

On a communication entre tout les états i, j : $P_{ij} > 0 \quad \forall i, j \in \{1, 2, 4\}$



La chaîne est fermée, donc, elle est irréductible (la chaîne donc est irréductible)

3. La loi stationnaire :

En résolvant le système d'équations :

$$\pi M = \pi ;$$

$$\begin{pmatrix} \pi_0 & \pi_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{4}{5} & \frac{1}{5} \\ \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \pi_0 \\ \pi_1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} \pi_0 & \pi_1 \end{pmatrix}$$



ce qui donne :

$$\pi = \left(\frac{15}{19}, \frac{4}{19} \right)$$



ceci correspond aux proportions de voitures et de camions sur cette route.

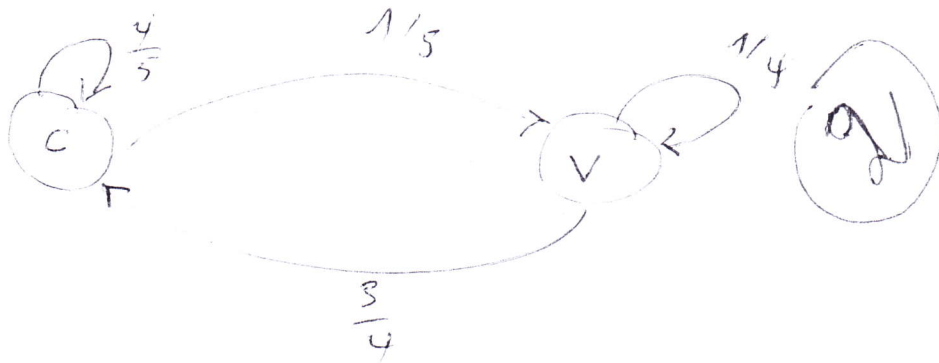
NB. Consultation programmée le 22/01/2023 à 14h00 (Dpt de Maths E5)

EXO 3

On a la matrice de transition de la chaîne:

$$M = \begin{matrix} & \begin{matrix} C & V \end{matrix} \\ \begin{matrix} C \\ V \end{matrix} & \begin{pmatrix} \frac{4}{5} & \frac{1}{5} \\ \frac{3}{4} & \frac{1}{4} \end{pmatrix} \end{matrix}$$

1. Graphe de transition de M :



2. Les probabilités P_{ij} ; $i, j \in \{1, 2\}$

• $P_{11} = P_{CC} = \frac{4}{5}$ car sur la route $\frac{4}{5}$ des camions sont suivis par un camion.

• $P_{12} = P_{CV} = \frac{1}{5}$ des voitures sont suivies par un camion.

• $P_{21} = P_{VC} = \frac{3}{4}$ car $\frac{3}{4}$ des camions sont suivis par une voiture.

• $P_{22} = P_{VV} = \frac{1}{4}$ des voitures sont suivies par une voiture.



La $\text{VaR}(x; \alpha)$ contient un chargement de sécurité si: $\text{VaR}(x; \alpha) \geq \mathbb{E}(x)$ (A, 1, 2)

Calculons $\mathbb{E}(x)$ de x en utilisant la représentation alternative de l'espérance mathématique, on obtient:

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(x) &= \int_0^{+\infty} \overline{F}(x) dx = \int_0^{+\infty} \frac{2}{2+x} dx = 2 \int_0^{+\infty} \frac{1}{2+x} dx \\ &= 2 \left[\ln(2+x) \right]_0^{+\infty} = 2 \ln 2 \end{aligned}$$

On en déduit que la $\text{VaR}(x; \alpha)$ ne contient pas un chargement de sécurité.

EX02

X : variable caractérisée la distribution des charges de sinistres de Pareto ($\alpha=1, \theta=2$), $X \hookrightarrow \text{Par}(1,2)$.

1. Fonction de répartition de X :

$$F_x(x) = \begin{cases} 1 - \frac{2}{x+2} & \text{si } x > 0 \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

2. Calculer le α -quantile q_α :

Par définition on a $q_\alpha = F_x^{-1}(\alpha)$.

Posons $y = 1 - \frac{2}{x+2} \Rightarrow x = F_x^{-1}(y) = \frac{2y}{y-1}$

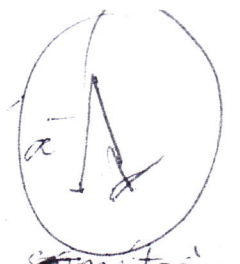
On en déduit : $q_\alpha = F_x^{-1}(\alpha) = \frac{2\alpha}{1-\alpha}$

Puisque F est continue, croissante ↗

Alors donc :

$$\text{Var}(X; \alpha) = F_x^{-1}(\alpha) = \frac{2\alpha}{1-\alpha}$$

L'écart. type n'est pas bien adapté
à l'activité d'assurance, parce qu'il est ~~symétrique~~
inadéquate pour le contrôle de risque,
car il est symétrique et réalise autant
des « bonnes variations » que des « mauvaises »



2) Propriétés

a) La VAR n'est pas cohérente, car :

La VAR n'est pas sou-additive.

Contre exemple :

$$x \hookrightarrow \text{Pas}(1, 1)$$

$$y \hookrightarrow \text{Pas}(1, 1)$$

$$\text{VAR}(x+y, x) \geq \text{VAR}(x, x) + \text{VAR}(y, x)$$

b) Par tout $\alpha \in [0, 1]$: La TVAR(x, α) est une fonction \nearrow du niveau α . $(0, 1)$

car :

et comme :

$$\text{TVAR}(x, \alpha) = \frac{1}{1-\alpha} \int_{\alpha}^1 \text{VAR}(x, p) dp \geq \text{VAR}(x, \alpha)$$

et comme La VAR(x, α) est une fonction \nearrow en " α ", on en déduit que :

$$\frac{d}{d\alpha} \text{TVAR}(x, \alpha) \geq 0 \quad \text{et} \quad (0, 1)$$

$$\text{TVAR}(x, \alpha) \geq \text{TVAR}(x, 0) = \mathbb{E}(x)$$

On conclut que La TVAR est continue un changement de sécurité $(0, 1)$

Exo 1

Modélisation stochastique

1. Les mesures de risques.

• La $\text{VaR}(X, \alpha)$ est le quantile d'ordre α noté q_α

tg: $\text{VaR}(X, \alpha) = q_\alpha = F^{-1}(\alpha)$ (0,10)

• La $\text{TVAR}(X, \alpha)$ au niveau α est définie par:

$\text{TVAR}(X, \alpha) = \frac{1}{1-\alpha} \int_{q_\alpha}^{\infty} \text{VaR}(X, p) dp$ (0,50)

• La moyenne de VaR de niveaux supérieurs à α .

Statistiquement

• La $\text{VaR}(X, \alpha)$ est le montant qui permettra de couvrir le montant de sinistres engendré par le risque X avec une probabilité α . (1)

• La $\text{TVAR}(X, \alpha)$ s'intéresse par la perte moyenne au-delà de la VaR , donc la TVAR est très sensible de la queue de distribution. (1)