tau \leq t\} + \mathbb{P}\{B_t > L, \tau \leq t\}$. \square

On remarquera que lorsque $t \rightarrow \infty$, l'expression (7.4.6) tend vers 1, donc le mouvement Brownien atteint presque sûrement tout niveau L .

7.5 Mouvement Brownien et martingales

Le mouvement Brownien, ainsi que toute une série de processus dérivés, sont des martingales. Les martingales, sur- et sous-martingales sont définies comme dans le cas discret, sauf qu'on considère tous les temps $t > s$, pour lesquels $\mathcal{F}_t \supset \mathcal{F}_s$. Commençons par considérer le mouvement Brownien.

Théorème 7.5.1 (Propriété de martingale du mouvement Brownien). *Le mouvement Brownien est une martingale par rapport à la filtration canonique $\{\mathcal{F}_t\}_{t \geq 0}$.*

DÉMONSTRATION. Pour tout $t > s \geq 0$, on a

$$\mathbb{E}(B_t | \mathcal{F}_s) = \mathbb{E}(B_t - B_s | \mathcal{F}_s) + \mathbb{E}(B_s | \mathcal{F}_s) = \mathbb{E}(B_{t-s}) + B_s = B_s ,$$

en vertu de la propriété différentielle et de la propriété des incréments indépendants. \square

L'inégalité de Jensen implique que B_t^2 et $e^{\gamma B_t}$ pour $\gamma > 0$ sont des sous-martingales. Le résultat suivant montre qu'en les modifiant de manière déterministe, on obtient des martingales :

Proposition 7.5.2.

1. $B_t^2 - t$ est une martingale.
2. Pour tout $\gamma \in \mathbb{R}$, $\exp(\gamma B_t - \gamma^2 t / 2)$ est une martingale.

DÉMONSTRATION.

1. $\mathbb{E}(B_t^2 | \mathcal{F}_s) = \mathbb{E}(B_s^2 + 2B_s(B_t - B_s) + (B_t - B_s)^2 | \mathcal{F}_s) = B_s^2 + 0 + (t - s)$.
2. $\mathbb{E}(e^{\gamma B_t} | \mathcal{F}_s) = e^{\gamma B_s} \mathbb{E}(e^{\gamma(B_t - B_s)} | \mathcal{F}_s) = e^{\gamma B_s} \mathbb{E}(e^{\gamma B_{t-s}})$, et

$$\mathbb{E}(e^{\gamma B_{t-s}}) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{\gamma x} \frac{e^{-x^2/2(t-s)}}{\sqrt{2\pi(t-s)}} dx = e^{\gamma^2(t-s)/2}$$

par complétion du carré. \square

On peut donc écrire

$$B_t^2 = t + M_t , \quad M_t \text{ martingale ,} \quad (7.5.1)$$

ce qui est l'analogie de la décomposition de Doob du cas en temps discret. Le processus croissant associé au mouvement Brownien est donc donné par

$$\langle B \rangle_t = t . \quad (7.5.2)$$

Ceci peut être vu intuitivement comme conséquence du fait que

$$\mathbb{E}((B_t - B_s)^2 | \mathcal{F}_s) = \mathbb{E}((B_t - B_s)^2) = \mathbb{E}(B_{t-s}^2) = t - s , \quad (7.5.3)$$

et donc que l'accroissement infinitésimal de B_t^2 est en moyenne $\mathbb{E}((B_{s+ds} - B_s)^2 | \mathcal{F}_s) = ds$.

Nous donnons deux types d'applications de la propriété de martingale. Un premier type d'applications suit du fait qu'une martingale arrêtée est encore une martingale (c.f. Section 5.2).

Proposition 7.5.3. *Soit X_t une martingale continue à droite, adaptée à une filtration continue à droite. Si τ est un temps d'arrêt borné, alors $\mathbb{E}(X_\tau) = \mathbb{E}(X_0)$.*

DÉMONSTRATION. Soit n un entier tel que $\mathbb{P}\{\tau \leq n-1\} = 1$, et $\tau_m = (\lfloor 2^m \tau \rfloor + 1)/2^m$. Le processus discrétisé $\{Y_k^m\}_{k \geq 1} = X_{k2^{-m}}$ est une martingale pour la filtration $\mathcal{F}_k^m = \mathcal{F}_{k2^{-m}}$, et $\sigma_m = 2^m \tau_m$ est un temps d'arrêt pour cette filtration. Il suit que

$$X_{\tau_m} = Y_{\sigma_m}^m = \mathbb{E}(Y_{n2^m}^m | \mathcal{F}_{\sigma_m}^m) = \mathbb{E}(X_n | \mathcal{F}_{\tau_m}). \quad (7.5.4)$$

Lorsque $m \rightarrow \infty$, X_{τ_m} tend vers X_τ par continuité à droite, et $\mathcal{F}_{\tau_m} \searrow \mathcal{F}_\tau$ par la Proposition 7.4.4. Ceci implique que $X_\tau = \mathbb{E}(X_n | \mathcal{F}_\tau)$. Par la propriété de martingale, il suit que $\mathbb{E}(X_\tau) = \mathbb{E}(X_n) = \mathbb{E}(X_0)$. \square

Voici quelques applications de ce résultat.

Corollaire 7.5.4.

1. Soit $\tau_a = \inf\{t \geq 0 : x + B_t = a\}$. Alors pour $a < x < b$ on a

$$\mathbb{P}\{\tau_a < \tau_b\} = \frac{b-x}{b-a}. \quad (7.5.5)$$

2. Soit $a < 0 < b$, et $\tau = \inf\{t \geq 0 : B_t \notin (a, b)\}$. Alors

$$\mathbb{E}(\tau) = |ab|. \quad (7.5.6)$$

3. Soit $a > 0$ et $\tau = \inf\{t \geq 0 : B_t \notin (-a, a)\}$. Alors pour $\lambda > 0$,

$$\mathbb{E}(e^{-\lambda\tau}) = \frac{1}{\cosh(a\sqrt{2\lambda})}. \quad (7.5.7)$$

DÉMONSTRATION.

1. Soit $\tau = \tau_a \wedge \tau_b$. Alors $\mathbb{E}(x + B_{\tau \wedge t}) = x$. Le Corollaire 7.4.7 montre que τ_a et τ_b sont finis presque sûrement, donc aussi τ . Faisant tendre t vers l'infini, on obtient

$$x = \mathbb{E}(x + B_\tau) = a\mathbb{P}\{\tau_a < \tau_b\} + b\mathbb{P}\{\tau_b < \tau_a\},$$

et le résultat suit en résolvant par rapport à $\mathbb{P}\{\tau_a < \tau_b\}$.

2. Comme $B_t^2 - t$ est une martingale, on a $\mathbb{E}(B_{\tau \wedge t}^2) = \mathbb{E}(\tau \wedge t)$. Le théorème de convergence dominée et (7.5.5) permettent d'écrire

$$\mathbb{E}(\tau) = \lim_{t \rightarrow \infty} \mathbb{E}(\tau \wedge t) = \lim_{t \rightarrow \infty} \mathbb{E}(B_{\tau \wedge t}^2) = \mathbb{E}(B_\tau^2) = a^2 \frac{b}{b-a} + b^2 \left(1 - \frac{b}{b-a}\right) = -ab.$$

3. Comme $e^{\gamma B_t - \gamma^2 t/2}$ est une martingale, on a $\mathbb{E}(e^{\gamma B_{\tau \wedge t} - \gamma^2 (\tau \wedge t)/2}) = 1$. Faisant tendre t vers l'infini et invoquant le théorème de convergence dominée, on obtient

$$\mathbb{E}(e^{\gamma B_\tau - \gamma^2 \tau/2}) = 1.$$

Par symétrie, on a $\mathbb{P}\{B_\tau = -a\} = \mathbb{P}\{B_\tau = a\} = 1/2$ et B_τ est indépendant de τ . Par conséquent,

$$\mathbb{E}(e^{\gamma B_\tau - \gamma^2 \tau/2}) = \cosh(\gamma a) \mathbb{E}(e^{-\gamma^2 \tau/2}),$$

et le résultat suit en prenant $\gamma = \sqrt{2\lambda}$. \square

Remarquons que $\mathbb{E}(e^{-\lambda\tau})$ est la transformée de Laplace de la densité de τ , donc l'expression (7.5.7) permet de trouver cette densité par transformée de Laplace inverse.

Le second type d'applications que nous considérons suit de l'inégalité de Doob.

Théorème 7.5.5 (Inégalité de Doob). *Soit X_t une sous-martingale à trajectoires continues. Alors pour tout $\lambda > 0$,*

$$\mathbb{P}\left\{\sup_{0 \leq s \leq t} X_s \geq \lambda\right\} \leq \frac{1}{\lambda} \mathbb{E}(X_t^+). \quad (7.5.8)$$

DÉMONSTRATION. Voir la preuve du Théorème 5.2.4. □

Corollaire 7.5.6. *Pour tout $\gamma, \lambda > 0$,*

$$\mathbb{P}\left\{\sup_{0 \leq s \leq t} \left[B_s - \gamma \frac{s}{2}\right] > \lambda\right\} \leq e^{-\gamma\lambda}. \quad (7.5.9)$$

7.6 Exercices

Exercice 7.1. Montrer que pour tout $\gamma \in \mathbb{R}$, le processus $X_t = e^{-\gamma^2 t/2} \cosh(\gamma B_t)$ est une martingale.

En déduire une autre preuve du fait que $\tau = \inf\{t \geq 0: B_t \notin (-a, a)\}$ satisfait

$$\mathbb{E}(e^{-\lambda\tau}) = \frac{1}{\cosh(a\sqrt{2\lambda})}.$$

Exercice 7.2.

1. Montrer que si $X_t = f(B_t, t, \gamma)$ est une martingale, alors (sous des conditions de régularité qu'on précisera) $\frac{d}{d\gamma} f(B_t, t, \gamma)$ est également une martingale.
2. Soit $f(x, t, \gamma) = e^{\gamma x - \gamma^2 t/2}$. Calculer le développement limité de f en $\gamma = 0$ jusqu'à l'ordre γ^4 . En déduire deux nouvelles martingales dérivées du mouvement Brownien.
3. Soit $\tau = \inf\{t \geq 0: B_t \notin (-a, a)\}$. Calculer $\mathbb{E}(\tau^2)$ à l'aide du résultat précédent.

Exercice 7.3. Pour $a, b > 0$, on pose $X_t = B_t - bt$ et $\tau = \inf\{t \geq 0: X_t = a\}$.

1. En utilisant la martingale $e^{\gamma B_t - \gamma^2 t^2/2}$, où γ est la solution positive de $\gamma^2 - 2b\gamma - 2\lambda = 0$, calculer

$$\mathbb{E}(e^{-\lambda\tau} 1_{\{\tau < \infty\}}).$$

2. Particulariser au cas $b = 0$.
3. Soit $b > 0$. En choisissant une valeur convenable de λ , déterminer $\mathbb{P}\{\tau < \infty\}$.

Exercice 7.4. Le but de ce problème est de montrer, de trois manières différentes, que la première intersection d'un mouvement Brownien bidimensionnel avec une droite suit une loi de Cauchy.

Soient $\{B_t^{(1)}\}_{t \geq 0}$ et $\{B_t^{(2)}\}_{t \geq 0}$ deux mouvements Browniens standard indépendants. On dénote par \mathcal{F}_t la filtration engendrée par $(B_t^{(1)}, B_t^{(2)})$. Soit $\{X_t\}_{t \geq 0}$ le processus à valeurs dans \mathbb{C} donné par

$$X_t = i + B_t^{(1)} + iB_t^{(2)}.$$

Soit

$$\tau = \inf\{t > 0: X_t \in \mathbb{R}\} = \inf\{t > 0: 1 + B_t^{(2)} = 0\}.$$

1. Approche martingale.

- (a) Montrer que $Y_t = e^{i\lambda X_t}$ est une martingale pour tout $\lambda \geq 0$.
- (b) Calculer $\mathbb{E}(e^{i\lambda X_\tau})$ pour tout $\lambda \geq 0$, puis pour tout $\lambda \in \mathbb{R}$.
- (c) En déduire la loi de X_τ .

2. Approche principe de réflexion.

- (a) Déterminer la densité de $B_t^{(1)}$.
- (b) En utilisant le principe de réflexion, calculer $\mathbb{P}\{\tau < t\}$ et en déduire la densité de τ . La propriété d'échelle du Brownien permet de simplifier les calculs.
- (c) En déduire la loi de $X_\tau = B_\tau^{(1)}$.

3. Approche invariance conforme.

On rappelle qu'une application $f : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ est conforme si elle préserve les angles. On admettra le résultat suivant: le mouvement brownien bidimensionnel est invariant conforme, c'est-à-dire que son image sous une application conforme est encore un mouvement brownien bidimensionnel (à un changement de temps près).

- (a) Soit l'application conforme $f : \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ définie par

$$f(z) = \frac{z - i}{z + i}.$$

Vérifier que c'est une bijection du demi-plan supérieur $\mathbb{H} = \{z \in \mathbb{C} : \text{Im } z > 0\}$ dans le disque unité $\mathbb{D} = \{z \in \mathbb{C} : |z| < 1\}$ qui envoie i sur 0 .

- (b) Par un argument de symétrie, donner la loi du lieu de sortie de \mathbb{D} du mouvement Brownien issu de 0 . En déduire la loi de X_τ .

Chapitre 8

L'intégrale d'Itô

Le but de l'intégrale d'Itô est de donner un sens à des équations de la forme

$$\frac{dX}{dt} = f(X) + g(X) \frac{dB_t}{dt}. \quad (8.0.1)$$

Par exemple, si $f \equiv 0$ et $g \equiv 1$, on devrait retrouver $X_t = X_0 + B_t$, décrivant le mouvement suramorti d'une particule Brownienne.

Le problème est que, comme nous l'avons mentionné, les trajectoires du processus de Wiener ne sont pas différentiables, ni même à variations bornées.

Comme dans le cas des équations différentielles ordinaires, on interprète une solution de l'équation différentielle (8.0.1) comme une solution de l'équation intégrale

$$X_t = X_0 + \int_0^t f(X_s) ds + \int_0^t g(X_s) dB_s. \quad (8.0.2)$$

C'est à la deuxième intégrale qu'il s'agit de donner un sens mathématique. Si $s \mapsto g(X_s)$ était différentiable, on pourrait le faire à l'aide d'une intégration par parties, mais ce n'est en général pas le cas. Itô a donné une autre définition de l'intégrale stochastique, qui s'applique à une classe beaucoup plus vaste d'intégrands (et donne le même résultat que l'intégration par parties dans le cas différentiable).

8.1 Définition

Notre but est de définir l'intégrale stochastique

$$\int_0^t X_s dB_s \quad (8.1.1)$$

simultanément pour tous les $t \in [0, T]$, où X_t est lui-même un processus stochastique. Plus précisément, nous supposons que X_t est une *fonctionnelle Brownienne non-anticipative*, c'est-à-dire ($\{\mathcal{F}_t\}_{t \geq 0}$ désignant la filtration canonique engendrée par $\{B_t\}_{t \geq 0}$)

1. X est mesurable par rapport à \mathcal{F} ;
2. X_t est adapté à \mathcal{F}_t , c'est-à-dire mesurable par rapport à \mathcal{F}_t pour tout $t \in [0, T]$.

Ceci revient à exiger que X_t ne dépende que de l'histoire du processus de Wiener jusqu'au temps t , ce qui est raisonnable au vu de (8.0.2). En outre, nous allons supposer que

$$\mathbb{P} \left\{ \int_0^T X_t^2 dt < \infty \right\} = 1. \quad (8.1.2)$$

Remarque 8.1.1. On peut admettre que X_t dépende de variables aléatoires supplémentaires, indépendantes de B_t ; par exemple, la condition initiale peut être aléatoire. Il convient alors d'étendre les tribus \mathcal{F} et \mathcal{F}_t dans la définition ci-dessus à des tribus plus grandes \mathcal{A} et \mathcal{A}_t , où \mathcal{A}_t ne doit pas dépendre de la tribu engendrée par $\{B_{t+s} - B_t\}_{s \geq 0}$.

Dans un premier temps, nous allons définir l'intégrale stochastique pour un intégrant simple.

Définition 8.1.2. Une fonctionnelle Brownienne non-anticipative $\{e_t\}_{t \in [0, T]}$ est dite simple ou élémentaire s'il existe une partition $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_N = T$ de $[0, T]$ telle que

$$e_t = \sum_{k=1}^N e_{t_{k-1}} \mathbf{1}_{[t_{k-1}, t_k)}(t). \quad (8.1.3)$$

Pour une telle fonctionnelle, nous définissons l'intégrale stochastique par

$$\int_0^t e_s dB_s = \sum_{k=1}^m e_{t_{k-1}} [B_{t_k} - B_{t_{k-1}}] + e_{t_m} [B_t - B_{t_m}], \quad (8.1.4)$$

où m est tel que $t \in [t_m, t_{m+1})$.

Il est aisé de vérifier les propriétés suivantes:

1. Pour deux fonctionnelles simples $e^{(1)}$ et $e^{(2)}$,

$$\int_0^t (e_s^{(1)} + e_s^{(2)}) dB_s = \int_0^t e_s^{(1)} dB_s + \int_0^t e_s^{(2)} dB_s. \quad (8.1.5)$$

2. Pour toute constante c ,

$$\int_0^t (ce_s) dB_s = c \int_0^t e_s dB_s. \quad (8.1.6)$$

3. L'intégrale (8.1.4) est une fonction continue de t .
4. Si $\int_0^t \mathbb{E}(|e_s|) ds < \infty$, alors

$$\mathbb{E} \left(\int_0^t e_s dB_s \right) = 0. \quad (8.1.7)$$

DÉMONSTRATION. Posons $t_{m+1} = t$. On a

$$\begin{aligned} \mathbb{E} \left(\int_0^t e_s dB_s \right) &= \mathbb{E} \left(\sum_{k=1}^{m+1} e_{t_{k-1}} (B_{t_k} - B_{t_{k-1}}) \right) \\ &= \sum_{k=1}^{m+1} \mathbb{E}(e_{t_{k-1}}) \underbrace{\mathbb{E}(B_{t_k} - B_{t_{k-1}})}_0 = 0, \end{aligned}$$

en vertu des propriétés des incréments indépendants et gaussiens. \square

5. Si $\int_0^t \mathbb{E}(e_s^2) ds < \infty$, on a l'isométrie d'Itô

$$\mathbb{E} \left(\left(\int_0^t e_s dB_s \right)^2 \right) = \int_0^t \mathbb{E}(e_s^2) ds. \quad (8.1.8)$$

DÉMONSTRATION. Posons $t_{m+1} = t$. On a

$$\begin{aligned} \mathbb{E}\left(\left(\int_0^t e_s dB_s\right)^2\right) &= \mathbb{E}\left(\sum_{k,l=1}^{m+1} e_{t_{k-1}} e_{t_{l-1}} (B_{t_k} - B_{t_{k-1}})(B_{t_l} - B_{t_{l-1}})\right) \\ &= \sum_{k=1}^{m+1} \mathbb{E}(e_{t_{k-1}}^2) \underbrace{\mathbb{E}((B_{t_k} - B_{t_{k-1}})^2)}_{t_k - t_{k-1}} \\ &= \int_0^t \mathbb{E}(e_s^2) ds . \end{aligned} \quad (8.1.9)$$

Nous avons utilisé la propriété des incréments indépendants afin d'éliminer les termes $k \neq l$ de la double somme, et le fait que e_s est non-anticipative. \square

L'idée d'Itô pour définir l'intégrale stochastique d'une fonctionnelle non-anticipative générale X est de trouver une suite de fonctionnelles simples $e^{(n)}$ approchant X dans $L^2(\mathbb{P})$, c'est-à-dire

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_0^T \mathbb{E}((X_s - e_s^{(n)})^2) ds = 0 . \quad (8.1.10)$$

L'isométrie (8.1.8) nous permet alors d'affirmer que la limite suivante existe dans $L^2(\mathbb{P})$:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_0^t e_s^{(n)} dB_s =: \int_0^t X_s dB_s . \quad (8.1.11)$$

C'est par définition l'intégrale d'Itô de X_s .

Nous allons maintenant prouver que cette construction est bien possible, indépendante de la suite des $e^{(n)}$, et que l'intégrale résultante est une fonction continue de t . Nous commençons par énoncer deux lemmes préparatoires. Dans ce qui suit, nous utilisons la notation abrégée

$$\mathbb{P}\{A_n, n \rightarrow \infty\} = 1 \quad \Leftrightarrow \quad \mathbb{P}\left\{\sum_{n=1}^{\infty} 1_{A_n^c} < \infty\right\} = 1 \quad \Leftrightarrow \quad \mathbb{P}\left\{\limsup_n A_n^c\right\} = 0 . \quad (8.1.12)$$

Autrement dit, avec probabilité 1, une infinité de A_n sont réalisés, c'est-à-dire que pour presque tout $\omega \in \Omega$, il existe $n_0(\omega) < \infty$ tel que $A_n \ni \omega$ pour tout $n \geq n_0(\omega)$. Le lemme de Borel–Cantelli affirme que c'est le cas si la somme des $\mathbb{P}\{A_n^c\}$ converge.

Lemme 8.1.3. *Pour toute fonctionnelle non-anticipative X satisfaisant (8.1.2), il existe une suite $\{e^{(n)}\}_{n \geq 1}$ de fonctionnelles simples telles que*

$$\mathbb{P}\left\{\int_0^T (X_t - e_t^{(n)})^2 dt \leq 2^{-n}, n \rightarrow \infty\right\} = 1 . \quad (8.1.13)$$

DÉMONSTRATION. Considérons les fonctionnelles simples

$$e_t^{(m,k)} = 2^k \int_{(2^{-m} \lfloor 2^m t \rfloor - 2^{-k}) \vee 0}^{2^{-m} \lfloor 2^m t \rfloor} X_s ds . \quad (8.1.14)$$

Faisant tendre d'abord m , puis k vers l'infini, on s'aperçoit que $\int_0^T (X_t - e_t^{(m,k)})^2 dt \rightarrow 0$. On peut donc trouver des suites m_n et k_n telles que $e^{(n)} = e^{(m_n, k_n)}$ satisfasse

$$\mathbb{P}\left\{\int_0^T (X_t - e_t^{(n)})^2 dt > 2^{-n}\right\} \leq 2^{-n} . \quad (8.1.15)$$

La relation (8.1.13) suit alors du lemme de Borel–Cantelli. \square

Lemme 8.1.4. *Pour une suite $\{f^{(n)}\}_{n \geq 1}$ de fonctionnelles nonanticipatives simples satisfaisant $\mathbb{P}\{\int_0^T (f_t^{(n)})^2 dt \leq 2^{-n}, n \rightarrow \infty\} = 1$ et tout $\theta > 1$,*

$$\mathbb{P}\left\{\sup_{0 \leq t \leq T} \left| \int_0^t f_s^{(n)} dB_s \right| < \theta \sqrt{\frac{\log n}{2^{n-1}}}, n \rightarrow \infty\right\} = 1. \quad (8.1.16)$$

DÉMONSTRATION. Pour tout $\gamma \in \mathbb{R}$, le processus stochastique

$$M_t^{(n)} = \exp\left\{\gamma \int_0^t f_s^{(n)} dB_s - \frac{\gamma^2}{2} \int_0^t (f_s^{(n)})^2 ds\right\} \quad (8.1.17)$$

est une martingale par rapport à $\{B_t\}_{t \geq 0}$. En effet, nous avons démontré cette propriété pour $f^{(n)} \equiv 1$ dans la proposition 7.5.2. La même démonstration montre que si $f^{(n)} \equiv c$ où c est une variable aléatoire mesurable par rapport à \mathcal{F}_s , alors $\mathbb{E}(M_t | \mathcal{F}_s) = M_s$. Le cas d'un $f^{(n)}$ simple arbitraire est alors traité par récurrence.

L'inégalité de Doob implique

$$\mathbb{P}\left\{\sup_{0 \leq t \leq T} \left(\int_0^t f_s^{(n)} dB_s - \frac{\gamma}{2} \int_0^t (f_s^{(n)})^2 ds \right) > L\right\} \leq e^{-\gamma L}. \quad (8.1.18)$$

Posons alors $\gamma = \sqrt{2^{n+1} \log n}$ et $L = \theta \sqrt{2^{-(n+1)} \log n}$. Utilisant l'hypothèse sur les $f^{(n)}$, nous obtenons

$$\mathbb{P}\left\{\sup_{0 \leq t \leq T} \left(\int_0^t f_s^{(n)} dB_s \right) > (1 + \theta) \sqrt{2^{-(n+1)} \log n}\right\} \leq e^{-\theta \log n} = n^{-\theta}. \quad (8.1.19)$$

Le lemme de Borel–Cantelli nous permet alors de conclure. \square

Théorème 8.1.5. *La limite (8.1.11) existe, est indépendante de la suite des $\{e^{(n)}\}_{n \geq 1}$ convergeant vers X , et est une fonction continue de t .*

DÉMONSTRATION. Quitte à passer à une sous-suite, nous pouvons choisir les $e^{(n)}$ de manière à satisfaire (8.1.13). Mais ceci implique aussi que

$$\mathbb{P}\left\{\int_0^T (e_t^{(n)} - e_t^{(n-1)})^2 dt \leq \text{const } 2^{-n}, n \rightarrow \infty\right\} = 1. \quad (8.1.20)$$

Le lemme 8.1.4 montre alors que

$$\mathbb{P}\left\{\sup_{0 \leq t \leq T} \left| \int_0^t (e_s^{(n)} - e_s^{(n-1)}) dB_s \right| < \text{const } \theta \sqrt{\frac{\log n}{2^{n-1}}}, n \rightarrow \infty\right\} = 1. \quad (8.1.21)$$

Ainsi la suite des $\int_0^t e_s^{(n)} dB_s$ est de Cauchy presque sûrement, et dans ce cas elle converge uniformément. \square

8.2 Propriétés élémentaires

Les propriétés suivantes sont prouvées aisément pour des processus X et Y nonanticipatifs satisfaisant la condition d'intégrabilité (8.1.2).

1. **Linéarité:**

$$\int_0^t (X_s + Y_s) dB_s = \int_0^t X_s dB_s + \int_0^t Y_s dB_s \quad (8.2.1)$$

et

$$\int_0^t (cX_s) dB_s = c \int_0^t X_s dB_s . \quad (8.2.2)$$

2. **Additivité:** Pour $0 \leq s < u < t \leq T$,

$$\int_s^t X_v dB_v = \int_s^u X_v dB_v + \int_u^t X_v dB_v . \quad (8.2.3)$$

3. Pour un temps d'arrêt τ ,

$$\int_0^{\tau \wedge T} X_t dB_t = \int_0^T 1_{\{t \leq \tau\}} X_t dB_t . \quad (8.2.4)$$

4. Si $\int_0^T \mathbb{E}(X_t^2) dt < \infty$, alors pour tout $t \leq T$,

$$\mathbb{E}\left(\int_0^t X_s dB_s\right) = 0 \quad (8.2.5)$$

et

$$\mathbb{E}\left(\left(\int_0^t X_s dB_s\right)^2\right) = \int_0^t \mathbb{E}(X_s^2) ds . \quad (8.2.6)$$

De plus, le processus $\{\int_0^t X_s dB_s\}_{t \geq 0}$ est une martingale.

5. Le processus

$$M_t = \exp\left\{\int_0^t X_s dB_s - \frac{1}{2} \int_0^t X_s^2 ds\right\} \quad (8.2.7)$$

est une surmartingale.

8.3 Un exemple

Nous donnons ici un exemple de calcul explicite d'une intégrale stochastique par la méthode d'Itô:

$$\int_0^t B_s dB_s = \frac{1}{2} B_t^2 - \frac{t}{2} . \quad (8.3.1)$$

Le résultat, quelque peu surprenant au premier abord, prendra tout son sens lorsque nous aurons vu la formule d'Itô.

Considérons la suite de fonctionnelles simples définies par $e_t^{(n)} = B_{2^{-n} \lfloor 2^n t \rfloor}$. Il suffit alors de vérifier que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_0^t e_s^{(n)} dB_s = \frac{1}{2} B_t^2 - \frac{t}{2} . \quad (8.3.2)$$

Notons $t_k = k2^{-n}$ pour $k \leq m = \lfloor 2^n t \rfloor$ et $t_{m+1} = t$. Il suit de la définition (8.1.4) que

$$\begin{aligned} 2 \int_0^t e_s^{(n)} dB_s &= 2 \sum_{k=1}^{m+1} B_{t_{k-1}} (B_{t_k} - B_{t_{k-1}}) \\ &= \sum_{k=1}^{m+1} [B_{t_k}^2 - B_{t_{k-1}}^2 - (B_{t_k} - B_{t_{k-1}})^2] \\ &= B_t^2 - \sum_{k=1}^{m+1} (B_{t_k} - B_{t_{k-1}})^2. \end{aligned} \quad (8.3.3)$$

Considérons la martingale

$$M_t^{(n)} = \sum_{k=1}^{m+1} (B_{t_k} - B_{t_{k-1}})^2 - t = \sum_{k=1}^{m+1} [(B_{t_k} - B_{t_{k-1}})^2 - (t_k - t_{k-1})]. \quad (8.3.4)$$

Les termes de la somme sont indépendants et d'espérance nulle. Nous avons donc

$$\begin{aligned} \mathbb{E}((M_t^{(n)})^2) &= \sum_{k=1}^{m+1} \mathbb{E}([(B_{t_k} - B_{t_{k-1}})^2 - (t_k - t_{k-1})]^2) \\ &\leq (m+1) \mathbb{E}([(B_{t_1} - B_{t_0})^2 - (t_1 - t_0)]^2) \\ &\leq \text{const } 2^n \mathbb{E}([(B_{2^{-n}})^2 - 2^{-n}]^2) \\ &= \text{const } 2^{-n} \mathbb{E}([(B_1)^2 - 1]^2) \\ &\leq \text{const } 2^{-n}, \end{aligned} \quad (8.3.5)$$

à cause de la propriété d'échelle. $(M_t^{(n)})^2$ étant une sous-martingale, l'inégalité de Doob nous donne

$$\mathbb{P} \left\{ \sup_{0 \leq s \leq t} (M_s^{(n)})^2 > n^2 2^{-n} \right\} \leq 2^n n^{-2} \mathbb{E}((M_t^{(n)})^2) \leq \text{const } n^{-2}. \quad (8.3.6)$$

Le lemme de Borel–Cantelli nous permet alors de conclure que

$$\mathbb{P} \left\{ \sup_{0 \leq s \leq t} |M_s^{(n)}| < n 2^{-n/2}, n \rightarrow \infty \right\} = 1, \quad (8.3.7)$$

ce qui prouve (8.3.2).

8.4 La formule d'Itô

Considérons une intégrale stochastique de la forme

$$X_t = X_0 + \int_0^t f_s ds + \int_0^t g_s dB_s, \quad t \in [0, T] \quad (8.4.1)$$

où X_0 est indépendante du mouvement Brownien, et f_s et g_s sont des fonctionnelles nonanticipatives satisfaisant

$$\begin{aligned} \mathbb{P} \left\{ \int_0^T |f_s| ds < \infty \right\} &= 1 \\ \mathbb{P} \left\{ \int_0^T g_s^2 ds < \infty \right\} &= 1. \end{aligned} \quad (8.4.2)$$

Le processus (8.4.1) s'écrit également sous forme différentielle

$$dX_t = f_t dt + g_t dB_t . \quad (8.4.3)$$

Par exemple, la relation (8.3.1) est équivalente à

$$d(B_t^2) = dt + 2B_t dB_t . \quad (8.4.4)$$

La formule d'Itô permet de déterminer de manière générale l'effet d'un changement de variables sur une différentielle stochastique.

Lemme 8.4.1 (Formule d'Itô). *Soit $u : [0, \infty) \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, $(t, x) \mapsto u(t, x)$ une fonction continûment différentiable par rapport à t et deux fois continûment différentiable par rapport à x . Alors le processus stochastique $Y_t = u(t, X_t)$ satisfait l'équation*

$$\begin{aligned} Y_t = Y_0 &+ \int_0^t \frac{\partial u}{\partial t}(s, X_s) ds + \int_0^t \frac{\partial u}{\partial x}(s, X_s) f_s ds + \int_0^t \frac{\partial u}{\partial x}(s, X_s) g_s dB_s \\ &+ \frac{1}{2} \int_0^t \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(s, X_s) g_s^2 ds . \end{aligned} \quad (8.4.5)$$

DÉMONSTRATION. Il suffit de prouver le résultat pour des fonctionnelles simples, et par l'additivité des intégrales, on peut se ramener au cas de fonctionnelles constantes. Mais alors $X_t = f_0 t + g_0 B_t$ et $Y_t = u(t, f_0 t + g_0 B_t)$ peut s'exprimer comme une fonction de (t, B_t) . Il suffit en définitive de considérer le cas $X_t = B_t$. Or pour une partition $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_n = t$, on a

$$\begin{aligned} u(t, B_t) - u(0, 0) &= \sum_{k=1}^n [u(t_k, B_{t_k}) - u(t_{k-1}, B_{t_k})] + [u(t_{k-1}, B_{t_k}) - u(t_{k-1}, B_{t_{k-1}})] \\ &= \sum_{k=1}^n \frac{\partial u}{\partial t}(t_{k-1}, B_{t_k})(t_k - t_{k-1}) + \frac{\partial u}{\partial x}(t_{k-1}, B_{t_{k-1}})(B_{t_k} - B_{t_{k-1}}) \\ &\quad + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(t_{k-1}, B_{t_{k-1}})(B_{t_k} - B_{t_{k-1}})^2 + \mathcal{O}(t_k - t_{k-1}) + \mathcal{O}((B_{t_k} - B_{t_{k-1}})^2) \\ &= \int_0^t \frac{\partial u}{\partial t}(s, B_s) ds + \int_0^t \frac{\partial u}{\partial x}(s, B_s) dB_s + \frac{1}{2} \int_0^t \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(s, B_s) ds \\ &\quad + \sum_{k=1}^n \frac{1}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(t_{k-1}, B_{t_{k-1}})[(B_{t_k} - B_{t_{k-1}})^2 - (t_k - t_{k-1})] + \mathcal{O}(1) . \end{aligned} \quad (8.4.6)$$

La somme se traite comme $M_t^{(n)}$ dans la section 8.3 lorsque $t_k - t_{k-1} \rightarrow 0$, c.f. (8.3.4). \square

Remarque 8.4.2.

1. La formule d'Itô s'écrit aussi sous forme différentielle,

$$dY_t = \frac{\partial u}{\partial t}(t, X_t) dt + \frac{\partial u}{\partial x}(t, X_t) [f_t dt + g_t dB_t] + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(t, X_t) g_t^2 dt . \quad (8.4.7)$$

2. Un moyen mnémotechnique pour retrouver la formule est de l'écrire sous la forme

$$dY_t = \frac{\partial u}{\partial t} dt + \frac{\partial u}{\partial x} dX_t + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} dX_t^2 , \quad (8.4.8)$$

où dX_t^2 se calcule en utilisant les règles

$$dt^2 = dt dB_t = 0, \quad dB_t^2 = dt . \quad (8.4.9)$$

3. La formule se généralise à des fonctions $u(t, X_t^{(1)}, \dots, X_t^{(n)})$, dépendant de n processus définis par $dX_t^{(i)} = f_t^{(i)} dt + g_t^{(i)} dB_t$, en

$$dY_t = \frac{\partial u}{\partial t} dt + \sum_i \frac{\partial u}{\partial x_i} dX_t^{(i)} + \frac{1}{2} \sum_{i,j} \frac{\partial^2 u}{\partial x_i \partial x_j} dX_t^{(i)} dX_t^{(j)}, \quad (8.4.10)$$

où $dX_t^{(i)} dX_t^{(j)} = g_t^{(i)} g_t^{(j)} dt$.

Exemple 8.4.3.

1. Si $X_t = B_t$ et $u(x) = x^2$, on retrouve la relation (8.4.4).
2. Si $dX_t = g_t dB_t - \frac{1}{2} g_t^2 dt$ et $u(x) = e^x$, on obtient

$$d(e^{X_t}) = g_t e^{X_t} dB_t. \quad (8.4.11)$$

Ainsi la martingale $M_t = \exp\{\gamma B_t - \gamma^2 \frac{t}{2}\}$ de la proposition 7.5.2 est la solution de l'équation $dM_t = \gamma M_t dB_t$.

8.5 Exercices

Exercice 8.1. On considère les deux processus stochastiques

$$X_t = \int_0^t e^s dB_s, \quad Y_t = e^{-t} X_t.$$

1. Déterminer $\mathbb{E}(X_t)$, $\text{Var}(X_t)$, $\mathbb{E}(Y_t)$ et $\text{Var}(Y_t)$.
2. Spécifier la loi de X_t et de Y_t .
3. Montrer que Y_t converge en loi vers une variable Y_∞ lorsque $t \rightarrow \infty$ et spécifier sa loi.
4. Exprimer dY_t en fonction de Y_t et de B_t .

Exercice 8.2. Soit

$$X_t = \int_0^t s dB_s.$$

1. Calculer $\mathbb{E}(X_t)$ et $\text{Var}(X_t)$.
2. Quelle est la loi de X_t ?
3. Calculer $d(tB_t)$ à l'aide de la formule d'Itô.
4. En déduire une relation entre X_t et

$$Y_t = \int_0^t B_s ds.$$

5. Calculer la variance de Y_t ,
 - (a) directement à partir de sa définition;
 - (b) en calculant d'abord la covariance de B_t et X_t , à l'aide d'une partition de $[0, t]$.
 En déduire la loi de Y_t .

Exercice 8.3 (Inégalité de Bernstein).

1. Soit Y une variable aléatoire normale centrée, de variance σ^2 . Montrer que

$$\mathbb{E}(e^Y) = e^{\sigma^2/2}$$

2. Soit B_t un mouvement Brownien standard, et $\varphi : [0, T] \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction indépendante de B_t . Pour $t \in [0, T]$ on pose

$$X_t = \int_0^t \varphi(s) dB_s$$

Calculer $\mathbb{E}(X_t)$ et $\text{Var } X_t$. On précisera les hypothèses faites sur la fonction φ .

3. Montrer que

$$M_t = \exp\left\{X_t - \frac{1}{2} \int_0^t \varphi(s)^2 ds\right\}$$

est une martingale.

4. Démontrer l'inégalité de Bernstein : Pour tout $\lambda > 0$,

$$\mathbb{P}\left\{\sup_{0 \leq s \leq t} X_s > \lambda\right\} \leq \exp\left\{-\frac{\lambda^2}{2\Phi(t)}\right\}$$

où $\Phi(t) = \int_0^t \varphi(s)^2 ds$.

Exercice 8.4 (Intégrale de Stratonovich). Soit $\{B_t\}_{t \in [0, T]}$ un mouvement Brownien standard. Soit $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_N = T$ une partition de $[0, T]$, et soit

$$e_t = \sum_{k=1}^N e_{t_{k-1}} 1_{[t_{k-1}, t_k)}(t)$$

une fonction simple, adaptée à la filtration canonique du mouvement Brownien.

L'intégrale de Stratonovich de e_t est définie par

$$\int_0^T e_t \circ dB_t = \sum_{k=1}^N \frac{e_{t_k} + e_{t_{k-1}}}{2} \Delta B_k \quad \text{où } \Delta B_k = B_{t_k} - B_{t_{k-1}}.$$

L'intégrale de Stratonovich $\int_0^T X_t \circ dB_t$ d'un processus adapté X_t est définie comme la limite de la suite $\int_0^T e_t^{(n)} \circ dB_t$, où $e^{(n)}$ est une suite de fonctions simples convergeant vers X_t dans L^2 . On admettra que cette limite existe et est indépendante de la suite $e^{(n)}$.

1. Calculer

$$\int_0^T B_t \circ dB_t.$$

2. Soit $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction de classe C^2 , et soit X_t un processus adapté satisfaisant

$$X_t = \int_0^t g(X_s) \circ dB_s \quad \forall t \in [0, T].$$

Soit Y_t l'intégrale d'Itô

$$Y_t = \int_0^t g(X_s) dB_s.$$

Montrer que

$$X_t - Y_t = \frac{1}{2} \int_0^t g'(X_s) g(X_s) ds \quad \forall t \in [0, T].$$

Chapitre 9

Equations différentielles stochastiques

Nous avons maintenant tous les éléments en main pour définir la notion de solution d'une équation différentielle stochastique (EDS), de la forme

$$dX_t = f(X_t, t) dt + g(X_t, t) dB_t, \quad (9.0.1)$$

où $f, g : \mathbb{R} \times [0, T] \rightarrow \mathbb{R}$ sont des fonctions déterministes mesurables. La fonction f est communément appelée *coefficient de dérive*, alors que g est appelée *coefficient de diffusion*.

Dans tout ce chapitre, nous supposons que

- Soit $X_0 \in \mathbb{R}$ est une constante, et alors $\{\mathcal{F}_t\}_{t \in [0, T]}$ désigne la filtration engendrée par le mouvement Brownien.
- Soit $X_0 : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ est une variable aléatoire, de carré intégrable, et indépendante du mouvement Brownien. Dans ce cas, $\{\mathcal{F}_t\}_{t \in [0, T]}$ désignera la filtration engendrée par le mouvement Brownien et par X_0 .

9.1 Solutions fortes

Définition 9.1.1. *Un processus stochastique $\{X_t\}_{t \in [0, T]}$ est appelé une solution forte de l'EDS (9.0.1) avec condition initiale X_0 si*

- X_t est \mathcal{F}_t -mesurable pour tout $t \in [0, T]$;
- on a les conditions de régularité

$$\mathbb{P} \left\{ \int_0^T |f(X_s, s)| ds < \infty \right\} = \mathbb{P} \left\{ \int_0^T g(X_s, s)^2 ds < \infty \right\} = 1; \quad (9.1.1)$$

- pour tout $t \in [0, T]$, on a

$$X_t = X_0 + \int_0^t f(X_s, s) ds + \int_0^t g(X_s, s) dB_s \quad (9.1.2)$$

avec probabilité 1.

Remarque 9.1.2. On définit de manière similaire la solution forte d'une EDS multidimensionnelle, c'est-à-dire qu'on peut supposer que $X \in \mathbb{R}^n$, $f(x, t)$ prend des valeurs dans \mathbb{R}^n , et, si B_t est un mouvement Brownien de dimension k , $g(x, t)$ prend des valeurs dans les matrices $n \times k$.

Avant de montrer l'existence de solutions fortes dans un cadre général, nous donnons quelques exemples d'équations pour lesquelles une solution peut être donnée explicitement sous forme d'intégrales. Il n'est pas surprenant que de tels cas solubles sont extrêmement rares.

Exemple 9.1.3. Considérons l'EDS linéaire avec "bruit additif"

$$dX_t = a(t)X_t dt + \sigma(t) dB_t, \quad (9.1.3)$$

où a et σ sont des fonctions déterministes. Dans le cas particulier $\sigma \equiv 0$, la solution peut s'écrire simplement

$$X_t = e^{\alpha(t)} X_0, \quad \alpha(t) = \int_0^t a(s) ds. \quad (9.1.4)$$

Ceci suggère d'appliquer la méthode de la variation de la constante, c'est-à-dire de chercher une solution de la forme $X_t = e^{\alpha(t)} Y_t$. La formule d'Itô appliquée à $Y_t = u(X_t, t) = e^{-\alpha(t)} X_t$ nous donne

$$dY_t = -a(t)e^{-\alpha(t)} X_t dt + e^{-\alpha(t)} dX_t = e^{-\alpha(t)} \sigma(t) dB_t, \quad (9.1.5)$$

d'où en intégrant et en tenant compte du fait que $Y_0 = X_0$,

$$Y_t = X_0 + \int_0^t e^{-\alpha(s)} \sigma(s) dB_s. \quad (9.1.6)$$

Ceci donne finalement la solution forte de l'équation (9.1.3)

$$X_t = X_0 e^{\alpha(t)} + \int_0^t e^{\alpha(t)-\alpha(s)} \sigma(s) dB_s. \quad (9.1.7)$$

On vérifie effectivement (9.1.2) en appliquant encore une fois la formule d'Itô. On notera que si la condition initiale X_0 est déterministe, alors X_t suit une loi normale, d'espérance $\mathbb{E}(X_t) = X_0 e^{\alpha(t)}$ et de variance

$$\text{Var}(X_t) = \int_0^t e^{2(\alpha(t)-\alpha(s))} \sigma(s)^2 ds, \quad (9.1.8)$$

en vertu de l'isométrie d'Itô.

Exemple 9.1.4. Soit l'EDS linéaire avec "bruit multiplicatif"

$$dX_t = a(t)X_t dt + \sigma(t)X_t dB_t, \quad (9.1.9)$$

avec à nouveau a et σ des fonctions déterministes. Nous pouvons alors écrire

$$\frac{dX_t}{X_t} = a(t) dt + \sigma(t) dB_t. \quad (9.1.10)$$

En intégrant le membre de gauche, on devrait trouver $\log(X_t)$, mais ceci est-il compatible avec le calcul d'Itô? Pour s'en assurer, posons $Y_t = u(X_t) = \log(X_t)$. Alors la formule d'Itô donne

$$\begin{aligned} dY_t &= \frac{1}{X_t} dX_t - \frac{1}{2X_t^2} dX_t^2 \\ &= a(t) dt + \sigma(t) dB_t - \frac{1}{2}\sigma(t)^2 dt. \end{aligned} \quad (9.1.11)$$

En intégrant et en reprenant l'exponentielle, on obtient donc la solution forte

$$X_t = X_0 \exp \left\{ \int_0^t \left[a(s) - \frac{1}{2} \sigma(s)^2 \right] ds + \int_0^t \sigma(s) dB_s \right\}. \quad (9.1.12)$$

En particulier, si $a \equiv 0$ et $\sigma \equiv \gamma$, on retrouve la martingale $X_t = X_0 \exp\{\gamma B_t - \gamma^2 t/2\}$, appelée *mouvement Brownien exponentiel*.

9.2 Existence et unicité de solutions

Nous donnons d'abord un résultat d'existence et d'unicité d'une solution forte sous des conditions un peu restrictives sur les coefficients f et g .

Théorème 9.2.1. *Supposons que les fonctions f et g satisfont les deux conditions suivantes:*

1. Condition de Lipschitz globale: *Il existe une constante K telle que*

$$|f(x, t) - f(y, t)| + |g(x, t) - g(y, t)| \leq K|x - y| \quad (9.2.1)$$

pour tous les $x, y \in \mathbb{R}$ et $t \in [0, T]$.

2. Condition de croissance: *Il existe une constante L telle que*

$$|f(x, t)| + |g(x, t)| \leq L(1 + |x|) \quad (9.2.2)$$

pour tous les $x \in \mathbb{R}$ et $t \in [0, T]$.

Alors l'EDS (9.0.1) admet, pour toute condition initiale X_0 de carré intégrable, une solution forte $\{X_t\}_{t \in [0, T]}$, presque sûrement continue. Cette solution est unique dans le sens que si $\{X_t\}_{t \in [0, T]}$ et $\{Y_t\}_{t \in [0, T]}$ sont deux solutions presque sûrement continues, alors

$$\mathbb{P} \left\{ \sup_{0 \leq t \leq T} |X_t - Y_t| > 0 \right\} = 0. \quad (9.2.3)$$

DÉMONSTRATION. Commençons par démontrer l'unicité. Soient X_t et Y_t deux solutions fortes de condition initiale X_0 . Posons $\phi(t) = f(X_t, t) - f(Y_t, t)$ et $\gamma(t) = g(X_t, t) - g(Y_t, t)$. Alors en utilisant l'inégalité de Cauchy-Schwartz et l'isométrie d'Itô on trouve

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(|X_t - Y_t|^2) &= \mathbb{E} \left[\left(\int_0^t \phi(s) ds + \int_0^t \gamma(s) dB_s \right)^2 \right] \\ &\leq 2\mathbb{E} \left[\left(\int_0^t \phi(s) ds \right)^2 \right] + 2\mathbb{E} \left[\left(\int_0^t \gamma(s) dB_s \right)^2 \right] \\ &\leq 2\mathbb{E} \left[t \int_0^t \phi(s)^2 ds \right] + 2\mathbb{E} \left[\int_0^t \gamma(s)^2 ds \right] \\ &\leq 2(1+t)K^2 \int_0^t \mathbb{E}(|X_s - Y_s|^2) ds. \end{aligned}$$

Ainsi la fonction $v(t) = \mathbb{E}(|X_t - Y_t|^2)$ satisfait l'inégalité

$$v(t) \leq 2(1+T)K^2 \int_0^t v(s) ds, \quad (9.2.4)$$

donc par l'inégalité de Gronwall,

$$v(t) \leq v(0) e^{2(1+T)K^2 t} = 0, \quad (9.2.5)$$

puisque $v(0) = 0$. Il suit que

$$\mathbb{P}\{|X_t - Y_t| = 0 \forall t \in \mathbb{Q} \cap [0, T]\} = 1, \quad (9.2.6)$$

ce qui implique (9.2.3) en vertu de la continuité des trajectoires.

Afin de prouver l'existence, nous posons $X_t^{(0)} = X_0$ et définissons une suite $\{X_t^{(k)}\}_{k \in \mathbb{N}}$ récursivement par

$$X_t^{(k+1)} = X_0 + \int_0^t f(X_s^{(k)}, s) ds + \int_0^t g(X_s^{(k)}, s) dB_s. \quad (9.2.7)$$

Un calcul similaire au calcul ci-dessus montre que

$$\mathbb{E}(|X_t^{(k+1)} - X_t^{(k)}|^2) \leq 2(1+T)K^2 \int_0^t \mathbb{E}(|X_s^{(k)} - X_s^{(k-1)}|^2) ds \quad (9.2.8)$$

pour tout $k \geq 1$ et $t \in [0, T]$, alors que

$$\mathbb{E}(|X_t^{(1)} - X_t^{(0)}|^2) \leq A_1 t \quad (9.2.9)$$

pour une constante $A_1 = A_1(L, T, X_0)$. Par récurrence, nous avons donc

$$\mathbb{E}(|X_t^{(k+1)} - X_t^{(k)}|^2) \leq \frac{A_2^{k+1} t^{k+1}}{(k+1)!} \quad (9.2.10)$$

pour tout $k \geq 1$ et $t \in [0, T]$ et une constante $A_2 = A_2(K, L, T, X_0)$. Il est alors facile de vérifier que la suite des $X^{(k)}$ est une suite de Cauchy dans $L^2(\mathbb{P} \times \lambda)$, c'est-à-dire par rapport au produit scalaire défini par la mesure \mathbb{P} sur Ω et la mesure de Lebesgue λ sur $[0, T]$. Il existe donc un processus limite

$$X_t = \lim_{n \rightarrow \infty} X_t^{(n)} \in L^2(\mathbb{P} \times \lambda). \quad (9.2.11)$$

Il reste à montrer que c'est la solution forte cherchée. Faisons tendre k vers l'infini dans (9.2.7). Le membre de gauche tend vers X_t . La première intégrale dans le membre de droite tend dans $L^2(\mathbb{P} \times \lambda)$ vers l'intégrale de $f(X_s, s) ds$ par l'inégalité de Hölder. La seconde tend dans $L^2(\mathbb{P} \times \lambda)$ vers l'intégrale de $g(X_s, s) dB_s$ par l'isométrie d'Itô. Ceci montre que X_t satisfait (9.1.2). Les relations (9.1.1) sont satisfaites en conséquence de la condition de croissance et du fait que X_t est de carré intégrable. Finalement, le Théorème 8.1.5 implique la continuité presque sûre de X_t . \square

Les conditions (9.2.1) et (9.2.2) sont en fait trop restrictives, et peuvent être remplacées par les conditions plus faibles suivantes :

1. *Condition de Lipschitz locale*: Pour tout compact $\mathcal{K} \in \mathbb{R}$, il existe une constante $K = K(\mathcal{K})$ telle que

$$|f(x, t) - f(y, t)| + |g(x, t) - g(y, t)| \leq K|x - y| \quad (9.2.12)$$

pour $x, y \in \mathcal{K}$ et $t \in [0, T]$.

2. *Condition de croissance*: Il existe une constante L telle que

$$xf(x, t) + g(x, t)^2 \leq L^2(1 + x^2) \quad (9.2.13)$$

pour tous x, t .

Par exemple, le coefficient de dérive $f(x, t) = -x^2$ satisfait les conditions (9.2.12) et (9.2.13), alors qu'il ne satisfait pas les conditions (9.2.1) et (9.2.2). Par contre, la condition de Lipschitz locale est nécessaire pour garantir l'unicité, comme le montre le contre-exemple classique $f(x, t) = 3x^{2/3}$ (toute fonction valant 0 jusqu'à un temps arbitraire a , puis $(t - a)^3$ pour les temps ultérieurs est solution). De même, le contre-exemple $f(x, t) = x^2$, dont les solutions divergent pour un temps fini, montre la nécessité de la condition de croissance (9.2.13).

Sans entrer dans les détails, pour montrer l'existence d'une unique solution forte sous les conditions (9.2.12) et (9.2.13), on procède en deux étapes, tout à fait similaires à celles du cas déterministe :

- On montre que sous la condition de Lipschitz locale, toute trajectoire solution $X_t(\omega)$ soit existe jusqu'au temps T , soit quitte tout compact \mathcal{K} en un temps $\tau(\omega) < T$. Par conséquent, il existe un temps d'arrêt τ , appelé *temps d'explosion*, tel que soit $\tau(\omega) = +\infty$ et alors $X_t(\omega)$ existe jusqu'au temps T , soit $\tau(\omega) \leq T$, et alors $X_t(\omega) \rightarrow \pm\infty$ lorsque $t \rightarrow \tau(\omega)$.
- On montre que sous la condition de croissance, les trajectoires $X_t(\omega)$ ne peuvent pas exploser (car le terme de dérive ne croît pas assez vite, ou ramène les trajectoires vers l'origine si $xf(x, t)$ est négatif).

9.3 Exercices

Exercice 9.1. On considère l'équation

$$dX_t = a(t)X_t dt + b(t) dt + c(t) dB_t ,$$

où $a(t)$, $b(t)$ et $c(t)$ sont des processus adaptés.

Résoudre cette équation par la méthode de la variation de la constante, c'est-à-dire

1. Soit $\alpha(t) = \int_0^t a(s) ds$. Vérifier que $X_0 e^{\alpha(t)}$ est la solution de l'équation homogène, c-à-d avec $b = c = 0$.
2. Poser $Y_t = e^{-\alpha(t)} X_t$ et calculer dY_t à l'aide de la formule d'Itô.
3. En déduire Y_t puis X_t sous forme intégrale.
4. Résoudre l'EDS

$$dX_t = -\frac{1}{1+t} X_t dt + \frac{1}{1+t} dB_t , \quad X_0 = 0 .$$

Exercice 9.2. Résoudre l'EDS

$$dX_t = -\frac{1}{2} X_t dt + \sqrt{1 - X_t^2} dB_t , \quad X_0 = 0$$

à l'aide du changement de variable $Y = \text{Arcsin}(X)$.

Exercice 9.3.

1. En utilisant l'exercice 9.1, résoudre l'EDS:

$$dX_t = \frac{b - X_t}{1 - t} dt + dB_t, \quad 0 \leq t < 1, \quad X_0 = a.$$

2. Déterminer la variance de X_t . Calculer $\lim_{t \rightarrow 1-} X_t$ dans L^2 .

3. Soit $M_t = \int_0^t (1 - s)^{-1} dB_s$. Montrer que

$$\mathbb{P} \left\{ \sup_{1-2^{-n} \leq t \leq 1-2^{-n-1}} (1 - t) |M_t| > \varepsilon \right\} \leq \frac{2}{\varepsilon^2 2^n}.$$

A l'aide du lemme de Borel–Cantelli, en déduire $\lim_{t \rightarrow 1-} X_t$ au sens presque sûr.

4. Le processus X_t est appelé un pont Brownien — expliquer pourquoi.

Exercice 9.4. On se donne $r, \alpha \in \mathbb{R}$. Résoudre l'équation différentielle stochastique

$$dY_t = r dt + \alpha Y_t dB_t, \quad Y_0 = 1.$$

Indication : Soit le “facteur intégrant”

$$F_t = \exp \left\{ -\alpha B_t + \frac{1}{2} \alpha^2 t \right\}.$$

Considérer $X_t = F_t Y_t$.

Chapitre 10

Diffusions

On appelle *diffusion* un processus stochastique obéissant à une équation différentielle stochastique de la forme

$$dX_t = f(X_t) dt + g(X_t) dB_t . \quad (10.0.1)$$

Le terme $f(x)$ peut s'interpréter comme la force déterministe agissant sur une particule dans un fluide au point x , et s'appelle donc le coefficient de dérive. Le terme $g(x)$ mesure l'effet de l'agitation thermique des molécules du fluide en x , et s'appelle le coefficient de diffusion.

Dans l'étude des diffusions, il est particulièrement intéressant de considérer la dépendance des solutions dans la condition initiale $X_0 = x$. La propriété de Markov affirme que l'état X_t en un temps donné t détermine univoquement le comportement à tous les temps futurs. Ceci permet de démontrer la propriété de semi-groupe, qui généralise celle du flot d'une équation différentielle ordinaire. Un semi-groupe de Markov peut être caractérisé par son générateur, qui s'avère être un opérateur différentiel du second ordre dans le cas des diffusions. Il en résulte un ensemble de liens importants entre équations différentielles stochastiques et équations aux dérivées partielles.

10.1 La propriété de Markov

Définition 10.1.1 (Diffusion d'Itô). *Une diffusion d'Itô homogène dans le temps est un processus stochastique $\{X_t(\omega)\}_{t \geq 0}$ satisfaisant une équation différentielle stochastique de la forme*

$$dX_t = f(X_t) dt + g(X_t) dB_t , \quad t \geq s > 0 , \quad X_s = x , \quad (10.1.1)$$

où B_t est un mouvement Brownien standard de dimension m , et le coefficient de dérive $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ et le coefficient de diffusion $g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^{n \times m}$ sont tels que l'EDS (10.1.1) admette une unique solution en tout temps.

Nous noterons la solution de (10.1.1) $X_t^{s,x}$. L'homogénéité en temps, c'est-à-dire le fait que f et g ne dépendent pas du temps, a la conséquence importante suivante.

Lemme 10.1.2. *Les processus $\{X_{s+h}^{s,x}\}_{h \geq 0}$ et $\{X_h^{0,x}\}_{h \geq 0}$ ont la même loi.*

DÉMONSTRATION. Par définition, $X_h^{0,x}$ satisfait l'équation intégrale

$$X_h^{0,x} = x + \int_0^h f(X_v^{0,x}) dv + \int_0^h g(X_v^{0,x}) dB_v . \quad (10.1.2)$$

De même, $X_{s+h}^{s,x}$ satisfait l'équation

$$\begin{aligned} X_{s+h}^{s,x} &= x + \int_s^{s+h} f(X_u^{s,x}) du + \int_s^{s+h} g(X_u^{s,x}) dB_u \\ &= x + \int_0^h f(X_{s+v}^{s,x}) dv + \int_0^h g(X_{s+v}^{s,x}) d\tilde{B}_v \end{aligned} \quad (10.1.3)$$

où nous avons utilisé le changement de variable $u = s + v$, et $\tilde{B}_v = B_{s+v} - B_s$. Par la propriété différentielle, \tilde{B}_v est un mouvement Brownien standard, donc par unicité des solutions de l'EDS (10.1.1), les intégrales (10.1.3) et (10.1.2) ont la même loi. \square

Nous noterons \mathbb{P}^x la mesure de probabilité sur la tribu engendrée par toutes les variables aléatoires $X_t^{0,x}$, $t \geq 0$, $x \in \mathbb{R}^n$, définie par

$$\mathbb{P}^x \{X_{t_1} \in A_1, \dots, X_{t_k} \in A_k\} = \mathbb{P} \{X_{t_1}^{0,x} \in A_1, \dots, X_{t_k}^{0,x} \in A_k\} \quad (10.1.4)$$

pour tout choix de temps $0 \leq t_1 < t_2 < \dots < t_k$ et de boréliens $A_1, \dots, A_k \subset \mathbb{R}^n$. Les espérances par rapport à \mathbb{P}^x seront notées \mathbb{E}^x .

Théorème 10.1.3 (Propriété de Markov pour les diffusions d'Itô). *Pour toute fonction mesurable bornée $\varphi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$,*

$$\mathbb{E}^x(\varphi(X_{t+h}) \mid \mathcal{F}_t)(\omega) = \mathbb{E}^{X_t(\omega)}(\varphi(X_h)) , \quad (10.1.5)$$

le membre de droite désignant la fonction $\mathbb{E}^y(\varphi(X_h))$ évaluée en $y = X_t(\omega)$.

DÉMONSTRATION. Considérons pour $y \in \mathbb{R}^n$ et $s \geq t$ la fonction

$$F(y, t, s, \omega) = X_s^{t,y}(\omega) = y + \int_t^s f(X_u(\omega)) du + \int_t^s g(X_u(\omega)) dB_u(\omega) . \quad (10.1.6)$$

On notera que F est indépendante de \mathcal{F}_t . Par unicité des solutions de l'EDS (10.1.1), on a

$$X_s(\omega) = F(X_t(\omega), t, s, \omega) . \quad (10.1.7)$$

Posons $g(y, \omega) = \varphi \circ F(y, t, t+h, \omega)$. On vérifie que cette fonction est mesurable. La relation (10.1.5) est alors équivalente à

$$\mathbb{E}(g(X_t, \omega) \mid \mathcal{F}_t) = \mathbb{E}(\varphi \circ F(y, 0, h, \omega)) \Big|_{y=X_t(\omega)} . \quad (10.1.8)$$

On a

$$\mathbb{E}(g(X_t, \omega) \mid \mathcal{F}_t) = \mathbb{E}(g(y, \omega) \mid \mathcal{F}_t) \Big|_{y=X_t(\omega)} . \quad (10.1.9)$$

En effet, cette relation est vraie pour des fonctions de la forme $g(y, \omega) = \phi(y)\psi(\omega)$, puisque

$$\mathbb{E}(\phi(X_t)\psi(\omega) \mid \mathcal{F}_t) = \phi(X_t)\mathbb{E}(\psi(\omega) \mid \mathcal{F}_t) = \mathbb{E}(\phi(y)\psi(\omega) \mid \mathcal{F}_t) \Big|_{y=X_t(\omega)} . \quad (10.1.10)$$

Elle s'étend alors à toute fonction mesurable bornée en approximant celle-ci par une suite de combinaisons linéaires de fonctions comme ci-dessus. Or il suit de l'indépendance de F et de \mathcal{F}_t que

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(g(y, \omega) \mid \mathcal{F}_t) &= \mathbb{E}(g(y, \omega)) \\ &= \mathbb{E}(\varphi \circ F(y, t, t+h, \omega)) \\ &= \mathbb{E}(\varphi \circ F(y, 0, h, \omega)) , \end{aligned} \quad (10.1.11)$$

la dernière égalité suivant du Lemme 10.1.2. Le résultat s'obtient alors en évaluant la dernière égalité en $y = X_t$. \square

Comme pour le mouvement Brownien, la propriété de Markov se généralise à des temps d'arrêt.

Théorème 10.1.4 (Propriété de Markov forte pour les diffusions d'Itô). *Pour toute fonction mesurable bornée $\varphi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ et tout temps d'arrêt τ fini presque sûrement,*

$$\mathbb{E}^x(\varphi(X_{\tau+h}) \mid \mathcal{F}_\tau)(\omega) = \mathbb{E}^{X_\tau(\omega)}(\varphi(X_h)) . \quad (10.1.12)$$

DÉMONSTRATION. La preuve est une adaptation relativement directe de la preuve précédente. Voir par exemple [Øks95, Theorem 7.2.4]. \square

10.2 Semigroupes et générateurs

Définition 10.2.1 (Semi-groupe de Markov). *A toute fonction mesurable bornée $\varphi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, on associe pour tout $t \geq 0$ la fonction $T_t\varphi$ définie par*

$$(T_t\varphi)(x) = \mathbb{E}^x(\varphi(X_t)) . \quad (10.2.1)$$

L'opérateur linéaire T_t est appelé le semi-groupe de Markov associé à la diffusion.

Par exemple, si $\varphi(x) = 1_A(x)$ est la fonction indicatrice d'un Borélien $A \subset \mathbb{R}^n$, on a

$$(T_t 1_A)(x) = \mathbb{P}^x\{X_t \in A\} . \quad (10.2.2)$$

Le nom de semi-groupe est justifié par le résultat suivant.

Lemme 10.2.2 (Propriété de semi-groupe). *Pour tous $t, h \geq 0$, on a*

$$T_h \circ T_t = T_{t+h} . \quad (10.2.3)$$

DÉMONSTRATION. On a

$$\begin{aligned} (T_h \circ T_t)(\varphi)(x) &= (T_h(T_t\varphi))(x) \\ &= \mathbb{E}^x((T_t\varphi)(X_h)) \\ &= \mathbb{E}^x(\mathbb{E}^{X_h}(\varphi(X_t))) \\ &= \mathbb{E}^x(\mathbb{E}^x(\varphi(X_{t+h}) \mid \mathcal{F}_t)) \\ &= \mathbb{E}^x(\varphi(X_{t+h})) \\ &= (T_{t+h}\varphi)(x) , \end{aligned} \quad (10.2.4)$$

où l'on a utilisé la propriété de Markov pour passer de la troisième à la quatrième ligne. \square

De plus, on vérifie facilement les propriétés suivantes:

1. T_t préserve les fonctions constantes: $T_t(c1_{\mathbb{R}^n}) = c1_{\mathbb{R}^n}$;
2. T_t préserve les fonctions non-négatives: $\varphi(x) \geq 0 \forall x \Rightarrow (T_t\varphi)(x) \geq 0 \forall x$;
3. T_t est contractante par rapport à la norme L^∞ :

$$\sup_{x \in \mathbb{R}^n} |(T_t\varphi)(x)| = \sup_{x \in \mathbb{R}^n} |\mathbb{E}^x(\varphi(X_t))| \leq \sup_{y \in \mathbb{R}^n} |\varphi(y)| \sup_{x \in \mathbb{R}^n} \mathbb{E}^x(1) = \sup_{y \in \mathbb{R}^n} |\varphi(y)| . \quad (10.2.5)$$

Le semi-groupe de Markov est donc un opérateur linéaire positif, borné par rapport à la norme L^∞ . En fait, il est de norme opérateur 1.

La propriété de semi-groupe implique que le comportement de T_t sur tout intervalle $[0, \varepsilon]$, avec $\varepsilon > 0$ arbitrairement petit, détermine son comportement pour tout $t \geq 0$. Il est donc naturel de considérer la dérivée de T_t en $t = 0$.

Définition 10.2.3 (Générateur d'une diffusion d'Itô). *Le générateur infinitésimal L d'une diffusion d'Itô est défini par son action sur une fonction test φ via*

$$(L\varphi)(x) = \lim_{h \rightarrow 0_+} \frac{(T_h\varphi)(x) - \varphi(x)}{h}. \quad (10.2.6)$$

Le domaine de L est par définition l'ensemble des fonctions φ pour lesquelles la limite (10.2.6) existe pour tout $x \in \mathbb{R}^n$.

Remarque 10.2.4. Formellement, la relation (10.2.6) peut s'écrire

$$L = \left. \frac{dT_t}{dt} \right|_{t=0}. \quad (10.2.7)$$

Par la propriété de Markov, cette relation se généralise en

$$\frac{d}{dt}T_t = \lim_{h \rightarrow 0_+} \frac{T_{t+h} - T_t}{h} = \lim_{h \rightarrow 0_+} \frac{T_h - \text{id}}{h}T_t = LT_t, \quad (10.2.8)$$

et on peut donc écrire formellement

$$T_t = e^{tL}. \quad (10.2.9)$$

Nous précisons ce point dans la Section 10.4.

Proposition 10.2.5. *Le générateur de la diffusion d'Itô (10.1.1) est l'opérateur différentiel*

$$L = \sum_{i=1}^n f_i(x) \frac{\partial}{\partial x_i} + \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n (gg^T)_{ij}(x) \frac{\partial^2}{\partial x_i \partial x_j}. \quad (10.2.10)$$

Le domaine de L contient l'ensemble des fonctions deux fois continûment différentiables à support compact.

DÉMONSTRATION. Considérons le cas $n = m = 1$. Soit φ une fonction deux fois continûment différentiable à support compact, et soit $Y_t = \varphi(X_t)$. Par la formule d'Itô,

$$Y_h = \varphi(X_0) + \int_0^h \varphi'(X_s) f(X_s) ds + \int_0^h \varphi'(X_s) g(X_s) dB_s + \frac{1}{2} \int_0^h \varphi''(X_s) g(X_s)^2 ds. \quad (10.2.11)$$

En prenant l'espérance, comme l'espérance de l'intégrale d'Itô est nulle, on trouve

$$\mathbb{E}^x(Y_h) = \varphi(x) + \mathbb{E}^x \left(\int_0^h \varphi'(X_s) f(X_s) ds + \frac{1}{2} \int_0^h \varphi''(X_s) g(X_s)^2 ds \right), \quad (10.2.12)$$

d'où

$$\frac{\mathbb{E}^x(\varphi(X_h)) - \varphi(x)}{h} = \frac{1}{h} \int_0^h \mathbb{E}^x(\varphi'(X_s) f(X_s)) ds + \frac{1}{2h} \int_0^h \mathbb{E}^x(\varphi''(X_s) g(X_s)^2) ds. \quad (10.2.13)$$

En prenant la limite $h \rightarrow 0_+$, on obtient

$$(L\varphi)(x) = \varphi'(x)f(x) + \frac{1}{2}\varphi''(x)g(x)^2. \quad (10.2.14)$$

Les cas où $n \geq 2$ ou $m \geq 2$ se traitent de manière similaire, en utilisant la formule d'Itô multidimensionnelle. \square

Exemple 10.2.6 (Générateur du mouvement Brownien). Soit B_t le mouvement Brownien de dimension m . C'est un cas particulier de diffusion, avec $f = 0$ et $g = \mathbb{1}$. Son générateur est donné par

$$L = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^m \frac{\partial^2}{\partial x_i^2} = \frac{1}{2} \Delta. \quad (10.2.15)$$

C'est donc le Laplacien à un facteur $1/2$ près.

10.3 La formule de Dynkin

La formule de Dynkin est essentiellement une généralisation de l'expression (10.2.12) à des temps d'arrêt. Elle fournit une première classe de liens entre diffusions et équations aux dérivées partielles.

Proposition 10.3.1 (Formule de Dynkin). *Soit $\{X_t\}_{t \geq 0}$ une diffusion de générateur L , $x \in \mathbb{R}^n$, τ un temps d'arrêt tel que $\mathbb{E}^x(\tau) < \infty$, et $\varphi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction deux fois continûment différentiable à support compact. Alors*

$$\mathbb{E}^x(\varphi(X_\tau)) = \varphi(x) + \mathbb{E}^x\left(\int_0^\tau (L\varphi)(X_s) ds\right). \quad (10.3.1)$$

DÉMONSTRATION. Considérons le cas $n = m = 1$, m étant la dimension du mouvement Brownien. En procédant comme dans la preuve de la Proposition 10.2.5, on obtient

$$\mathbb{E}^x(\varphi(X_\tau)) = \varphi(x) + \mathbb{E}^x\left(\int_0^\tau (L\varphi)(X_s) ds\right) + \mathbb{E}^x\left(\int_0^\tau g(X_s)\varphi'(X_s) dB_s\right). \quad (10.3.2)$$

Il suffit donc de montrer que l'espérance de l'intégrale stochastique est nulle. Or pour toute fonction h bornée par M et tout $N \in \mathbb{N}$, on a

$$\mathbb{E}^x\left(\int_0^{\tau \wedge N} h(X_s) dB_s\right) = \mathbb{E}^x\left(\int_0^N 1_{\{s < \tau\}} h(X_s) dB_s\right) = 0, \quad (10.3.3)$$

en vertu de la \mathcal{F}_s -mesurabilité de $1_{\{s < \tau\}}$ et $h(X_s)$. De plus,

$$\begin{aligned} \mathbb{E}^x\left(\left[\int_0^\tau h(X_s) dB_s - \int_0^{\tau \wedge N} h(X_s) dB_s\right]^2\right) &= \mathbb{E}^x\left(\int_{\tau \wedge N}^\tau h(X_s)^2 ds\right) \\ &\leq M^2 \mathbb{E}^x(\tau - \tau \wedge N), \end{aligned} \quad (10.3.4)$$

qui tend vers 0 lorsque $N \rightarrow \infty$, en vertu de l'hypothèse $\mathbb{E}^x(\tau) < \infty$, par convergence dominée. On peut donc écrire

$$0 = \lim_{N \rightarrow \infty} \mathbb{E}^x\left(\int_0^{\tau \wedge N} h(X_s) dB_s\right) = \mathbb{E}^x\left(\int_0^\tau h(X_s) dB_s\right), \quad (10.3.5)$$

ce qui conclut la preuve, en substituant dans (10.3.2). La preuve du cas général est analogue. \square

Considérons le cas où le temps d'arrêt τ est le temps de première sortie d'un ouvert borné $D \subset \mathbb{R}^n$. Supposons que le problème avec conditions au bord

$$\begin{aligned} (Lu)(x) &= \theta(x) & x \in D \\ u(x) &= \psi(x) & x \in \partial D \end{aligned} \quad (10.3.6)$$

admet une unique solution. C'est le cas si D , θ et ψ sont suffisamment réguliers. Substituant φ par u dans la formule de Dynkin, on obtient la relation

$$u(x) = \mathbb{E}^x \left(\psi(X_\tau) - \int_0^\tau \theta(X_s) ds \right). \quad (10.3.7)$$

Pour $\psi = 0$ et $\theta = -1$, $u(x)$ est égal à l'espérance de τ , partant de x . Pour $\theta = 0$ et ψ l'indicatrice d'une partie A du bord ∂D , $u(x)$ est la probabilité de quitter D par A . Ainsi, si l'on sait résoudre le problème (10.3.6), on obtient des informations sur le temps et le lieu de sortie de D . Inversément, en simulant l'expression (10.3.7) par une méthode de Monte-Carlo, on obtient une approximation numérique de la solution du problème (10.3.6).

Exemple 10.3.2 (Temps de sortie moyen du mouvement Brownien d'une boule). Soit $K = \{x \in \mathbb{R}^n : \|x\| < R\}$ la boule de rayon R centrée à l'origine. Soit

$$\tau_K = \inf\{t > 0 : x + B_t \notin K\} \quad (10.3.8)$$

et soit

$$\tau(N) = \tau_K \wedge N. \quad (10.3.9)$$

La fonction $\varphi(x) = \|x\|^2 1_{\{\|x\| \leq R\}}$ est à support compact et satisfait $\Delta\varphi(x) = 2n$ pour $x \in K$. On peut par ailleurs la prolonger en dehors de K de manière qu'elle soit lisse et à support compact. En substituant dans la formule de Dynkin, on obtient

$$\begin{aligned} \mathbb{E}^x(\|x + B_{\tau(N)}\|^2) &= \|x\|^2 + \mathbb{E}^x \left(\int_0^{\tau(N)} \frac{1}{2} \Delta\varphi(B_s) ds \right) \\ &= \|x\|^2 + n\mathbb{E}^x(\tau(N)). \end{aligned} \quad (10.3.10)$$

Comme $\|x + B_{\tau(N)}\| \leq R$, faisant tendre N vers l'infini, on obtient par convergence dominée

$$\mathbb{E}^x(\tau_K) = \frac{R^2 - \|x\|^2}{n}. \quad (10.3.11)$$

Exemple 10.3.3 (Récurrence/transience du mouvement Brownien). Soit à nouveau $K = \{x \in \mathbb{R}^n : \|x\| < R\}$. Nous considérons maintenant le cas où $x \notin K$, et nous voulons déterminer si le mouvement Brownien partant de x touche K presque sûrement, on dit alors qu'il est *récurrent*, ou s'il touche K avec une probabilité strictement inférieure à 1, on dit alors qu'il est *transient*. Comme dans le cas des marches aléatoires, la réponse dépend de la dimension n de l'espace.

Nous définissons

$$\tau_K = \inf\{t > 0 : x + B_t \in K\}. \quad (10.3.12)$$

Pour $N \in \mathbb{N}$, soit A_N l'anneau

$$A_N = \{x \in \mathbb{R}^n : R < \|x\| < 2^N R\}, \quad (10.3.13)$$

et soit τ le temps de première sortie de $x + B_t$ de A_N . On a donc

$$\tau = \tau_K \wedge \tau', \quad \tau' = \inf\{t > 0: \|x + B_t\| = 2^N R\}. \quad (10.3.14)$$

Soit enfin

$$p = \mathbb{P}^x\{\tau_K < \tau'\} = \mathbb{P}^x\{\|x + B_\tau\| = R\} = 1 - \mathbb{P}^x\{\|x + B_\tau\| = 2^N R\}. \quad (10.3.15)$$

Les solutions à symétrie sphérique de $\Delta\varphi = 0$ sont de la forme

$$\varphi(x) = \begin{cases} |x| & \text{si } n = 1, \\ -\log\|x\| & \text{si } n = 2, \\ \|x\|^{2-n} & \text{si } n > 2. \end{cases} \quad (10.3.16)$$

Pour un tel φ , la formule de Dynkin donne

$$\mathbb{E}^x(\varphi(x + B_\tau)) = \varphi(x). \quad (10.3.17)$$

Par ailleurs, on a

$$\mathbb{E}^x(\varphi(x + B_\tau)) = \varphi(R)p + \varphi(2^N R)(1 - p). \quad (10.3.18)$$

En résolvant par rapport à p , on obtient

$$p = \frac{\varphi(x) - \varphi(2^N R)}{\varphi(R) - \varphi(2^N R)}. \quad (10.3.19)$$

Lorsque $N \rightarrow \infty$, on a $\tau' \rightarrow \infty$, d'où

$$\mathbb{P}^x\{\tau_K < \infty\} = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{\varphi(x) - \varphi(2^N R)}{\varphi(R) - \varphi(2^N R)}. \quad (10.3.20)$$

Considérons alors séparément les cas $n = 1$, $n = 2$ et $n > 2$.

1. Pour $n = 1$, on a

$$\mathbb{P}^x\{\tau_K < \infty\} = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{2^N R - |x|}{2^N R - R} = 1, \quad (10.3.21)$$

donc le mouvement Brownien est récurrent en dimension 1.

2. Pour $n = 2$, on a

$$\mathbb{P}^x\{\tau_K < \infty\} = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{\log\|x\| + N \log 2 - \log R}{N \log 2} = 1, \quad (10.3.22)$$

donc le mouvement Brownien est également récurrent en dimension 2.

3. Pour $n > 2$, on a

$$\mathbb{P}^x\{\tau_K < \infty\} = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{(2^N R)^{2-n} + \|x\|^{2-n}}{(2^N R)^{2-n} + R^{2-n}} = \left(\frac{R}{\|x\|}\right)^{n-2} < 1. \quad (10.3.23)$$

Le mouvement Brownien est donc transient en dimension $n > 2$.

10.4 Les équations de Kolmogorov

La seconde classe de liens entre équations différentielles stochastiques et équations aux dérivées partielles est constituée par les équations de Kolmogorov, qui sont des problèmes aux valeurs initiales.

On remarque qu'en dérivant par rapport à t la formule de Dynkin, dans le cas particulier $\tau = t$, on obtient

$$\frac{\partial}{\partial t}(T_t\varphi)(x) = \frac{\partial}{\partial t}\mathbb{E}^x(\varphi(X_t)) = \mathbb{E}^x((L\varphi)(X_t)) = (T_tL\varphi)(x), \quad (10.4.1)$$

que l'on peut abrégé sous la forme

$$\frac{d}{dt}T_t = T_tL. \quad (10.4.2)$$

Or nous avons vu dans la remarque 10.2.4 que l'on pouvait aussi écrire formellement $\frac{d}{dt}T_t = LT_t$. Par conséquent, les opérateurs L et T_t commutent, du moins formellement. Le théorème suivant rend ce point rigoureux.

Théorème 10.4.1 (Equation de Kolmogorov rétrograde). *Soit $\varphi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction deux fois continûment différentiable à support compact.*

1. La fonction

$$u(t, x) = (T_t\varphi)(x) = \mathbb{E}^x(\varphi(X_t)) \quad (10.4.3)$$

satisfait le problème aux valeurs initiales

$$\begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial t}(t, x) &= (Lu)(t, x), & t > 0, \quad x \in \mathbb{R}^n, \\ u(0, x) &= \varphi(x), & x \in \mathbb{R}^n. \end{aligned} \quad (10.4.4)$$

2. Si $w(t, x)$ est une fonction bornée, continûment différentiable en t et deux fois continûment différentiable en x , satisfaisant le problème (10.4.4), alors $w(t, x) = (T_t\varphi)(x)$.

DÉMONSTRATION.

1. On a $u(0, x) = (T_0\varphi)(x) = \varphi(x)$ et

$$\begin{aligned} (Lu)(t, x) &= \lim_{h \rightarrow 0^+} \frac{(T_h \circ T_t\varphi)(x) - (T_t\varphi)(x)}{h} \\ &= \lim_{h \rightarrow 0^+} \frac{(T_{t+h}\varphi)(x) - (T_t\varphi)(x)}{h} \\ &= \frac{\partial}{\partial t}(T_t\varphi)(x) = \frac{\partial}{\partial t}u(t, x). \end{aligned} \quad (10.4.5)$$

2. Si $w(t, x)$ satisfait le problème (10.4.4), alors on a

$$\tilde{L}w = 0 \quad \text{où} \quad \tilde{L}w = -\frac{\partial w}{\partial t} + Lw. \quad (10.4.6)$$

Fixons $(s, x) \in \mathbb{R}_+ \times \mathbb{R}^n$. Le processus $Y_t = (s - t, X_t^{0,x})$ admet \tilde{L} comme générateur. Soit

$$\tau_R = \inf\{t > 0 : \|X_t\| \geq R\}. \quad (10.4.7)$$

La formule de Dynkin montre que

$$\mathbb{E}^{s,x}(w(Y_{t \wedge \tau_R})) = w(s, x) + \mathbb{E}^{s,x} \left(\int_0^{t \wedge \tau_R} (\tilde{L}w)(Y_u) du \right) = w(s, x). \quad (10.4.8)$$

Faisant tendre R vers l'infini, on obtient

$$w(s, x) = \mathbb{E}^{s,x}(w(Y_t)) \quad \forall t \geq 0. \quad (10.4.9)$$

En particulier, prenant $t = s$, on a

$$w(s, x) = \mathbb{E}^{s,x}(w(Y_s)) = \mathbb{E}(w(0, X_s^{0,x})) = \mathbb{E}(\varphi(X_s^{0,x})) = \mathbb{E}^x(\varphi(X_s)). \quad (10.4.10)$$

□

On remarquera que dans le cas du mouvement Brownien, dont le générateur est $L = \frac{1}{2}\Delta$, l'équation de Kolmogorov rétrograde (10.4.4) est l'équation de la chaleur.

La linéarité de l'équation de Kolmogorov rétrograde implique qu'il suffit de la résoudre pour une famille complète de conditions initiales φ , pour connaître la solution pour toute condition initiale.

Un premier cas important est celui où l'on connaît toutes les fonctions propres et valeurs propres de L . Dans ce cas, la solution générale se décompose sur les fonctions propres, avec des coefficients dépendant exponentiellement du temps.

Exemple 10.4.2 (Mouvement Brownien). Les fonctions propres du générateur $L = \frac{1}{2} \frac{d^2}{dx^2}$ du mouvement Brownien unidimensionnel sont de la forme e^{ikx} . Décomposer la solution sur la base de ces fonctions propres revient à résoudre l'équation de la chaleur par transformation de Fourier. On sait que la solution s'écrit

$$u(t, x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{\mathbb{R}} e^{-k^2 t/2} \hat{\varphi}(k) e^{ikx} dk, \quad (10.4.11)$$

où $\hat{\varphi}(k)$ est la transformée de Fourier de la condition initiale.

Un second cas important revient à décomposer formellement la condition initiale sur une "base" de distributions de Dirac. En pratique, cela revient à utiliser la notion de densité de transition.

Définition 10.4.3 (Densité de transition). *On dit que la diffusion $\{X_t\}_t$ admet la densité de transition $p_t(x, y)$, aussi notée $p(y, t|x, 0)$, si*

$$\mathbb{E}^x(\varphi(X_t)) = \int_{\mathbb{R}^n} \varphi(y) p_t(x, y) dy \quad (10.4.12)$$

pour toute fonction mesurable bornée $\varphi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$.

Par linéarité, la densité de transition, si elle existe et est lisse, satisfait l'équation de Kolmogorov rétrograde (le générateur L agissant sur la variable x), avec la condition initiale $p_0(x, y) = \delta(x - y)$.

Exemple 10.4.4 (Mouvement Brownien et noyau de la chaleur). Dans le cas du mouvement Brownien unidimensionnel, nous avons vu (c.f. (7.3.2)) que la densité de transition était donnée par

$$p(y, t|x, 0) = \frac{1}{\sqrt{2\pi t}} e^{-(x-y)^2/2t}, \quad (10.4.13)$$

qui est appelé le *noyau de la chaleur*. C'est également la valeur de l'intégrale (10.4.11) avec $\hat{\varphi}(k) = e^{-iky} / \sqrt{2\pi}$, qui est bien la transformée de Fourier de $\varphi(x) = \delta(x - y)$.

L'adjoint du générateur L est par définition l'opérateur linéaire L^* tel que

$$\langle L\phi|\psi\rangle = \langle\phi|L^*\psi\rangle \quad (10.4.14)$$

pour tout choix de fonctions $\phi, \psi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ deux fois continûment différentiables, avec ϕ à support compact, où $\langle\cdot|\cdot\rangle$ désigne le produit scalaire usuel de L^2 . En intégrant $\langle L\phi|\psi\rangle$ deux fois par parties, on obtient

$$(L^*\psi)(y) = \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial^2}{\partial y_i \partial y_j} ((gg^T)_{ij}\psi)(y) - \sum_{i=1}^n \frac{\partial}{\partial y_i} (f_i\psi)(y). \quad (10.4.15)$$

Théorème 10.4.5 (Equation de Kolmogorov progressive). *Si X_t possède une densité de transition lisse $p_t(x, y)$, alors celle-ci satisfait l'équation*

$$\frac{\partial}{\partial t} p_t(x, y) = L_y^* p_t(x, y), \quad (10.4.16)$$

la notation L_y^* signifiant que L^* agit sur la variable y .

DÉMONSTRATION. La formule de Dynkin, avec $\tau = t$, implique

$$\begin{aligned} \int_{\mathbb{R}^n} \varphi(y) p_t(x, y) dy &= \mathbb{E}^x(\varphi(X_t)) \\ &= \varphi(x) + \int_0^t \mathbb{E}^x((L\varphi)(X_s)) ds \\ &= \varphi(x) + \int_0^t \int_{\mathbb{R}^n} (L\varphi)(y) p_s(x, y) dy. \end{aligned} \quad (10.4.17)$$

En dérivant par rapport au temps, et en utilisant (10.4.14), il vient

$$\frac{\partial}{\partial t} \int_{\mathbb{R}^n} \varphi(y) p_t(x, y) dy = \int_{\mathbb{R}^n} (L\varphi)(y) p_t(x, y) dy = \int_{\mathbb{R}^n} \varphi(y) (L_y^* p_t)(x, y) dy, \quad (10.4.18)$$

d'où le résultat. \square

Supposons que la loi X_0 admette une densité ρ par rapport à la mesure de Lebesgue. Alors X_t aura une densité donnée par

$$\rho(t, y) = (S_t \rho)(y) := \int_{\mathbb{R}^n} p_t(x, y) \rho(x) dx. \quad (10.4.19)$$

En appliquant l'équation de Kolmogorov progressive (10.4.16), on obtient l'équation de Fokker-Planck

$$\frac{\partial}{\partial t} \rho(t, y) = L_y^* \rho(t, y), \quad (10.4.20)$$

que l'on peut aussi écrire formellement

$$\frac{d}{dt} S_t = L^* S_t. \quad (10.4.21)$$

Le générateur adjoint L^* est donc le générateur du semi-groupe adjoint S_t .

Corollaire 10.4.6. *Si $\rho_0(y)$ est la densité d'une mesure de probabilité satisfaisant $L^* \rho_0 = 0$, alors ρ_0 est une mesure stationnaire de la diffusion. En d'autres termes, si la loi de X_0 admet la densité ρ_0 , alors X_t admettra la densité ρ_0 pour tout $t \geq 0$.*

10.5 La formule de Feynman–Kac

Jusqu'ici nous avons rencontré des problèmes à valeurs au bord elliptiques de la forme $Lu = \theta$, et des équations d'évolution paraboliques de la forme $\partial_t u = Lu$. Le formule de Feynman–Kac montre qu'on peut également lier des propriétés d'une diffusion à celles d'équations paraboliques où le générateur contient un terme linéaire en u .

L'ajout d'un terme linéaire dans le générateur peut s'interpréter comme le fait de "tuer" la diffusion avec un certain taux. Le cas le plus simple est celui d'un taux constant. Soit ζ une variable aléatoire de loi exponentielle de paramètre λ , indépendante de B_t . Posons

$$\tilde{X}_t = \begin{cases} X_t & \text{si } t < \zeta, \\ \Delta & \text{si } t \geq \zeta, \end{cases} \quad (10.5.1)$$

où Δ est un "état cimetièrè" que l'on a ajouté à \mathbb{R}^n . On vérifie que grace au caractère exponentiel de ζ , \tilde{X}_t est un processus de Markov sur $\mathbb{R}^n \cup \{\Delta\}$. Si $\varphi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ est une fonction test mesurable bornée, on aura (si l'on pose $\varphi(\Delta) = 0$)

$$\mathbb{E}^x(\varphi(\tilde{X}_t)) = \mathbb{E}^x(\varphi(X_t)1_{\{t < \zeta\}}) = \mathbb{P}\{\zeta > t\}\mathbb{E}^x(\varphi(X_t)) = e^{-\lambda t}\mathbb{E}^x(\varphi(X_t)). \quad (10.5.2)$$

Il suit que

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{\mathbb{E}^x(\varphi(\tilde{X}_h)) - \varphi(x)}{h} = -\lambda\varphi(x) + (L\varphi)(x), \quad (10.5.3)$$

ce qui montre que le générateur infinitésimal de \tilde{X} est l'opérateur différentiel

$$\tilde{L} = L - \lambda. \quad (10.5.4)$$

Plus généralement, si $q : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ est une fonction continue, bornée inférieurement, on peut construire une variable aléatoire ζ telle que

$$\mathbb{E}^x(\varphi(\tilde{X}_t)) = \mathbb{E}^x(\varphi(X_t) e^{-\int_0^t q(X_s) ds}). \quad (10.5.5)$$

Dans ce cas le générateur de \tilde{X}_t sera

$$\tilde{L} = L - q, \quad (10.5.6)$$

c'est-à-dire $(\tilde{L}\varphi)(x) = (L\varphi)(x) - q(x)\varphi(x)$.

Théorème 10.5.1 (Formule de Feynman–Kac). *Soit $\varphi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction deux fois continûment différentiable à support compact, et soit $q : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction continue et bornée inférieurement.*

1. *La fonction*

$$v(t, x) = \mathbb{E}^x\left(e^{-\int_0^t q(X_s) ds} \varphi(X_t)\right) \quad (10.5.7)$$

satisfait le problème aux valeurs initiales

$$\begin{aligned} \frac{\partial v}{\partial t}(t, x) &= (Lv)(t, x) - q(x)v(x), & t > 0, \quad x \in \mathbb{R}^n, \\ v(0, x) &= \varphi(x), & x \in \mathbb{R}^n. \end{aligned} \quad (10.5.8)$$

2. *Si $w(t, x)$ est une fonction continûment différentiable en t et deux fois continûment différentiable en x , bornée pour x dans un compact, satisfaisant le problème (10.5.8), alors $w(t, x)$ est égale au membre de droite de (10.5.7).*

DÉMONSTRATION.

1. Soit $Y_t = \varphi(X_t)$ et $Z_t = e^{-\int_0^t q(X_s) ds}$, et soit $v(t, x)$ donnée par (10.5.7). Alors

$$\begin{aligned} \frac{1}{h} \left[\mathbb{E}^x(v(t, X_h)) - v(t, x) \right] &= \frac{1}{h} \left[\mathbb{E}^x \left(\mathbb{E}^{X_h}(Y_t Z_t) \right) - \mathbb{E}^x(Y_t Z_t) \right] \\ &= \frac{1}{h} \left[\mathbb{E}^x \left(\mathbb{E}^x(Y_{t+h} e^{-\int_0^t q(X_{s+h}) ds} | \mathcal{F}_h) - Y_t Z_t \right) \right] \\ &= \frac{1}{h} \mathbb{E}^x \left(Y_{t+h} Z_{t+h} e^{\int_0^h q(X_s) ds} - Y_t Z_t \right) \\ &= \frac{1}{h} \mathbb{E}^x \left(Y_{t+h} Z_{t+h} - Y_t Z_t \right) \\ &\quad - \frac{1}{h} \mathbb{E}^x \left(Y_{t+h} Z_{t+h} \left[e^{\int_0^h q(X_s) ds} - 1 \right] \right). \end{aligned} \quad (10.5.9)$$

Lorsque h tend vers 0, le premier terme de la dernière expression tend vers $\partial_t v(t, x)$, alors que le second tend vers $q(x)v(t, x)$.

2. Si $w(t, x)$ satisfait le problème (10.5.8), alors on a

$$\tilde{L}w = 0 \quad \text{où} \quad \tilde{L}w = -\frac{\partial w}{\partial t} + Lw - qw. \quad (10.5.10)$$

Fixons $(s, x, z) \in \mathbb{R}_+ \times \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n$ et posons $Z_t = z + \int_0^t q(X_s) ds$. Le processus $Y_t = (s - t, X_t^{0,x}, Z_t)$ est une diffusion admettant comme générateur

$$\hat{L} = -\frac{\partial}{\partial s} + L + q \frac{\partial}{\partial z}. \quad (10.5.11)$$

Soit $\phi(s, x, z) = e^{-z} w(s, x)$. Alors $\hat{L}\phi = 0$, et la formule de Dynkin montre que si τ_R est le temps de sortie d'une boule de rayon R , on a

$$\mathbb{E}^{s,x,z}(\phi(Y_{t \wedge \tau_R})) = \phi(s, x, z). \quad (10.5.12)$$

Il suit que

$$\begin{aligned} w(s, x) &= \phi(s, x, 0) = \mathbb{E}^{s,x,0}(\phi(Y_{t \wedge \tau_R})) \\ &= \mathbb{E}^x \left(\phi(s - t \wedge \tau_R, X_{t \wedge \tau_R}^{0,x}, Z_{t \wedge \tau_R}) \right) \\ &= \mathbb{E}^x \left(e^{-\int_0^{t \wedge \tau_R} q(X_u) du} w(s - t \wedge \tau_R, X_{t \wedge \tau_R}^{0,x}) \right), \end{aligned} \quad (10.5.13)$$

qui tend vers $\mathbb{E}^x(e^{-\int_0^t q(X_u) du} w(s - t, X_t^{0,x}))$ lorsque R tend vers l'infini. En particulier, pour $t = s$ on trouve

$$w(s, x) = \mathbb{E}^x \left(e^{-\int_0^s q(X_u) du} w(0, X_s^{0,x}) \right), \quad (10.5.14)$$

qui est bien égal à la fonction $v(t, x)$ définie dans (10.5.7). \square

En combinaison avec la formule de Dynkin, la formule de Feynman–Kac admet peut être généralisée à des temps d'arrêt. Si par exemple $D \subset \mathbb{R}^n$ est un domaine régulier, et que τ désigne le temps de première sortie de D , alors sous des conditions de régularité sur les fonctions $q, \varphi, \theta : \bar{D} \rightarrow \mathbb{R}$, la quantité

$$v(t, x) = \mathbb{E}^x \left(e^{-\int_0^{t \wedge \tau} q(X_s) ds} \varphi(X_{t \wedge \tau}) - \int_0^{t \wedge \tau} e^{-\int_0^s q(X_u) du} \theta(X_s) ds \right) \quad (10.5.15)$$

satisfait le problème avec valeurs initiales et aux bords

$$\begin{aligned} \frac{\partial v}{\partial t}(t, x) &= (Lv)(t, x) - q(x)v(t, x) - \theta(x), & t > 0, \quad x \in D, \\ v(0, x) &= \varphi(x), & x \in D, \\ v(t, x) &= \varphi(x), & x \in \partial D. \end{aligned} \quad (10.5.16)$$

En particulier, si τ est fini presque sûrement, prenant la limite $t \rightarrow \infty$, on obtient que

$$v(x) = \mathbb{E}^x \left(e^{-\int_0^\tau q(X_s) ds} \varphi(X_\tau) - \int_0^\tau e^{-\int_0^s q(X_u) du} \theta(X_s) ds \right) \quad (10.5.17)$$

satisfait le problème

$$\begin{aligned} (Lv)(x) &= q(x)v(x) + \theta(x), & x \in D, \\ v(x) &= \varphi(x), & x \in \partial D. \end{aligned} \quad (10.5.18)$$

On remarquera que dans le cas $q = 0$, on retrouve les relations (10.3.6), (10.3.7).

Exemple 10.5.2. Soit $D =]-a, a[$ et $X_t = x + B_t$. Alors $v(x) = \mathbb{E}^x(e^{-\lambda\tau})$ satisfait

$$\begin{aligned} \frac{1}{2}v''(x) &= \lambda v(x), & x \in D, \\ v(-a) &= v(a) = 1. \end{aligned} \quad (10.5.19)$$

La solution générale de la première équation est de la forme $v(x) = c_1 e^{\sqrt{2\lambda}x} + c_2 e^{-\sqrt{2\lambda}x}$. Les constantes d'intégration c_1 et c_2 sont déterminées par les conditions aux bords, et on trouve

$$\mathbb{E}^x(e^{-\lambda\tau}) = \frac{\cosh(\sqrt{2\lambda}x)}{\cosh(\sqrt{2\lambda}a)}, \quad (10.5.20)$$

qui généralise (7.5.7). En évaluant la dérivée en $\lambda = 0$, on retrouve $\mathbb{E}^x(\tau) = a^2 - x^2$, qui est un cas particulier de (10.3.11), mais (10.5.20) détermine tous les autres moments de τ ainsi que sa densité.

En résolvant l'équation avec les conditions aux bords $v(-a) = 0$ et $v(a) = 1$ on obtient

$$\mathbb{E}^x(e^{-\lambda\tau} 1_{\{\tau_a < \tau_{-a}\}}) = \frac{\sinh(\sqrt{2\lambda}(x+a))}{\sinh(\sqrt{2\lambda} \cdot 2a)}, \quad (10.5.21)$$

qui nous permet de retrouver $\mathbb{P}^x\{\tau_a < \tau_{-a}\} = (x+a)/(2a)$, mais aussi

$$\begin{aligned} \mathbb{E}^x(\tau 1_{\{\tau_a < \tau_{-a}\}}) &= \frac{(a^2 - x^2)(3a + x)}{6a}, \\ \mathbb{E}^x(\tau \mid \tau_a < \tau_{-a}) &= \frac{(a-x)(3a+x)}{3}. \end{aligned} \quad (10.5.22)$$

10.6 Exercices

Exercice 10.1. On considère la diffusion définie par l'équation

$$dX_t = -X_t dt + dB_t$$

(processus d'Ornstein–Uhlenbeck).

1. Donner le générateur L associé et son adjoint L^* .
2. Soit $\rho(x) = \pi^{-1/2} e^{-x^2}$. Calculer $L^*\rho(x)$. Que peut-on en conclure?

Exercice 10.2. On considère la diffusion définie par l'équation

$$dX_t = X_t dB_t .$$

1. Donner le générateur L associé.
2. Trouver la solution générale de l'équation $Lu = 0$.
3. En déduire $\mathbb{P}^x\{\tau_a < \tau_b\}$, où τ_a dénote le temps de premier passage de X_t en a .
Indication: Il s'agit de calculer $\mathbb{E}^x(\psi(X_\tau))$, où τ est le temps de première sortie de $[a, b]$, et $\psi(a) = 1$, $\psi(b) = 0$.

Exercice 10.3 (Mouvement Brownien géométrique). On considère plus généralement la diffusion définie par l'équation

$$dX_t = rX_t dt + X_t dB_t , \quad r \in \mathbb{R}$$

(mouvement Brownien géométrique).

1. Calculer son générateur L .
2. Montrer que si $r \neq 1/2$, la solution générale de l'équation $Lu = 0$ s'écrit

$$u(x) = c_1 x^\gamma + c_2 ,$$

où γ est une fonction de r qu'on déterminera.

3. On suppose $r < 1/2$. Calculer $\mathbb{P}^x\{\tau_b < \tau_a\}$ pour $0 < a < x < b$, puis $\mathbb{P}^x\{\tau_b < \tau_0\}$ en faisant tendre a vers 0. On remarquera que si $X_{t_0} = 0$ alors $X_t = 0$ pour tout $t \geq t_0$. Par conséquent si $\tau_0 < \tau_b$, alors X_t n'atteindra jamais b . Quelle est la probabilité que cela arrive?
4. On suppose maintenant $r > 1/2$.
 - (a) Calculer $\mathbb{P}^x\{\tau_a < \tau_b\}$ pour $0 < a < x < b$, et montrer que cette probabilité tend vers 0 pour tout $x \in]a, b[$ lorsque $a \rightarrow 0_+$. En conclure que presque sûrement, X_t n'atteindra jamais 0 dans cette situation.
 - (b) Trouver α et β tels que $u(x) = \alpha \log x + \beta$ satisfasse le problème

$$\begin{cases} (Lu)(x) = -1 & \text{si } 0 < x < b , \\ u(x) = 0 & \text{si } x = b . \end{cases}$$

- (c) En déduire $\mathbb{E}^x(\tau_b)$.

Exercice 10.4. On appelle processus d'Ornstein–Uhlenbeck la solution de l'EDS

$$dX_t = -X_t dt + \sigma dB_t , \quad X_0 = x .$$

1. Résoudre cette équation, c'est-à-dire écrire X_t à l'aide d'une intégrale stochastique d'une fonction explicite.
2. Donner le générateur infinitésimal L de X_t .
3. On se donne $a < 0 < b$. On note τ_a , respectivement τ_b , le temps de premier passage de X_t en a , respectivement b . A l'aide de la formule de Dynkin, exprimer

$$h(x) = \mathbb{P}^x\{\tau_a < \tau_b\}$$

pour $x \in]a, b[$ comme un rapport de deux intégrales.

4. Etudier $h(x)$ lorsque $\sigma \rightarrow 0$, sachant que $\int_a^b e^{f(y)/\sigma^2} dy \simeq \exp\{\sup_{y \in [a, b]} f(y)/\sigma^2\}$.

Exercice 10.5.

1. On considère une diffusion d'équation

$$dX_t = f(X_t) dt + g(X_t) dB_t .$$

Les fonctions $f, g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ sont supposées suffisamment régulières pour assurer l'existence d'une unique solution pour tout temps $t \geq 0$.

(a) Calculer

$$\left. \frac{d}{dt} \mathbb{E}^x(X_t) \right|_{t=0_+} := \lim_{h \rightarrow 0_+} \frac{\mathbb{E}^x(X_h) - x}{h} .$$

(b) Calculer

$$\left. \frac{d}{dt} \mathbb{E}^x \left(e^{\gamma[X_t - \mathbb{E}^x(X_t)]} \right) \right|_{t=0_+} = \left. \frac{d}{dt} \left[e^{-\gamma \mathbb{E}^x(X_t)} \mathbb{E}^x \left(e^{\gamma X_t} \right) \right] \right|_{t=0_+} .$$

(c) En déduire

$$\left. \frac{d}{dt} \mathbb{E}^x \left([X_t - \mathbb{E}^x(X_t)]^k \right) \right|_{t=0_+}$$

pour $k = 2, 3, \dots$

2. On se donne une suite d'ensembles dénombrables $\mathcal{X}^{(N)}$, $N \in \mathbb{N}^*$. Sur chaque $\mathcal{X}^{(N)}$ on définit une chaîne de Markov $\{Y_n^{(N)}\}_{n \geq 0}$, de matrice de transition $P^{(N)}$. On pose

$$v^{(N)}(y) = \mathbb{E}^y(Y_1^{(N)} - y) := \sum_{z \in \mathcal{X}^{(N)}} (z - y) P^{(N)}(y, z)$$

et, pour $k = 2, 3, \dots$,

$$m_k^{(N)}(y) = \mathbb{E}^y \left([Y_1^{(N)} - \mathbb{E}^y(Y_1^{(N)})]^k \right) .$$

On définit une suite de processus $\{X_t^{(N)}\}_{t \geq 0}$, à trajectoires continues, linéaires par morceaux sur tout intervalle $]k/N, (k+1)/N[$, telles que

$$X_{n/N}^{(N)} = N^{-\alpha} Y_n^{(N)} , \quad n \in \mathbb{N}$$

pour un $\alpha > 0$.

(a) Exprimer, en fonction de $v^{(N)}$ et $m_k^{(N)}$,

$$\lim_{h \rightarrow 0_+} \frac{\mathbb{E}^x(X_h^{(N)} - x)}{h} \quad \text{et} \quad \lim_{h \rightarrow 0_+} \frac{\mathbb{E}^x([X_h^{(N)} - \mathbb{E}^x(X_h^{(N)})]^k)}{h} .$$

(b) Donner des conditions nécessaires sur les $v^{(N)}$ et $m_k^{(N)}$ pour que la suite des $X_t^{(N)}$ converge vers la diffusion X_t .

3. Montrer que ces conditions sont vérifiées, pour un α approprié, dans le cas où chaque $Y^{(N)}$ est la marche aléatoire simple sur \mathbb{Z} et $X_t = B_t$ est le mouvement Brownien.

4. On rappelle que le modèle d'Ehrenfest à N boules est la chaîne de Markov $Y_n^{(N)}$ sur $\{0, 1, \dots, N\}$ de probabilités de transition

$$P^{(N)}(y, y-1) = \frac{y}{N}, \quad P^{(N)}(y, y+1) = 1 - \frac{y}{N}.$$

En supposant que la suite de processus définis par

$$X_{n/N}^{(N)} = N^{-1/2} \left(Y_n^{(N)} - \frac{N}{2} \right), \quad n \in \mathbb{N},$$

converge vers une diffusion X_t , déterminer les coefficients $f(x)$ et $g(x)$ de cette diffusion.

Exercice 10.6 (La loi de l'arcsinus). Soit $\{B_t\}_{t \geq 0}$ un mouvement Brownien standard dans \mathbb{R} . On considère le processus

$$X_t = \frac{1}{t} \int_0^t 1_{\{B_s > 0\}} ds, \quad t > 0.$$

Le but de ce problème est de démontrer la *loi de l'arcsinus* :

$$\mathbb{P}\{X_t < u\} = \frac{2}{\pi} \text{Arcsin}(\sqrt{u}), \quad 0 \leq u \leq 1. \quad (10.6.1)$$

1. Que représente la variable X_t ?
2. Montrer que X_t est égal en loi à X_1 pour tout $t > 0$.
3. On fixe $\lambda > 0$. Pour $t > 0$ et $x \in \mathbb{R}$, on définit la fonction

$$v(t, x) = \mathbb{E} \left(e^{-\lambda \int_0^t 1_{\{x+B_s > 0\}} ds} \right)$$

et sa transformée de Laplace

$$g_\rho(x) = \int_0^\infty v(t, x) e^{-\rho t} dt, \quad \rho > 0.$$

Montrer que

$$g_\rho(0) = \mathbb{E} \left(\frac{1}{\rho + \lambda X_1} \right).$$

4. Calculer $\frac{\partial v}{\partial t}(t, x)$ à l'aide de la formule de Feynman-Kac.
5. Calculer $g_\rho''(x)$. En déduire que $g_\rho(x)$ satisfait une équation différentielle ordinaire linéaire du second ordre à coefficients constants par morceaux. Montrer que sa solution générale s'écrit

$$g_\rho(x) = A_\pm + B_\pm e^{\gamma_\pm x} + C_\pm e^{-\gamma_\pm x}$$

avec des constantes $A_\pm, B_\pm, C_\pm, \gamma_\pm$ dépendant du signe de x .

6. Déterminer les constantes en utilisant le fait que g_ρ doit être bornée, continue en 0, et que g_ρ' doit être continue en 0. En conclure que $g_\rho(0) = 1/\sqrt{\rho(\lambda + \rho)}$.
7. Démontrer (10.6.1) en utilisant l'identité

$$\frac{1}{\sqrt{1+\lambda}} = \sum_{n=0}^{\infty} (-\lambda)^n \frac{1}{\pi} \int_0^1 \frac{x^n}{\sqrt{x(1-x)}} dx.$$

Appendix A

Corrigés des exercices

A.1 Exercices du Chapitre 3

Exercice 3.1

1. Il suffit de prendre $\Omega = \{1, 2, 3, 4\}^2$ avec la probabilité uniforme.
2. Les lois de $X(\omega) = \omega_1 + \omega_2$ et $Y(\omega) = |\omega_1 - \omega_2|$ sont données dans les tableaux suivants :

| | | | | | | | | | |
|-----|---|---|---|---|-----|---|---|---|---|
| X | 1 | 2 | 3 | 4 | Y | 1 | 2 | 3 | 4 |
| 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 1 | 0 | 1 | 2 | 3 |
| 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 2 | 1 | 0 | 1 | 2 |
| 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 3 | 2 | 1 | 0 | 1 |
| 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 4 | 3 | 2 | 1 | 0 |

Par simple dénombrement, on obtient leur loi conjointe et les marginales :

| | | | | | | | | |
|-----------------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| $Y \setminus X$ | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | |
| 0 | 1/16 | 0 | 1/16 | 0 | 1/16 | 0 | 1/16 | 4/16 |
| 1 | 0 | 2/16 | 0 | 2/16 | 0 | 2/16 | 0 | 6/16 |
| 2 | 0 | 0 | 2/16 | 0 | 2/16 | 0 | 0 | 4/16 |
| 3 | 0 | 0 | 0 | 2/16 | 0 | 0 | 0 | 2/16 |
| | 1/16 | 2/16 | 3/16 | 4/16 | 3/16 | 2/16 | 1/16 | |

On en déduit les espérances

$$\mathbb{E}(X) = \sum_{x=2}^8 x \mathbb{P}\{X = x\} = 5, \quad \mathbb{E}(Y) = \sum_{y=0}^3 y \mathbb{P}\{Y = y\} = \frac{5}{4}.$$

3. Notons $\mathbb{E}(X|Y = y)$ la valeur constante de $\mathbb{E}(Y|X)$ sur l'ensemble $\{Y = y\}$. Il suit de la relation (3.2.11) du cours que

$$\mathbb{E}(X|Y = y) = \frac{\mathbb{E}(X 1_{\{Y=y\}})}{\mathbb{P}\{Y = y\}} = \sum_x x \frac{\mathbb{P}\{X = x, Y = y\}}{\mathbb{P}\{Y = y\}} = \sum_x x \mathbb{P}\{X = x|Y = y\}.$$

En appliquant à notre cas, on obtient

$$\mathbb{E}(X|Y = y) = 5 \quad \forall y \in \{0, 1, 2, 3\},$$

ce qui traduit le fait que la distribution de X est symétrique autour de 5 pour tout Y . De manière similaire, on trouve

$$\begin{aligned}\mathbb{E}(Y|X = 2) &= \mathbb{E}(Y|X = 8) = 0, \\ \mathbb{E}(Y|X = 3) &= \mathbb{E}(Y|X = 7) = 1, \\ \mathbb{E}(Y|X = 4) &= \mathbb{E}(Y|X = 6) = \frac{4}{3}, \\ \mathbb{E}(Y|X = 5) &= 2.\end{aligned}$$

Cela permet en particulier de vérifier que $\mathbb{E}(\mathbb{E}(Y|X)) = \mathbb{E}(Y)$.

Exercice 3.2

Un choix possible d'espace probabilisé est $\Omega = \{1, \dots, 6\} \times \{0, 1\}^6$, avec la probabilité uniforme et

$$N(\omega) = \omega_1, \quad X(\omega) = \sum_{i=1}^{\omega_1} \omega_{i+1}.$$

Avant de calculer $\mathbb{E}(X)$, commençons par calculer $\mathbb{E}(X|N)$. Conditionnellement à $N = n$, X suit une loi binomiale de paramètres n et $1/2$, d'où

$$\mathbb{E}(X|N) = \frac{N}{2}.$$

Il suffit alors de prendre l'espérance pour conclure :

$$\mathbb{E}(X) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X|N)) = \frac{1}{2}\mathbb{E}(N) = \frac{1}{2} \cdot \frac{7}{2} = \frac{7}{4}.$$

Exercice 3.3

La monotonie de l'espérance conditionnelle nous permet d'écrire

$$\mathbb{E}(X^2|\mathcal{F}_1) \geq \mathbb{E}(X^2 1_{\{X^2 \geq a^2\}} | \mathcal{F}_1) \geq \mathbb{E}(a^2 1_{\{X^2 \geq a^2\}} | \mathcal{F}_1) = a^2 \mathbb{P}(\{|X| \geq a\} | \mathcal{F}_1).$$

Exercice 3.4

Soit $X = 1_A$ et $Y = 1_B$.

- Si X et Y sont indépendantes, alors $\mathbb{P}(A \cap B) = \mathbb{E}(XY) = \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y) = \mathbb{P}(A)\mathbb{P}(B)$.
Or

$$\int_A Y \, d\mathbb{P} = \int_{A \cap B} d\mathbb{P} = \mathbb{P}(A \cap B) = \mathbb{P}(A)\mathbb{P}(B) = \mathbb{P}(A)\mathbb{E}(Y) = \int_A \mathbb{E}(Y) \, d\mathbb{P}.$$

On vérifie facilement des relations analogues avec A remplacé par A^c , par \emptyset et par Ω . Comme $\sigma(X) = \{\emptyset, A, A^c, \Omega\}$ et $\mathbb{E}(Y) \subseteq \mathcal{F}_0 \subset \sigma(X)$, on a bien que $\mathbb{E}(Y|X) = \mathbb{E}(Y)$.

- Supposons que $\mathbb{E}(Y|X) = \mathbb{E}(Y)$. Comme $A \in \sigma(X)$ on a

$$\mathbb{E}(XY) = \int_A Y \, d\mathbb{P} = \int_A \mathbb{E}(Y|X) \, d\mathbb{P} = \int_A \mathbb{E}(Y) \, d\mathbb{P} = \mathbb{E}(Y)\mathbb{P}(A) = \mathbb{E}(Y)\mathbb{E}(X).$$

Le résultat s'étend à des variables aléatoires quelconques de la manière habituelle, en les décomposant en partie positive et négative et en approchant chaque partie par des fonctions étagées.

Exercice 3.5

Notons la loi conjointe

$$p_{xy} = \mathbb{P}\{X = x, Y = y\},$$

et ses marginales

$$p_{x\bullet} = \mathbb{P}\{X = x\} = \sum_y p_{xy}, \quad p_{\bullet y} = \mathbb{P}\{Y = y\} = \sum_x p_{xy}.$$

Les variables X et Y sont indépendantes si et seulement si

$$p_{xy} = p_{x\bullet}p_{\bullet y} \quad \forall x, y.$$

Les espérances conditionnelles sont données par

$$\mathbb{E}(Y|X = x) = \frac{1}{p_{x\bullet}} \sum_y yp_{xy},$$

donc on aura $\mathbb{E}(Y|X) = \mathbb{E}(Y)$ si et seulement si

$$\sum_y yp_{xy} = \sum_y yp_{x\bullet}p_{\bullet y} \quad \forall x.$$

Enfin la condition $\mathbb{E}(XY) = \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y)$ s'écrit

$$\sum_{xy} xyp_{xy} = \sum_{xy} xyp_{x\bullet}p_{\bullet y}.$$

Si X et Y prennent leurs valeurs dans $\{-1, 0, 1\}$ et $\mathbb{E}(Y) = 0$, on aura nécessairement $p_{\bullet-} = p_{\bullet+}$. Si de plus on veut avoir $\mathbb{E}(Y|X) = \mathbb{E}(Y)$, alors il faut que $p_{x-} = p_{x+}$ pour tout x .

Il est alors facile de construire des contre-exemples aux implications inverses. Le tableau suivant donne un exemple de loi conjointe pour laquelle $\mathbb{E}(Y|X) = \mathbb{E}(Y) = 0$, mais X et Y ne sont pas indépendantes :

| | | | | |
|-----------------|------|------|------|------|
| $Y \setminus X$ | -1 | 0 | 1 | |
| -1 | 1/10 | 0 | 2/10 | 3/10 |
| 0 | 0 | 4/10 | 0 | 4/10 |
| 1 | 1/10 | 0 | 2/10 | 3/10 |
| | 2/10 | 4/10 | 4/10 | |

Et voici un exemple où $\mathbb{E}(XY) = \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(Y) = 0$, mais $\mathbb{E}(Y|X) \neq \mathbb{E}(Y) = 0$:

| | | | | |
|-----------------|------|------|------|------|
| $Y \setminus X$ | -1 | 0 | 1 | |
| -1 | 1/10 | 2/10 | 1/10 | 4/10 |
| 0 | 0 | 2/10 | 0 | 2/10 |
| 1 | 2/10 | 0 | 2/10 | 4/10 |
| | 3/10 | 4/10 | 3/10 | |

Exercice 3.6

1. Notons $X_2 = \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_2)$ et $X_1 = \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1) = \mathbb{E}(X_2|\mathcal{F}_1)$. On a

$$\mathbb{E}(XX_1) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(XX_1|\mathcal{F}_1)) = \mathbb{E}(X_1\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)) = \mathbb{E}(X_1^2).$$

Par conséquent, en développant le carré on obtient

$$\mathbb{E}([X - X_1]^2) = \mathbb{E}(X^2) - \mathbb{E}(X_1^2).$$

De manière similaire, on montre que $\mathbb{E}(XX_2) = \mathbb{E}(X_2^2)$ et $\mathbb{E}(X_1X_2) = \mathbb{E}(X_1^2)$, d'où

$$\begin{aligned}\mathbb{E}([X - X_2]^2) &= \mathbb{E}(X^2) - \mathbb{E}(X_2^2), \\ \mathbb{E}([X_2 - X_1]^2) &= \mathbb{E}(X_2^2) - \mathbb{E}(X_1^2).\end{aligned}$$

Ceci implique le résultat (qui est équivalent au théorème de Pythagore appliqué à X , X_1 et X_2 , considérés comme des vecteurs de $L^2(\mathcal{F})$).

2. On peut procéder par un calcul direct. Une autre méthode est de commencer par observer que

$$\text{Var}(X|\mathcal{F}_1) = \mathbb{E}([X - \mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1)]^2 | \mathcal{F}_1).$$

Appliquons alors l'égalité montrée en 1. avec \mathcal{F}_1 remplacé par \mathcal{F}_0 , et \mathcal{F}_2 remplacé par \mathcal{F}_1 . Comme $\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_0) = \mathbb{E}(X)$, le premier terme du membre de gauche est égal à $\mathbb{E}(\text{Var}(X|\mathcal{F}_1))$, le second à $\text{Var}(\mathbb{E}(X|\mathcal{F}_1))$, alors que le membre de droite vaut $\text{Var}(X)$.

3. Appliquons le résultat précédent avec $\mathcal{F}_1 = \sigma(N)$. On a $\mathbb{E}(X|N) = \mu N$ et en développant la somme on trouve $\mathbb{E}(X^2|N) = \sigma^2 N + \mu^2 N^2$. Il suit que

$$\text{Var}(X|N) = \sigma^2 N.$$

Comme d'autre part on a $\text{Var}(\mathbb{E}(X|N)) = \text{Var}(\mu N) = \mu^2 \text{Var}(N)$, le résultat est montré.

4. C'est une application du résultat précédent, avec $\mu = 1/2$, $\sigma^2 = 1/4$ et $\text{Var}(N) = 35/12$. On trouve donc $\text{Var}(X) = 77/48$.

Exercice 3.7

1. On a $\mathbb{E}(Y - X|\mathcal{G}) = X - \mathbb{E}(X|\mathcal{G}) = 0$, et

$$\mathbb{E}((Y - X)^2 | \mathcal{G}) = \mathbb{E}(Y^2|\mathcal{G}) - \mathbb{E}(X^2|\mathcal{G}) = \mathbb{E}(Y^2|\mathcal{G}) - X^2.$$

Par conséquent,

$$\text{Var}(Y - X|\mathcal{G}) = \mathbb{E}(Y^2|\mathcal{G}) - X^2.$$

- 2.

$$\begin{aligned}\text{Var}(Y - X) &= \mathbb{E}(\text{Var}(Y - X|\mathcal{G})) + \text{Var}(\mathbb{E}(Y - X|\mathcal{G})) \\ &= \mathbb{E}(\mathbb{E}(Y^2|\mathcal{G}) - X^2) \\ &= \mathbb{E}(Y^2) - \mathbb{E}(X^2) \\ &= 0.\end{aligned}$$

3. Elles sont égales presque sûrement.

Exercice 3.8

1. Les ξ_k étant indépendants, on a

$$\mathbb{E}(X_t|N_t) = N_t \mathbb{E}(\xi_0)$$

et donc

$$\mathbb{E}(X_t) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X_t|N_t)) = \mathbb{E}(N_t)\mathbb{E}(\xi_0) = \lambda t \mathbb{E}(\xi_0) .$$

2. La variance étant une forme quadratique, on a

$$\text{Var}(\mathbb{E}(X_t|N_t)) = \text{Var}(N_t) \mathbb{E}(\xi_0)^2 = \lambda t \mathbb{E}(\xi_0)^2 .$$

Afin de déterminer $\text{Var}(X_t|N_t)$, on commence par calculer

$$\mathbb{E}(X_t^2|N_t) = \sum_{k,l=1}^{N_t} \mathbb{E}(\xi_k \xi_l) = N_t \mathbb{E}(\xi_0^2) + (N_t^2 - N_t) \mathbb{E}(\xi_0)^2 = N_t \text{Var}(\xi_0) + N_t^2 \mathbb{E}(\xi_0)^2 .$$

Par conséquent,

$$\text{Var}(X_t|N_t) = \mathbb{E}(X_t^2|N_t) - \mathbb{E}(X_t|N_t)^2 = N_t \text{Var}(\xi_0) ,$$

d'où il suit

$$\mathbb{E}(\text{Var}(X_t|N_t)) = \mathbb{E}(N_t) \text{Var}(\xi_0) = \lambda t \text{Var}(\xi_0) .$$

En appliquant l'Exercice 3.6, on conclut que

$$\text{Var}(X_t) = \text{Var}(\mathbb{E}(X_t|N_t)) + \mathbb{E}(\text{Var}(X_t|N_t)) = \lambda t \mathbb{E}(\xi_0^2) .$$

A.2 Exercices du Chapitre 4**Exercice 4.1**

On choisit la filtration canonique. Comme $\mathbb{E}(|X_n|) = \mathbb{E}(|Y_1|)^n$, une première condition est $\mathbb{E}(|Y_1|) < \infty$, c'est-à-dire $Y_1 \in L^1$.

D'autre part, $\mathbb{E}(X_{n+1}|\mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(Y_{n+1}X_n|\mathcal{F}_n) = X_n \mathbb{E}(Y_{n+1}|\mathcal{F}_n) = X_n \mathbb{E}(Y_1)$, où nous avons utilisé $X_n \subseteq \mathcal{F}_n$, $Y_{n+1} \perp \mathcal{F}_n$ et $\mathbb{E}(Y_{n+1}) = \mathbb{E}(Y_1)$. La suite X_n est donc une surmartingale, une sous-martingale ou une martingale selon que $\mathbb{E}(Y_1) \leq 1$, $\mathbb{E}(Y_1) \geq 1$ ou $\mathbb{E}(Y_1) = 1$.

Exercice 4.2

1. Le processus est clairement adapté et intégrable.

De plus, $\mathbb{E}(X_{n+1}|\mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(1_{B_{n+1}} + X_n|\mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(1_{B_{n+1}}|\mathcal{F}_n) + X_n \geq X_n$.

2. La décomposition de Doob donne $X_n = M_n + A_n$ avec

$$A_n = \sum_{m=1}^n \mathbb{E}(1_{B_m}|\mathcal{F}_{m-1}) ,$$

$$M_n = \sum_{m=1}^n 1_{B_m} - \mathbb{E}(1_{B_m}|\mathcal{F}_{m-1}) .$$

3. Comme $\mathcal{F}_1 = \sigma(1_{B_1}) = \{\emptyset, \Omega, B_1, B_1^c\}$, l'équation (3.2.11) donne

$$\mathbb{E}(1_{B_2} | \mathcal{F}_1)(\omega) = \begin{cases} \frac{\mathbb{E}(1_{B_2} 1_{B_1})}{\mathbb{P}(B_1)} = \mathbb{P}(B_2 | B_1) & \text{si } \omega \in B_1, \\ \frac{\mathbb{E}(1_{B_2} 1_{B_1^c})}{\mathbb{P}(B_1^c)} = \mathbb{P}(B_2 | B_1^c) & \text{si } \omega \in B_1^c. \end{cases}$$

De manière générale, $\mathbb{E}(1_{B_m} | \mathcal{F}_{m-1}) = \mathbb{P}(B_m | C_i^{m-1})$ pour tout $\omega \in C_i^{m-1}$, où les C_i^{m-1} sont les éléments de la partition engendrant \mathcal{F}_{m-1} (c'est-à-dire $\mathcal{F}_{m-1} = \sigma(\bigsqcup_i C_i^{m-1})$), obtenus par intersection des B_i et B_i^c pour $i \leq m-1$.

Exercice 4.3

1. Après n tirages, l'urne contient $n+2$ boules, dont $m+1$ vertes, où $m \in \{0, 1, \dots, n\}$. La probabilité de tirer d'abord les m boules vertes, puis les $l = n-m$ rouges est

$$\frac{1}{2} \cdot \frac{2}{3} \cdots \frac{m}{m+1} \cdot \frac{1}{m+2} \cdots \frac{l}{n+1} = \frac{m!l!}{(n+1)!}.$$

Pour tout autre ordre des boules, les termes sont arrangés différemment, mais le résultat est le même. On a donc

$$\mathbb{P}\left\{X_n = \frac{m+1}{n+2}\right\} = \binom{n}{m} \frac{m!l!}{(n+1)!} = \frac{1}{n+1}, \quad m = 1, 2, \dots, n,$$

c'est-à-dire que la distribution de X_n est uniforme sur $\left\{\frac{1}{n+2}, \frac{2}{n+2}, \dots, \frac{n+1}{n+2}\right\}$.

2. Après n tirages, le nombre de boules est $N_n = r_n + v_n = r + v + nc$. On a

$$X_n = \begin{cases} \frac{v_{n-1} + c}{v_{n-1} + r_{n-1} + c} & \text{avec probabilité } \frac{v_{n-1}}{v_{n-1} + r_{n-1}} = X_{n-1}, \\ \frac{v_{n-1}}{v_{n-1} + r_{n-1} + c} & \text{avec probabilité } \frac{r_{n-1}}{v_{n-1} + r_{n-1}} = 1 - X_{n-1}. \end{cases}$$

On en déduit que

$$X_n - X_{n-1} = \begin{cases} \frac{c(1 - X_{n-1})}{N_n} & \text{avec probabilité } X_{n-1}, \\ \frac{-cX_{n-1}}{N_n} & \text{avec probabilité } 1 - X_{n-1}, \end{cases}$$

et donc

$$\begin{aligned} \mathbb{E}((X_n - X_{n-1})^2 | \mathcal{F}_{n-1}) &= \frac{c^2}{N_n^2} [X_{n-1}(1 - X_{n-1})^2 + X_{n-1}^2(1 - X_{n-1})] \\ &= \frac{c^2}{N_n^2} X_{n-1}(1 - X_{n-1}). \end{aligned}$$

Le processus croissant vaut donc

$$\langle X \rangle_n = c^2 \sum_{m=1}^n \frac{X_{m-1}(1 - X_{m-1})}{N_m^2}.$$

3. Comme $N_m \geq cm$ et $X_{m-1}(1 - X_{m-1})$ est borné, le critère de Riemann montre que $\langle X \rangle_n$ converge.

Exercice 4.4

1. On a

$$\mathbb{E}(Y_{n+1} \mid \mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(f(X_n + U_{n+1}) \mid \mathcal{F}_n) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} f(X_n + r e^{i\theta}) d\theta.$$

Par conséquent, Y_n est une sous-martingale si f est sous-harmonique, une surmartingale si f est surharmonique, et une martingale si f est harmonique.

2. Si
- f
- est la partie réelle d'une fonction analytique, le théorème de Cauchy s'écrit

$$f(z) = \frac{1}{2\pi i} \int_{\mathcal{C}} \frac{f(w)}{w - z} dw$$

où \mathcal{C} est un contour entourant z . En prenant un contour de la forme $w = z + r e^{i\theta}$, avec $0 \leq \theta < 2\pi$, on obtient que f est harmonique, donc que Y_n est une martingale.

Exercice 4.5

1. On a $\mathbb{E}(Z_{n+1} \mid \mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(\xi_{1,n+1} \mid \mathcal{F}_n) + \dots + \mathbb{E}(\xi_{Z_n,n+1} \mid \mathcal{F}_n) = Z_n \mu$.
 2. X_n étant une martingale, on a $\mathbb{E}(X_n) = \mathbb{E}(X_0) = \mathbb{E}(Z_0) = 1$, donc $\mathbb{E}(Z_n) = \mu^n \rightarrow 0$ lorsque $n \rightarrow \infty$.

Par conséquent, $\mathbb{P}\{Z_n > 0\} = \sum_{k \geq 1} \mathbb{P}\{Z_n = k\} \leq \mathbb{E}(Z_n) \rightarrow 0$, d'où $\mathbb{P}\{Z_n = 0\} \rightarrow 1$. Z_n ayant valeurs entières, cela signifie que pour toute réalisation ω , il existe $n_0(\omega)$ tel que $Z_n(\omega) = 0$ pour tout $n \geq n_0(\omega)$, et donc aussi $X_n(\omega) = 0$ pour ces n .

3. (a) On a $\varphi'(s) = \sum_{k=1}^{\infty} k p_k s^{k-1} \geq 0$. En fait, φ est même strictement croissante pour $s > 0$. En effet, on a nécessairement $p_0 < 1$, car sinon on aurait $\mu = 0$, donc il existe au moins un $k \geq 1$ tel que $p_k > 0$.

De même, $\varphi''(s) = \sum_{k=2}^{\infty} k(k-1)p_k s^{k-2} \geq 0$. En fait, φ est strictement convexe pour $s > 0$. En effet, si tous les p_k pour $k \geq 2$ étaient nuls, on aurait $\mu = p_1 < 1$. Il existe donc nécessairement un $k \geq 2$ tel que $p_k > 0$, d'où $\varphi''(s) > 0$ pour $s > 0$.

- (b) Si $Z_1 = k$, on a au temps 1 k individus dont la descendance évolue de manière indépendante. Chacune des k descendance se sera éteinte au temps m avec probabilité θ_{m-1} . Par indépendance, toutes les k lignées se seront éteintes à la fois au temps m avec probabilité θ_{m-1}^k .

Il suit $\theta_m = \sum_{k=0}^{\infty} \mathbb{P}\{Z_m = 0 \mid Z_1 = k\} \mathbb{P}\{Z_1 = k\} = \sum_{k=0}^{\infty} \theta_{m-1}^k p_k = \varphi(\theta_{m-1})$.

- (c) Notons d'abord que $\varphi(1) = 1$, $\varphi'(1) = \mathbb{E}(\xi) = \mu$, $\varphi(0) = p_0 \geq 0$ et $\varphi'(0) = p_1 < 1$. La fonction $\psi(s) = \varphi(s) - s$ satisfait donc $\psi(1) = 0$, $\psi'(1) = \mu - 1 > 0$, $\psi(0) \geq 0$ et $\psi'(0) < 0$. Étant strictement convexe sur $(0, 1]$, ψ admet un unique minimum en $s_0 = (0, 1)$. Elle s'annule donc exactement deux fois: une fois en un $\rho \in [0, s_0)$, et une fois en 1.

- (d) On a $\theta_0 = 0$. Si $p_0 = 0$, $\theta_m = 0$ pour tout m , mais dans ce cas on a également $\rho = 0$. Si $p_0 > 0$, on a $\theta_1 = p_0 > 0$, et $\rho = \varphi(\rho) > p_0$, donc $0 < \theta_1 < \rho$. Par récurrence, on voit que la suite des θ_m est croissante et majorée par ρ . Elle admet donc une limite, qui est nécessairement ρ .

Le fait que $Z_n = 0$ implique $Z_m = 0$ pour tout $m > n$ permet d'écrire

$$\mathbb{P}\{\exists n: Z_n = 0\} = \mathbb{P}(\bigcup_n \{Z_n = 0\}) = \lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}\{Z_n = 0\} = \rho < 1.$$

4. On a $\varphi(s) = \frac{1}{8}(1 + 3s + 3s^2 + s^3)$. En utilisant le fait que $\varphi(s) - s$ s'annule en $s = 1$, on obtient par division euclidienne $8(\varphi(s) - s) = (s-1)(s^2 + 4s - 1)$. La seule racine dans $[0, 1)$ est $\rho = \sqrt{5} - 2$. La probabilité de survie vaut donc $3 - \sqrt{5} \simeq 0.764$.

5. Il est commode d'introduire les variables centrées $\eta_{i,n} = \xi_{i,n} - \mu$.

On a $Z_n - \mu Z_{n-1} = \eta_{1,n} + \dots + \eta_{Z_{n-1},n}$, ce qui implique, par indépendance des $\eta_{i,n}$,

$\mathbb{E}((Z_n - \mu Z_{n-1})^2 | \mathcal{F}_{n-1}) = \mathbb{E}((\eta_{1,n} + \dots + \eta_{Z_{n-1},n})^2 | \mathcal{F}_{n-1}) = Z_{n-1} \sigma^2$, et donc

$\mathbb{E}((X_n - X_{n-1})^2 | \mathcal{F}_{n-1}) = Z_{n-1} \sigma^2 / \mu^{2n} = X_{n-1} \sigma^2 / \mu^{n+1}$. Il suit

$$\langle X \rangle_\infty = \sigma^2 \sum_{m=1}^{\infty} \frac{X_{m-1}}{\mu^{m+1}}.$$

De plus,

$$\mathbb{E}(\langle X \rangle_\infty) = \sigma^2 \sum_{m=1}^{\infty} \frac{\mathbb{E}(X_{m-1})}{\mu^{m+1}} = \sigma^2 \sum_{m=1}^{\infty} \frac{1}{\mu^{m+1}} = \frac{\sigma^2}{\mu(\mu-1)} < \infty.$$

A.3 Exercices du Chapitre 5

Exercice 5.1

1. La décomposition

$$\begin{aligned} \{N \wedge M = n\} &= (\{N = n\} \cap \{M \geq n\}) \cup (\{N \geq n\} \cap \{M = n\}) \\ &= (\{N = n\} \cap \{M < n\}^c) \cup (\{N < n\}^c \cap \{M = n\}) \end{aligned}$$

montre que $\{N \wedge M = n\} \in \mathcal{F}_n$ pour tout n , et donc que $N \wedge M$ est un temps d'arrêt.

De même, la décomposition

$$\{N \vee M = n\} = (\{N = n\} \cap \{M \leq n\}) \cup (\{N \leq n\} \cap \{M = n\})$$

montre que $\{N \vee M = n\} \in \mathcal{F}_n$ pour tout n , et donc que $N \vee M$ est un temps d'arrêt.

Remarque : On peut également observer que N est un temps d'arrêt si et seulement si $\{N \leq n\} \in \mathcal{F}_n$ pour tout n . Cela permet d'utiliser la décomposition

$$\{N \wedge M \leq n\} = \{N \leq n\} \cap \{M \leq n\}$$

pour montrer que $N \wedge M$ est un temps d'arrêt.

2. Il suffit d'observer que le fait que $N_k \nearrow N$ implique

$$\{N \leq n\} = \bigcap_{k \in \mathbb{N}} \{N_k \leq n\} \in \mathcal{F}_n.$$

Exercice 5.2

1. Notons σ^2 la variance des ξ_m . X_n^2 étant une sous-martingale, on a

$$P_n(\lambda) = \mathbb{P}\left\{ \max_{1 \leq m \leq n} X_m^2 \geq \lambda^2 \right\} \leq \frac{1}{\lambda^2} \mathbb{E}(X_n^2) = \frac{n\sigma^2}{\lambda^2}.$$

2. Pour tout $c > 0$, $(X_n + c)^2$ est une sous-martingale et on a $(x \mapsto (x + c)^2)$ étant croissante sur \mathbb{R}_+

$$P_n(\lambda) = \mathbb{P}\left\{ \max_{1 \leq m \leq n} (X_m + c)^2 \geq (\lambda + c)^2 \right\} \leq \frac{1}{(\lambda + c)^2} \mathbb{E}((X_n + c)^2) = \frac{n\sigma^2 + c^2}{(\lambda + c)^2},$$

puisque $\mathbb{E}(X_n) = 0$. Cette borne est minimale pour $c = n\sigma^2/\lambda$, et donne

$$P_n(\lambda) \leq \frac{n\sigma^2}{\lambda^2 + n\sigma^2}.$$

Contrairement à la première borne, celle-ci est toujours inférieure à 1.

3. Pour tout $c > 0$, $e^{cX_n^2}$ est une sous-martingale et on a

$$P_n(\lambda) = \mathbb{P}\left\{\max_{1 \leq m \leq n} e^{cX_m^2} \geq e^{c\lambda^2}\right\} \leq e^{-c\lambda^2} \mathbb{E}(e^{cX_n^2}).$$

Or comme X_n est normale centrée de variance n , on a

$$\mathbb{E}(e^{cX_n^2}) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{cx^2} \frac{e^{-x^2/2n}}{\sqrt{2\pi n}} dx = \frac{1}{\sqrt{1-2nc}},$$

et donc

$$P_n(\lambda) \leq \frac{e^{-c\lambda^2}}{\sqrt{1-2nc}}.$$

Le meilleure borne est obtenue pour $2nc = 1 - n/\lambda^2$ et donne

$$P_n(\lambda) \leq \frac{\lambda}{\sqrt{n}} e^{-(\lambda^2-n)/2n}.$$

Cette borne est utile lorsque $\lambda^2 \gg n$. Dans ce cas elle fournit une décroissance exponentielle en $\lambda^2/2n$.

4. Pour tout $c > 0$, e^{cX_n} est une sous-martingale et on a

$$\mathbb{P}\left\{\max_{1 \leq m \leq n} X_m \geq \lambda\right\} = \mathbb{P}\left\{\max_{1 \leq m \leq n} e^{cX_m} \geq e^{c\lambda}\right\} \leq e^{-c\lambda} \mathbb{E}(e^{cX_n}).$$

Par complétion du carré on trouve

$$\mathbb{E}(e^{cX_n}) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{cx} \frac{e^{-x^2/2n}}{\sqrt{2\pi n}} dx = e^{c^2n/2},$$

d'où

$$\mathbb{P}\left\{\max_{1 \leq m \leq n} X_m \geq \lambda\right\} \leq e^{c^2n/2 - c\lambda}.$$

La borne est optimale pour $c = \lambda/n$ et vaut

$$\mathbb{P}\left\{\max_{1 \leq m \leq n} X_m \geq \lambda\right\} \leq e^{-\lambda^2/2n}.$$

A.4 Exercices du Chapitre 6

Exercice 6.1

1. Nous avons montré précédemment que

$$\mathbb{E}(\langle X \rangle_{\infty}) = \sigma^2 \sum_{m=1}^{\infty} \frac{\mathbb{E}(X_{m-1})}{\mu^{m+1}} = \sigma^2 \sum_{m=1}^{\infty} \frac{1}{\mu^{m+1}} = \frac{\sigma^2}{\mu(\mu-1)} < \infty.$$

Par la proposition 6.3.2 du cours, $\mathbb{E}(X_n^2)$ est uniformément bornée, donc X_n converge dans L^2 vers une variable aléatoire X . Comme X_n converge a fortiori dans L^1 , on a $\mathbb{E}(X) = 1$, et également $\mathbb{P}\{X > 0\} = 1 - \rho$.

2. S'il y a Z_n individus au temps n , alors $Z_{n+1} = 0$ si et seulement si chacun des Z_n individus n'a aucun descendant, ce qui arrive avec probabilité $p_0^{Z_n}$. Ceci montre que $\mathbb{E}(1_{\{Z_{n+1}=0\}}|\mathcal{F}_n) = p_0^{Z_n}$, et donc que $\mathbb{E}(1_B|\mathcal{F}_n) \geq p_0^{Z_n}$. Or si $\omega \in A$, alors il existe $L = L(\omega)$ tel que $Z_n(\omega) \leq L(\omega)$ pour tout n . Il suit que $\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{E}(1_B|\mathcal{F}_n)(\omega) \geq p_0^L$ pour ces ω . Mais par la loi 0-1 de Lévy, cette limite vaut $1_B(\omega)$. Par conséquent, $1_B(\omega) = 1$ pour tout $\omega \in A$, ou encore $A \subset B$.
- D'une part, par définition, $Z_\infty = \infty$ dans A^c . D'autre part, $B \subset \{\lim_{n \rightarrow \infty} Z_n = 0\}$ et donc $Z_\infty = 0$ dans B . Ceci montre qu'en fait $A = B = \{Z_\infty = 0\}$ et $A^c = \{Z_\infty = \infty\}$.

Exercice 6.2

- Par construction, ξ_n est indépendant de $\mathcal{F}_n = \sigma(\xi_0, \dots, \xi_{n-1})$. Par conséquent $\mathbb{E}(\xi_n|\mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(\xi_n) = 1$, et il suit que $\mathbb{E}(X_{n+1}|\mathcal{F}_n) = (1 - \lambda)X_n + \lambda X_n = X_n$.
- Comme X_n est une martingale, $\mathbb{E}(X_n) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X_n|\mathcal{F}_0)) = \mathbb{E}(X_0) = 1$.
- X_n étant une surmartingale positive (donc $-X_n$ une sous-martingale bornée supérieurement), elle converge presque sûrement vers une variable aléatoire intégrable X .
- Comme ξ_n est indépendante de \mathcal{F}_n , avec $\mathbb{E}(\xi_n) = 1$ et $\mathbb{E}(\xi_n^2) = 2$, on obtient $\mathbb{E}(X_{n+1}^2) = (1 + \lambda^2)\mathbb{E}(X_n^2)$ donc $\mathbb{E}(X_n^2) = (1 + \lambda^2)^n$.
- La suite $\mathbb{E}(X_n^2)$ diverge, donc la suite des X_n ne converge pas dans L^2 .
- On a $\mathbb{E}((X_{n+1} - X_n)^2|\mathcal{F}_n) = \lambda^2 X_n^2 \mathbb{E}((\xi_n - 1)^2) = \lambda^2 X_n^2$, d'où

$$\langle X \rangle_n = \sum_{m=0}^{n-1} \mathbb{E}((X_{m+1} - X_m)^2 | \mathcal{F}_m) = \lambda^2 \sum_{m=0}^{n-1} X_m^2.$$

7. (a) Comme $X_{n+1} = X_n \xi_n$, on vérifie par récurrence que $X_n(\Omega) = \{0, 2^n\}$ avec

$$\mathbb{P}\{X_n = 2^n\} = \frac{1}{2^n},$$

$$\mathbb{P}\{X_n = 0\} = 1 - \frac{1}{2^n}.$$

- (b) Comme $\mathbb{P}\{X_n = 0\} \rightarrow 1$ lorsque $n \rightarrow \infty$ et $X_n(\omega) = 0$ implique $X_m(\omega) = 0$ pour tout $m \geq n$, X_n converge presque sûrement vers $X = 0$.
- (c) On a $\mathbb{E}(|X_n - X|) = \mathbb{E}(|X_n|) = \mathbb{E}(X_n) = 1$ pour tout n , donc X_n ne converge pas dans L^1 . Les X_n ne peuvent donc pas être uniformément intégrables.

On peut aussi le voir directement à partir de la définition d'intégrabilité uniforme : on a

$$\mathbb{E}(|X_n|1_{\{X_n > M\}}) = 2^n \mathbb{P}\{X_n > M\} = \begin{cases} 1 & \text{si } 2^n > M, \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Par conséquent, $\sup_n \mathbb{E}(|X_n|1_{\{X_n > M\}}) = 1$ pour tout M .

- (d) C'est à vous de voir — sachant que vous allez perdre votre mise presque sûrement. Toutefois, il y a une probabilité non nulle de gagner beaucoup d'argent après tout nombre fini de tours.

Exercice 6.3

- On a $Y_n = Y_{n-1} + H_n(X_n - X_{n-1})$ avec $H_n = 2^n 1_{\{X_1 = -1, X_2 = -2, \dots, X_{n-1} = 1-n\}}$ qui est clairement prévisible.
- $\mathbb{E}(Y_n|\mathcal{F}_{n-1}) = Y_{n-1} + H_n \mathbb{E}(X_n - X_{n-1}|\mathcal{F}_{n-1}) = Y_{n-1} + H_n \mathbb{E}(X_n - X_{n-1}) = Y_{n-1}$.

3. On a $\mathbb{E}((Y_n - Y_{n-1})^2 | \mathcal{F}_{n-1}) = H_n^2$ donc $\langle Y \rangle_n = \sum_{m=1}^n H_m^2$.
Comme $\mathbb{E}(H_m^2) = 2^{2m} \mathbb{P}\{X_1 = -1, X_2 = -2, \dots, X_{n-1} = 1 - n\} = 2^{m+1}$, on obtient $\mathbb{E}(\langle Y \rangle_n) = \sum_{m=1}^n 2^{m+1} = 4(2^n - 1)$. Par conséquent, Y^n ne converge pas dans L^2 .
4. Par inspection, on voit que Y_n prend les valeurs 1 et $1 - 2^n$, avec $\mathbb{P}\{Y_n = 1 - 2^n\} = 2^{-n}$ (si l'on a perdu n fois) et donc $\mathbb{P}\{Y_n = 1\} = 1 - 2^{-n}$.
On observe que $\mathbb{E}(Y_n^+) \leq 2$ pour tout n , donc Y_n converge presque sûrement vers une variable Y_∞ . L'expression de la loi de Y_n montre que $Y_\infty = 1$ presque sûrement, c'est-à-dire qu'on aura gagné un Euro avec probabilité 1.
5. Non, car $\mathbb{E}(Y_n) = 0 \neq 1 = \mathbb{E}(Y_\infty)$.
6. On a $N = \inf\{n \geq 1 : Z_n - 2^{n-1} < -L \text{ ou } Z_n = 1\}$. C'est un temps d'arrêt puisqu'il s'agit d'un temps de premier passage. Sa loi est donnée par $\mathbb{P}\{N = n\} = 2^{-n}$ pour $n = 1, \dots, k-1$ et $\mathbb{P}\{N = k\} = 2^{-(k-1)}$.
7. Oui car $Z_n = Y_{n \wedge N}$ est une martingale arrêtée.
8. Comme dans le cas de Y_n , Z_n est une martingale telle que $\mathbb{E}(Z_n^+)$ est bornée, donc elle converge vers une variable aléatoire Z_∞ . On trouve $\mathbb{P}\{Z_\infty = 1\} = 1 - 2^{-k}$ et $\mathbb{P}\{Z_\infty = 1 - 2^k\} = 2^{-k}$. En particulier, $\mathbb{E}(Z_\infty) = 0 = \mathbb{E}(Z_n)$ donc Z_n converge dans L^1 . Avec la contrainte de la banque, la grande probabilité de faire un petit gain est donc compensée par la petite probabilité de faire une grande perte!

Exercice 6.4

1. $\mathbb{E}(X_n | \mathcal{F}_{n-1}) = \mathbb{E}(2U_n X_{n-1} | \mathcal{F}_{n-1}) = 2X_{n-1} \mathbb{E}(U_n | \mathcal{F}_{n-1}) = 2X_{n-1} \mathbb{E}(U_n) = X_{n-1}$.
2. On a

$$\mathbb{E}(X_n^2 | \mathcal{F}_{n-1}) = \mathbb{E}(4U_n^2 X_{n-1}^2 | \mathcal{F}_{n-1}) = 4X_{n-1}^2 \mathbb{E}(U_n^2) = \frac{4}{3} X_{n-1}^2.$$

Par conséquent, le processus croissant est donné par

$$\langle X \rangle_n = \sum_{m=1}^n \mathbb{E}(X_m^2 - X_{m-1}^2 | \mathcal{F}_{m-1}) = \frac{1}{3} \sum_{m=1}^n X_{m-1}^2.$$

Comme

$$\mathbb{E}(\langle X \rangle_n) = \frac{1}{3} \sum_{m=1}^n \mathbb{E}(X_{m-1}^2) = \frac{1}{3} \sum_{m=1}^n \left(\frac{4}{3}\right)^{m-1},$$

on a $\langle X \rangle_\infty = \infty$, donc la suite ne peut pas converger dans L^2 (on peut aussi observer directement que $\mathbb{E}(X_n^2)$ diverge).

3. X_n est une surmartingale positive, donc elle converge presque sûrement (on peut aussi observer que c'est une sous-martingale telle que $\mathbb{E}(X_n^+) = \mathbb{E}(X_n) = 1 \forall n$).
4. Comme $Y_n = Y_{n-1} + \log 2 + \log(U_n)$, on a

$$\mathbb{E}(Y_n) = \mathbb{E}(Y_{n-1}) + \log 2 + \mathbb{E}(\log(U_n)) = \mathbb{E}(Y_{n-1}) - [1 - \log 2],$$

et donc $\mathbb{E}(Y_n) = -n[1 - \log 2]$ tend vers $-\infty$ lorsque $n \rightarrow \infty$. On peut donc s'attendre à ce que Y_n converge vers $-\infty$, donc que X_n converge vers 0 presque sûrement.

Pour le montrer, nous devons contrôler les fluctuations de $Z_n = Y_n + n[1 - \log 2]$. On peut l'écrire sous la forme

$$Z_n = \sum_{k=1}^n V_k \quad \text{où} \quad V_k = 1 + \log(U_k).$$

Nous allons montrer que pour n assez grand, $Z_n \leq cn$ presque sûrement pour tout $c \in]0, 1[$. En prenant $0 < c < 1 - \log 2$, cela montrera qu'en effet Y_n converge presque sûrement vers $-\infty$, et donc $X_n \rightarrow 0$ p.s.

- Une première méthode consiste à écrire

$$\mathbb{P}\{Z_n > cn\} = \mathbb{P}\{e^{\gamma Z_n} > e^{\gamma cn}\} \leq e^{-\gamma cn} \mathbb{E}(e^{\gamma Z_n}) = [e^{-\gamma c} \mathbb{E}(e^{\gamma V_1})]^n.$$

Comme $e^{\gamma V_1} = e^{\gamma} U_1^{\gamma}$, on a

$$\mathbb{E}(e^{\gamma V_1}) = e^{\gamma} \int_0^1 x^{\gamma} dx = \frac{e^{\gamma}}{\gamma + 1}.$$

Il suit donc que

$$\mathbb{P}\{Z_n > cn\} \leq \left[\frac{e^{-\gamma(c-1)}}{\gamma + 1} \right]^n$$

pour tout $\gamma > 0$. La meilleure borne est obtenue pour $\gamma = c/(1-c)$, et a la forme

$$\mathbb{P}\{Z_n > cn\} \leq [e^c(1-c)]^n.$$

La série de terme général $[e^c(1-c)]^n$ converge pour tout $c \in]0, 1[$, donc le lemme de Borel–Cantelli montre que

$$\limsup_{n \rightarrow \infty} \frac{Z_n}{n} \leq c$$

presque sûrement. C'est le résultat cherché.

- Une seconde méthode de montrer que $Z_n \leq cn$ presque sûrement pour n assez grand consiste à écrire

$$\mathbb{P}\{|Z_n| > cn\} = \mathbb{P}\{Z_n^4 > (cn)^4\} \leq \frac{1}{(cn)^4} \mathbb{E}(Z_n^4).$$

On a

$$Z_n^4 = \sum_{i,j,k,l=1}^n V_i V_j V_k V_l.$$

On trouve facilement les moments

$$\mathbb{E}(V_i) = 0, \quad \mathbb{E}(V_i^2) = 1, \quad \mathbb{E}(V_i^3) = -2, \quad \mathbb{E}(V_i^4) = 9.$$

Comme les V_i sont indépendants, les seuls termes contribuant à $\mathbb{E}(Z_n^4)$ sont ceux qui contiennent soit quatre indices identiques, soit deux paires d'indices identiques. Un peu de combinatoire nous fournit alors

$$\mathbb{E}(Z_n^4) = n\mathbb{E}(V_1^4) + \binom{4}{2} \frac{n(n-1)}{2} \mathbb{E}(V_1^2)^2 = 3n^2 + 6n.$$

Ceci implique

$$\mathbb{P}\{|Z_n| > cn\} \leq \frac{3}{c^4 n^2},$$

et le lemme de Borel–Cantelli permet de conclure.

5. Nous avons montré que $X_n \rightarrow 0$ presque sûrement. Par conséquent, nous avons aussi $X_n \rightarrow 0$ en probabilité. Comme par ailleurs, $\mathbb{E}(|X_n|) = 1$ pour tout n , le Théorème 6.4.3 du cours montre que X_n ne peut pas converger dans L^1 .

Exercice 6.5

1. Commençons par montrer que les X_n sont intégrables. Si K dénote la constante de Lipschitz, on a $|f((k+1)2^{-n}) - f(k2^{-n})| \leq K2^{-n}$, d'où

$$\mathbb{E}(|X_n|) \leq \sum_{k=0}^{2^n-1} K \mathbb{P}\{U \in I_{k,n}\} \leq K.$$

Pour calculer les espérances conditionnelles, on observe que chaque intervalle $I_{\ell,n}$ est la réunion disjointe des deux intervalles $I_{2\ell,n+1}$ et $I_{2\ell+1,n+1}$ de même longueur. Par conséquent

$$\mathbb{E}(1_{\{U \in I_{2\ell,n+1}\}} \mid \mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(1_{\{U \in I_{2\ell+1,n+1}\}} \mid \mathcal{F}_n) = \frac{1}{2} 1_{\{U \in I_{\ell,n}\}}.$$

En séparant les termes pairs et impairs, on a

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(X_{n+1} \mid \mathcal{F}_n) &= \sum_{\ell=0}^{2^n-1} \left[\frac{f((2\ell+1)2^{-(n+1)}) - f(2\ell 2^{-(n+1)})}{2^{-(n+1)}} \mathbb{E}(1_{\{U \in I_{2\ell,n+1}\}} \mid \mathcal{F}_n) \right. \\ &\quad \left. + \frac{f((2\ell+2)2^{-(n+1)}) - f((2\ell+1)2^{-(n+1)})}{2^{-(n+1)}} \mathbb{E}(1_{\{U \in I_{2\ell+1,n+1}\}} \mid \mathcal{F}_n) \right] \\ &= \sum_{\ell=0}^{2^n-1} \frac{f((2\ell+2)2^{-(n+1)}) - f(2\ell 2^{-(n+1)})}{2^{-(n+1)}} \frac{1}{2} 1_{\{U \in I_{\ell,n}\}} \\ &= \sum_{\ell=0}^{2^n-1} \frac{f((2\ell+2)2^{-n}) - f(2\ell 2^{-(n+1)})}{2^{-n}} 1_{\{U \in I_{\ell,n}\}} \\ &= X_n. \end{aligned}$$

2. On a $\mathbb{E}(X_n^+) \leq \mathbb{E}(|X_n|) \leq K$, donc X_n converge presque sûrement vers une variable aléatoire X_∞ .
3. En bornant chaque fonction indicatrice par 1 et en utilisant à nouveau le caractère lipschitzien, on voit que $|X_n(\omega)|$ est borné par K pour tout ω . Par conséquent,

$$1_{\{|X_n| > M\}} = 0 \quad \text{pour } M > K,$$

donc les X_n sont uniformément intégrables. Il suit que X_n converge vers X_∞ dans L^1 .

4. Pour tout n , on a

$$\begin{aligned} X_n 1_{\{U \in [a,b]\}} &= \sum_{k=0}^{2^n-1} \frac{f((k+1)2^{-n}) - f(k2^{-n})}{2^{-n}} 1_{\{U \in I_{k,n} \cap [a,b]\}} \\ &= \sum_{k: I_{k,n} \cap [a,b] \neq \emptyset} \frac{f((k+1)2^{-n}) - f(k2^{-n})}{2^{-n}} 1_{\{U \in I_{k,n}\}}. \end{aligned}$$

Soient $k_-(n)$ et $k_+(n)$ le plus petit et le plus grand k tel que $I_{k,n} \cap [a,b] \neq \emptyset$. Prenant l'espérance, comme $\mathbb{P}\{U \in I_{k,n}\} = 2^{-n}$ on voit que

$$\mathbb{E}(X_n 1_{\{U \in [a,b]\}}) = f((k_+(n)+1)2^{-n}) - f(k_-(n)2^{-n}).$$

Lorsque $n \rightarrow \infty$, on a $k_-(n)2^{-n} \rightarrow a$ et $(k_+(n)+1)2^{-n} \rightarrow b$.

5. D'une part,

$$\mathbb{E}(X_\infty 1_{\{U \in [a,b]\}}) = \int_0^1 X_\infty(\omega) 1_{\{\omega \in [a,b]\}} d\omega = \int_a^b X_\infty(\omega) d\omega .$$

D'autre part, par le théorème fondamental du calcul intégral,

$$f(b) - f(a) = \int_a^b f'(\omega) d\omega .$$

On en conclut que

$$X_\infty(\omega) = f'(\omega) .$$

Exercice 6.6

1. Comme

$$f(Y) = 1_{\{Y < c\}} f(c) + 1_{\{Y \geq c\}} \int_c^Y f'(\lambda) d\lambda \leq f(c) + \int_c^\infty 1_{\{\lambda < Y\}} f'(\lambda) d\lambda ,$$

on obtient, en prenant l'espérance,

$$\mathbb{E}(f(Y)) \leq f(c) + \int_c^\infty \mathbb{P}\{Y > \lambda\} f'(\lambda) d\lambda .$$

2. Pour tout $M > 1$ nous pouvons écrire

$$\mathbb{E}(\bar{X}_n \wedge M) \leq 1 + \int_1^\infty \mathbb{P}\{\bar{X}_n \wedge M > \lambda\} d\lambda .$$

Par l'inégalité de Doob,

$$\begin{aligned} \int_1^\infty \mathbb{P}\{\bar{X}_n \wedge M > \lambda\} d\lambda &\leq \int_1^\infty \frac{1}{\lambda} \mathbb{E}(\bar{X}_n 1_{\{\bar{X}_n \wedge M \geq \lambda\}}) d\lambda \\ &= \int_1^\infty \frac{1}{\lambda} \int_\Omega X_n^+ 1_{\{\bar{X}_n \wedge M \geq \lambda\}} d\mathbb{P} d\lambda \\ &= \int_\Omega X_n^+ \int_1^{\bar{X}_n \wedge M} \frac{1}{\lambda} d\lambda 1_{\{\bar{X}_n \wedge M > 1\}} d\mathbb{P} \\ &= \int_\Omega X_n^+ \log^+(\bar{X}_n \wedge M) d\mathbb{P} \\ &= \mathbb{E}(X_n^+ \log^+(\bar{X}_n \wedge M)) \\ &\leq \mathbb{E}(X_n^+ \log^+(X_n^+)) + \frac{1}{e} \mathbb{E}(\bar{X}_n \wedge M) . \end{aligned}$$

Il suit que

$$\left(1 - \frac{1}{e}\right) \mathbb{E}(\bar{X}_n \wedge M) \leq 1 + \mathbb{E}(X_n^+ \log^+(X_n^+)) .$$

Le résultat s'obtient en faisant tendre M vers l'infini, et en invoquant le théorème de convergence dominée.

3. Pour une variable Y intégrable, on a nécessairement

$$\lim_{M \rightarrow \infty} \mathbb{E}(Y 1_{\{Y > M\}}) = \lim_{M \rightarrow \infty} \left[\mathbb{E}(Y) - \mathbb{E}(Y 1_{\{Y \leq M\}}) \right] = 0$$

en vertu du théorème de convergence monotone. Comme par ailleurs

$$|X_n| 1_{\{|X_n| > M\}} \leq Y 1_{\{Y > M\}}$$

pour tout n , le résultat suit en prenant le sup puis l'espérance des deux côtés.

4. Soit $Y = \sup_n |X_n|$. On a $Y \leq \bar{X}_n^+ + \bar{X}_n^-$, où $\bar{X}_n^- = \sup_n (-X_n)$. Alors le résultat du point 2. implique $\mathbb{E}(Y) < \infty$, et le point 3. montre que la suite des X_n est uniformément intégrable. Le théorème de convergence L^1 permet de conclure. uniforme.

Exercice 6.7

1. Le théorème de dérivation sous le signe intégral de Lebesgue montre que $\psi(\lambda)$ est de classe \mathcal{C}^∞ avec

$$\psi^{(n)}(0) = \mathbb{E}(X_1^n)$$

pour tout $n \geq 0$. Le résultat suit alors de la formule de Taylor et des hypothèses sur la loi de X_1 .

2. La relation

$$Y_{n+1} = \frac{e^{\lambda X_{n+1}}}{\psi(\lambda)} Y_n$$

montre que $\mathbb{E}(|Y_n|)$ est bornée par 1 et que $\mathbb{E}(Y_{n+1}|Y_n) = Y_n$.

3. Le probabilité peut se réécrire

$$\mathbb{P} \left\{ \sup_{n \leq N} \left(S_n - n \frac{\log \psi(\lambda)}{\lambda} \right) > a \right\} = \mathbb{P} \left\{ \sup_{n \leq N} Y_n > e^{\lambda a} \right\}$$

et la borne suit de l'inégalité de Doob.

4. On remarque que pour $n \in]t^k, t^{k+1}]$, on a

$$h(n)c_k \geq h(t^k)c_k = \frac{\alpha}{2} h(t^k) + t^{k+1} \frac{\log \psi(\lambda_k)}{\lambda_k} \geq a_k + n \frac{\log \psi(\lambda_k)}{\lambda_k}.$$

La probabilité cherchée est donc bornée par $e^{-\lambda_k a_k} = e^{-\alpha \log(k \log t)} = (k \log t)^{-\alpha}$ en vertu du résultat précédent.

5. Cela suit du lemme de Borel–Cantelli, et du fait que

$$\sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{(k \log t)^\alpha} = \frac{1}{(\log t)^\alpha} \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k^\alpha} < \infty.$$

- 6.

$$c_k = \frac{\alpha}{2} + \frac{t}{\lambda_k^2} \log \left(1 + \frac{1}{2} \lambda_k^2 + o(\lambda_k^2) \right) = \frac{\alpha + t}{2} + o(1).$$

7. Soit $\varepsilon > 0$. Prenons $\alpha = t = 1 + \varepsilon/2$. Les résultats précédents montrent que pour presque tout ω , il existe $k_0(\omega, \varepsilon) < \infty$ tel que

$$\frac{S_n(\omega)}{h(n)} \leq 1 + \frac{\varepsilon}{2} + r(k)$$

pour tout $k \geq k_0(\omega, \varepsilon)$ et $n \in]t^k, t^{k+1}]$. En prenant de plus k assez grand pour que $r(k) < \varepsilon/2$, on obtient $S_n/h(n) \leq 1 + \varepsilon$ pour tous les n assez grands, d'où le résultat.

A.5 Exercices du Chapitre 7

Exercice 7.1

Pour $t > s \geq 0$,

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(\cosh(\gamma B_t) | \mathcal{F}_s) &= \frac{e^{\gamma B_s}}{2} \mathbb{E}(e^{\gamma(B_t - B_s)} | \mathcal{F}_s) + \frac{e^{-\gamma B_s}}{2} \mathbb{E}(e^{-\gamma(B_t - B_s)} | \mathcal{F}_s) \\ &= \frac{e^{\gamma B_s}}{2} e^{\gamma^2(t-s)/2} + \frac{e^{-\gamma B_s}}{2} e^{\gamma^2(t-s)/2} \\ &= \cosh(\gamma B_s) e^{\gamma^2(t-s)/2} . \end{aligned}$$

On a $1 = \mathbb{E}(X_{t \wedge \tau})$. Faisant tendre t vers l'infini, on obtient par le théorème de convergence dominée $1 = \mathbb{E}(X_\tau) = \cosh(\gamma a) \mathbb{E}(e^{-\gamma^2 \tau/2})$. Il suffit alors de prendre $\gamma = \sqrt{2\lambda}$.

Exercice 7.2

1. X_t étant une martingale, $\mathbb{E}(|X_t|) < \infty$. Pour tout $A \in \mathcal{F}_s$, on a

$$\mathbb{E}(X_t 1_A) = \mathbb{E}(X_s 1_A) .$$

Si f est continûment différentiable en γ et $\mathbb{E}(|\partial_\gamma f(B_t, t, \gamma)|) < \infty$, on peut prendre la dérivée des deux côtés et permuter espérance et dérivée, ce qui montre le résultat.

2. En développant l'exponentielle ou en calculant des dérivées successives, on trouve

$$f(x, t, \gamma) = 1 + \gamma x + \frac{\gamma^2}{2!}(x^2 - t) + \frac{\gamma^3}{3!}(x^3 - 3tx) + \frac{\gamma^4}{4!}(x^4 - 6tx^2 + 3t^2) + \mathcal{O}(\gamma^5) .$$

On retrouve le fait que B_t et $B_t^2 - t$ sont des martingales, mais on trouve aussi deux nouvelles martingales: $B_t^3 - 3tB_t$ et $B_t^4 - 6tB_t^2 + 3t^2$.

3. On a $\mathbb{E}(B_{t \wedge \tau}^4 - 6(t \wedge \tau)B_{t \wedge \tau}^2) = -3\mathbb{E}((t \wedge \tau)^2)$. Nous avons déjà établi que $\mathbb{E}(\tau) = a^2 < \infty$. Lorsque t tend vers l'infini, $\mathbb{E}((t \wedge \tau)^2)$ tend vers $\mathbb{E}(\tau^2)$ par le théorème de convergence monotone. D'autre part, par le théorème de convergence dominée, $\mathbb{E}(B_{t \wedge \tau}^4 - 6(t \wedge \tau)B_{t \wedge \tau}^2)$ tend vers $\mathbb{E}(B_\tau^4 - 6\tau B_\tau^2) = a^4 - 6a^2\mathbb{E}(\tau) = -5a^4$. Ainsi,

$$\mathbb{E}(\tau^2) = \frac{5}{3}a^4 .$$

Exercice 7.3

1. Soit la martingale $M_t = e^{\gamma B_t - \gamma^2 t^2/2} = e^{\gamma X_t - \lambda t}$. Dans ce cas, nous ne savons pas si le temps d'arrêt τ est borné. Mais la preuve de la Proposition 7.5.3 peut être adaptée afin de montrer que

$$1 = \mathbb{E}(M_{t \wedge \tau} 1_{\{\tau < \infty\}}) = \mathbb{E}(e^{\gamma X_{t \wedge \tau} - \lambda(t \wedge \tau)} 1_{\{\tau < \infty\}}) .$$

Faisant tendre t vers l'infini, on obtient

$$1 = \mathbb{E}(M_\tau 1_{\{\tau < \infty\}}) = \mathbb{E}(e^{\gamma X_\tau - \lambda \tau} 1_{\{\tau < \infty\}}) = e^{\gamma a} \mathbb{E}(e^{-\lambda \tau} 1_{\{\tau < \infty\}}) ,$$

et donc

$$\mathbb{E}(e^{-\lambda \tau} 1_{\{\tau < \infty\}}) = e^{-\gamma a} = e^{-a(b + \sqrt{b^2 + 2\lambda})} .$$

2. On a $\mathbb{E}(e^{-\lambda\tau} 1_{\{\tau < \infty\}}) = e^{-a\sqrt{2\lambda}}$.
 En particulier, prenant $\lambda = 0$, on obtient $\mathbb{P}\{\tau < \infty\} = 1$. Donc en fait $\mathbb{E}(e^{-\lambda\tau}) = e^{-a\sqrt{2\lambda}}$. Remarquons toutefois qu'en prenant la dérivée par rapport à λ , on voit que $\mathbb{E}(\tau) = \lim_{\lambda \rightarrow 0^+} \mathbb{E}(\tau e^{-\lambda\tau}) = -\lim_{\lambda \rightarrow 0^+} \frac{d}{d\lambda} e^{-a\sqrt{2\lambda}} = +\infty$. Cela est lié au fait que, comme la marche aléatoire, le mouvement Brownien est récurrent nul.
3. Prenant $\lambda = 0$, on obtient $\mathbb{P}\{\tau < \infty\} = e^{-ab}$. Le mouvement Brownien a donc une probabilité $1 - e^{-ab}$ de ne jamais atteindre la droite $x = a + bt$.

Exercice 7.4

1. Approche martingale.

- (a) On a $\mathbb{E}(|e^{i\lambda X_t}|) = \mathbb{E}(e^{-\lambda \operatorname{Im} X_t}) < \infty$ pour $\lambda \geq 0$ et $t < \infty$. De plus, si $t > s \geq 0$, alors

$$\begin{aligned} \mathbb{P}(e^{i\lambda X_t} | \mathcal{F}_s) &= e^{i\lambda X_s} \mathbb{E}(e^{i\lambda(X_t - X_s)}) \\ &= e^{i\lambda X_s} \mathbb{E}(e^{i\lambda(B_t^{(1)} - B_s^{(1)})}) \mathbb{E}(e^{-\lambda(B_t^{(2)} - B_s^{(2)})}) \\ &= e^{i\lambda X_s} e^{-(t-s)\lambda^2/2} e^{(t-s)\lambda^2/2} \\ &= e^{i\lambda X_s} . \end{aligned}$$

Par conséquent, $e^{i\lambda X_t}$ est bien une martingale.

- (b) Comme $e^{i\lambda X_t}$, le théorème d'arrêt montre que

$$\mathbb{E}(e^{i\lambda X_{t \wedge \tau}}) = e^{i\lambda X_0} = e^{-\lambda} .$$

Si $\lambda \geq 0$, le membre de gauche est borné par 1 puisque $\operatorname{Re}(i\lambda X_{t \wedge \tau}) \leq 0$. On peut donc prendre la limite $t \rightarrow \infty$. Si $\lambda < 0$, on peut appliquer un raisonnement similaire à la martingale $e^{-i\lambda X_t}$. Par conséquent on obtient

$$\mathbb{E}(e^{i\lambda X_{t \wedge \tau}}) = e^{-|\lambda|} .$$

- (c) La densité de X_τ s'obtient par transformée de Fourier inverse,

$$f_{X_\tau}(x) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-|\lambda|} e^{-i\lambda x} d\lambda = \frac{1}{2\pi} \left(\frac{1}{1+ix} + \frac{1}{1-ix} \right) = \frac{1}{\pi(1+x^2)} .$$

X_τ suit donc une loi de Cauchy (de paramètre 1).

2. Approche principe de réflexion.

- (a) $B_t^{(1)}$ suit une loi normale centrée de variance t , donc sa densité est

$$\frac{1}{\sqrt{2\pi t}} e^{-x^2/2t} .$$

- (b) Le principe de réflexion implique

$$\mathbb{P}\{\tau < t\} = 2\mathbb{P}\{1 + B_t^{(2)} < 0\} = 2\mathbb{P}\left\{B_1^{(2)} < -\frac{1}{\sqrt{t}}\right\} = 2 \int_{-\infty}^{-1/\sqrt{t}} \frac{e^{-y^2/2}}{\sqrt{2\pi}} dy$$

ce qui donne pour la densité de τ

$$\frac{d}{dt} \mathbb{P}\{\tau < t\} = \frac{1}{\sqrt{2\pi t^3}} e^{-1/2t} .$$

(c) La densité de $X_\tau = B_\tau^{(1)}$ vaut donc

$$\int_0^\infty \frac{1}{\sqrt{2\pi t^3}} e^{-1/2t} \frac{1}{\sqrt{2\pi t}} e^{-x^2/2t} dt = \frac{1}{2\pi} \int_0^\infty \frac{e^{-(1+x^2)/2t}}{t^2} dt = \frac{1}{\pi(1+x^2)}$$

où on a utilisé le changement de variable $u = 1/t$.

3. Approche invariance conforme.

(a) On vérifie que $f'(z) \neq 0$, que f admet une réciproque, et que $|f(x)| = 1$ pour x réel.

(b) Le lieu de sortie du disque \mathbb{D} du mouvement Brownien issu de 0 a une distribution uniforme, par symétrie. Par le théorème de transfert, la loi de X_τ est alors donnée par

$$\mathbb{P}\{X_\tau \in dx\} = \frac{1}{2\pi} |f'(x)| dx = \frac{1}{\pi(1+x^2)} dx .$$

A.6 Exercices du Chapitre 8

Exercice 8.1

1. X_t étant l'intégrale d'un processus adapté, on a $\mathbb{E}(X_t) = 0$.

Par conséquent, l'isométrie d'Itô donne $\text{Var}(X_t) = \mathbb{E}(X_t^2) = \int_0^t e^{2s} ds = \frac{1}{2}[e^{2t} - 1]$.

Enfin, par linéarité $\mathbb{E}(Y_t) = 0$ et par bilinéarité $\text{Var}(Y_t) = e^{-2t} \text{Var}(X_t) = \frac{1}{2}[1 - e^{-2t}]$.

2. Etant des intégrales stochastiques de fonctions déterministes, X_t et Y_t suivent des lois normales (centrées, de variance calculée ci-dessus).

3. La fonction caractéristique de Y_t est $\mathbb{E}(e^{iuY_t}) = e^{-u^2 \text{Var}(Y_t)/2}$. Elle converge donc vers $e^{-u^2/4}$ lorsque $t \rightarrow \infty$. Par conséquent, Y_t converge en loi vers une variable Y_∞ , de loi normale centrée de variance 1/2.

4. La formule d'Itô avec $u(t, x) = e^{-t} x$ donne

$$dY_t = -e^{-t} X_t dt + e^{-t} dX_t = -Y_t dt + dB_t .$$

Y_t est appelé *processus d'Ornstein-Uhlenbeck*.

Exercice 8.2

1. X_t étant l'intégrale d'un processus adapté, on a $\mathbb{E}(X_t) = 0$.

Par conséquent, l'isométrie d'Itô donne $\text{Var}(X_t) = \mathbb{E}(X_t^2) = \int_0^t s^2 ds = \frac{1}{3}t^3$.

2. X_t suit une loi normale centrée de variance $\frac{1}{3}t^3$.

3. La formule d'Itô avec $u(t, x) = tx$ donne $d(tB_t) = B_t dt + t dB_t$.

4. Comme $B_s ds = d(sB_s) - s dB_s$, on a la formule d'intégration par parties

$$Y_t = \int_0^t d(sB_s) - \int_0^t s dB_s = tB_t - X_t .$$

Y_t suit donc une loi normale de moyenne nulle.

5. (a) Comme $\mathbb{E}(B_s B_u) = s \wedge u$,

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(Y_t^2) &= \mathbb{E} \int_0^t \int_0^t B_s B_u ds du = \int_0^t \int_0^t (s \wedge u) ds du \\ &= \int_0^t \left[\int_0^u s ds + \int_u^t u ds \right] du = \int_0^t \left[\frac{1}{2}u^2 + ut - u^2 \right] du = \frac{1}{3}t^3 . \end{aligned}$$

- (b) Pour calculer la covariance, on introduit une partition $\{t_k\}$ de $[0, t]$, d'espacement $1/n$. Alors

$$\begin{aligned} \text{cov}(B_t, X_t) &= \mathbb{E}(B_t X_t) \\ &= \mathbb{E} \int_0^t s B_t dB_s \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_k t_{k-1} \mathbb{E}(B_t (B_{t_k} - B_{t_{k-1}})) \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_k t_{k-1} (t_k - t_{k-1}) \\ &= \int_0^t s ds = \frac{1}{2} t^2. \end{aligned}$$

Il suit que

$$\text{Var}(Y_t) = \text{Var}(tB_t) + \text{Var}(X_t) - 2 \text{cov}(tB_t, X_t) = t^3 + \frac{1}{3} t^3 - 2t \text{cov}(B_t, X_t) = \frac{1}{3} t^3.$$

$Y_t = tB_t - X_t$ étant une combinaison linéaire de variables normales centrés, elle suit également une loi normale centrée, en l'occurrence de variance $t^3/3$. Remarquons que Y_t représente l'aire (signée) entre la trajectoire Brownienne et l'axe des abscisses.

Exercice 8.3

1. En complétant le carré ($y - y^2/2\sigma^2 = \sigma^2/2 - (y - \sigma^2)^2/2\sigma^2$), il vient

$$\mathbb{E}(e^Y) = \int_{-\infty}^{\infty} e^y \frac{e^{-y^2/2\sigma^2}}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} dy = e^{\sigma^2/2} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{e^{-(y-\sigma^2)^2/2\sigma^2}}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} dy = e^{\sigma^2/2}.$$

2. $\varphi(s)$ étant adapté, on a $\mathbb{E}(X_t) = 0$ pourvu que φ soit intégrable. L'isométrie d'Itô montre que

$$\text{Var } X_t = \int_0^t \varphi(s)^2 ds =: \Phi(t),$$

pourvu que φ soit de carré intégrable.

3. Soit $t > s \geq 0$. La différence $X_t - X_s = \int_s^t \varphi(u) dB_u$ est indépendante de \mathcal{F}_s , et suit une loi normale centrée de variance $\Phi(t) - \Phi(s)$. Par conséquent,

$$\mathbb{E}(e^{X_t} | \mathcal{F}_s) = \mathbb{E}(e^{X_s} e^{X_t - X_s} | \mathcal{F}_s) = e^{X_s} \mathbb{E}(e^{X_t - X_s}) = e^{(\Phi(t) - \Phi(s))/2}$$

en vertu de 1., ce qui équivaut à la propriété de martingale pour M_t .

4. Soit $\gamma > 0$. En remplaçant φ par $\gamma\varphi$ dans la définition de X_t , on voit que

$$M_t^{(\gamma)} = \exp \left\{ \gamma X_t - \frac{\gamma^2}{2} \int_0^t \varphi(s)^2 ds \right\}$$

est également une martingale. Il suit que

$$\begin{aligned} \mathbb{P} \left\{ \sup_{0 \leq s \leq t} X_s > \lambda \right\} &= \mathbb{P} \left\{ \sup_{0 \leq s \leq t} e^{\gamma X_s} > e^{\gamma \lambda} \right\} \\ &= \mathbb{P} \left\{ \sup_{0 \leq s \leq t} M_s^{(\gamma)} e^{\gamma^2 \Phi(s)/2} > e^{\gamma \lambda} \right\} \\ &\leq \mathbb{P} \left\{ \sup_{0 \leq s \leq t} M_s^{(\gamma)} > e^{\gamma \lambda - \gamma^2 \Phi(t)/2} \right\} \\ &\leq e^{\gamma^2 \Phi(t)/2 - \gamma \lambda} \mathbb{E}(M_t^{(\gamma)}), \end{aligned}$$

la dernière inégalité découlant de l'inégalité de Doob. Comme $\mathbb{E}(M_t^{(\gamma)}) = 1$ par la propriété de martingale, le résultat suit en optimisant sur γ , c'est-à-dire en prenant $\gamma = \lambda/\Phi(t)$.

Exercice 8.4

1. Soit $t_k = t_k(n) = k2^{-n}$ et $N = \lfloor 2^n T \rfloor$. Alors

$$\begin{aligned} \int_0^T B_t \circ dB_t &= \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^N \frac{B_{t_k} + B_{t_{k-1}}}{2} \Delta B_k \\ &= \frac{1}{2} \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^N (B_{t_k}^2 - B_{t_{k-1}}^2) \\ &= \frac{1}{2} B_T^2. \end{aligned}$$

2. On choisit une partition $t_k(n)$ comme ci-dessus. Alors les processus

$$\begin{aligned} X_t^{(n)} &= \sum_{k=1}^N \frac{g(X_{t_k}) + g(X_{t_{k-1}})}{2} \Delta B_k \\ Y_t^{(n)} &= \sum_{k=1}^N g(X_{t_{k-1}}) \Delta B_k \end{aligned}$$

avec $N = N(t)$ correspondant à l'intervalle de la partition contenant t , convergent respectivement vers X_t et Y_t lorsque $n \rightarrow \infty$. Leur différence s'écrit

$$X_t^{(n)} - Y_t^{(n)} = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^N [g(X_{t_k}) - g(X_{t_{k-1}})] \Delta B_k.$$

La formule de Taylor implique

$$g(X_{t_k}) - g(X_{t_{k-1}}) = g'(X_{t_{k-1}})(X_{t_k} - X_{t_{k-1}}) + \mathcal{O}(X_{t_k} - X_{t_{k-1}}).$$

Or

$$\begin{aligned} X_{t_k} - X_{t_{k-1}} &= \int_{t_{k-1}}^{t_k} g(X_s) \circ dB_s \\ &= g(X_{t_{k-1}}) \Delta B_k + \int_{t_{k-1}}^{t_k} [g(X_s) - g(X_{t_{k-1}})] \circ dB_s \\ &= g(X_{t_{k-1}}) \Delta B_k + \mathcal{O}(t_k - t_{k-1}). \end{aligned}$$

On en conclut que

$$g(X_{t_k}) - g(X_{t_{k-1}}) = g'(X_{t_{k-1}})g(X_{t_{k-1}}) \Delta B_k + \mathcal{O}(\Delta B_k) + \mathcal{O}(t_k - t_{k-1}).$$

En substituant dans l'expression de $X_t^{(n)} - Y_t^{(n)}$, on obtient donc

$$X_t^{(n)} - Y_t^{(n)} = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^N [g'(X_{t_{k-1}})g(X_{t_{k-1}}) \Delta B_k^2 + \mathcal{O}(\Delta B_k^2) + \mathcal{O}((t_k - t_{k-1}) \Delta B_k)].$$

En procédant comme dans la preuve de la formule d'Itô, on peut remplacer ΔB_k^2 par Δt_k , et il suit

$$\lim_{n \rightarrow \infty} [X_t^{(n)} - Y_t^{(n)}] = \frac{1}{2} \int_0^t g'(X_s) g(X_s) ds .$$

A.7 Exercices du Chapitre 9

Exercice 9.1

2.

$$\begin{aligned} dY_t &= -a(t) e^{-\alpha(t)} X_t dt + e^{-\alpha(t)} dX_t \\ &= e^{-\alpha(t)} b(t) dt + e^{-\alpha(t)} c(t) dB_t . \end{aligned}$$

3. En intégrant, il vient

$$Y_t = Y_0 + \int_0^t e^{-\alpha(s)} b(s) ds + \int_0^t e^{-\alpha(s)} c(s) dB_s ,$$

puis, comme $X_0 = Y_0$,

$$X_t = X_0 e^{\alpha(t)} + \int_0^t e^{\alpha(t)-\alpha(s)} b(s) ds + \int_0^t e^{\alpha(t)-\alpha(s)} c(s) dB_s .$$

4. Dans ce cas, $\alpha(t) = -\log(1+t)$, donc $e^{\alpha(t)} = (1+t)^{-1}$ et

$$X_t = \int_0^t \frac{1+s}{1+t} \frac{1}{1+s} dB_s = \frac{B_t}{1+t} .$$

Exercice 9.2

La formule d'Itô donne

$$dY_t = \frac{dX_t}{\sqrt{1-X_t^2}} + \frac{1}{2} \frac{X_t}{(1-X_t^2)^{3/2}} dX_t^2 = dB_t .$$

Par conséquent, $X_t = \sin(B_t)$ pour tous les $t \leq \inf\{s > 0 : |B_s| = \frac{\pi}{2}\}$.

Exercice 9.3

1. Avec $\alpha(t) = \log(1-t)$, il vient

$$X_t = a(1-t) + bt + (1-t) \int_0^t \frac{1}{1-s} dB_s .$$

2. Par l'isométrie d'Itô,

$$\text{Var}(X_t) = (1-t)^2 \int_0^t \frac{1}{(1-s)^2} ds = (1-t)^2 \left[\frac{1}{1-t} - 1 \right] = t(1-t) .$$

Par conséquent, $\text{Var}(X_t - b) \rightarrow 0$ lorsque $t \rightarrow 1_-$, donc $X_t \rightarrow b$ dans L^2 lorsque $t \rightarrow 1_-$.

3. Comme M_t est une martingale, M_t^2 est une sous-martingale, et l'inégalité de Doob nous permet d'écrire

$$\begin{aligned} \mathbb{P}\left\{\sup_{1-2^{-n} \leq t \leq 1-2^{-n-1}} (1-t)|M_t| > \varepsilon\right\} &\leq \mathbb{P}\left\{\sup_{1-2^{-n} \leq t \leq 1-2^{-n-1}} |M_t| > 2^n \varepsilon\right\} \\ &= \mathbb{P}\left\{\sup_{1-2^{-n} \leq t \leq 1-2^{-n-1}} M_t^2 > 2^{2n} \varepsilon^2\right\} \\ &\leq \frac{1}{\varepsilon^2 2^{2n}} \mathbb{E}(M_{1-2^{-n-1}}^2) \\ &\leq \frac{2}{\varepsilon^2 2^n}. \end{aligned}$$

Soit alors l'événement

$$A_n = \left\{\omega : \sup_{1-2^{-n} \leq t \leq 1-2^{-n-1}} (1-t)|M_t| > 2^{-n/4}\right\}.$$

Nous avons $\mathbb{P}(A_n) \leq 2 \cdot 2^{-n/2}$, qui est sommable. Le lemme de Borel–Cantelli montre alors que

$$\mathbb{P}\left\{\sup_{1-2^{-n} \leq t \leq 1-2^{-n-1}} (1-t)|M_t| \leq 2^{-n/4}, n \rightarrow \infty\right\} = 1,$$

et donc que $(1-t)M_t \rightarrow 0$ presque sûrement lorsque $t \rightarrow 1_-$. Par conséquent, $X_t \rightarrow b$ presque sûrement lorsque $t \rightarrow 1_-$.

4. On a $X_0 = a$ et $X_1 = b$ presque sûrement. De plus, les incréments de X_t sont indépendants et gaussiens. La seule différence par rapport au mouvement Brownien est que la variance de $X_t - X_s$ est donnée par $t(1-t) - s(1-s)$ au lieu de $t - s$.

Exercice 9.4

En appliquant la formule d'Itô à $F_t = u(t, B_t)$ avec $u(t, x) = e^{-\alpha x + \alpha^2 t/2}$, on obtient

$$\begin{aligned} dF_t &= \frac{1}{2} \alpha^2 F_t dt - \alpha F_t dB_t + \frac{1}{2} \alpha^2 F_t dB_t^2 \\ &= \alpha^2 F_t dt - \alpha F_t dB_t. \end{aligned}$$

Soit alors $X_t = F_t Y_t = u(F_t, Y_t)$. On applique maintenant la formule d'Itô à plusieurs variables, avec la fonction $u(x_1, x_2) = x_1 x_2$. Cela nous donne

$$\begin{aligned} dX_t &= F_t dY_t + Y_t dF_t + dF_t dY_t \\ &= rF_t dt + \alpha F_t Y_t dB_t - \alpha F_t Y_t dB_t + \alpha^2 F_t Y_t dt - \alpha^2 F_t Y_t dt \\ &= rF_t dt. \end{aligned}$$

Comme $X_0 = F_0 Y_0 = 1$, on a donc

$$X_t = 1 + r \int_0^t F_s ds,$$

et finalement

$$Y_t = F_t^{-1} X_t = e^{\alpha B_t - \frac{1}{2} \alpha^2 t} + r \int_0^t e^{\alpha(B_t - B_s) - \frac{1}{2} \alpha^2 (t-s)} ds.$$

A.8 Exercices du Chapitre 10

Exercice 10.1

1.

$$L = -x \frac{\partial}{\partial x} + \frac{1}{2} \frac{\partial^2}{\partial x^2}, \quad L^* \rho = \frac{\partial}{\partial x}(x\rho) + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 \rho}{\partial x^2}.$$

2. On trouve $L^* \rho = 0$. Par conséquent, $\rho(x)$ est une solution stationnaire de l'équation de Kolmogorov progressive (ou de Fokker–Planck) $\partial_t u = L^* u$, ce qui signifie que c'est une mesure invariante du système : Si X_0 suit la loi ρ , alors X_t suit la même loi pour tout $t > 0$.

Remarquons que ρ est la densité d'une variable aléatoire normale, centrée, de variance $1/2$. Nous avons déjà obtenu dans l'exercice 8.1, que ρ est la loi asymptotique de la solution de la même EDS avec $X_0 = 0$. En fait on peut montrer que pour toute distribution initiale, la loi de X_t tend vers la distribution stationnaire ρ .

Exercice 10.2

1.

$$L = \frac{1}{2} x^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2}.$$

2. On a $Lu = 0$ si $u''(x) = 0$, dont la solution générale est $u(x) = c_1 x + c_2$.
 3. On sait que $u(x) = \mathbb{P}^x \{\tau_a < \tau_b\}$ est solution du problème

$$\begin{cases} Lu(x) = 0 & \text{pour } x \in [a, b], \\ u(a) = 1, \\ u(b) = 0. \end{cases}$$

En substituant la solution générale dans les conditions aux bords, on peut déterminer les constantes d'intégration c_1 et c_2 , d'où la solution

$$\mathbb{P}^x \{\tau_a < \tau_b\} = \frac{b-x}{b-a}.$$

Exercice 10.3

1.

$$L = rx \frac{\partial}{\partial x} + \frac{1}{2} x^2 \frac{\partial^2}{\partial x^2}.$$

2. En substituant, on obtient $Lu(x) = c_1 \gamma (r + \frac{1}{2}(\gamma - 1)) x^\gamma$, donc $Lu = 0$ à condition de prendre $\gamma = 1 - 2r$.

Remarque : La solution générale s'obtient en observant que $v(x) = u'(x)$ satisfait l'équation

$$\frac{v'(x)}{v(x)} = -\frac{2r}{x},$$

que l'on peut intégrer.

3. Dans ce cas, on a $\gamma > 0$. En procédant comme à l'exercice précédent, on obtient

$$\mathbb{P}^x \{\tau_b < \tau_a\} = \frac{x^\gamma - a^\gamma}{b^\gamma - a^\gamma}.$$

Comme $a^\gamma \rightarrow 0$ lorsque $a \rightarrow 0$, il suit que

$$\mathbb{P}^x\{\tau_b < \tau_0\} = \left(\frac{x}{b}\right)^\gamma.$$

La probabilité que X_t n'atteigne jamais b est donc $1 - (X_0/b)^\gamma$.

4. (a) Dans ce cas, on a $\gamma < 0$. En procédant comme à l'exercice précédent, on obtient

$$\mathbb{P}^x\{\tau_a < \tau_b\} = \frac{x^\gamma - b^\gamma}{a^\gamma - b^\gamma}.$$

Comme $a^\gamma \rightarrow +\infty$ lorsque $a \rightarrow 0$, toutes les autres grandeurs étant constantes, on obtient en faisant tendre a vers 0

$$\mathbb{P}^x\{\tau_0 < \tau_b\} = 0 \quad \forall x \in]a, b[.$$

- (b) L'équation $Lu = -1$ donne $\alpha = -1/(r - 1/2)$ et la condition au bord donne $\beta = \log b/(r - 1/2)$.
(c) C'est précisément la solution du problème ci-dessus, donc

$$\mathbb{E}^x(\tau_b) = \frac{1}{r - 1/2} \log\left(\frac{b}{x}\right).$$

Cela montre que les solutions tendent à croître exponentiellement. En effet, on a $\mathbb{E}^x(\tau_b) = T$ pour

$$b = x e^{(r-1/2)T}.$$

Exercice 10.4

1. Par variation de la constante,

$$X_t = x e^{-t} + \sigma \int_0^t e^{-(t-s)} dB_s.$$

2. Le générateur infinitésimal L de X_t est

$$L = -x \frac{d}{dx} + \frac{\sigma^2}{2} \frac{d^2}{dx^2}.$$

3. En admettant que τ est fini presque sûrement, la formule de Dynkin implique que $h(x) = \mathbb{E}^x(1_a(X_\tau))$ satisfait le système

$$\begin{aligned} -xh'(x) + \frac{\sigma^2}{2}h''(x) &= 0 && \text{pour } a < x < b, \\ h(a) &= 1, \\ h(b) &= 0. \end{aligned}$$

Soit $g(x) = h'(x)$. On a

$$g'(x) = \frac{2}{\sigma^2} xg(x),$$

dont la solution générale est, par séparation des variables,

$$g(x) = c e^{x^2/\sigma^2}.$$

Il suit que

$$h(x) = 1 + c \int_a^x e^{y^2/\sigma^2} dy ,$$

et la condition $h(b) = 0$ implique

$$c = -\frac{1}{\int_a^b e^{y^2/\sigma^2} dy} .$$

On peut écrire la solution sous la forme

$$h(x) = \frac{\int_x^b e^{y^2/\sigma^2} dy}{\int_a^b e^{y^2/\sigma^2} dy} .$$

4. Lorsque $\sigma \rightarrow 0$, chaque intégrale est dominée par la valeur maximale de y dans le domaine d'intégration. Il suit que pour $a < x < b$,

$$h(x) \simeq \frac{e^{x^2/\sigma^2} + e^{b^2/\sigma^2}}{e^{a^2/\sigma^2} + e^{b^2/\sigma^2}} .$$

Par conséquent,

- si $|a| > b$, $h(x) \rightarrow 0$;
- si $a = -b$, $h(x) \rightarrow 1/2$;
- si $|a| < b$, $h(x) \rightarrow 1$.

Exercice 10.5

1. (a) Soit $\varphi(x) = x$. Alors $(L\varphi)(x) = f(x)\varphi'(x) + \frac{1}{2}g(x)^2\varphi''(x) = f(x)$, et par la définition du générateur,

$$\lim_{h \rightarrow 0_+} \frac{\mathbb{E}^x(X_h) - x}{h} = (L\varphi)(x) = f(x) .$$

Ainsi le coefficient de dérive $f(x)$ s'interprète comme la dérivée de la position moyenne.

- (b) On a

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \left[e^{-\gamma \mathbb{E}^x(X_t)} \mathbb{E}^x \left(e^{\gamma X_t} \right) \right] \Big|_{t=0_+} &= \frac{d}{dt} \left[e^{-\gamma \mathbb{E}^x(X_t)} \right] \Big|_{t=0_+} e^{\gamma x} + e^{-\gamma x} \frac{d}{dt} \left[\mathbb{E}^x \left(e^{\gamma X_t} \right) \right] \Big|_{t=0_+} \\ &= -\gamma \frac{d}{dt} \left[\mathbb{E}^x(X_t) \right] \Big|_{t=0_+} e^{-\gamma x} e^{\gamma x} + e^{-\gamma x} (L e^{\gamma x})(x) \\ &= -\gamma f(x) + e^{-\gamma x} \left[f(x)\gamma e^{\gamma x} + \frac{1}{2}g(x)^2\gamma^2 e^{\gamma x} \right] \\ &= \frac{1}{2}\gamma^2 g(x)^2 . \end{aligned}$$

(c) Comme

$$\frac{d}{dt} \mathbb{E}^x \left(e^{\gamma[X_t - \mathbb{E}^x(X_t)]} \right) \Big|_{t=0_+} = \sum_{k \geq 0} \frac{\gamma^k}{k!} \frac{d}{dt} \mathbb{E}^x \left([X_t - \mathbb{E}^x(X_t)]^k \right) \Big|_{t=0_+}$$

on obtient, par identification terme à terme des séries,

$$\frac{d}{dt} \mathbb{E}^x \left([X_t - \mathbb{E}^x(X_t)]^k \right) \Big|_{t=0_+} = \begin{cases} 0 & \text{si } k = 1, \\ g(x)^2 & \text{si } k = 2, \\ 0 & \text{si } k \geq 3. \end{cases}$$

En particulier, $g(x)^2$ s'interprète comme la vitesse de croissance de la variance du processus.

2. (a) Le processus $X_t^{(N)}$ étant linéaire sur l'intervalle $[0, 1/N]$, on a

$$\begin{aligned} \lim_{h \rightarrow 0_+} \frac{\mathbb{E}^x(X_h^{(N)} - x)}{h} &= \frac{\mathbb{E}^x(X_{1/N}^{(N)} - x)}{1/N} \\ &= \frac{\mathbb{E}^y(N^{-\alpha} Y_1^{(N)} - N^{-\alpha} y)}{1/N} \Big|_{y=N^\alpha x} \\ &= N^{-\alpha+1} v^{(N)}(N^\alpha x). \end{aligned}$$

De même, on obtient

$$\lim_{h \rightarrow 0_+} \frac{\mathbb{E}^x([X_h^{(N)} - \mathbb{E}^x(X_h^{(N)})]^k)}{h} = N^{-k\alpha+1} m_k^{(N)}(N^\alpha x).$$

(b) En vertu du point 1., il faut que

$$\begin{aligned} \lim_{N \rightarrow \infty} N^{-\alpha+1} v^{(N)}(N^\alpha x) &= f(x), \\ \lim_{N \rightarrow \infty} N^{-2\alpha+1} m_2^{(N)}(N^\alpha x) &= g(x)^2, \\ \lim_{N \rightarrow \infty} N^{-k\alpha+1} m_k^{(N)}(N^\alpha x) &= 0, \quad k \geq 3. \end{aligned}$$

3. Dans ce cas on a $v^{(N)}(y) = 0$ et $m_k^{(N)}(y) = 1$ pour k pair et 0 pour k impair. En prenant $\alpha = 1/2$, les conditions sont donc satisfaites avec $f(x) = 0$ et $g(x) = 1$.

4. On a

$$v^{(N)}(y) = (y-1) \frac{y}{N} + (y+1) \left(1 - \frac{y}{N}\right) - y = 1 - \frac{2y}{N}$$

et

$$\begin{aligned} m_k^{(N)}(y) &= \left(y-1 - y-1 + \frac{2y}{N}\right)^k \frac{y}{N} + \left(y+1 - y-1 + \frac{2y}{N}\right)^k \left(1 - \frac{y}{N}\right) \\ &= 2^k \frac{y}{N} \left(1 - \frac{y}{N}\right) \left[\left(\frac{y}{N}\right)^{k-1} + (-1)^k \left(1 - \frac{y}{N}\right)^{k-1} \right]. \end{aligned}$$

Par conséquent,

$$\begin{aligned} \lim_{N \rightarrow \infty} N^{1/2} v^{(N)} \left(N^{1/2} x + \frac{N}{2} \right) &= -2x, \\ \lim_{N \rightarrow \infty} m_2^{(N)} \left(N^{1/2} x + \frac{N}{2} \right) &= 1, \\ \lim_{N \rightarrow \infty} N^{1-k/2} m_k^{(N)} \left(N^{1/2} x + \frac{N}{2} \right) &= 0, \quad k \geq 3. \end{aligned}$$

La diffusion limite est donc le processus d'Ornstein–Uhlenbeck

$$dX_t = -2X_t dt + dB_t .$$

Exercice 10.6

1. X_t est la proportion de temps avant t pendant laquelle le mouvement Brownien est positif. Le résultat montre qu'elle est indépendante de t , ce qui est une conséquence de l'invariance d'échelle du mouvement Brownien.
2. La propriété différentielle du mouvement Brownien montre que B_{tu} est égal à $t^{-1/2}B_u$ en loi, donc que $1_{\{B_{tu}>0\}}$ est égal à $1_{\{B_u>0\}}$ en loi. Le changement de variable $s = tu$ montre que

$$X_t = \frac{1}{t} \int_0^t 1_{\{B_{tu}>0\}} t du = \int_0^1 1_{\{B_{tu}>0\}} du$$

qui est égal à X_1 en loi.

3. On a $v(t, 0) = \mathbb{E}(e^{-\lambda t X_t}) = \mathbb{E}(e^{-\lambda t X_1})$. Par conséquent

$$g_\rho(0) = \mathbb{E} \int_0^\infty e^{-(\rho + \lambda X_1)t} dt = \mathbb{E} \left(\frac{1}{\rho + \lambda X_1} \right) .$$

4.

$$\frac{\partial v}{\partial t}(t, x) = \frac{1}{2} \frac{\partial^2 v}{\partial x^2}(t, x) - \lambda 1_{\{x>0\}} v(t, x) .$$

5.

$$\begin{aligned} g_\rho''(x) &= \int_0^\infty \frac{\partial^2 v}{\partial x^2}(t, x) e^{-\rho t} dt \\ &= 2 \int_0^\infty \frac{\partial v}{\partial t}(t, x) e^{-\rho t} dt + 2\lambda 1_{\{x>0\}} \int_0^\infty v(t, x) e^{-\rho t} dt \\ &= 2v(t, x) e^{-\rho t} \Big|_0^\infty + 2\rho \int_0^\infty v(t, x) e^{-\rho t} dt + 2\lambda 1_{\{x>0\}} g_\rho(x) \\ &= -2 + 2\rho g_\rho(x) + 2\lambda 1_{\{x>0\}} g_\rho(x) . \end{aligned}$$

On a donc l'équation différentielle ordinaire

$$g_\rho''(x) = \begin{cases} 2(\rho + \lambda)g(x) - 2 & \text{si } x > 0 , \\ 2\rho g(x) - 2 & \text{si } x < 0 . \end{cases}$$

Considérons séparément les équations sur \mathbb{R}_+ et \mathbb{R}_- . Les équations homogènes admettent les solutions linéairement indépendantes $e^{\gamma_\pm x}$ et $e^{-\gamma_\pm x}$, où $\gamma_+ = \sqrt{2(\rho + \lambda)}$ et $\gamma_- = \sqrt{2\rho}$. De plus chaque équation admet une solution particulière constante, égale à $A_+ = 1/(\rho + \lambda)$, respectivement $A_- = 1/\rho$.

6. Pour que g_ρ soit bornée, il faut que $B_+ = C_- = 0$. La continuité de g_ρ et g'_ρ permet de déterminer B_- et C_+ . En particulier

$$C_+ = \frac{\lambda}{\sqrt{\rho}(\sqrt{\rho + \lambda} + \sqrt{\rho})(\rho + \lambda)} = \frac{\sqrt{\rho + \lambda} - \sqrt{\rho}}{\sqrt{\rho}(\rho + \lambda)} .$$

Il suit que

$$g_\rho(0) = \frac{1}{\rho + \lambda} + C_+ = \frac{1}{\sqrt{\rho}(\lambda + \rho)} .$$

7. Nous avons

$$\frac{1}{\sqrt{1+\lambda}} = g_1(0) = \mathbb{E}\left(\frac{1}{1+\lambda X_1}\right) = \sum_{n=0}^{\infty} (-\lambda)^n \mathbb{E}(X_1^n).$$

L'identité montre que

$$\mathbb{E}(X_1^n) = \frac{1}{\pi} \int_0^1 \frac{x^n}{\sqrt{x(1-x)}} dx$$

pour tout $n \geq 0$, donc que X_1 admet la densité $1/\sqrt{x(1-x)}$. Le résultat suit en intégrant cette densité et en utilisant l'égalité en loi de X_t et X_1 .

Bibliographie et sources d'inspiration

- [Bol07] E. Bolthausen, *Einführung in die stochastik*, notes de cours, Université de Zurich, 2007.
- [Dur96] R. Durrett, *Probability: Theory and examples*, Duxbury Press, Belmont, CA, 1996.
- [Fri75] Avner Friedman, *Stochastic differential equations and applications. Vol. 1*, Academic Press [Harcourt Brace Jovanovich Publishers], New York, 1975, Probability and Mathematical Statistics, Vol. 28.
- [GS72] Ī. Ī. Gihman and A. V. Skorohod, *Stochastic differential equations*, Springer, New York, 1972.
- [McK69] H. P. McKean, Jr., *Stochastic integrals*, Probability and Mathematical Statistics, No. 5, Academic Press, New York, 1969.
- [Øks95] Bernt Øksendal, *Stochastic differential equations*, 4th ed., Universitext, Springer, Berlin, 1995.
- [Res92] Sidney Resnick, *Adventures in stochastic processes*, Birkhäuser Boston Inc., Boston, MA, 1992.