

זמן המבחן: שעתיים וחצי.  
מותר להשתמש בכל חומר עזר ובמחשב כיס.  
ניקוד כל השאלות שווה. יש לנמק היטב כל תשובה.

1. (א) כתוב את שיטת אויילר-מרוימה ואת שיטת מילשטיין לפתרון המד"ס

$$dX = -aXdt + bX^2dW$$

כאשר  $a, b$  הם קבועים חיוביים. נכון או לא נכון: התוחלות של הפתרונות שמקבלים על ידי שתי השיטות הן שוות. נמק.  
(ב) אם יש צורך ליישם אחת השיטות מסעיף א' במחשב שאין בו מחולל מספרים אקראיים-ים נורמליים, אבל יש בו מחולל מספרים אקראיים אחידים, מה ניתן לעשות?

(א) למשוואה

$$dX = a(X)dt + b(X)dW$$

שיטת אויילר מרוימה היא

$$X_{n+1} = X_n + ha(X_n) + \sqrt{hb(X_n)}W_n \quad W_n \sim N(0, 1)$$

ושיטת מילשטיין היא

$$X_{n+1} = X_n + ha(X_n) + \sqrt{hb(X_n)}W_n + \frac{1}{2}b(X_n)b'(X_n)(W_n^2 - 1) \quad W_n \sim N(0, 1)$$

למשוואה שלנו אויילר היא

$$X_{n+1} = X_n - ahX_n + \sqrt{hbX_n^2}W_n \quad W_n \sim N(0, 1)$$

ומילשטיין היא

$$X_{n+1} = X_n - ahX_n + \sqrt{hbX_n^2}W_n + b^2X_n^3(W_n^2 - 1) \quad W_n \sim N(0, 1)$$

בגלל ש(בשתי השיטות)  $W_n$  ו- $X_n$  הם ב"תים, ו- $\mathbf{E}[W_n^2 - 1] = 0$ ,  $\mathbf{E}[W_n] = 0$ , יש לנו שבשתי השיטות

$$\mathbf{E}[X_{n+1}] = (1 - ah)\mathbf{E}[X_n]$$

ולכן אפשר להגיד שהתוחלות של הפתרונות שוות.

(ב) ברמה זו של הדיוק, ההתפלגות המדוייקת של  $W_n$  איננה רלוונטית, רק חשוב ש- $\mathbf{E}[W_n] = 0$  ו- $\text{Var}(W_n) = 1$ . ולכן ניתן לקחת  $W_n = \sqrt{12}\left(U_n - \frac{1}{2}\right)$  כאשר  $U_n$  מתפלג אחיד בקטע  $[0, 1]$ . כלומר  $W_n$  אחיד בקטע  $[-\sqrt{3}, \sqrt{3}]$ .

2. לאופציה מיוחדת יש את התכונות הבאות:

- אם המחיר הממוצע  $\bar{S}$  של נכס הבסיס משך השנה הראשונה של החיים של האופציה הוא מעל  $K$ , אזי בסוף השנה הראשונה כותב האופציה משלם למחזיק האופציה את הסכום  $\bar{S} - K$ .

- אחרת, בסוף השנה הראשונה של החיים של האופציה, האופציה הופכת להיות אופצית call אירופאית סטנדרטית, אם מחיר מימוש  $K$ , וזמן מימוש אחרי עוד שנה (כלומר, שנתיים אחרי הנפקת האופציה).

כתוב קוד מטלב לתמחר אופציה זו, (א) על ידי שימוש בנוסחת GBM לסמלץ את מחירי נכס הבסיס בכל הזמנים הרלוונטיים, ו-(ב) על ידי שימוש גם בנוסחת בלק שולס לקבוע את הערך של אופציה אירופאית רלוונטית במקרה ו-  $\bar{S} \leq K$ . יש להניח שה"ממוצע" הרלוונטי הוא הממוצע של מחירים בסוף ימי המסחר, וניתן להשתמש בפונקציה  $\text{blsprice}(\text{Price}, \text{Strike}, \text{Rate}, \text{Time}, \text{Volatility})$  אירופאית.

לאיזה שיטה תהיה שונות נמוכה יותר? מהיא השם של שיטה זו להורדת שונות?

לדוגמה:

```

S0=1;          % initial price
r=0.0002;     % in units of days
sigma=0.001;  % in units of days
K=1.05;
N=252;        % number of days in year
M=5000;       % number of simulations
r1=r-sigma^2/2;

Z=randn(M,N+1);
S=S0*ones(M,N+2); % first N+1 cols are end of day prices for first year
                  % last col is end of year price for second year
for i=1:N
    S(:,i+1)=S(:,i).*exp(r1+sigma*Z(:,i));
end
S(:,N+2)=S(:,N+1).*exp(N*r1+sigma*sqrt(N)*Z(:,N+1));
Sbar=mean(S(:,2:(N+1)),2);

PA=exp(-N*r)*(Sbar-K).*(Sbar>K); % value if Sbar>K
PB1=exp(-2*N*r)*(S(:,N+2)-K).*(S(:,N+2)>K).*(Sbar<=K); % value if Sbar<=K - method 1
PB2=exp(-N*r)*blsprice(S(:,N+1),K,r,N,sigma).*(Sbar<=K); % value if Sbar<=K - method 2

```

```

P1=PA+PB1;
P2=PA+PB2;
[mean(P1),std(P1),std(P1)/sqrt(M)]
[mean(P2),std(P2),std(P2)/sqrt(M)]

```

```

% run 1
% ans =    0.0505    0.0220    0.0003
% ans =    0.0504    0.0156    0.0002
% run 2
% ans =    0.0504    0.0223    0.0003
% ans =    0.0503    0.0159    0.0002

```

כמו שניתן לראות מהתוצאות, השונות היא נמוכה יותר בשיטה השנייה - זאת היא "שיטת ההתנייה" להורדת שונות. בעצם, בגלל שמשתמשים בנוסחת בלק-שולס, לוקחים בחשבון את כל האפשרויות לשנה השנייה, ולא רק מסמלצים תקופה זו - ולכן הטעות הסטוכסטית יורדת.

3. (א) הוכח שאם המשתנים הסטוכסטיים  $X, Y$  מקיימים את המערכת

$$\begin{aligned} dX &= Y dt + \lambda dW \\ dY &= (-2X - 3Y) dt + \mu dW \end{aligned}$$

כאשר  $\lambda, \mu$  הם קבועים, אזי

$$u(x, y, t) = \mathbf{E}[\Phi(X(T), Y(T)) | X(t) = x, Y(t) = y]$$

מקיים את המשוואה

$$u_t + yu_x - (2x + 3y)u_y + \frac{1}{2} (\lambda^2 u_{xx} + 2\lambda\mu u_{xy} + \mu^2 u_{yy}) = 0$$

(ב) בדוק שלמשוואה הזאת יש 2 פתרונות

$$\begin{aligned} u_1 &= (2x + y)e^{-(T-t)} - (x + y)e^{-2(T-t)} \\ u_2 &= u_1^2 + k(t) \end{aligned}$$

כאשר  $k(t)$  היא פונקציה מסויימת של  $t$  לבד, שיש למצוא (מספיק למצוא  $\frac{dk}{dt}$ ). מה הן הפונקציות  $\Phi$  הרלוונטיות?

(ג) מה ניתן להסיק, מסעיף ב', לגבי  $\text{Var}(X(T) | X(t) = x, Y(t) = y)$ ?

(א) תזכורת של פיינמן-כך למערכת

$$dX_i = a_i(X, t)dt + \sum_{a=1}^d b_{ia}(X, t)dW^a, \quad i = 1, \dots, n$$

אם

$$u(x, t) = \mathbf{E} \left[ \exp \left( - \int_t^T r(X(s), s) ds \right) \Phi(X(T)) | X(t) = x \right]$$

אזי  $u(x, t)$  הוא הפתרון של

$$u_t + \sum_{i=1}^n a_i u_{x_i} + \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \sum_{a=1}^d b_{ia} b_{ja} u_{x_i x_j} = ru$$

עם

$$u(x, T) = \Phi(x)$$

במקרה שלנו  $n = 2, a = 1$  וכותבים  $X_2 = Y, X_1 = X$  אזי

$$\begin{aligned} a_1(X, Y, t) &= Y, & a_2(X, Y, t) &= -2X - 3Y \\ b_{11}(X, Y, t) &= \lambda, & b_{21}(X, Y, t) &= \mu \end{aligned}$$

ולוקחים  $r = 0$ . מיד מקבלים את המשוואה הנדרשת. בנוסף,  $u(x, y, T) = \Phi(x, y)$ .

(ב) המשוואה:

$$u_t + yu_x - (2x + 3y)u_y + \frac{1}{2} (\lambda^2 u_{xx} + 2\lambda\mu u_{xy} + \mu^2 u_{yy}) = 0$$

פתרון מוצע ראשון:

$$u_1 = (2x + y)e^{-(T-t)} - (x + y)e^{-2(T-t)}$$

יש לבדוק ש-

$$\begin{aligned} u_{1t} &= -(2x + y)e^{-(T-t)} - 2(x + y)e^{-2(T-t)} \\ u_{1x} &= 2e^{-(T-t)} - e^{-2(T-t)} \\ u_{1y} &= e^{-(T-t)} - e^{-2(T-t)} \\ u_{1xx} &= u_{1xy} = u_{1yy} = 0 \end{aligned}$$

ולכן

$$\begin{aligned} &u_{1t} + yu_{1x} - (2x + 3y)u_{1y} + \frac{1}{2} (\lambda^2 u_{1xx} + 2\lambda\mu u_{1xy} + \mu^2 u_{1yy}) \\ &= (-(2x + y)e^{-(T-t)} - 2(x + y)e^{-2(T-t)}) + y(2e^{-(T-t)} - e^{-2(T-t)}) - (2x + 3y)(e^{-(T-t)} - e^{-2(T-t)}) \\ &= 0 \end{aligned}$$

כנדרש.  $\Phi(x, y) = u_1(x, y, T) = x$  ו-

פתרון מוצע שני:  $u_2 = u_1^2 + k(t)$  היות הנגזרות השניות של  $u_1$  מתאפסות יש

$$\begin{aligned} u_{2t} &= 2u_1 u_{1t} + k'(t) \\ u_{2x} &= 2u_1 u_{1x} \\ u_{2y} &= 2u_1 u_{1y} \\ u_{2xx} &= 2u_{1x}^2 \\ u_{2xy} &= 2u_{1x} u_{1y} \\ u_{2yy} &= 2u_{1y}^2 \end{aligned}$$

-1

$$\begin{aligned} &u_{2t} + y u_{2x} - (2x + 3y) u_{2y} + \frac{1}{2} (\lambda^2 u_{2xx} + 2\lambda\mu u_{2xy} + \mu^2 u_{2yy}) \\ &= 2u_1 (u_{1t} + y u_{1x} - (2x + 3y) u_{1y}) + k'(t) + (\lambda^2 u_{1x}^2 + 2\lambda\mu u_{1x} u_{1y} + \mu^2 u_{1y}^2) \\ &= 0 \end{aligned}$$

אם

$$\frac{dk}{dt} = - (\lambda^2 u_{1x}^2 + 2\lambda\mu u_{1x} u_{1y} + \mu^2 u_{1y}^2)$$

הצד ימין אינו תלוי ב-  $x, y$ , היא פונקציה של  $t$  לבד. לפתרון השני יש לנו

$$\Phi(x, y) = u_2(x, y, T) = x^2 + k(T)$$

(ג) אם בסעיף הקודם נבחר  $k(T) = 0$ , אזי לפתרון השני יש לנו  $\Phi(x, y) = x^2$ . ולכן

$$\begin{aligned} &\text{Var}(X(T)|X(t) = x, Y(t) = y) \\ &= \mathbf{E}(X(T)^2|X(t) = x, Y(t) = y) - \mathbf{E}(X(T)|X(t) = x, Y(t) = y)^2 \\ &= u_2 - u_1^2 \\ &= k(t) \end{aligned}$$

בין היתר זה אינו תלוי בערכים של  $x, y$ , דבר שניתן לבדוק על ידי שיטת מונטה קרלו.

4. (א) אם  $f$  היא פונקציה חלקה (גזירה כמה פעמים שצריך) ויודעים את

$$f(x), f(x+h), f\left(x - \frac{1}{2}h\right)$$

עבור  $h$  חיובי קטן, איך ניתן למצוא אומדנים ל-  $f'(x)$  ו-  $f''(x)$ ? מה הם סדרי הגודל של הטעויות של אומדונים אלה?

(ב) רוצים לפתור את המשוואה  $u_t = u_{xx} + f(x)$  בקטע  $0 < x < 1$ , כאשר  $f$  היא פונקציה נתונה, ונתון ש-  $u(0, t) = u(1, t) = 0$ . כדי לקבל את הפתרון עם דיוק יותר טוב עבור ערכים נמוכים של  $x$ , מציעים לחלק את הקטע  $0 < x < 1$  לתת-קטעים עם אורך  $h = \frac{1}{20}$  עבור  $x < 0.5$ , ועם אורך  $h = \frac{1}{10}$  עבור  $x > 0.5$ , ולהשתמש בשיטת אויילר. איזה בעיות יש בגישה זו?

(א)

$$\begin{aligned} f(x+h) &= f(x) + hf'(x) + \frac{h^2}{2}f''(x) + \frac{h^3}{6}f'''(x) + \dots \\ f(x) &= f(x) \\ f\left(x - \frac{h}{2}\right) &= f(x) - \frac{h}{2}f'(x) + \frac{h^2}{8}f''(x) - \frac{h^3}{48}f'''(x) + \dots \end{aligned}$$

ולכן

$$\begin{aligned} f(x+h) + 2f\left(x - \frac{h}{2}\right) - 3f(x) &= \frac{3h^2}{4}f''(x) + O(h^3) \\ f(x+h) - 4f\left(x - \frac{h}{2}\right) + 3f(x) &= 3hf'(x) + O(h^3) \end{aligned}$$

ולכן

$$\begin{aligned} f''(x) &\approx \frac{4f(x+h) + 8f\left(x - \frac{h}{2}\right) - 12f(x)}{3h^2} \\ f'(x) &\approx \frac{f(x+h) - 4f\left(x - \frac{h}{2}\right) + 3f(x)}{3h} \end{aligned}$$

הטעות בראשונה היא  $O(h)$  הטעות בשנייה היא  $O(h^2)$ (ב) בשיטת אויילר עם  $h = \frac{1}{10}$  בכל הקטע, במקום לעבוד עם  $u(x, t)$  עובדים עם קירובים  $u_{ij}$ ,  $0 \leq i \leq 10$ ,  $j \geq 0$ , כאשר

$$u_{ij} \approx u(ih, jk) = u\left(\frac{i}{10}, jk\right)$$

 $k$  (הוא הצעד בזמן). בשיטת אויילר עם  $h = \frac{1}{20}$  עובדים עם קירובים  $u_{ij}$ ,  $0 \leq i \leq 20$ ,  $j \geq 0$  כאשר

$$u_{ij} \approx u\left(\frac{i}{20}, jk\right)$$

בשיטה ההיברידית המוצעת עובדים עם  $u_{ij}$ ,  $0 \leq i \leq 15$ ,  $j \geq 0$  כאשר

$$u_{ij} \approx \begin{cases} u\left(\frac{i}{20}, jk\right) & 0 \leq i \leq 10 \\ u\left(\frac{1}{2} + \frac{i-10}{10}, jk\right) & 10 \leq i \leq 15 \end{cases}$$

כתוצאה מתנאי השפה,  $u_{0,j} = u_{15,j} = 0$  לכל  $j$ . שיטת אויילר למשוואה  $u_t = u_{xx} + f(x)$  היא

$$u_{i,j+1} = u_{i,j} + k \left( \frac{u_{i+1,j} - 2u_{i,j} + u_{i-1,j}}{h^2} + f(x_i) \right)$$

כאן, עבור  $0 < i < 10$  יש לקחת  $h = \frac{1}{20}$  ו- $x_i = \frac{i}{20}$ . עבור  $10 < i < 15$  יש לקחת  $h = \frac{1}{10}$  ו- $x_i = \frac{1}{2} + \frac{i-5}{10}$ . כאשר  $i = 10$  לא ניתן להשתמש בקירוב הסטנדרטי ל- $u_{xx}$  וצריך את הקירוב מסעיף א':

$$u_{i,j+1} = u_{i,j} + k \left( \frac{4u_{11,j} - 12u_{10,j} + 8u_{9,j}}{\frac{3}{100}} + f\left(\frac{1}{2}\right) \right)$$

יש שתי בעיות עיקריות - יש בעיית היציבות הסטנדרטית של שיטת אויילר, אבל יש בעייה נוספת שהקירוב המיוחד ל-  $u_{xx}$  שצריך להשתמש בו בנקודה  $x = \frac{1}{2}$  סובלת מטעות מסדר גודל  $O(h)$  במקום ה-  $O(h^2)$  הסטנדרטית. זה לא ברור איך זה ישפיע אבל לא בהכרח יהיה יתרון על שיטה עם  $h$  קבוע.

5. הסבר את שיטת קרנק-ניקולסון לפתרון הבעיה

$$u_t = u_{xx} - u(1 - u), \quad 0 < x < 1, t > 0$$

אם תנאי שפה והתחלה

$$u(0, t) = 1, \quad u(1, t) = 0, \quad u(x, 0) = 1 - x$$

יש לכתוב את המשוואות שיש לפתור כדי לקדם את הפתרון בזמן, וגם להסביר איך בפועל ניתן לפתור משוואות אלה.

במקום הפונקציה  $u(x, t)$  עובדים עם קירובים  $u_{i,j}$ ,  $0 \leq i \leq N$ ,  $j \geq 0$ , כך ש-

$$u_{i,j} \approx u(ih, jk)$$

כאשר  $h = \frac{1}{N}$  הוא הצעד במרחב ו-  $k > 0$  הוא הצעד בזמן. מתנאי השפה

$$u_{0,j} = 0 \quad u_{N,j} = 1$$

לכל  $j \geq 0$  מתנאי ההתחלה

$$u_{i,0} = 1 - ih$$

לכל  $i$  בין 0 ל-  $N$  - יש לשים לב שאין סתירה בין תנאי השפה ותנאי ההתחלה - הם מתאימים.

שיטת אויילר למשווה היא

$$\frac{u_{i,j+1} - u_{i,j}}{k} = \frac{u_{i+1,j} - 2u_{i,j} + u_{i-1,j}}{h^2} - u_{i,j}(1 - u_{i,j}), \quad 1 \leq i \leq N - 1$$

שיטה זו היא שיטה מפורשת לבניית  $\{u_{i,j+1}\}_{i=1}^{N-1}$  מ-  $\{u_{i,j}\}_{i=1}^{N-1}$ . "שיטה מפורשת" - הכוונה שניתן לכתוב נוסחה מפורשת "משהו"  $u_{i,j+1} =$  כאשר פה ה"משהו" הוא ידוע במונחים של  $\{u_{i,j}\}_{i=1}^{N-1}$ .

שיטת קרנק-ניקולסון היא השיטה

$$\frac{u_{i,j+1} - u_{i,j}}{k} = \frac{1}{2} \left( \frac{u_{i+1,j} - 2u_{i,j} + u_{i-1,j}}{h^2} - u_{i,j}(1 - u_{i,j}) + \frac{u_{i+1,j+1} - 2u_{i,j+1} + u_{i-1,j+1}}{h^2} - u_{i,j+1}(1 - u_{i,j+1}) \right) \quad 1 \leq i \leq N - 1$$

זו שיטה סתומה - יש פה  $N - 1$  משוואות ב-  $N - 1$  הנעלמים  $\{u_{i,j+1}\}_{i=1}^{N-1}$  שיש לפתור בבת אחת.

השיטה המומלצת לפתרון המערכת הזאת של משוואות היא שיטת ניוטון. נסמן על ידי  $\mathbf{u}$  את הווקטור עם רכיבים  $\{u_{i,j+1}\}_{i=1}^{N-1}$ , היינו הווקטור של לא-ידועים. ניתן לכתוב את מערכת המשוואות בצורה  $f(\mathbf{u}) = 0$ . שיטת ניוטון היא שיטה איטראטיבית לפתרון המשוואות

$$\mathbf{u}^{n+1} = \mathbf{u}^n - (f'(\mathbf{u}^n))^{-1}f(\mathbf{u}^n)$$

כאן  $f'(\mathbf{u})$  מסמנת את המטריצה של נגזרות ראשונות של  $f$  - בגלל הצורה המיוחדת של המשוואות שלנו מטריצה זו תהיה תלת-אלכסונית, ויהיה קל למצוא  $(f'(\mathbf{u}))^{-1}f(\mathbf{u})$  ניתן לבנות קירוב ראשון  $\mathbf{u}^0$  להתחיל את התהליך האיטראטיבי על ידי שיטת אויילר. שיטת ניוטון בדרך כלל יתכנס תוך מספר קטן של צעדים.

---

בהצלחה!