Modèles de prix non gaussiens pour les marchés de l'énergie

Cours de l'école des Ponts

Février 2016

Contexte : modélisation des prix de l'électricité

Principales caractéristiques du prix spot de l'électricité $(S_t)_t$

- 1. Saisonnalité multi-échelle
 - Annuelle, hebdomadaire, journalière
 - Reliée à la saisonnalité de la demande, des activités socio-économiques et à la météorologie
- 2. Retour à la moyenne : prix tendant à revenir vers des tendances moyennes
 - ► Réponse de l'offre à la demande
 - ► Tendance court terme : équilibre offre/demande, couplage des marchés
 - Tendance long terme : investissements, conditions économiques de long-terme
- 3. Forte volatilité
 - ► Volatilité inversement dépendante du niveau d'offre
 - ► Prix et volatilités corrélés positivement

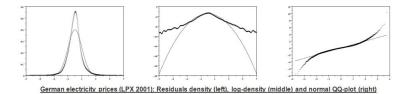
Contexte : modélisation des prix de l'électricité

Principales caractéristiques du prix spot de l'électricité $(S_t)_t$ (cont.)

- 4. Effets de calendrier : vacances, jours fériés
- 5. Présence d'importants pics de prix
 - ▶ Pic : Mouvement à la hausse suivi d'un retour rapide au même niveau
 - ► Caractère non stockable de l'électricité
 - ► Discontinuité des coûts de production
- 6. Evènements atypiques : prix négatifs ou nuls
- 7. Corrélation aux autres matières premières énergétiques (gaz, pétrôle, charbon)

Pourquoi utiliser des modèles non gaussiens?

- La distribution des résidus extraits de prix électriques (après désaisonnalisation et log-transformation) est non Gaussienne : présence de pics de prix.
- Si les prix spot désaisonnalisés sont l'exponentielle d'un processus d'OU, on obtient par exemple :



- La distribution empirique des résidus extraits est fortement leptokurtique :
 - Plus concentrée autour de zero
 - Masse plus faible au niveau des valeurs intermédiaires
 - Queues épaisses

Distribution leptokurtique

- Kurtosis : coefficient d'aplatissement, correspondant à une mesure de l'aplatissement ou de la "pointicité", de la distribution d'une v.a. réelle.
- **Excès de kurtosis** ou Kurtosis normalisé d'une v.a. de moyenne μ et d'écart type σ :

$$\gamma_2 = \frac{\mu^4}{\sigma^4} - 3$$
 avec $\mu_4 := \mathbb{E}\left[(X - \mu)^4 \right]$

- Mésokurtique : \(\gamma_2 = 0 \), cas de la loi Normale avec un moment d'ordre 4 normalisé égal à 3.
- Platikurtique : $\gamma_2 < 0$, faible pointe autour de la moyenne et queues plus fines, e.g. Bernoulli de paramètre 1/2, Uniforme

Principales approches non gaussiennes recensées dans la littérature

- 1. Modèles structurels ou d'équilibre, cf. [Bar02], [ACNT09], [ACL11]
 - ▶ Idée : Le prix spot est obtenu par confrontation d'un niveau de demande et d'une fonction d'offre
 - ▶ Demande : décrite par un processus stochastique (Gaussien)
 - ► Fonction d'offre : souvent supposée déterministe, les arrêts de centrales sont mieux décrits par des processus aléatoires (e.g. Poisson composé)
- 2. Modèles markoviens avec sauts, cf. [GR06]
 - ▶ Idée : Les fluctuations aléatoires du signal de prix sont dues à des fluctuations standards (Brownien), à des fluctuations exceptionnelles (processus à sauts avec amplitudes et fréquences aléatoires).
 - ► Typiquement, le log-prix spot désaisonnalisé est modélisé comme la somme de deux processus *X* et *Y* tels que :

$$dX_t = -aX_t dt + \sigma_c dW_t^1 + dN_t , \quad Y_t = \sigma_L W_t^2$$

avec N, processus de Poisson composé.

- ► Difficulté pour estimer les paramètres de saut (fréquence et amplitude)
- Les sauts sont bien représentés mais les pics de prix sont mal représentés.

Principales approches non gaussiennes recensées dans la littérature

3. Modèles à changement de régime, cf. [Wer05]

- ▶ Idée : La dynamique du signal de prix évolue selon 2 modèles : un modèle standard (régime de base) et un modèle de crise (régime à "pics").
- ► Typiquement, 2 modèles de retour à la moyenne (processus d'OU) avec des paramètres de volatilités différents (un faible et un fort).
- ► La transition d'un régime à l'autre (switching) peut être gouvernée par un seuil déterministe sur le niveau de prix, ou par un processus aléatoire (e.g. chaîne de Markov à deux états non-observables).
- ► Loi de probabilité de la transition difficile à calibrer

4. Modèles à loi leptokurtique, cf. [BKM06], [Oud03]

- ▶ Idée : Modèles de retour à la moyenne (type OU) dans lequel le mouvement Brownien (distribution Gaussienne) est remplacé par un processus de Lévy mais dont la distribution est leptokurtique.
- Typiquement, le log-prix spot désaisonnalisé est modélisé comme somme de 2 processus d'Ornstein-Uhlenbeck : le premier est Gaussien, le second est dirigé par un processus de Lévy.
- Nous allons nous intéresser à un modèle factoriel de Lévy de type NIG.

Modèle à un facteur NIG pour l'électricité

$$F(t,T) = F(t_0,T) \exp\left\{M(t_0,t,T) + e^{-a(T-t)}X_t\right\} \quad \forall t_0 \leq t \leq T$$

- lacksquare Un facteur non Gaussien : $X_t := \int_{t_0}^t \sigma(u) e^{-a(t-u)} dL_u$
- ightharpoonup Volatilité σ , retour à la moyenne a
- ▶ L, processus de Lévy de type NIG de paramètres $(\alpha, \beta, \delta, \mu)$, c'est-à-dire que son premier accroissement $L_1 \sim NIG(\alpha, \beta, \delta, \mu)$.
- ► Terme de dérive :

$$M(t_0,t,T)=\int_{t_0}^t m(u,T)du$$

Modèle de prix spot et de prix futures induits :

$$egin{aligned} orall t \geq t_0, & S_t := F(t,t) = F(t_0,t) \exp\left\{M(t_0,t,t) + X_t
ight\}, \ F(t,T,T+ heta) = rac{1}{ heta} \sum_{i=0}^{\theta-1} F(t,T+i). \end{aligned}$$

Modèle à un facteur NIG pour l'électricité

1. Processus d'OU-NIG : Le processus X est un processus d'Ornstein-Uhlenbeck dirigé par un processus de Lévy L vérifiant :

$$dX_t = -aX_t dt + \sigma(t) dL_t, X_{t_0} = 0.$$

2. EDS : Dans le modèle précédant, la dynamique des prix à terme s'écrit :

$$\begin{split} \frac{dF(t,T)}{F(t^-,T)} = & m(t,T)dt + \sigma(t)e^{-a(T-t)}dL_t \\ & + \int_{\mathbb{R}} \left(e^{\sigma(t)e^{-a(T-t)}x} - 1 - \sigma(t)e^{-a(T-t)}x\right)\mu(dx,dt) \end{split}$$

où μ est la mesure aléatoire des sauts de L.

3. Condition de dérive : Les processus $(F(t,T))_{t\leq T}$ sont rendus martingales par un choix du terme de dérive tel que :

$$\textit{m}(\textit{t},\textit{T}) = -\mu \sigma(\textit{t}) e^{-\textit{a}(\textit{T}-\textit{t})} + \delta \left(\sqrt{\alpha^2 - (\beta + \sigma(\textit{t}) e^{-\textit{a}(\textit{T}-\textit{t})})^2} - \sqrt{\alpha^2 - \beta^2} \right)$$

Preuve : 2. Itô-Lévy 3. Transformation d'Essher

Rappels sur la loi Normale Inverse Gaussienne

- ► Famille des *lois hyperboliques généralisées*, se déclinant autour de 5 paramètres
- $ightharpoonup \alpha > 0$ détermine la forme de la densité.
- ▶ β tel que $0 \le |\beta| < \alpha$ détermine le degré d'asymétrie. Si $\beta = 0$, la distribution est symétrique, si $\beta > 0$, elle est bombée à droite.
- ightharpoonup est le paramètre de position.
- $ightharpoonup \delta$ est le paramètre d'échelle.
- $ightharpoonup \lambda$ détermine l'épaisseur des queues de distribution.
- $\lambda = -\frac{1}{2} \rightarrow \text{Distribution } NIG(\alpha, \beta, \delta, \mu)$

Propriétés de la loi $NIG(\alpha, \beta, \delta, \mu)$

Densité :

$$f_{\textit{NIG}}(x;\alpha,\beta,\delta,\mu) \sim \frac{\alpha}{\pi} \exp\left(\delta \sqrt{\alpha^2 - \beta^2} + \beta(x-\mu)\right) \frac{K_1(\alpha\delta\sqrt{1 + (x-\mu)^2/\delta^2})}{\sqrt{1 + (x-\mu)^2/\delta^2}},$$

où K_1 désigne la fonction de Bessel du troisième type d'ordre 1.

Propriétés de la loi $NIG(\alpha, \beta, \delta, \mu)$ (cont.)

2. Distribution leptokurtique : queues de distribution telles que

$$f_{NIG}(x) = \begin{cases} |x|^{-3/2} \, \mathrm{e}^{(-\alpha+\beta)x} & \text{quand } x \to +\infty, \\ |x|^{-3/2} \, \mathrm{e}^{(\alpha+\beta)x} & \text{quand } x \to -\infty. \end{cases}$$

3. Mélange en moyenne et variance :

$$X \sim \textit{NIG}(\alpha, \beta, \delta, \mu)$$
 $\Leftrightarrow X = \mu + \beta Y + \sqrt{Y} \textit{N} \text{ avec } \textit{N} \sim \mathcal{N}(0, 1) \perp Y \sim \textit{IG}(\delta, \gamma) := \sqrt{\alpha^2 - \beta^2}$

4. Fonction génératrice des moments :

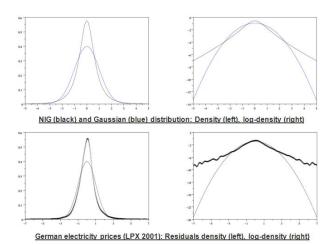
$$L_{NIG}(u) = \mathbb{E}\left[e^{uX}\right] = e^{\mu u + \delta(\gamma - \gamma_u)}$$

avec
$$\gamma := \sqrt{\alpha^2 - \beta^2}$$
 et $\gamma_u := \sqrt{\alpha^2 - (\beta + u)^2}$.

5. Moyenne et variance :

$$\mathbb{E}[X] = \mu + \frac{\delta \beta}{\gamma} \text{ et } \operatorname{var}(X) = \frac{\delta \alpha^2}{\gamma^3}.$$

Comparaison entre les lois Gaussienne et NIG



Propriétés de la loi $NIG(\alpha, \beta, \delta, \mu)$ (cont.)

6. Stabilité par transformation affine (lois hyperboliques généralisées)

$$X \sim \textit{NIG}(\alpha, \beta, \delta, \mu)$$

 $\rightarrow Y = aX + b \sim \textit{NIG}(\frac{\alpha}{a}, \frac{\beta}{a}, a\delta, a\mu + b)$

7. Stabilité par convolution (idem loi Gaussienne)

$$\begin{aligned} \textit{NIG}(\alpha,\beta,\delta_1,\mu_1) * \textit{NIG}(\alpha,\beta,\delta_2,\mu_2) &= \textit{NIG}(\alpha,\beta,\delta_1+\delta_2,\mu_1+\mu_2) \\ \textit{c'est-à-dire}: & \textit{X}_1 \sim \textit{NIG}(\alpha,\beta,\delta_1,\mu_1) & \text{et} & \textit{X}_2 \sim \textit{NIG}(\alpha,\beta,\delta_2,\mu_2) \\ &\rightarrow & \textit{X}_1 + \textit{X}_2 \sim \textit{NIG}(\alpha,\beta,\delta_1+\delta_2,\mu_1+\mu_2) \end{aligned}$$

8. Infinie divisibilité : on peut définir un processus de Lévy L tel que

$$L_1 \sim NIG(\alpha, \beta, \delta, \mu)$$
 et $L_t \sim NIG(\alpha, \beta, \delta t, \mu t)$.

 \implies La loi d'un accroissement $(L_{t+\Delta t}-L_t)$ se déduit directement de la loi de L_1 , quelque soit le pas de temps Δt considéré.

Interprétation du modèle NIG par rapport à d'autres approches

- ▶ Discontinuité : $(L_t)_{t\geq 0}$ est un processus de saut pur qui présente une infinité de petits sauts sur tout intervalle de temps fini, ce qui est cohèrent avec la nature du prix spot $S_t = F(t_0,t) \exp\left\{M(t_0,t,t) + \int_{t_0}^t \sigma(u) e^{-a(t-u)} dL_u\right\}$.
- ▶ Temps réel, temps virtuel : Le processus de Lévy NIG peut s'obtenir par subordination et s'écrire

$$L_t = \mu t + \beta \tau(t) + B_{\tau(t)}$$

où $(B_t)_{t\geq 0}$ est un mouvement Brownien standard et $(\tau(t))_{t\geq 0}$ un processus de Lévy tel que $\tau(1)\sim IG(\delta,\gamma:=\sqrt{\alpha^2-\beta^2})$ permet de représenter un temps virtuel caractérisant les périodes d'agitation et de calme sur le marché.

▶ Volatilité stochastique En discrétisant entre t et t+1, on obtient

$$L_{t+1} - L_t = \mu + \beta V_t + V_t \varepsilon_t$$
, où $\varepsilon_t \sim \mathcal{N}(0,1)$ et $V_t = \tau(t+1) - \tau(t)$

 $V_t \sim IG(\delta, \gamma)$ correspondant à une volatilité stochastique indépendante de ε_t .



Estimation des paramètres d'un processus OU-NIG

- On considère X un processus d'Ornstein-Uhlenbeck dirigé par un processus de Lévy L tel que ∀t ≥ 0, X_t = ∫₀^t σe^{-a(t-s)} dL_s.
- lackbox On observe X à des instants discrets espacés de $\Delta t: (X_k:=X_{t_k})_{0\leq k\leq n}.$
- ► Les résidus $\varepsilon_k = X_{k+1} e^{-a\Delta t}X_k = \int_{t_k}^{t_{k+1}} \sigma e^{-a(t_{k+1}-s)} dL_s$ sont i.i.d.
- ▶ On peut déduire la fonction caractéristique de ε_k en fonction de celle de L_1 .

$$\forall v : [0, t] \mapsto \mathbb{R}, \quad \mathbb{E}\left[\exp\left\{\int_0^t iv(s)dL_s\right\}\right] = \exp\left\{\int_0^t \Psi(v(s))ds\right\}$$
$$\operatorname{avec} \Psi(u) := \log \mathbb{E}\left[e^{iuL_1}\right],$$

ce qui implique, $\forall u \in \mathbb{R}$:

$$\begin{split} \Psi_{\varepsilon_k}(u) &= \log \mathbb{E}\left[e^{iu\varepsilon_k}\right] = \log \mathbb{E}\left[\exp\left\{iu\int_{t_k}^{t_{k+1}} \sigma e^{-a(t_{k+1}-s)} dL_s\right\}\right] \\ &= \int_{t_k}^{t_{k+1}} \Psi(u\sigma e^{-a(t_{k+1}-s)}) \, ds = \int_0^{\Delta t} \Psi(u\sigma e^{-a(\Delta t-s)}) \, ds. \end{split}$$

Estimation des paramètres d'un processus OU-NIG (cont.)

- ▶ SPDG, on suppose $\sigma := 1$ et laisse libres les quatres paramètres de la loi NIG.
- La méthode consiste à maximiser la log-vraisemblance de l'échantillon évaluée aux points observés i.e. $\max_{\theta} L(\theta) := \log f(X_0, \dots, X_n; \theta)$, où f est la densité jointe des observations et $\theta := (a, \alpha, \beta, \delta, \mu)$.
- La densité jointe de l'échantillon s'écrit comme un produit de densités :

$$f(X_0,\ldots,X_n;\theta) = \prod_{k=0}^{n-1} f(X_{k+1} | X_k;\theta) = \prod_{k=0}^{n-1} f_{\varepsilon}(X_{k+1} - e^{-a\Delta t}X_k;\theta),$$

où f_{ε} est la densité des résidus $\varepsilon_k = X_{k+1} - e^{-a\Delta t}X_k$ commune pour tout k.

lacktriangle Pour maximiser la log-vraisemblance de l'échantillon en $(\mathbf{a}, \alpha, \beta, \delta, \mu)$:

$$L(\theta) := \sum_{k=1}^n \log f_{\varepsilon}(X_{k+1} - e^{-a\Delta t}X_k; a, \alpha, \beta, \delta, \mu),$$

on peut utiliser une approximation numérique de f_{ε} avec $f_{\varepsilon} = TF^{-1}\left(e^{\Psi_{\varepsilon}}\right)$ où TF^{-1} , transformée de Fourier inverse.

lacktriangle A la limite, si Δt est suffisamment petit, on peut approcher f_{ε} par $f_{L_{\Delta t}}$.

Estimation des paramètres d'un processus OU-NIG en deux temps

- Pour des raisons de robustesse et de réduction de l'espace d'optimisation, au lieu d'estimer globalement tous les paramètres $(a,\alpha,\beta,\delta,\mu)$, on peut préférer procéder en deux étapes :
 - 1. Méthode des moindres carrés pour l'estimation de a,
 - 2. **Maximum de vraisemblance** pour l'estimation de $(\alpha, \beta, \delta, \mu)$.
- **Moindres carrés** : Estimateur $\hat{a} = -\frac{1}{\Delta t} \log(\hat{a})$ où \hat{a} est solution de :

$$\min_{\tilde{a}} \sum_{k=1}^{n} |X_{k+1} - \tilde{a}X_k|^2.$$

▶ Maximum de vraisemblance pour un échantillon NIG : On estime les paramètres NIG $\theta = (\alpha, \beta, \delta, \mu)$ maximisant

$$L(\theta) = \sum_{k=1}^{n} \log f_{NIG}(\hat{\varepsilon}_k; \theta) , \quad \text{avec} \quad \hat{\varepsilon}_k = X_{k+1} - \hat{\tilde{a}} X_k.$$

Estimation des paramètres d'un processus OU-NIG en deux temps (cont.)

- ► On veut estimer $\theta = (\alpha, \beta, \delta, \mu)$ au vu de n observations i.i.d. $(x_1, \dots, x_n) \sim NIG(\alpha, \beta, \delta, \mu)$.
- La méthode consiste à maximiser la log-vraisemblance de l'échantillon :

$$\begin{split} L(\theta) &= \sum_{i=1}^n \log f_{NIG}(x_i;\theta) \\ &= n \left[-\log \pi + \log \alpha + \delta \gamma \sum_{i=1}^n \beta \delta t_i - \log s_i \log K_1(\alpha \delta s_i) \right] \\ &\text{où} \quad \gamma = \sqrt{\alpha^2 - \beta^2} \;, \quad t_i = \frac{x_i - \mu}{s} \quad \text{et} \quad s_i = \sqrt{1 + t_i^2} \;. \end{split}$$

▶ Dans la pratique on optimise par rapport aux paramètres $(\gamma, \beta, \delta, \mu)$ et on utilise le changement de variable $\tilde{\gamma} = \log \gamma$ et $\tilde{\delta} = \log \delta$ pour prendre en compte directement les contraintes de positivité de γ et δ .

Estimation des paramètres d'un processus OU-NIG en deux temps (cont.)

- Pour tout x > 0, on pose $R_1(x) := \frac{K_2(x)}{K_1(x)}$ où K_2 désigne la fonction de Bessel du troisième type d'ordre 2.
- ► On peut montrer que :

$$\begin{split} \frac{\partial L(\theta)}{\partial \gamma} &= \frac{2n\gamma}{\alpha^2} + n\delta - \sum_{i=1}^n \frac{\gamma \delta}{\alpha} s_i R_1(\alpha \delta s_i) \;, \\ \frac{\partial L(\theta)}{\partial \delta} &= n\gamma + \frac{n}{\delta} - \sum_{i=1}^n \frac{\alpha}{s_i} R_1(\alpha \delta s_i) \;, \\ \frac{\partial L(\theta)}{\partial \beta} &= 2n \frac{\beta}{\alpha^2} + \sum_{i=1}^n \delta t_i - \frac{\beta \delta}{\alpha} s_i R_1(\alpha \delta s_i) \;, \\ \frac{\partial L(\theta)}{\partial \mu} &= -n\beta + \sum_{i=1}^n \alpha \frac{t_i}{s_i} R_1(\alpha \delta s_i) \;. \end{split}$$

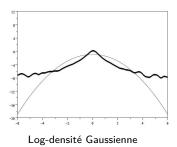
Estimation des paramètres d'un processus OU-NIG en deux temps (cont.)

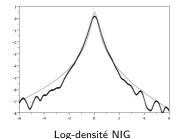
► Simplification possible : loi NIG centrée réduite, i.e. telle que

$$\mathbb{E}\left[L_1
ight] = \mu + rac{\delta eta}{\gamma} = 0 \,\, \mathrm{et} \,\, \operatorname{var}(L_1) = rac{\delta lpha^2}{\gamma^3} = 1,$$

 \implies Seulement deux paramètres libres (α, β) , avec $\delta = \frac{\gamma^3}{\alpha^2}$ et $\mu = -\frac{\beta\gamma^2}{\alpha^2}$.

- ▶ Typiquement, paramètres estimés : $\alpha \approx 0.5 0.8$ et $\beta \approx \mu \approx 0$.
- ightharpoonup La fréquence des sauts augmente quand lpha tend vers 0.
- Meilleure représentation des queues de distribution par le modèle NIG :





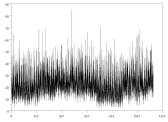
Simulation d'une variable aléatoire NIG

Simulation de 2 v.a. indépendantes Gaussienne et Inverse Gaussienne :

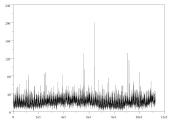
$$\textit{X} = \mu + \beta \textit{Y} + \sqrt{\textit{Y}} \textit{N} \text{ avec } \textit{N} \sim \mathcal{N}(0,1) \ \perp \ \textit{Y} \sim \textit{IG}(\delta, \gamma := \sqrt{\alpha^2 - \beta^2}).$$

- ► Simulation d'une v.a. Inverse Gaussienne $Y \sim IG(\delta, \gamma) : (\gamma Y \delta)^2/Y \sim \chi^2_{(1)}$ où $\chi^2_{(1)}$, loi du chi 2 à un degré de liberté (carré de la Gaussienne centrée réduite).
- ► Algorithme de simulation de *Y* :
 - 1. Générer $M \sim \mathcal{N}(0,1)$ et poser $V = M^2$.
 - 2. Poser Y_1 et Y_2 , les deux solutions de l'équation du second degré $V=(\gamma Y-\delta)^2/Y$: $Y_1=\delta/\gamma+V/2\gamma^2-\sqrt{V\delta/\gamma^3+(V/2\gamma^2)^2}$ et $Y_2=(\delta/\gamma)^2/Y_1$.
 - 3. Générer $U \sim \mathcal{U}([0,1])$ une v.a. uniformément dans [0,1].
 - 4. Si $U < \delta/(\delta + \gamma Y_1)$, poser $Y = Y_1$, sinon poser $Y = Y_2$.

Meilleure représentation des pics de prix par le modèle NIG



Prix spot simulé avec un bruit Gaussien



Prix spot simulé avec un bruit NIG

Conclusions

Approches non-Gaussiennes pour la modèlisation des prix de l'électricité

- Nécessaires pour capter les pics de prix électriques (importants et fréquents)
- Différents types de modèles : modèles d'équilibre (offre-demande), modèles à saut, modèles à changement de régime, modèles à loi leptokutique
- ► Approche du modèle factoriel de Lévy de type NIG :
 - ▶ Distribution NIG : propriétés utiles pour la simulation et l'implémentation
 - Calibration relativement aisée du modèle d'OU-NIG avec les méthodes des moindres carrés et du maximum de vraisemblance
 - ► Représentation des queues de distribution des résidus des prix électriques

Utilisation de ce modèle factoriel NIG

- ► Valorisation d'options très en dehors de la monnaie
- ► Valorisation en non Gaussien :
 - 1. Valeur vue comme coût de la couverture : cadre de marché incomplet
 - Valorisation risque neutre : pas d'unicité du changement de mesure de probabilité martingale

Références



Aïd, Campi and Langrené (2011): A structural risk-neutral model for pricing and hedging power derivatives



Aïd, Campi, Nguyen Huu and Touzi (2009) : A structural risk-neutral model of electricity prices



Barlow (2002): A diffusion model for electricity prices



Benth, Benth and Koekebakker (2008): Stochastic modelling of electricity and related markets



Benth, Kallsen and Meyer-Brandis (2006): A non-Gaussian Ornstein-Uhlenbeck process for electricity spot price modeling and derivatives pricing



Geman and Roncoroni (2006) : Understanding the fine structure of electricity prices



Meyer-Brandis and Tankov (2007) : Multi jump-diffusion models for electricity prices



Weron (2005): Heavy tails and electricity prices