

Formulaire martingales

Rappels espérance conditionnelle

Soit $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbf{P})$ un espace probabilisé et $X : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^d$, $Z : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^n$ deux variables aléatoires (fonctions mesurables). On note $\sigma(Z)$ la plus petite tribu rendant Z mesurable.

Lemme

Si X est $\sigma(Z)$ -mesurable, il existe $h : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^d$ mesurable telle que $X = h(Z)$.

Preuve: Supposons que X ne prend qu'un nombre fini de valeurs $\{x_1, \dots, x_k\}$. Comme X est $\sigma(Z)$ -mesurable on a $\{X = x_i\} \in \sigma(Z)$ pour tout $i = 1, \dots, k$. Traduction : il existe des $B_i \subset \mathbb{R}^n$ mesurables tels que $\{X = x_i\} = \{Z \in B_i\}$. On vérifie alors que $X = h(Z)$ avec $h(z) = \sum_{i=1}^k x_i \mathbf{1}_{B_i}(z)$.

Le cas général est obtenu par approximation de X par des fonctions simples. \square

Espérance conditionnelle :

Supposons (pour simplifier) que $d = 1$ et $\mathbf{E}[X^2] < \infty$. Notons H l'espace des fonctions mesurables $h : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ vérifiant $\mathbf{E}[h(Z)^2] < \infty$. On appelle **espérance conditionnelle** de X sachant Z (noté $\mathbf{E}(X|Z)$) la variable aléatoire $h(Z)$ où h minimise

$$\min_{h \in H} \mathbf{E}[(X - h(Z))^2]$$

L'espérance conditionnelle $\mathbf{E}(X|Z)$ est donc la meilleure approximation possible (pour la norme $\|Y\|^2 = \mathbf{E}[Y^2]$) de X par une variable aléatoire de la forme $h(Z)$. Plus généralement, si \mathcal{F} est une tribu, $\mathbf{E}(X|\mathcal{F})$ représente la projection (relativement à la norme $\|\cdot\|$) de X sur l'espace H des variables aléatoires \mathcal{F} -mesurables et de carré intégrable.

On étend cette définition aux variables aléatoires X intégrables et on vérifie que

$\mathbf{E}(X|\mathcal{F})$ est l'unique^a variable aléatoire vérifiant

1- $\mathbf{E}(X|\mathcal{F})$ est \mathcal{F} -mesurable

2- pour toute variable aléatoire réelle Y qui est \mathcal{F} -mesurable et bornée, on a

$$\mathbf{E}(XY) = \mathbf{E}(\mathbf{E}(X|\mathcal{F})Y).$$

^aà un ensemble de mesure nulle près

En pratique : pour calculer $\mathbf{E}(X|\mathcal{F})$ on sépare dans X les termes \mathcal{F} -mesurables de ceux indépendants de \mathcal{F} et on utilise les règles suivantes.

Règles de calculs

- R1.** $\mathbf{E}(\mathbf{E}(X | \mathcal{F})) = \mathbf{E}(X)$.
- R2.** Si X est \mathcal{F} -mesurable, alors $\mathbf{E}(X | \mathcal{F}) = X$.
- R3.** Si X est indépendante de \mathcal{F} alors $\mathbf{E}(X | \mathcal{F}) = \mathbf{E}(X)$.
- R4.** Si $a, b \in \mathbb{R}$, alors $\mathbf{E}(aX + bY | \mathcal{F}) = a\mathbf{E}(X | \mathcal{F}) + b\mathbf{E}(Y | \mathcal{F})$.
- R5.** Si Y est \mathcal{F} -mesurable alors $\mathbf{E}(YX | \mathcal{F}) = Y\mathbf{E}(X | \mathcal{F})$.
- R6.** Pour tout $\mathcal{F} \subset \mathcal{G}$, on a $\mathbf{E}(\mathbf{E}(X | \mathcal{G}) | \mathcal{F}) = \mathbf{E}(X | \mathcal{F})$.
- R7.** Si \mathcal{G} est indépendante de X et de \mathcal{F} alors $\mathbf{E}(X | \mathcal{F}, \mathcal{G}) = \mathbf{E}(X | \mathcal{F})$.
- R8.** Si $X \leq Y$, alors $\mathbf{E}(X | \mathcal{F}) \leq \mathbf{E}(Y | \mathcal{F})$.

Remarques

1- Si $Z : \Omega \rightarrow E$ avec E discret, on a $\mathbf{E}(X|Z) = h(Z)$ où $h(z) = 0$ si $\mathbf{P}(Z = z) = 0$ et $h(z) = \mathbf{E}(X|Z = z)$ sinon.

2- Si (X, Z) a une densité jointe $f(x, z)$ sur $\mathbb{R} \times \mathbb{R}^n$, on a $\mathbf{E}(X|Z) = h(Z)$ avec $h(z) = \int_{\mathbb{R}} xf(x|z) dx$, où $f(x|z) = 0$ si $\int_{\mathbb{R}} f(x', z) dx' = 0$ et $f(x|z) = f(x, z) / \int_{\mathbb{R}} f(x', z) dx'$ sinon.

Temps d'arrêt

Soit $\mathcal{F}_0 \subset \mathcal{F}_1 \subset \dots$ une suite de tribus enboîtées (filtration). Typiquement $\mathcal{F}_n = \sigma(X_0, \dots, X_n)$ où (X_0, X_2, \dots) est une suite de variables aléatoires.

Temps d'arrêt :

- Une variable aléatoire T à valeurs dans $\mathbb{N} \cup \{+\infty\}$ est un temps d'arrêt si $\{T = n\} \in \mathcal{F}_n$ pour tout n .
- On note $\mathcal{F}_T = \{\text{évènements } A \text{ tels que } A \cap \{T = n\} \in \mathcal{F}_n\}$ = information disponible au temps T .

Dans un langage moins formel, un temps d'arrêt est une variable aléatoire $T : \Omega \rightarrow \mathbb{N} \cup \{+\infty\}$ telle que "à partir de l'information \mathcal{F}_n on sait si $T(\omega) = n$ ou non".

Un exemple typique est le premier temps de passage de la suite (X_n) en un point a donné. Par contre le dernier temps de passage en a n'est pas un temps d'arrêt en général.

Martingales

Une suite (X_0, X_1, \dots) de variables intégrables est une martingale si $\mathbf{E}(X_{n+1} | \mathcal{F}_n) = X_n$.

La moyenne d'une martingale est constante au cours du temps :

$$\mathbf{E}(X_n) = \mathbf{E}(X_0), \quad \text{pour tout } n \in \mathbb{N}.$$

Preuve: Récurrence à partir de l'égalité $\mathbf{E}(X_{n+1}) \stackrel{R1}{=} \mathbf{E}(\mathbf{E}(X_{n+1} | \mathcal{F}_n)) \stackrel{\text{martingale}}{=} \mathbf{E}(X_n)$. □

Cette égalité reste vraie en un temps d'arrêt T (avec quelques restrictions).

Notations On note $n \wedge T := \min(n, T)$ et $X_{n \wedge T}$ la variable aléatoire

$$\begin{aligned} X_{n \wedge T} : \Omega &\rightarrow \mathbb{R} \\ \omega &\mapsto X_{n \wedge T(\omega)}(\omega). \end{aligned}$$

Théorème d'arrêt

Soit (X_n) une martingale et T un temps d'arrêt.

- 1- Le processus $(X_{n \wedge T})_{n \in \mathbb{N}}$ est une martingale ,
- 2- S'il existe $N \in \mathbb{N}$ tel que $\mathbf{P}(T \leq N) = 1$,

$$\text{alors} \quad \mathbf{E}(X_T) = \mathbf{E}(X_0) ,$$

- 3- Si $\mathbf{P}(T < +\infty) = 1$ et s'il existe Y telle que $\mathbf{E}(Y) < +\infty$ et $|X_{n \wedge T}| \leq Y$ pour tout $n \in \mathbb{N}$ (condition de domination)

$$\text{alors} \quad \mathbf{E}(X_T) = \mathbf{E}(X_0) .$$

****Warning**** Attention, on rencontre souvent des situations où $\mathbf{E}(X_T) < \mathbf{E}(X_0)$ (ce sont des cas où les hypothèses du théorème ne sont pas vérifiées).

Preuve: 1- Notons $M_n = X_{n \wedge T}$. On a $M_n = X_n \mathbf{1}_{\{T > n-1\}} + X_T \mathbf{1}_{\{T \leq n-1\}}$. Comme

$$X_T \mathbf{1}_{\{T \leq n-1\}} = X_1 \mathbf{1}_{\{T=1\}} + \dots + X_{n-1} \mathbf{1}_{\{T=n-1\}},$$

avec $\{T = k\} \in \mathcal{F}_k \subset \mathcal{F}_{n-1}$ pour $k \leq n-1$, la variable aléatoire $X_T \mathbf{1}_{\{T \leq n-1\}}$ est \mathcal{F}_{n-1} -mesurable. On obtient

$$\begin{aligned} \mathbf{E}(M_n | \mathcal{F}_{n-1}) &= \mathbf{E}(X_n \underbrace{\mathbf{1}_{\{T > n-1\}}}_{\in \mathcal{F}_{n-1}} | \mathcal{F}_{n-1}) + \mathbf{E}(X_T \mathbf{1}_{\{T \leq n-1\}} | \mathcal{F}_{n-1}) \\ &= \mathbf{1}_{\{T > n-1\}} \underbrace{\mathbf{E}(X_n | \mathcal{F}_{n-1})}_{= X_{n-1} \text{ car } (X_n) \text{ martingale}} + X_T \mathbf{1}_{\{T \leq n-1\}} \\ &= X_{n-1} \mathbf{1}_{\{T > n-1\}} + X_T \mathbf{1}_{\{T \leq n-1\}} \\ &= X_{(n-1) \wedge T} = M_{n-1}. \end{aligned}$$

Donc (M_n) est une martingale.

2- Pour T borné, considérons N tel que $T \leq N$. Le processus $(X_{n \wedge T})$ est une martingale, donc au temps N

$$\begin{aligned} \mathbf{E}(X_{N \wedge T}) &= \mathbf{E}(X_{0 \wedge T}) . \\ \parallel & \parallel \\ \mathbf{E}(X_T) &= \mathbf{E}(X_0) \end{aligned}$$

3- Si $T < +\infty$ avec probabilité 1 et $X_{n \wedge T}$ vérifie la condition de domination. Le processus $(X_{n \wedge T})$ est une martingale, donc $\mathbf{E}(X_{n \wedge T}) = \mathbf{E}(X_0)$. Faisons tendre n vers l'infini dans l'égalité précédente. On sait que $X_{n \wedge T} \rightarrow X_T$ et comme les hypothèses du théorème de convergence dominée sont vérifiées cela entraîne que $\mathbf{E}(X_{n \wedge T}) \rightarrow \mathbf{E}(X_T)$. Le passage à la limite dans l'égalité précédente donne donc $\mathbf{E}(X_T) = \mathbf{E}(X_0)$. \square

Asymptotique

Toute martingale positive (X_n) converge p.s. lorsque $n \rightarrow \infty$ vers une limite X_∞ vérifiant $X_n \geq \mathbf{E}(X_\infty | \mathcal{F}_n)$ pour tout $n \in \mathbb{N}$.