



**SUNGARD CADEXTAN**

L'informatique qui  
réinvente la  
finance

Arnaud Nauwynck

Modélisation Objet de Librairie de Pricing

Partie 2 : Algorithmique  
Méthodes Numériques, Algorithmes de Décomposition de Pricing

# Calendrier Général : Partie 1, 2, 3, 4

- Partie 1: Mathématique
  - Description générale des concepts
  - Introduction mathématique au pricing
- **Partie 2: Algorithmique (aujourd'hui)**
  - ...
- Partie 3: Informatique
  - Modélisation Orientée-Objet du Pricing
- Partie 4: Informatique
  - Modélisation Orientée-Objet des Instruments, langage de description d'instruments

# Plan

- **Discrétisations Numériques d'EDP**
  - Méthodes des différences finies
  - Problèmes numériques : convergences, maillages
- **Exemples de Décomposition d'Options**
  - Démo Pricing, Graph Pricing 3D
  - Options européennes, américaines, triggers, ...
  - Introduction Design Pattern Visitor, présentation 3

# Rappel : Equation de Pricing

## ➤ Modèles Discrets

➤ Monte-Carlo

➤ Arbre binomial (Cox)

## ➤ Modèles Continus: Modèle de Diffusion

➤ Exemple : Modèle de Black-Scholes

$$dS_t/S_t = \mu_t dt + \sigma_t dW_t$$

## ➤ Calcul de Ito

➤  $W_t$  brownien,  $W_t - W_0 \sim N(0, \sigma\sqrt{t})$ ...  $dW_t^2 = \langle dW_t, dW_t \rangle = dt$

➤  $dX_t = a_t dt + \sigma_t dW_t$

➤  $f(X+dX) = f(X) + df/dx \cdot dX + 1/2 d^2f/dx^2 \cdot \sigma^2 dt$

R  
A  
P  
P  
E  
L

# Rappel : EDP

## ➤ Equation différentielle :

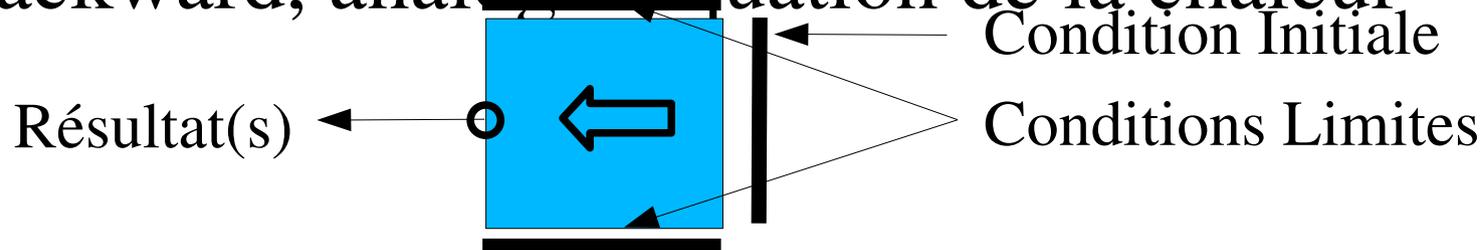
$$\text{➤ } dV_t/dt = \underbrace{r V_t}_A - \underbrace{\mu_t S_t \cdot dV_t/dS}_B - \underbrace{1/2 \sigma^2 S_t^2 \cdot d^2V_t/dS^2}_C$$

$V(T) =$  valeur intrinsèque

## ➤ Avec

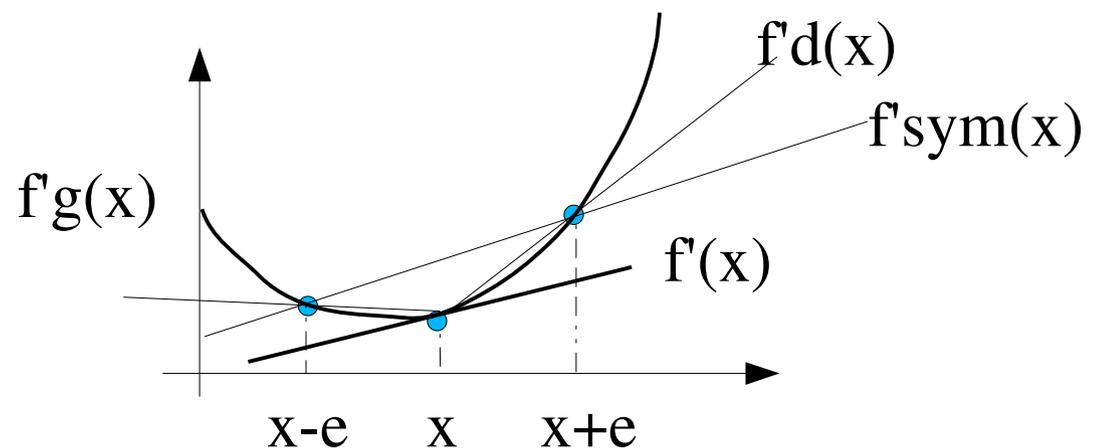
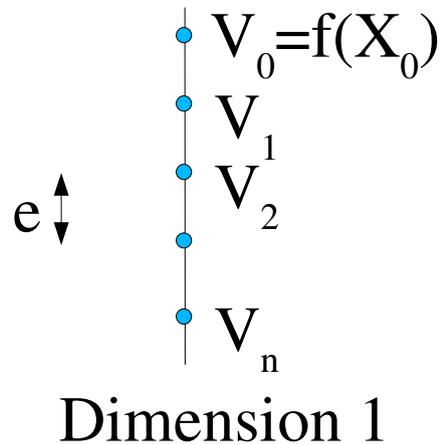
- A = terme exponentiel, de taux sans risque
- B = terme de déplacement (drift du modèle = swap)
- C = terme de diffusion (volatilité)

## ➤ ODE backward, analogie équation de la chaleur



# Méthode des Différences Finies

- On se donne une grille de points pour approximer une fonction



- Approximation des dérivées partielles :  
par différences finies

$$\begin{aligned} df(x)/dx &\sim ( f(x+e) - f(x) ) / e \text{ dérivée à droite} \\ &\sim ( f(x+e) - f(x-e) ) / 2e \dots \text{symétrique} \end{aligned}$$

- $d^2f/dx^2 \sim ( f(x+e) - 2 f(x) + f(x-e) ) / e^2$

# Discrétisation et Schéma Numérique

- Appliquons la transformation à l'EDP :
  - $dV/dt = c d^2V/dx^2 + \dots$
- On choisit par exemple
  - Une différence symétrique pour les termes  $d/dx$
  - Une différence gauche pour  $d/dt$
- $(V_{t-1,x} - V_{t,x})/dt = c/e (V_{t,x+1} - 2V_{t,x} + V_{t,x-1}) + \dots$
- Soit sous forme matricielle: (avec  $a = c dt / e$ )

$$\begin{pmatrix} V_{t-1,x1} \\ V_{t-1,x2} \\ \vdots \\ V_{t-1,xn} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1-2a & a & & & \\ a & 1-2a & a & & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots \\ & & & a & 1-2a \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} V_{t,x1} \\ V_{t,x2} \\ \vdots \\ V_{t,xn} \end{pmatrix} + \dots$$

- On se ramène donc à un système **explicite**
  - $V_{t-1,x} = M V_{t,x}$
- Dans le cas d'une différence droite pour d/dt, on obtient un système **implicite** :
  - $M V_{t-1,x} = V_{t,x} \Rightarrow V_{t-1,x} = M^{-1} V_{t,x}$  (M inversible...?)
- **Théta-schéma** (combinaison linéaire..)
  - $M V_{t-1,x} = \theta N V_{t,x} + (1-\theta) N V_{t-1,x}$
- pour  $\theta=0.5$  : Schéma de **Cranck-Nicholson**

# Méthode Implicite/Explicite

Schéma Euler explicite, ordre 1 dt

... instable

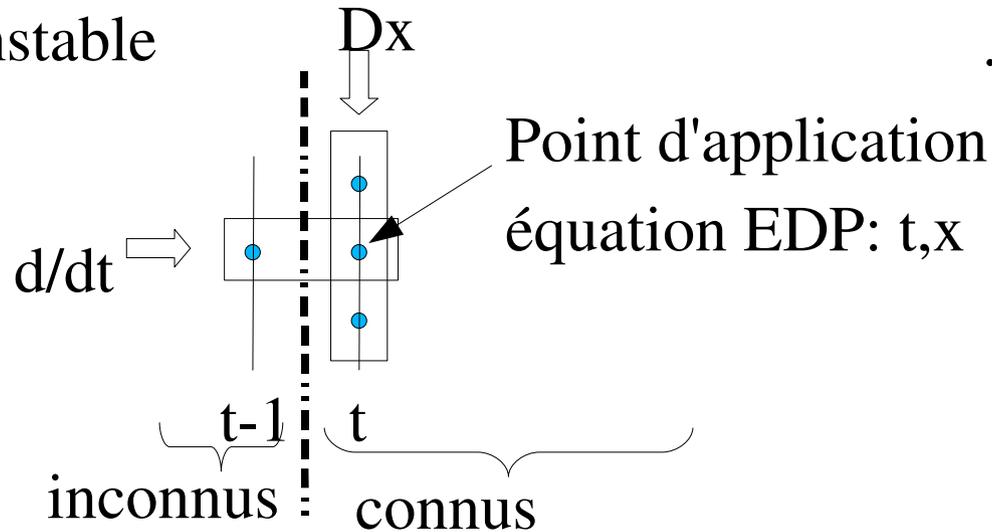


Schéma Euler implicite, ordre 1 dt

... stable

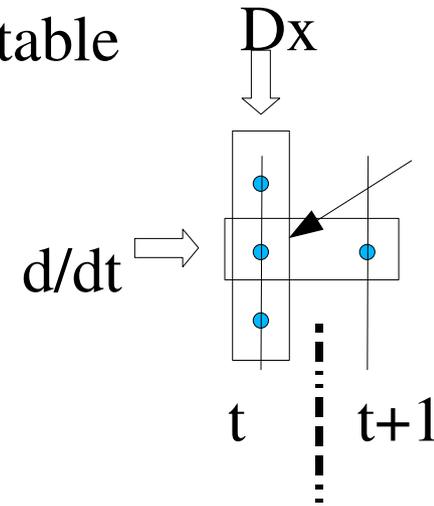
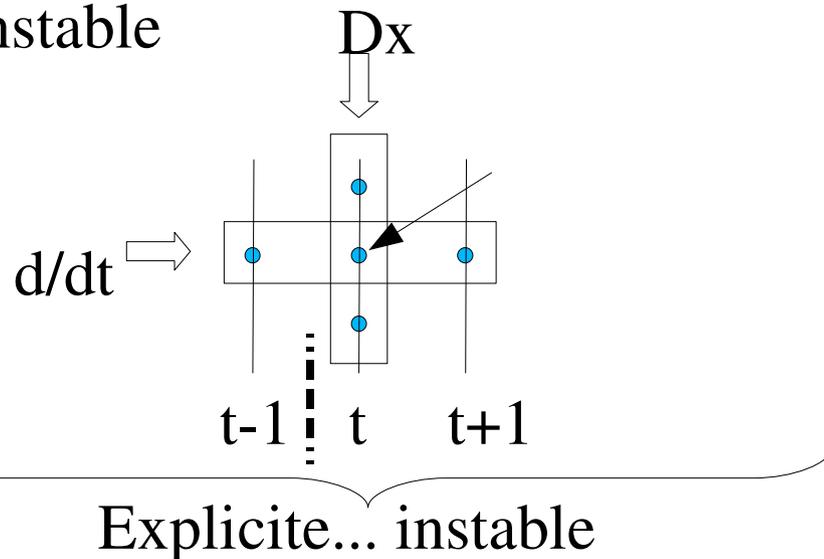


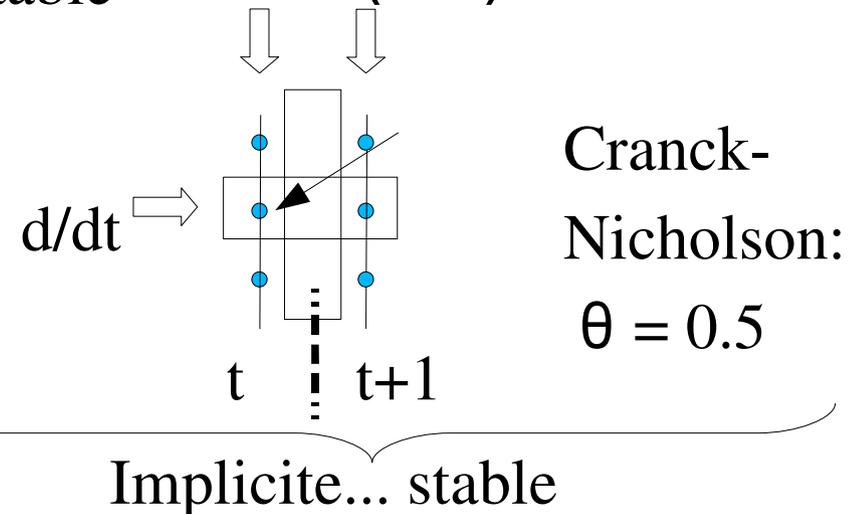
Schéma symétrique, ordre 2 dt

... instable



Théta-Schéma implicite

... stable  $\theta Dx$   $(1-\theta)Dx$



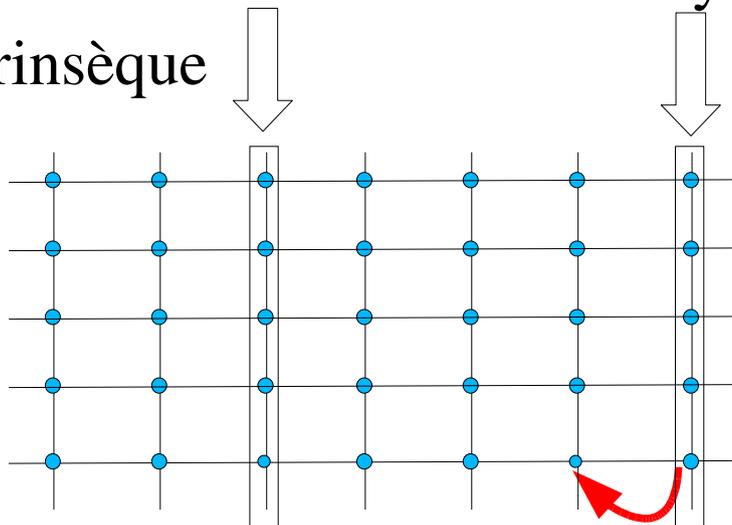
# Comparaison Méthodes Implicites/Explicites

- Méthode explicite
  - Multiplication matricielle (simple)
  - MAIS Problème d'instabilité numérique
- Méthode implicite
  - Convergence = stable, mais peu rapide
  - Inversion d'une matrice
  - .... Mais Ok: matrice par bande (tri-diagonale)
- Méthode de Cranck-Nicholson
  - Stable, et convergence optimale
  - Inversion d'une matrice tri-diagonale

# Pas de Diffusion Implicites/Explicites

Ajout valeur  
intrinsèque

Payoff (condition initiale)



step 1 : valeur à l'Echéance  
=> Explicite => ordre 1

step 2..N => Cranck-Nicholson => ordre 2

injection de valeur =>

- Cranck-Nicholson pour valeur diffusée
- Explicite pour valeur ajoutée

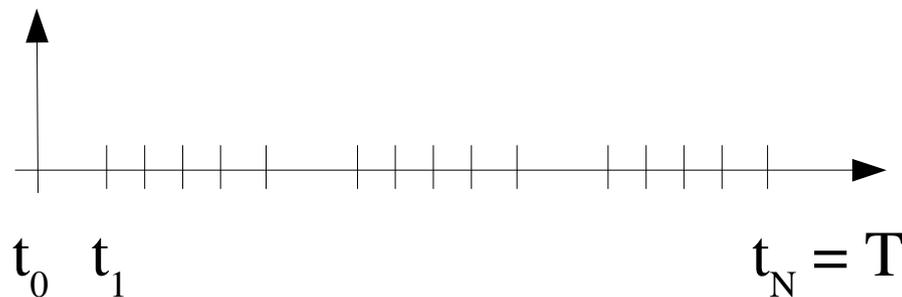
Remarque : Matlab... ode34, ode45

= méthodes pour résoudre  $y'=f(x)$  (dim 0), mais avec plusieurs points  $t, t+1, t+2$

ANNEXE

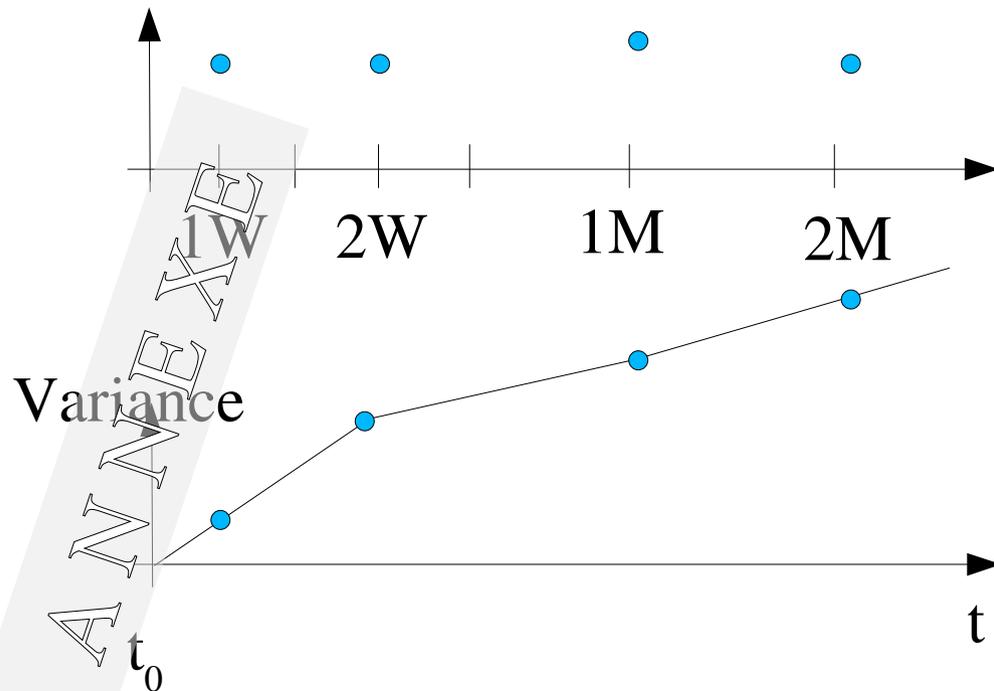
# Choix du Maillage en Temps

- Choix du nombre  $N$  de pas
- Choix de changement de variable (changement d'équation EDP)
- Choix des points  $t_0, t_1, \dots, t_{N-1}$ 
  - échelle linéaire en Variance (et non en temps!)
- Rajouts de points pour événements et discontinuités (coupons, début/fin trigger, etc..)



# Détail : Pas de Temps Linéaire en Variance

Vols ATM Marché (maturités standards)



But :

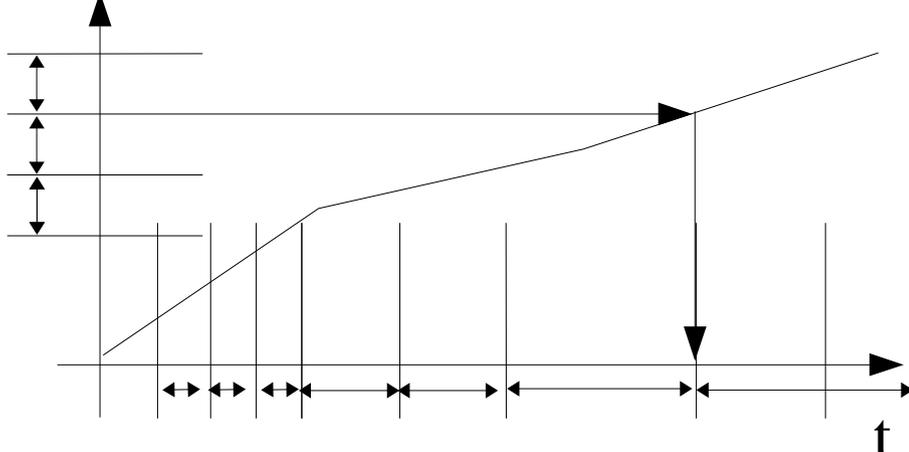
il ne faut diffuser que dans les domaines où il y a de la volatilité

Volatilité importante

$\Leftrightarrow$  grande densité de points

$$\text{Variance}(T_{mat}) = \int_0^{T_{mat}} \sigma_{inst.}^2(t) dt = \sigma^2(T_{mat}) \frac{NbJour_{mat}}{365}$$

Var

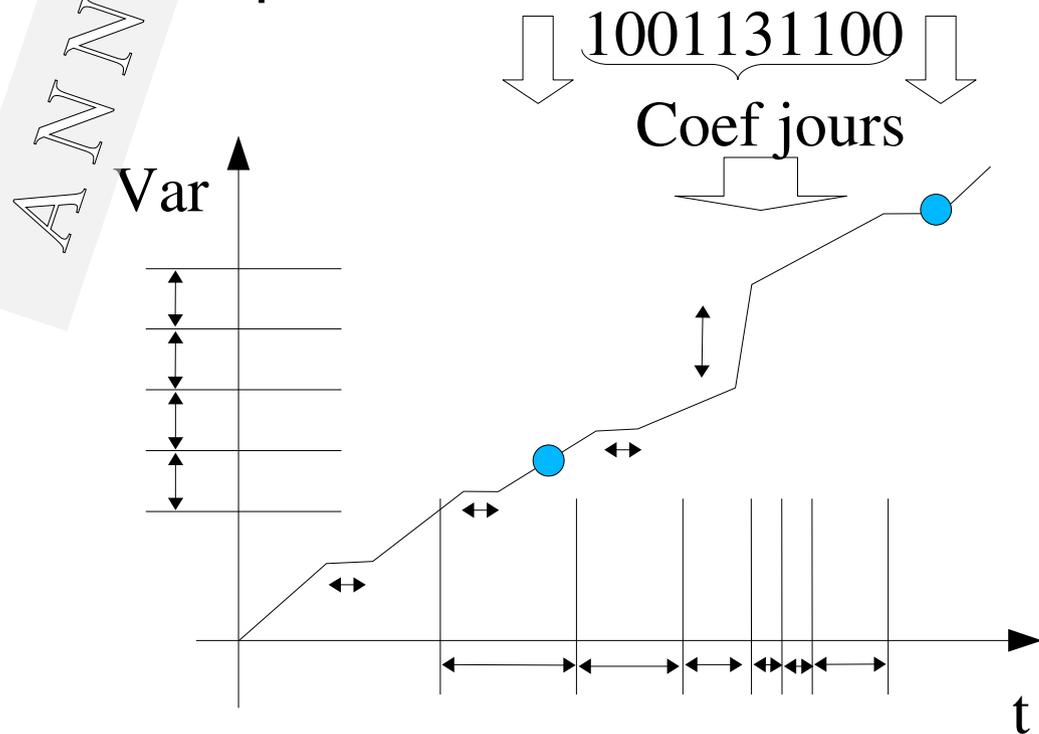


Solving :

$t_i$  tel que  $\text{Variance}(t_i) = i \cdot \Delta\text{Var}$

# Détail : Interpolation en Variance

- Plus précisément, l'échelle en temps est liée à la façon d'interpoler dans la courbe de volatilité
- Cas particulier Week-End (coef=0) et Jours Evénements (>1)
  - pas de marché ouvert
  - peu de volatilité entre le vendredi soir et le lundi matin
  - peu de diffusion... discount seulement...



$$var\ jour(j) = \frac{coef\ jour(j)}{\sum coef\ jour(i)} \Delta Var$$

# Choix du Maillage en Espace

- Nombre  $N$  de pas
- Changement de variable (changement d'équation EDP): Spot / logFwd
- Points  $S_0, S_1, \dots, S_{N-1}$ 
  - répartition log normal
  - range min-max =  $2 \sigma \sqrt{T}$   
( $\sigma\sqrt{t}$  = écart-type de la loi log-normal)
- Rajouts de points pour événements et discontinuités (binaire, trigger, etc..)

# Raffinement du Maillage, Discontinuité

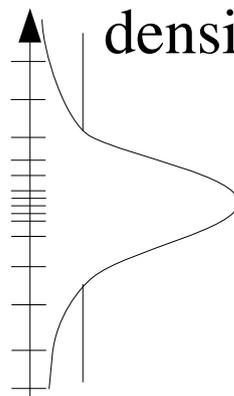
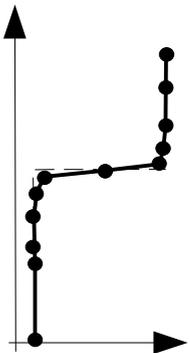
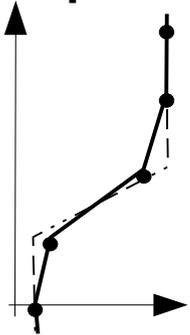
## ➤ Discontinuité de Payoff (Binaire)

➤ sur-échantillonnage locale

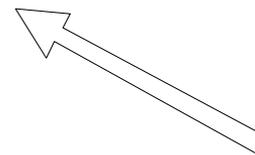
➤ utilisation "smoothing" (cf suite)

## Discontinuité sur Barrières (Trigger)

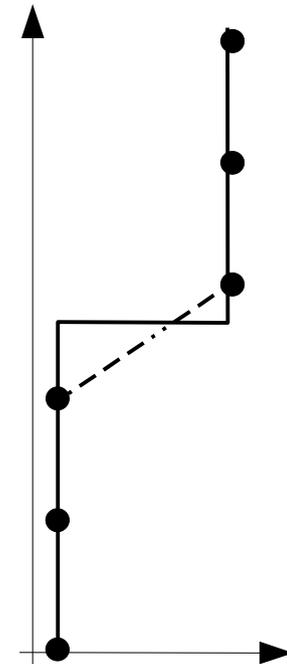
➤ pb de convergence (conflit vol / drift)



sans traitement



sur-échantillonnage

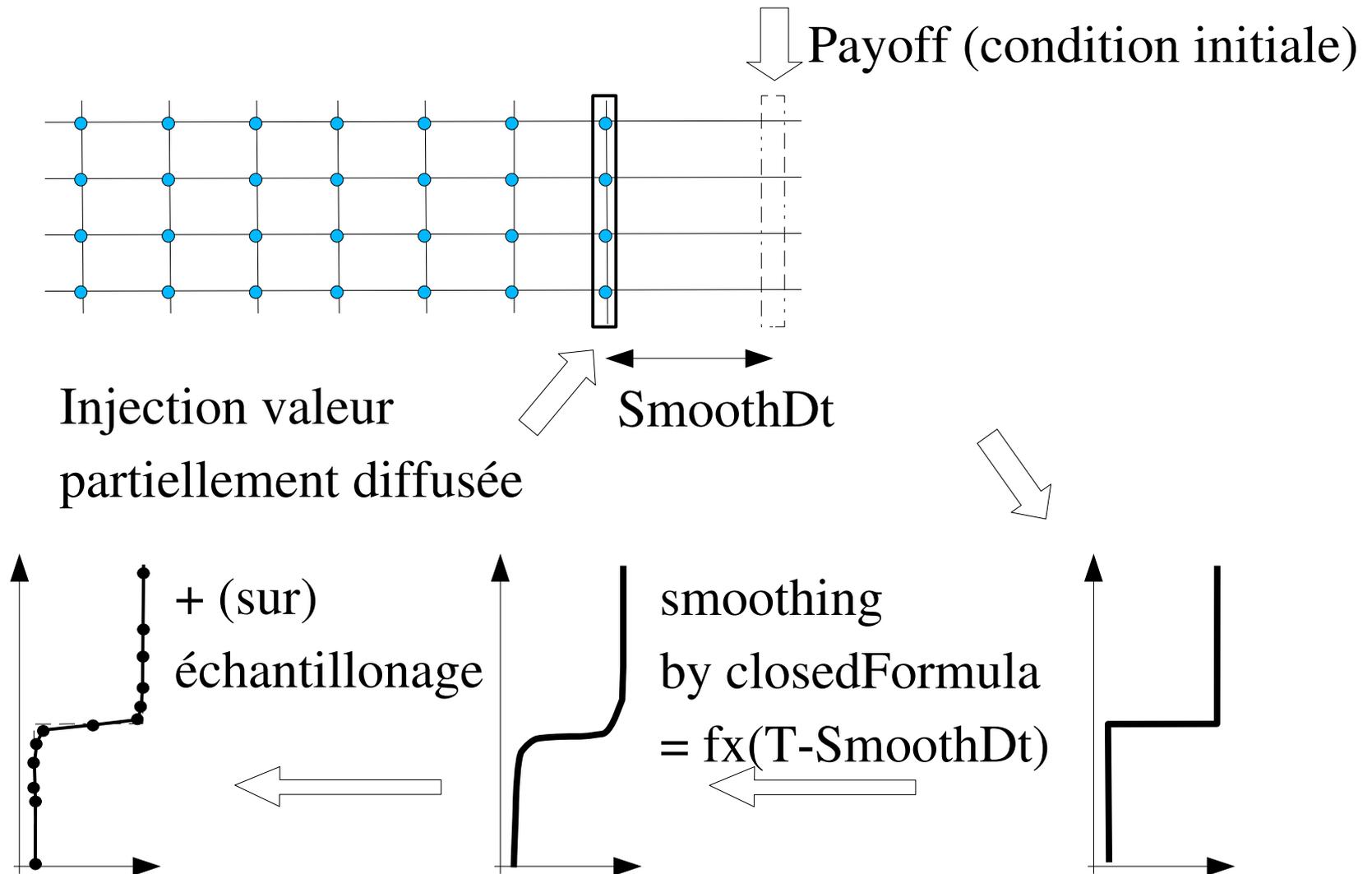


ANNEXE

# Exemple de "Smoothing"

- Smooth = fonction de lissage
- pseudo formule fermée, non exacte!

ANNEXE

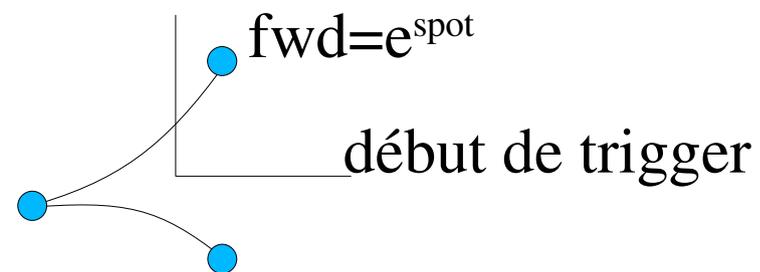
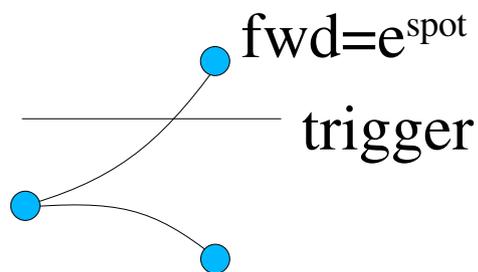
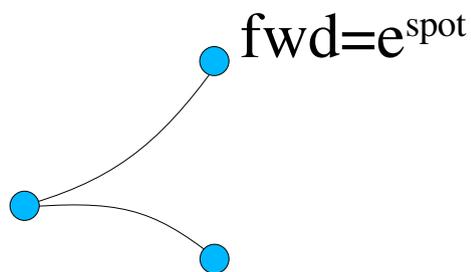


# Autres Méthodes Numériques?

- Rappel :
  - Formule Fermée, Monte-Carlo, Intégrale, Transformée de Fourier
- Méthodes Backward:
  - Discret =>
    - Arbre de Cox, Arbre Trinomial...
  - Continus => EDP
    - Différences Finies
    - Éléments Finis

# Calcul Numériques - Arbres de Cox

- Arbre de Cox (Binomial) =  $n*(n-1)/2$  points
- Complexité algorithmique < EDP
- Mais
  - les maillages en temps et en espace sont liés
  - calculs coûteux d'intersections Triggers – Maille (coût > coût calcul diffusion !!)
  - ... pour un convergence et précision faible

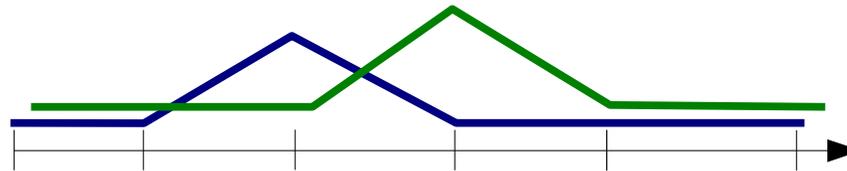


- Exemple d'astuce pour améliorer la convergences des Pricing Cox :
  - [ calcul pour N pas + calcul pour (N+1) pas ] / 2

# Introduction aux Éléments Finis

- Approximation d'une fonction  $f$  par  $f \rightarrow g = \sum_{i \in [1..N]} \lambda_i v_i$ 
  - $v_i$  famille de fonctions, =0 sauf aux mailles voisines d'un sommet

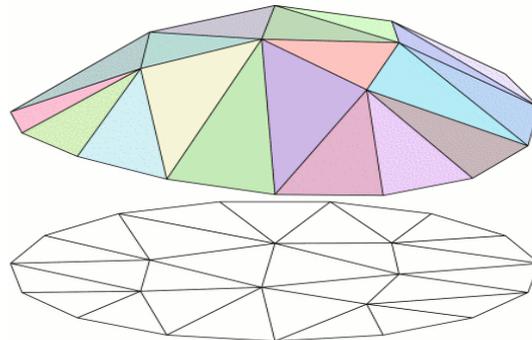
## Exemples :



- 1D

- 2D exemple de décomposition

([http://en.wikipedia.org/wiki/Finite\\_element\\_method](http://en.wikipedia.org/wiki/Finite_element_method))



- Théorie: Norme  $L^2$ , Espace de Sobolev...

# EDP et Éléments Finis

- Application aux EDP : 
$$a + bu + c \frac{du}{dx} + d \frac{d^2 u}{dx^2} = 0$$
- Forme variationnelle: 
$$\forall v_i, \int_{x \in E} (a + bu + c \frac{du}{dx} + d \frac{d^2 u}{dx^2}) \cdot v_i dx = 0$$
- Intégrale par morceaux + par partie... 
$$\int_{x \in E_i} \frac{du}{dx} \cdot v_i dx = \underbrace{[u \cdot v]_{ximin}^{ximax}}_{=0!!} - \int_{x \in E_i} u \cdot \frac{dv_i}{dx} dx$$
- Pré-calcul de coefficients 
$$m_{ij} = \int v_i \cdot v_j dx, \quad n_{ij} = \int v_i \cdot \frac{dv_j}{dx} dx \dots$$
- 
- => 1 Step dt (implicit/explicit..) = inversion d'une matrice NxN

# Avantages/Inconvénients

## ➤ Avantages

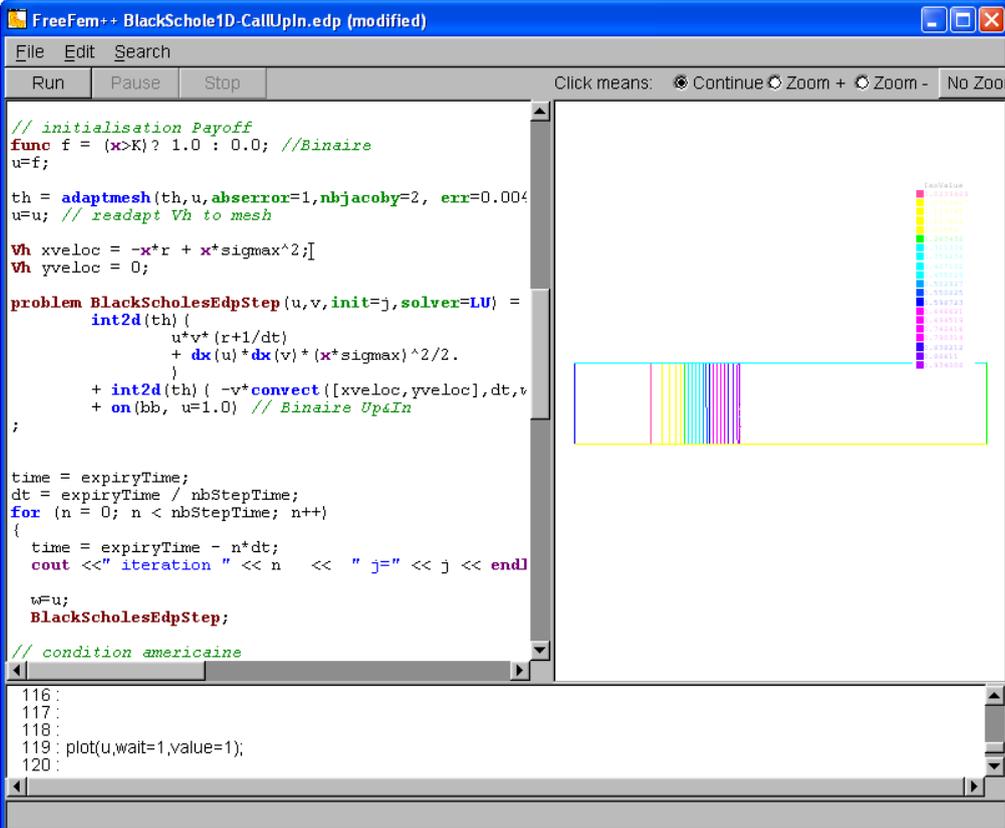
- Solutions plus précises, meilleure convergence?
- maillage auto-adaptatif, etc...
- Plus adapté pour les Triggers ?
- Très nombreux logiciels existants
- surtout dans les domaines de la mécanique (des matériaux et des fluides)
- 2D et 3D très répandus

## ➤ Inconvénients

- plus complexes

# Logiciels FEM : FreeFem++

- Logiciel Gratuit, Interactif, 2D, Graphique, Script pseudo C++.... simple
- Remarques: nombreux autres solutions 3D / Fortran, C++, peu en Java



```
FreeFem++ BlackSchole1D-CallUpIn.edp (modified)
File Edit Search
Run Pause Stop Click means: Continue Zoom + Zoom - No Zoom

// initialisation Payoff
func f = (x>K)? 1.0 : 0.0; //Binaire
u=f;

th = adaptmesh(th,u,absererror=1,nbjacoby=2, err=0.004
u=u; // readapt Vh to mesh

Wh xveloc = -x*r + x*sigmax^2;[
Wh yveloc = 0;

problem BlackScholesEdpStep(u,v,init=j,solver=LU) =
  int2d(th){
    u+v*(r+1/dt)
    + dx(u)+dx(v)*(x*sigmax)^2/2.
  }
  + int2d(th){ -v*convect([xveloc,yveloc],dt,v
  + on(bb, u=1.0) // Binaire Up&In
;

time = expiryTime;
dt = expiryTime / nbStepTime;
for (n = 0; n < nbStepTime; n++)
{
  time = expiryTime - n*dt;
  cout <<" iteration " << n << " j=" << j << endl
  w=u;
  BlackScholesEdpStep;
}

// condition americaine
116:
117:
118:
119: plot(u,wait=1,value=1);
120:
```

# Conclusion Problèmes Numériques

- Les problèmes de convergence sont très importants, surtout pour les analyses de risques
- Une savante cuisine
  - Un peu de théorie
  - Un peu de pratique
  - Compromis d'efficacité
  - Problèmes d'arrondis 32-64 bits
  - Optimization des Implémentations (pipeline fpu, loop unroll, grid computing, etc...)
- Différences Finie ou Élément Finis...

# Sous-Plan : Partie II

- Discrétisations Numériques
- Exemples de Décomposition d'Options
  - Cas des options européennes, quanto, américaines, triggers...
  - Démo animée (FreeFem++), Graph 3D
  - introduction partie 3

# Analyses de Cas d'Options

- Analyse d'exemples + graph / démo 3D
  - cas des Cash Flow
  - cas des Options Européennes
  - cas des Options Européennes Complexes
  - cas des Options Américaines
  - cas des Options à Limites
  - ...
- Remarques:
  - Introduction notion de plan de Pricing
  - Introduction pattern Visitor (Cf présentation 3/4)

# Cas du Cash Flow

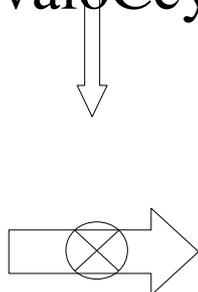
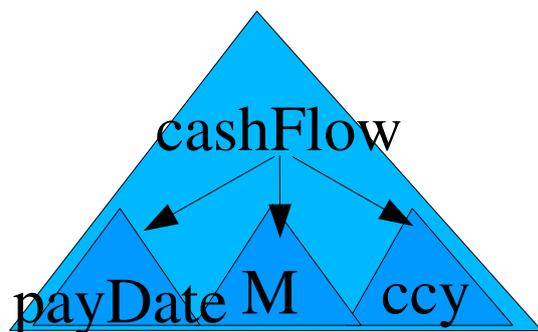
- CashFlow = pay “M” amount of “ccy” at date “payDate”
- Pricing = discount only

Config Valo:

- valoDate

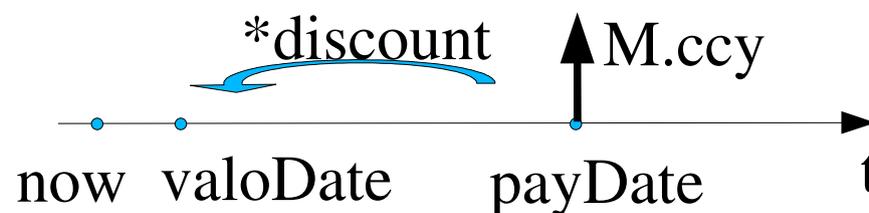
- valoCcy

Pricing AST



Plan de Pricing

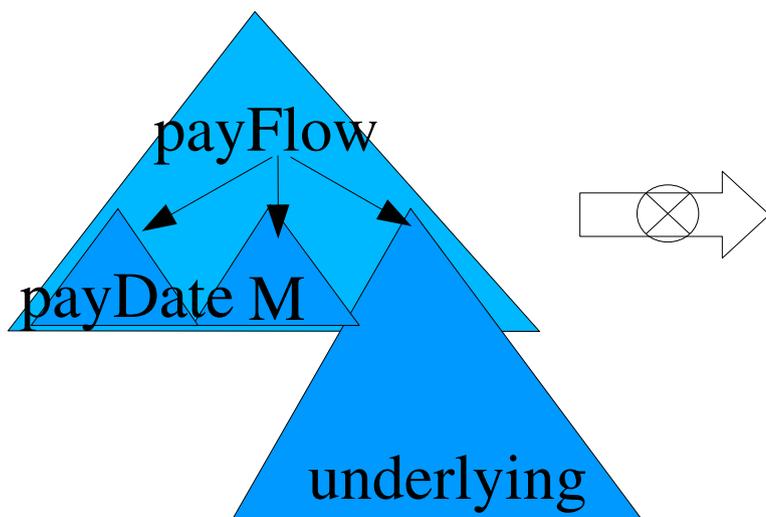
Result =  
 $\text{discount}(\text{payDate}/\text{valoDate})$   
 $* M * \text{Spot}(\text{ccy}/\text{valoCcy})$



# Cas du Flux en Général

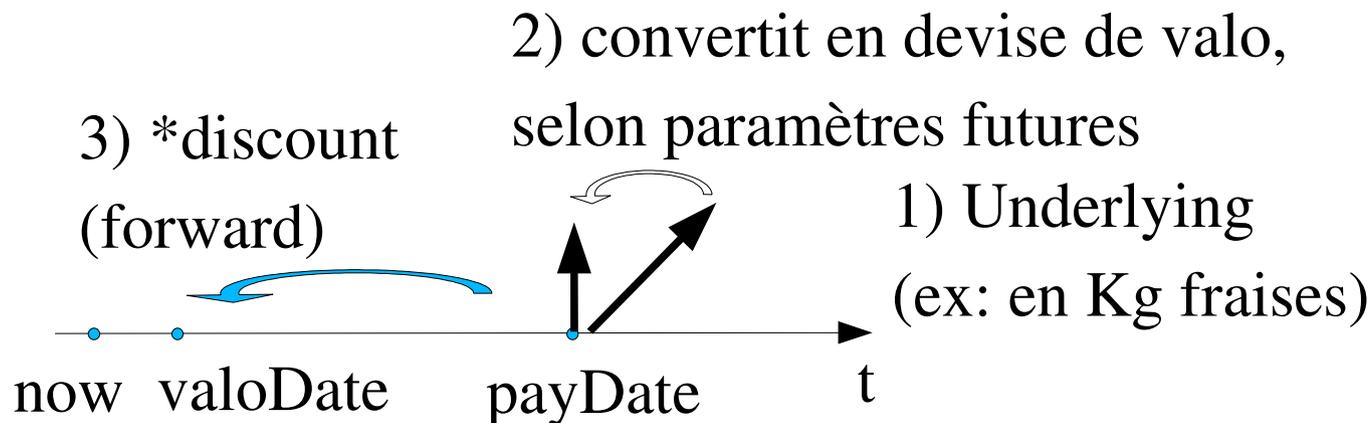
- pay Underlying != currency

Pricing AST



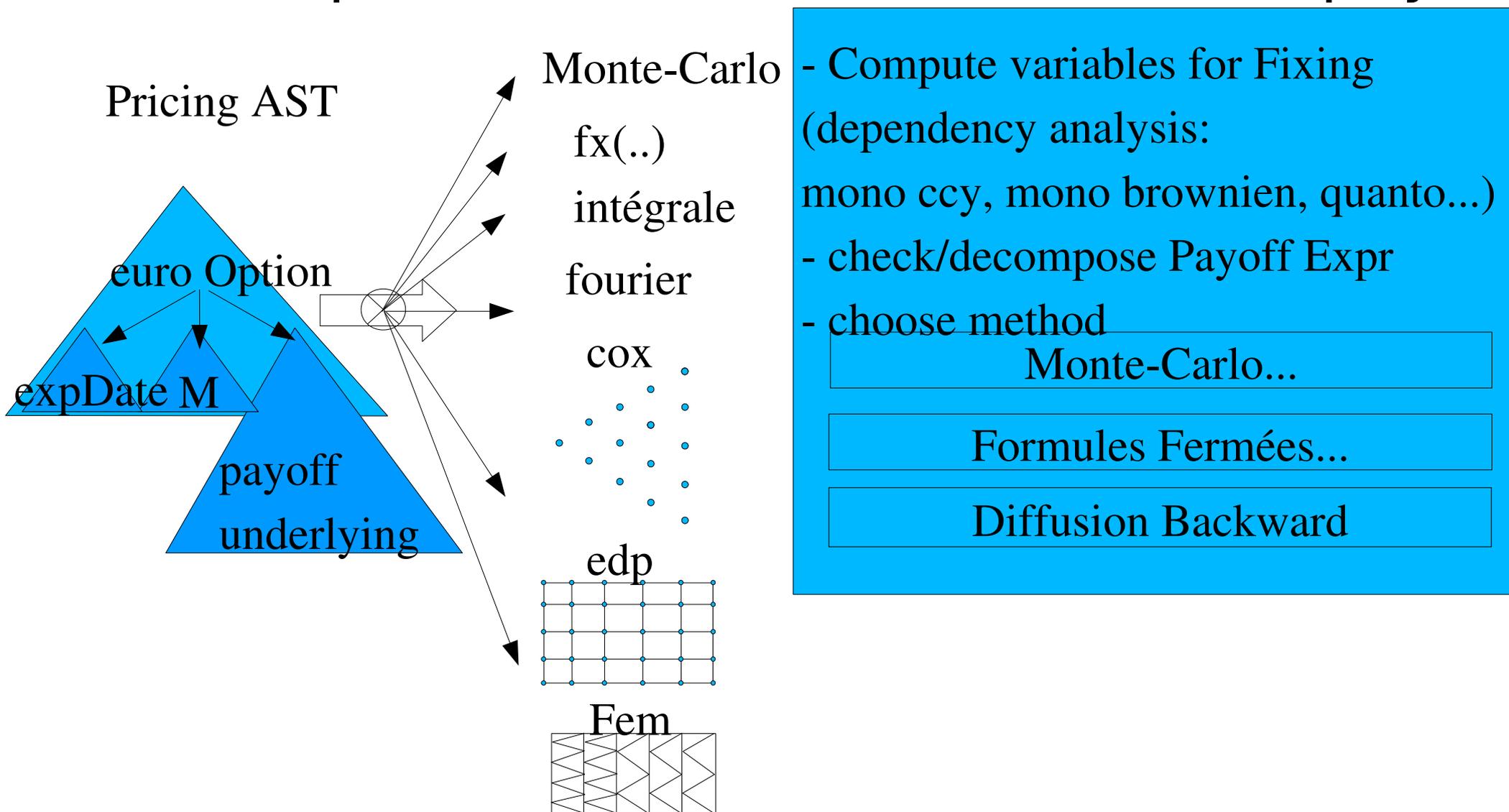
Plan de Pricing

Step 1 = get/compute underlying  
 Step 2 = convert in ccy at forward Date  
 using forward params  
 Step 3 : Result =  $\text{discount}(\text{payDate}) * M * \text{ForwardPrice}(\text{underlying})$



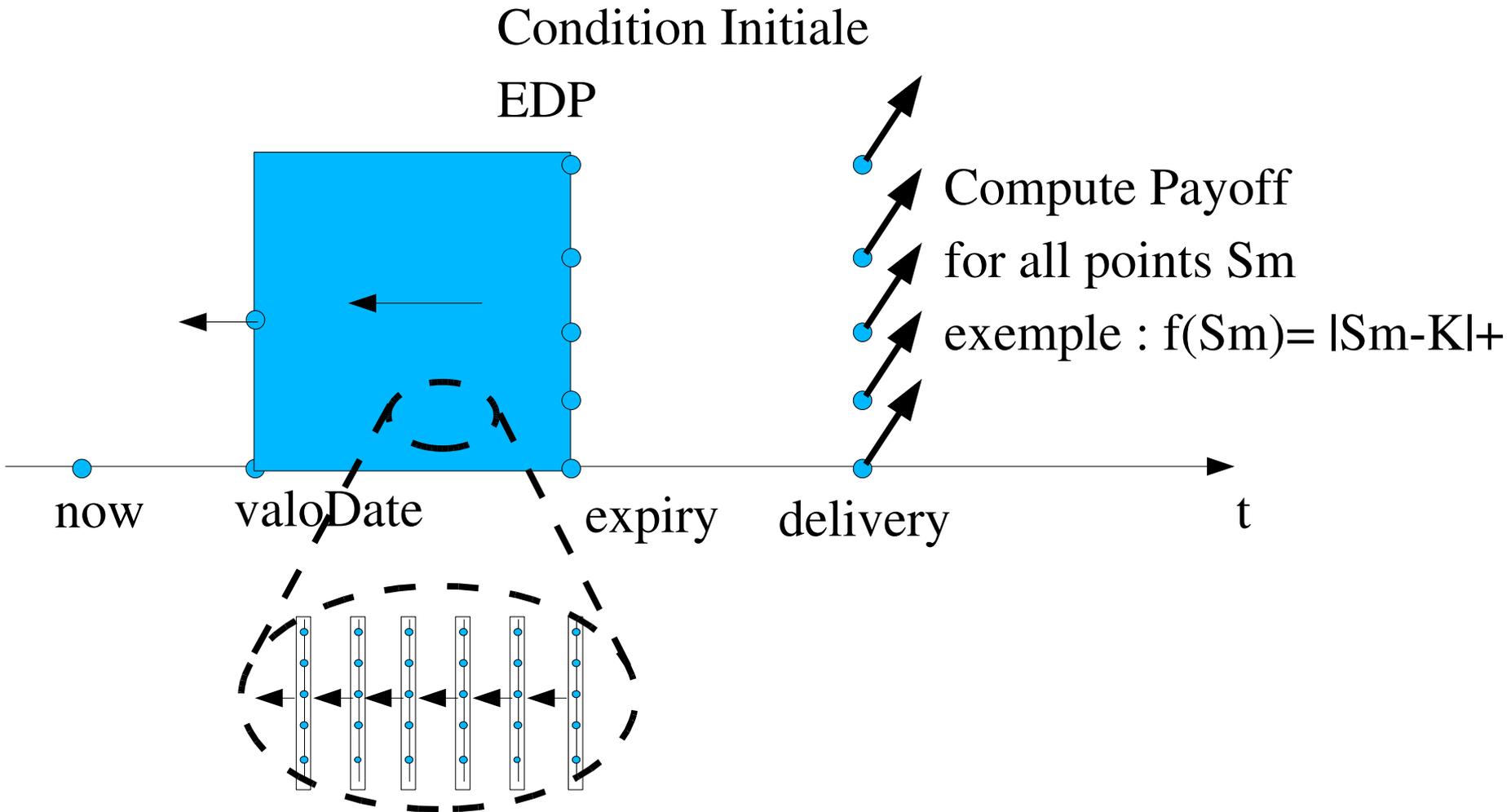
# Cas des Options Européennes

- pay at delivery date an underlying computed from variables fixed at expiry

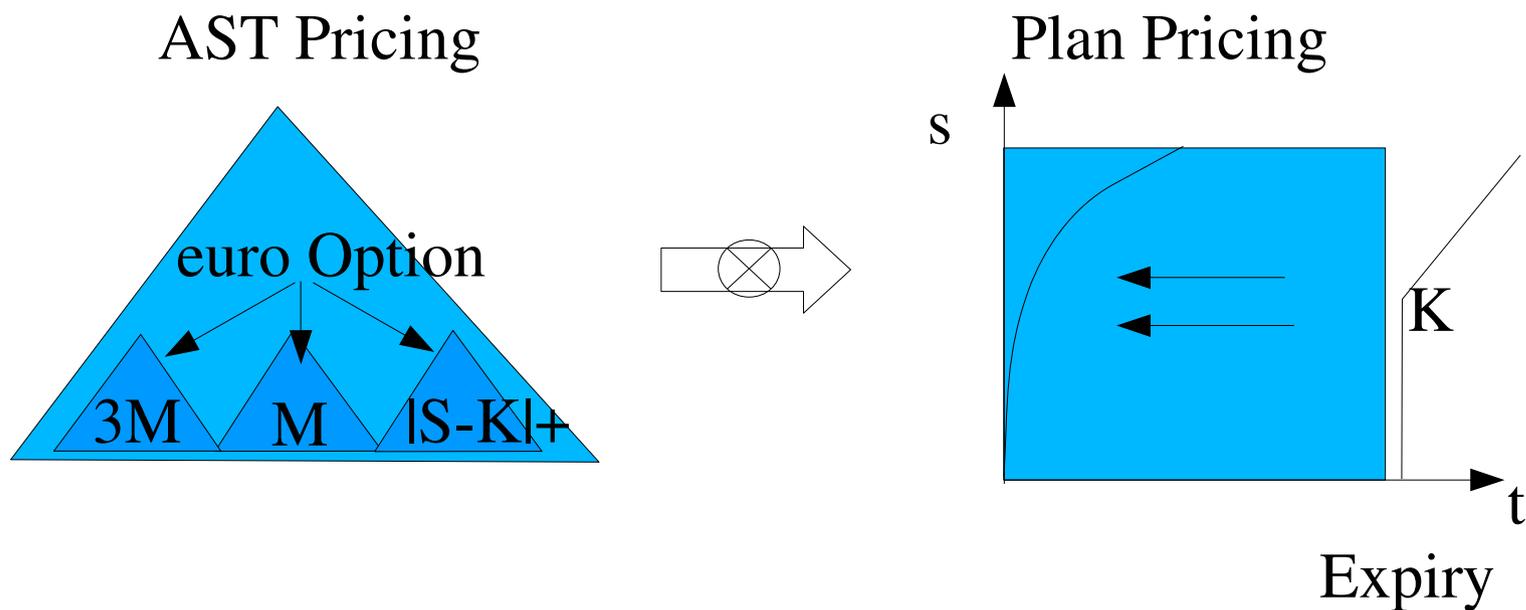


# Représentation Graphique

- 4) extract result      3) backward loop      2) \*Discount delivery/expiry      1) Valorisation Underlying (recursive pricing/convert)
- 

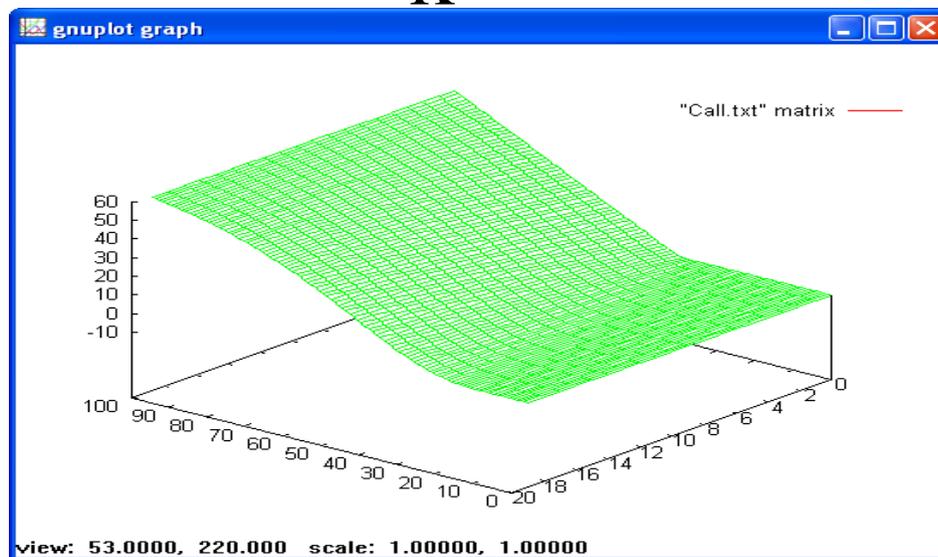
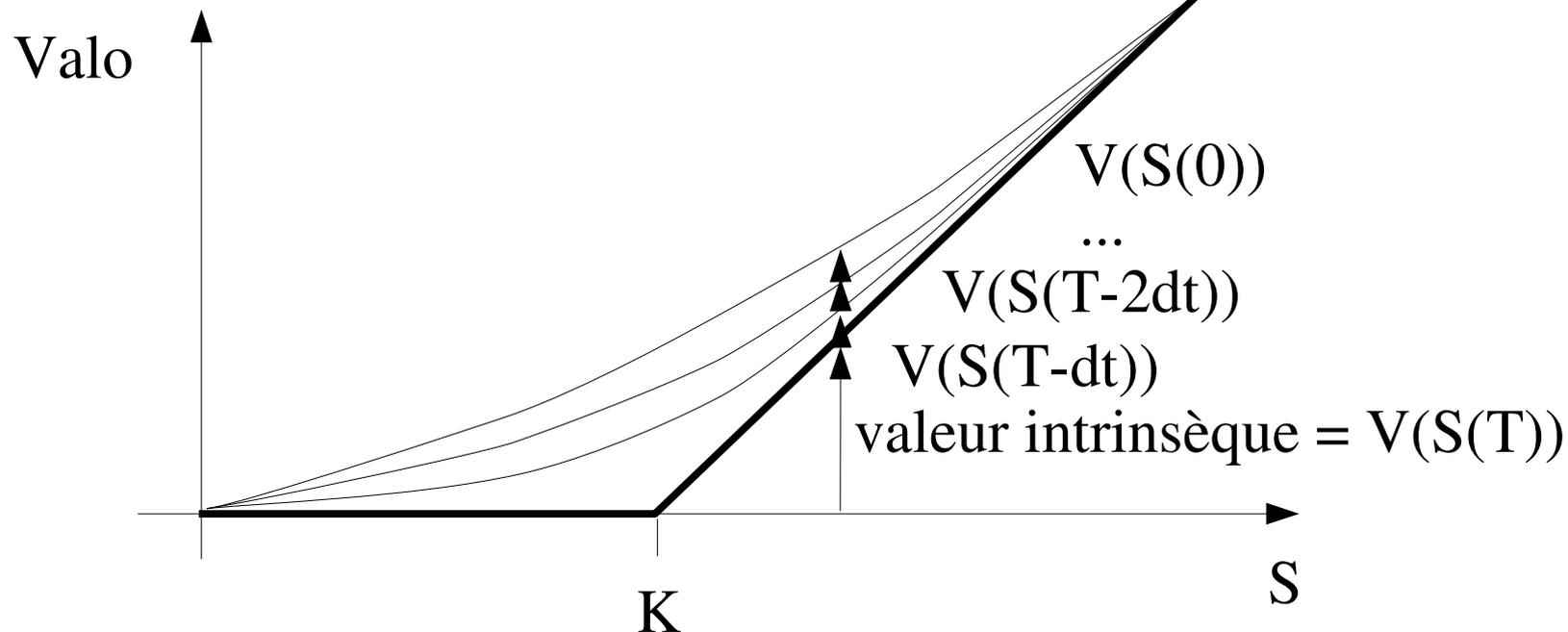


# Représentation Graphique



# Graph de Diffusions

- Autres représentations graphiques



# Démo avec FreeFem++ / Gnuplot

FreeFem++ BlackSchole1D.edp

```

File Edit Search
Run Pause Stop Click means: Continue Zoom + Zoom - No Zoom

// initialisation Payoff
func f = max(x-K, 0.0); // Call
      // max(K-x, 0.0); //Put
      // (x>K)? 1.0 : 0.0; //Binaire
u=f;

th = adaptmesh(th,u,absererror=1,nbjacoby=2, err=0.004,
u=u; // readapt Vh to mesh
plot(u,wait=1);

Vh xveloc = -x*r + x*sigmax^2;
Vh yveloc = 0;

problem BlackScholesEdpStep(u,v,init=j,solver=LU) =
  int2d(th) (
    u*v*(r+1/dt)
    + dx(u)*dx(v)*(x*sigmax)^2/2.
  )
+ int2d(th) ( -v*convect([xveloc,yveloc],dt,w)/
+ on(bb, u=f) // wrong?? (like Knock In binary
// + on(bb, u=0) // Call Up&Out
;

time = expiryTime;
dt = expiryTime / nbStepTime;
for (n = 0; n < nbStepTime; n++)
{
  time = expiryTime - n*dt;
  cout <<" iteration " << n << " j=" << j << endl;

  w=f;
  BlackScholesEdpStep;

  // condition americaine
  // u = max(u,f);

```

FreeFem++ server on localhost connected  
 -- FreeFem++ IDE server v 2.200000 (date Fri Dec 30 14:41:53 2005)  
 Load: UMFPACK

gnuplot

```

File Plot Expressions Functions General Axes Chart Styles 3D Help
Replot Open Save ChDir Print PrtSc Prev Next

GNU PLOT
Version 4.0 patchlevel
last modified Thu Apr 2 1998
System: MS-Windows 32 bit

Copyright (C) 1986 - 1998
Thomas Williams, Colin
Platt

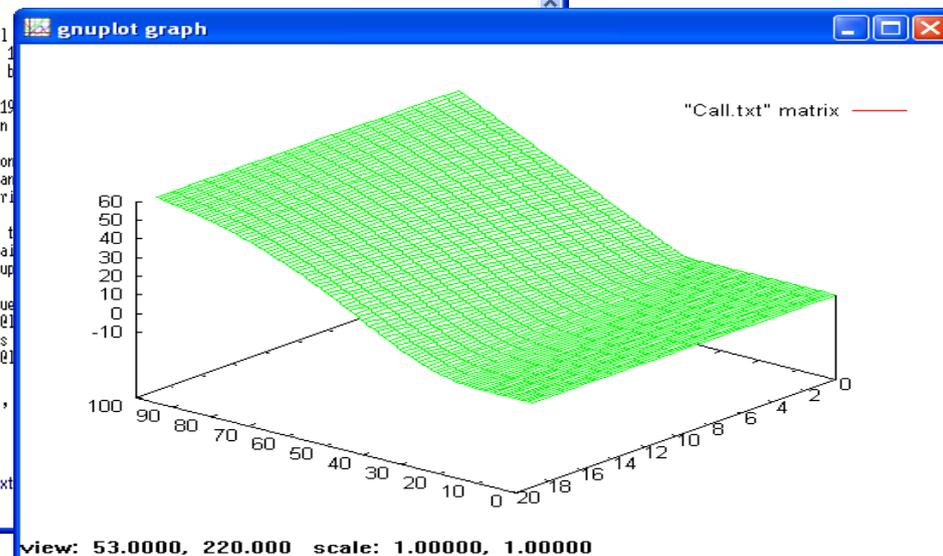
This is gnuplot version 4.0
for command syntax changes
throughout the 4.0 series.

Type 'help' to access the
gnuplot help files.
The gnuplot FAQ is available at
http://www.gnuplot.org

Send comments and requests for
information to
<gnuplot-info@gnuplot.org>
Send bugs, suggestions, and
patches to
<gnuplot-bugs@gnuplot.org>

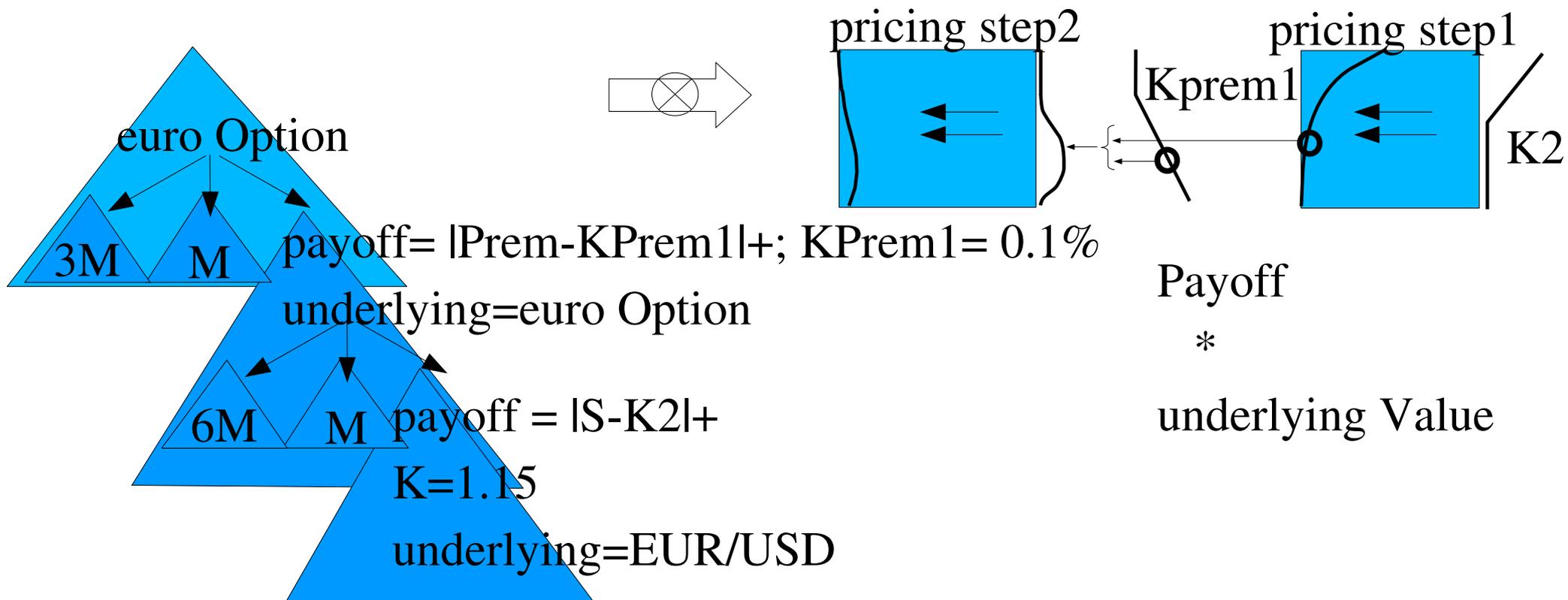
Terminal type set to 'windows'
gnuplot> set style data lines
gnuplot> set hidden3d
gnuplot> set view 53.0, 220.0
gnuplot> splot "d:/temp/out.txt"
gnuplot> _

```



# Options Européennes Complexes

- Exemple : Option sur Option
  - option "mère" put 3M K=0.1%
  - sur sous-jacent = Call 6M EUR/USD K2=1.15



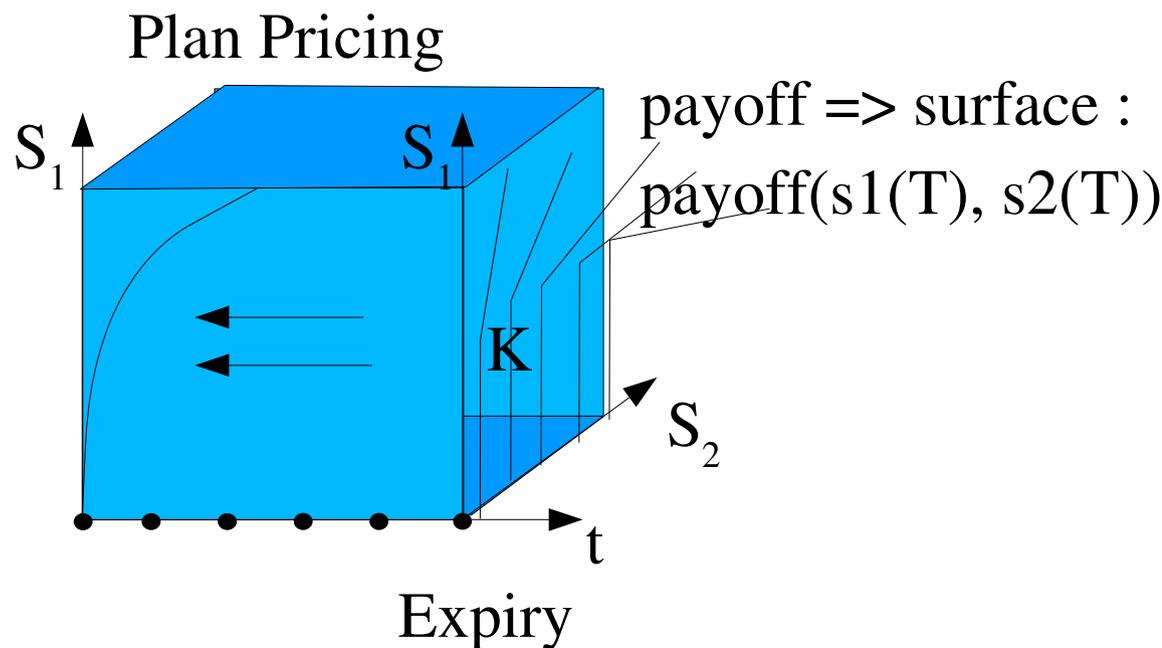
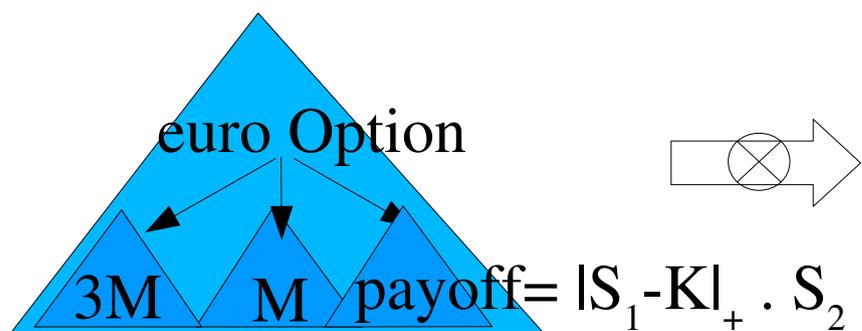
# Options Européennes Complexes(2)

## ➤ Exemple 1 : Option Quanto

- payoff multi sous-jacent:  $|S_{\text{USD/JPY}} - K|_+ \cdot S_{\text{EUR/USD}}$

## ➤ Exemple 2 : Option Basket

- payoff =  $|\max(S1, S2) - K|_+$



Slice 2D:  $S_1 \times S_2 \dots$

diffusion=2 volatilités + corrélation

# Démo Basket Option (Payoff 2D)

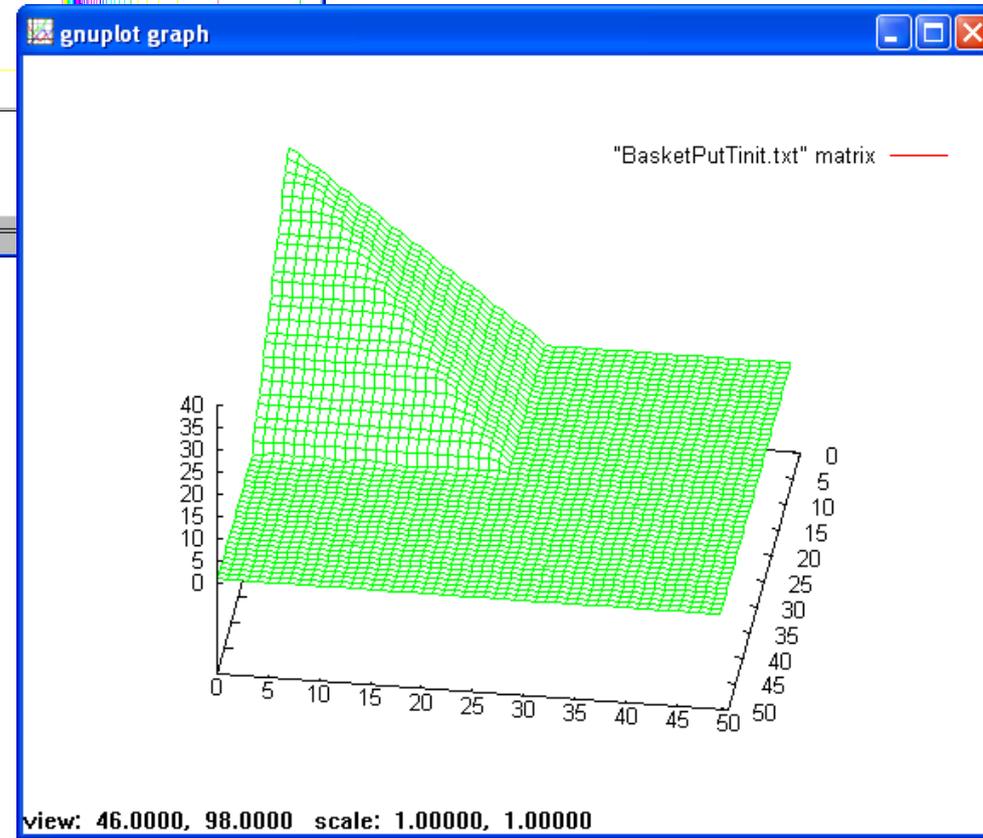
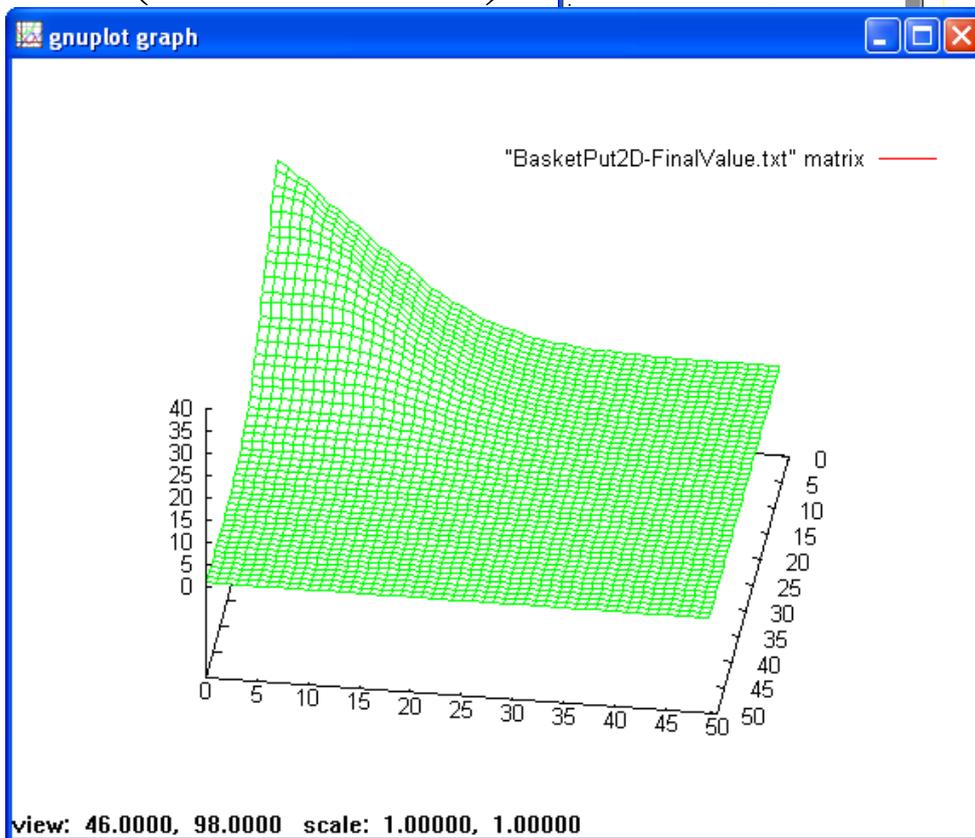
```

FreeFem++ BlackSchols.edp
File Edit Search
Run Pause Stop Click means: Continue Zoom + Zoom - No Zoom
real r=0.05;
real K=40;
real dt=0.01;
real eps=0.3;
func f = max(K-max(x,y),0.); // Basket Option
vh u=f,v,w;
func beta = 1; //(w<=f-eps)*eps + (w>=f) + (w<f)
plot(u,wait=1);
th = adaptmesh(th,u,absterror=1,nbjacoby=2,
               err=0.004, nbvx=5000, c
               splitpedge=1, maxsubdi
               u=u;
vh xveloc = -x*t*x*sigmax^2+k*rho*sigmax*sigmay;
vh yveloc = -y*t*y*sigmay^2+y*rho*sigmax*sigmay;
int j=0;
int n;
problem eq1(u,v,init=j,solver=LU) =
  int2d(th) {
    u*v*(r+1/dt/beta)
    + dx(u)*dx(v)*(x*sigmax)^2/2.
    + dy(u)*dy(v)*(y*sigmay)^2/2.
    + dy(u)*dx(v)*rho*sigmax*sigmay
    + dx(u)*dy(v)*rho*sigmax*sigmay
  }
  + int2d(th) { -v*connect([xveloc,yveloc]
  + on(bb,cc,u=f)/*exp(-r*t);

```

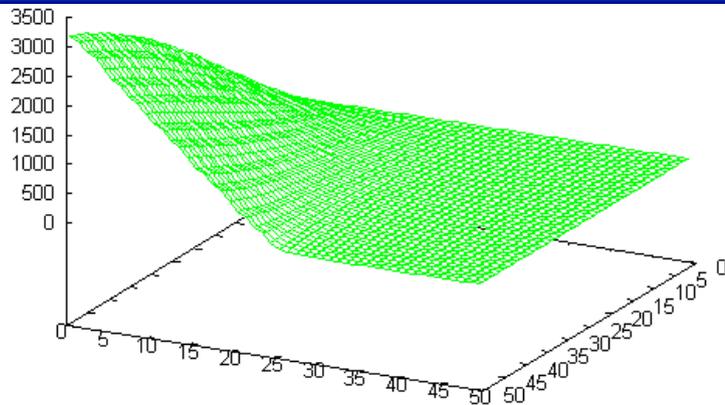
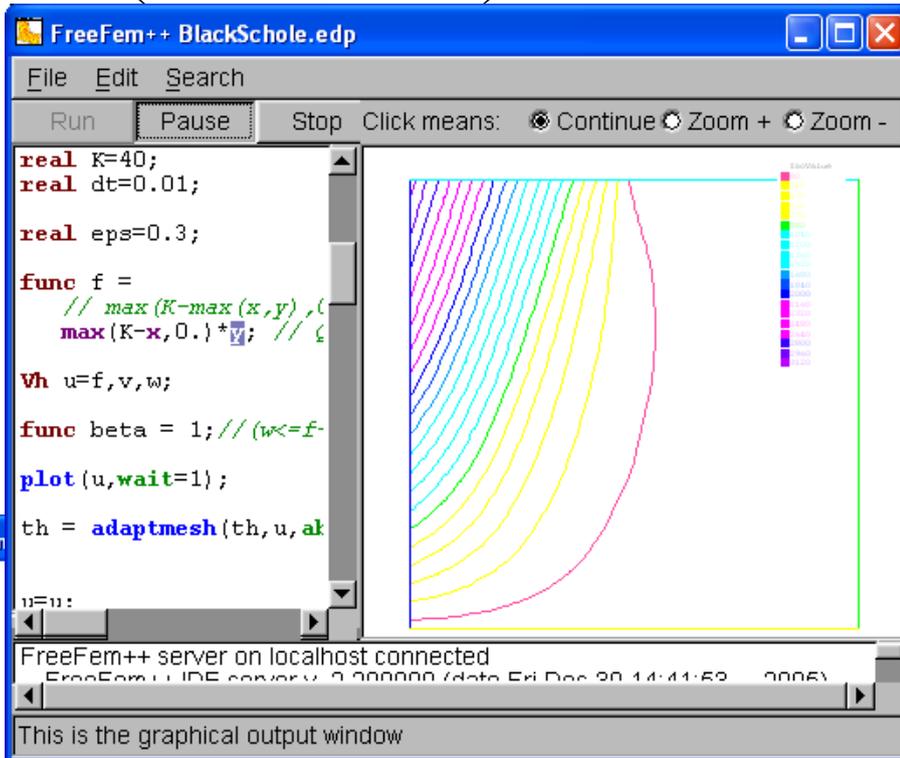
t=0 (Result Value)

t=expiry (Initial Value)

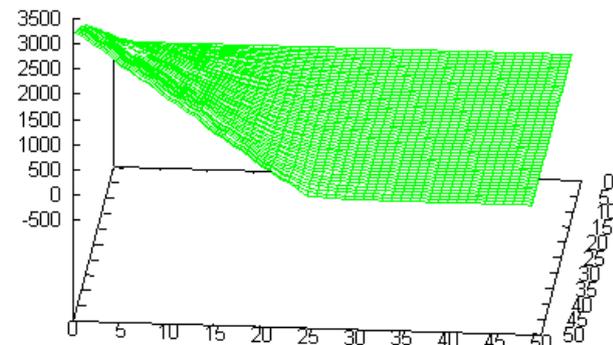
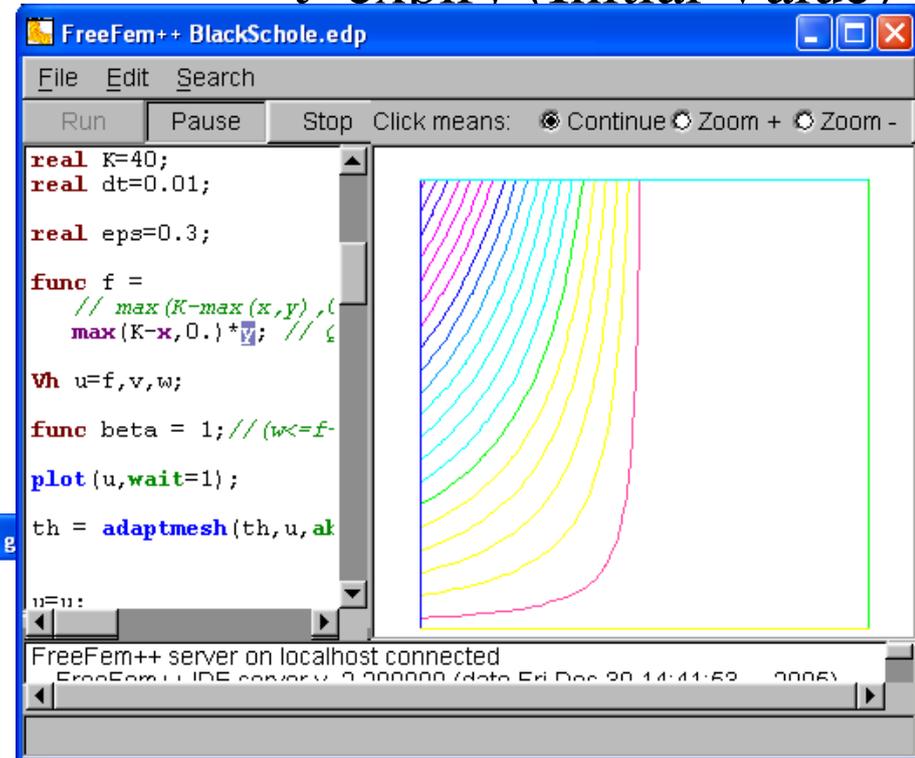


# Démo Quanto Option (Payoff 2D)

$t=0$  (Result Value)

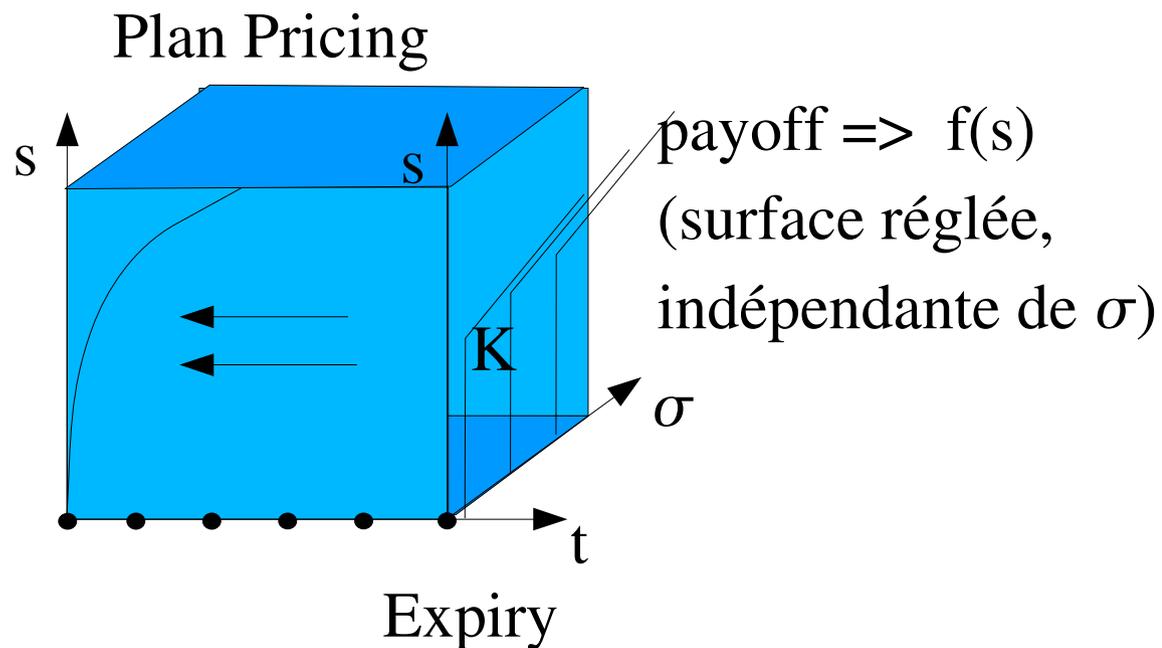
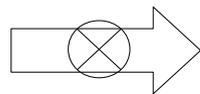
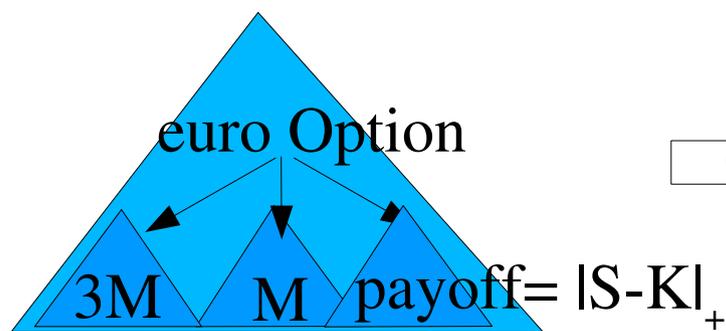


$t=expiry$  (Initial Value)



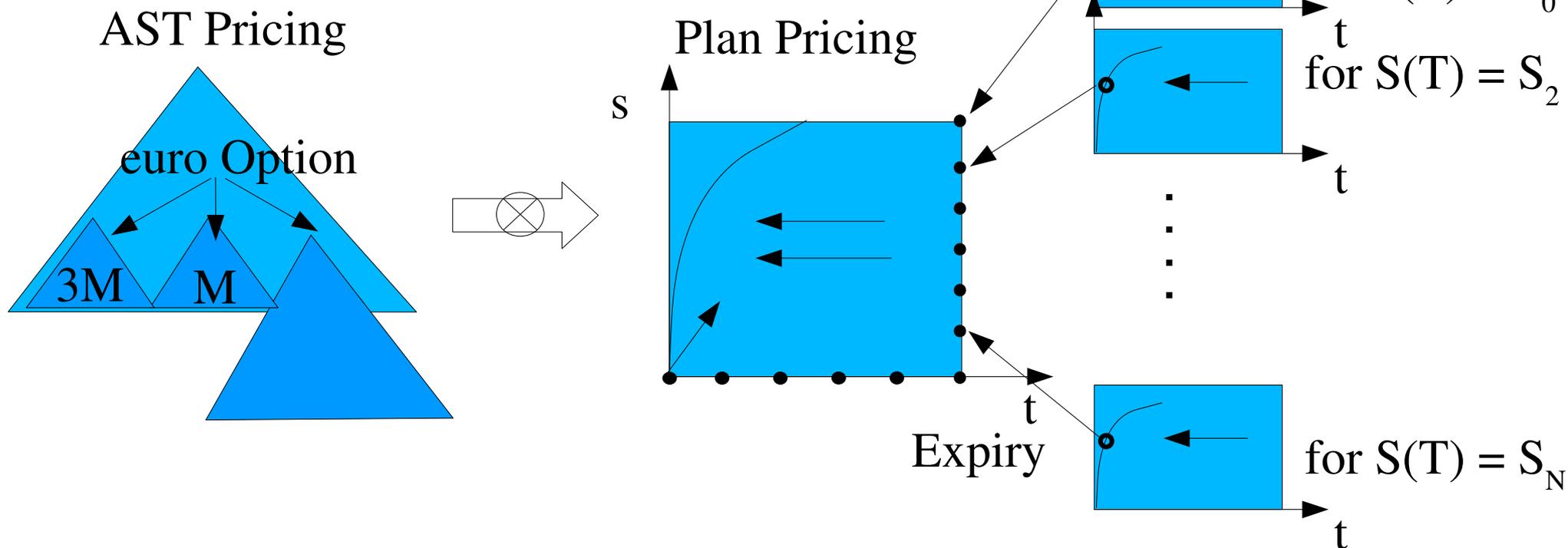
# Remarque : Modèle Multi-Brownien

- Option Européenne simple + Multi-Brownien
  - Exemple: modèle vol stochastique
  - => Slice 2D = Spot x Vol



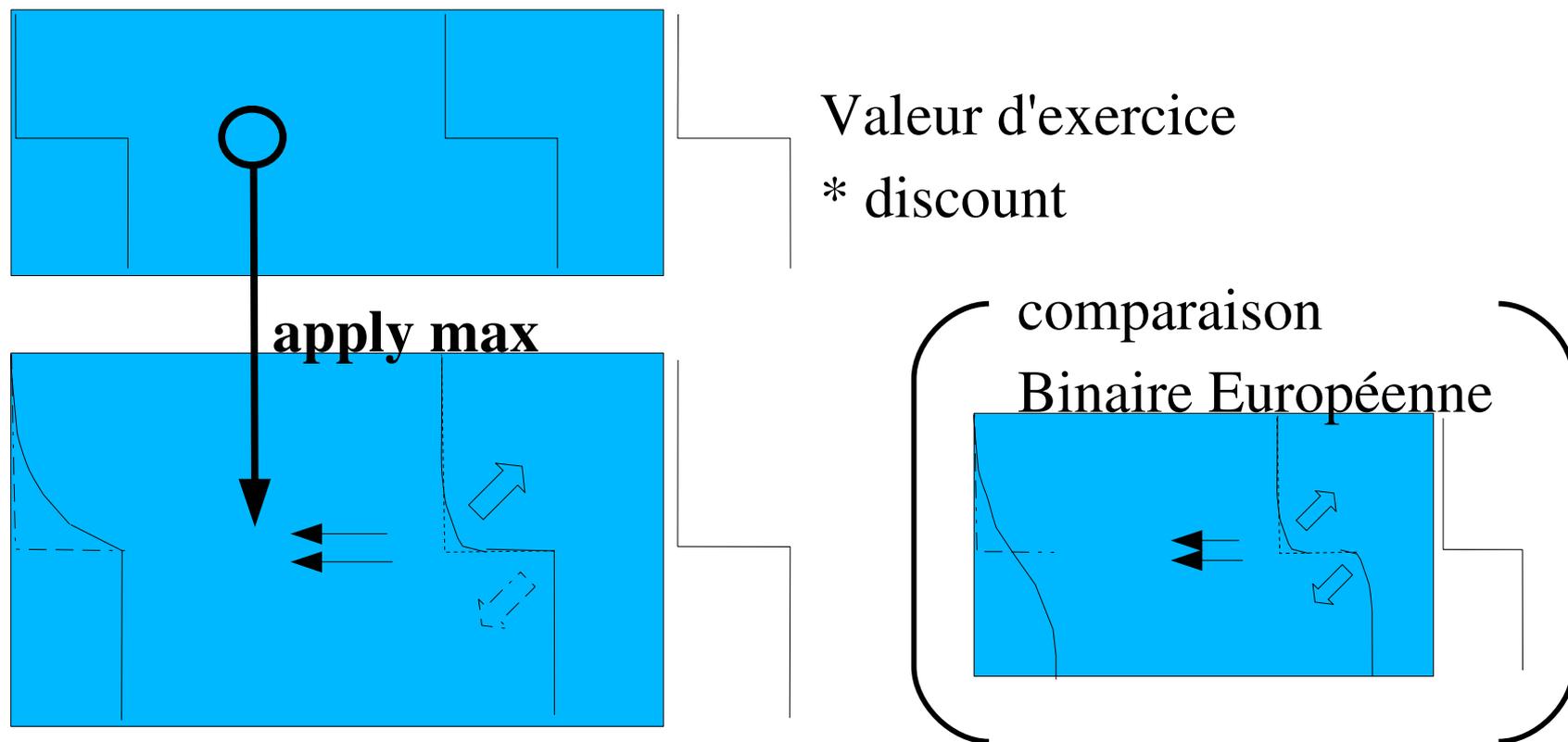
# Options Européennes Complexes (3)

- Dans le cas le plus général
  - Complexe
  - Très couteux en calcul



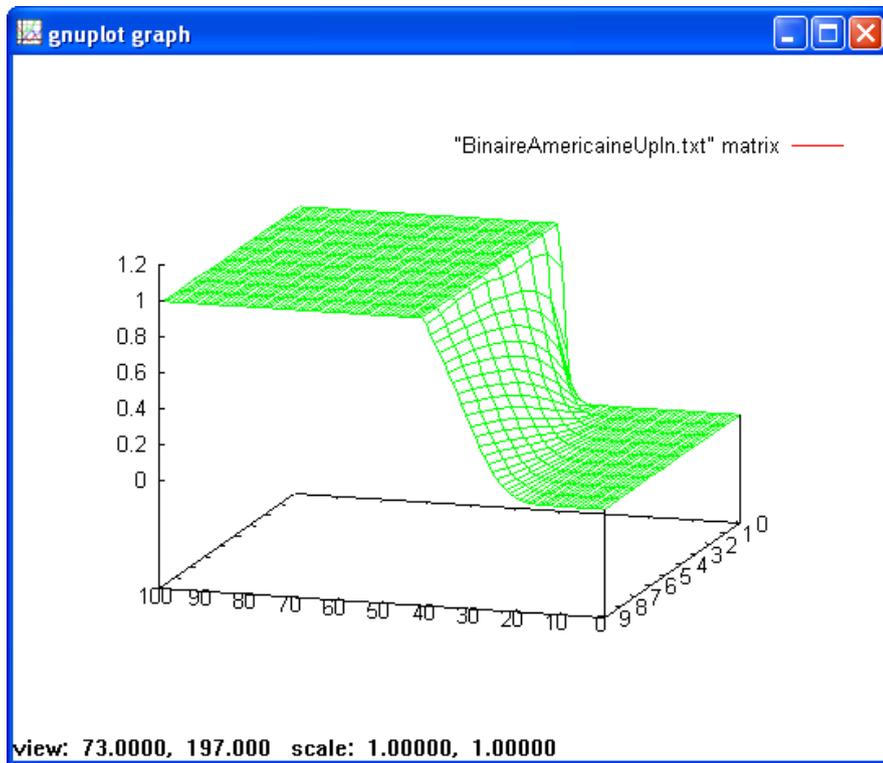
# Cas des Options Américaines

- Exerçable à tout moment
- Idem backward euro + à chaque instant :
  - $V(t,s) = \max(V(t,s), V_{\text{Intrinsèque}}(s))$
- Exemple : Binaire Américaine

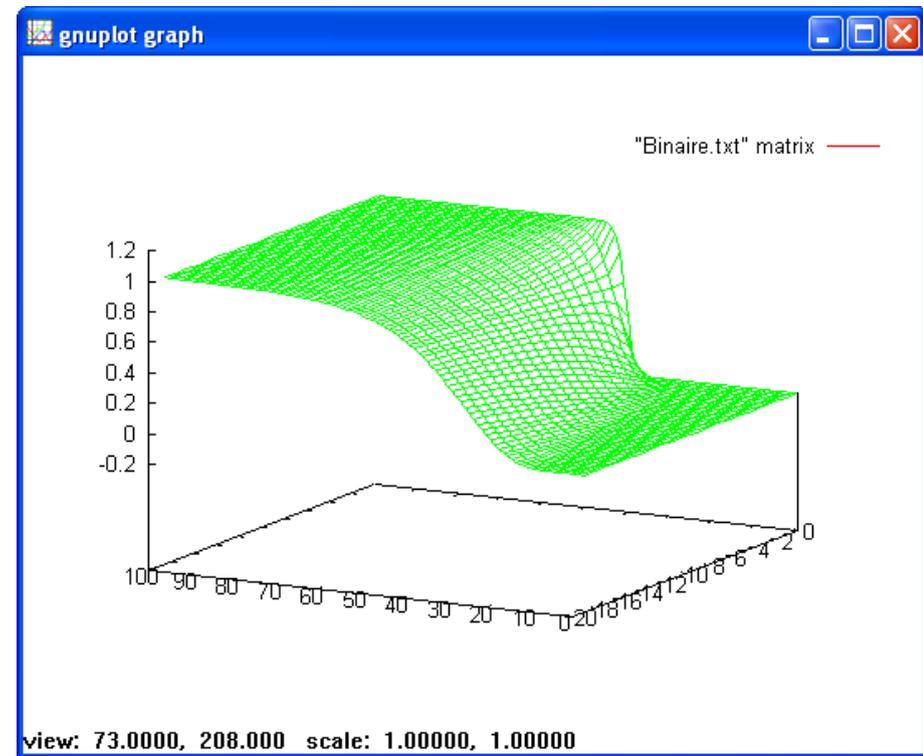


# Graph 3D Option Américaine

## Binaire Américaine

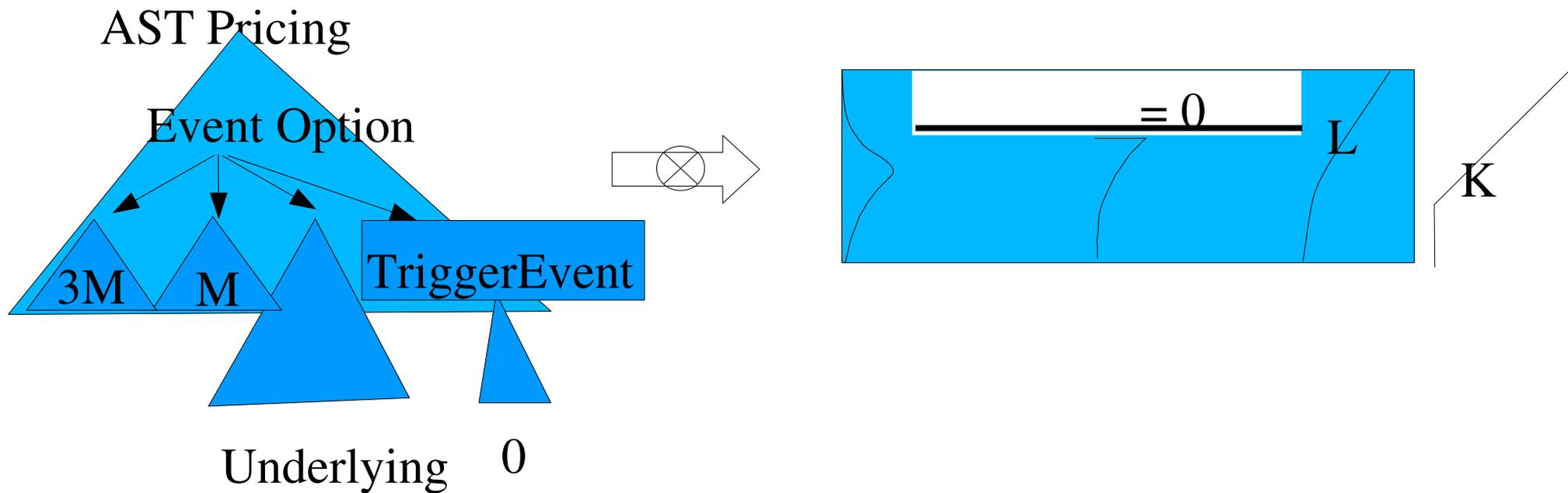


## Comparaison Binaire Européenne



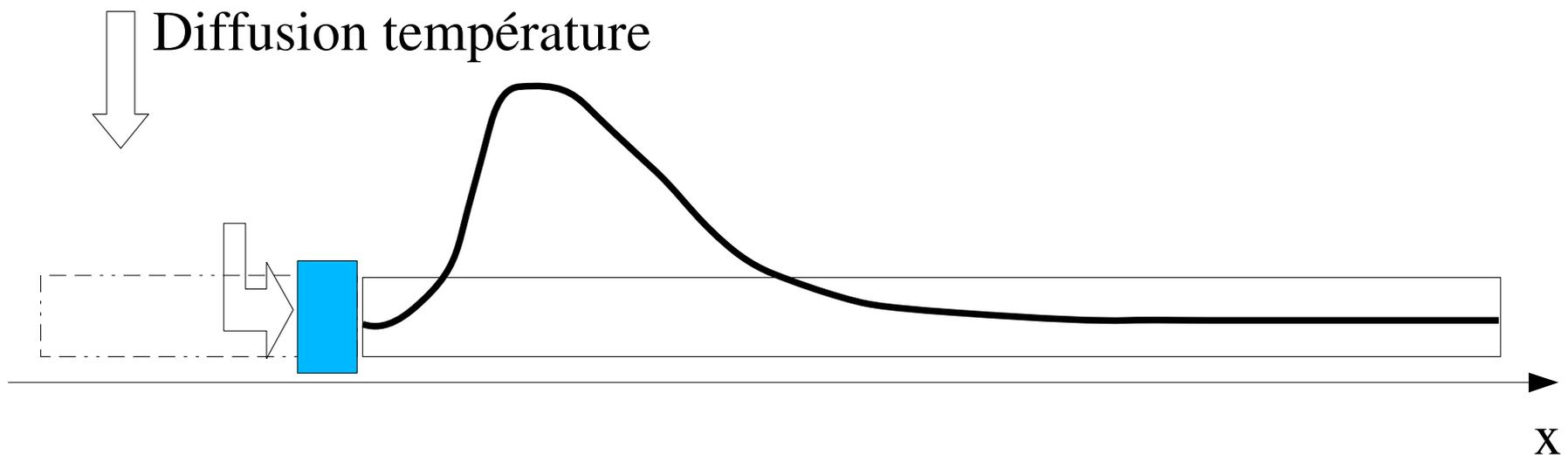
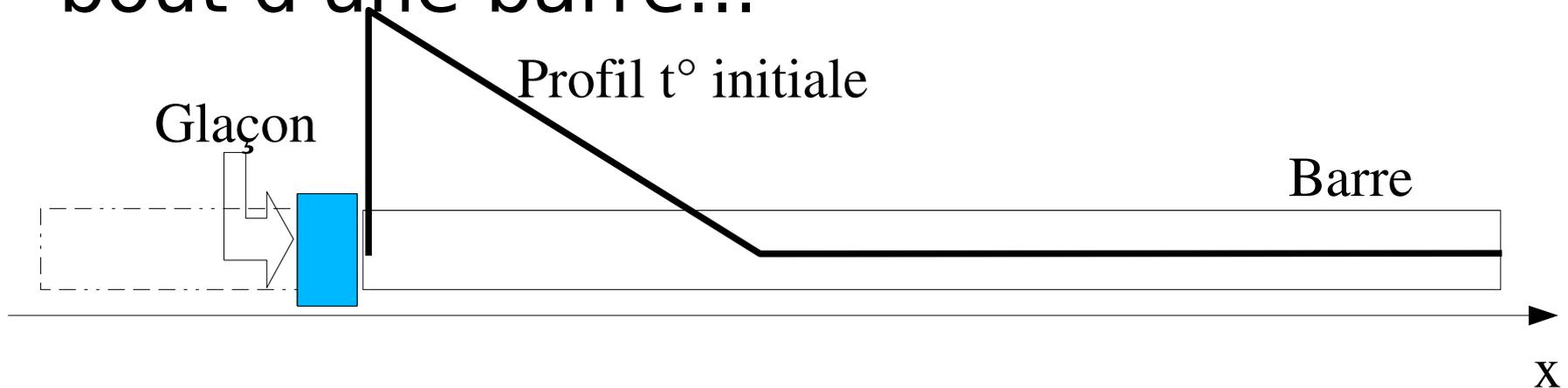
# Cas des Options à Limites

- Exemple : Call Up & Out
  - Si le Spot atteint la barrière, l'option meurt (KnockOut)

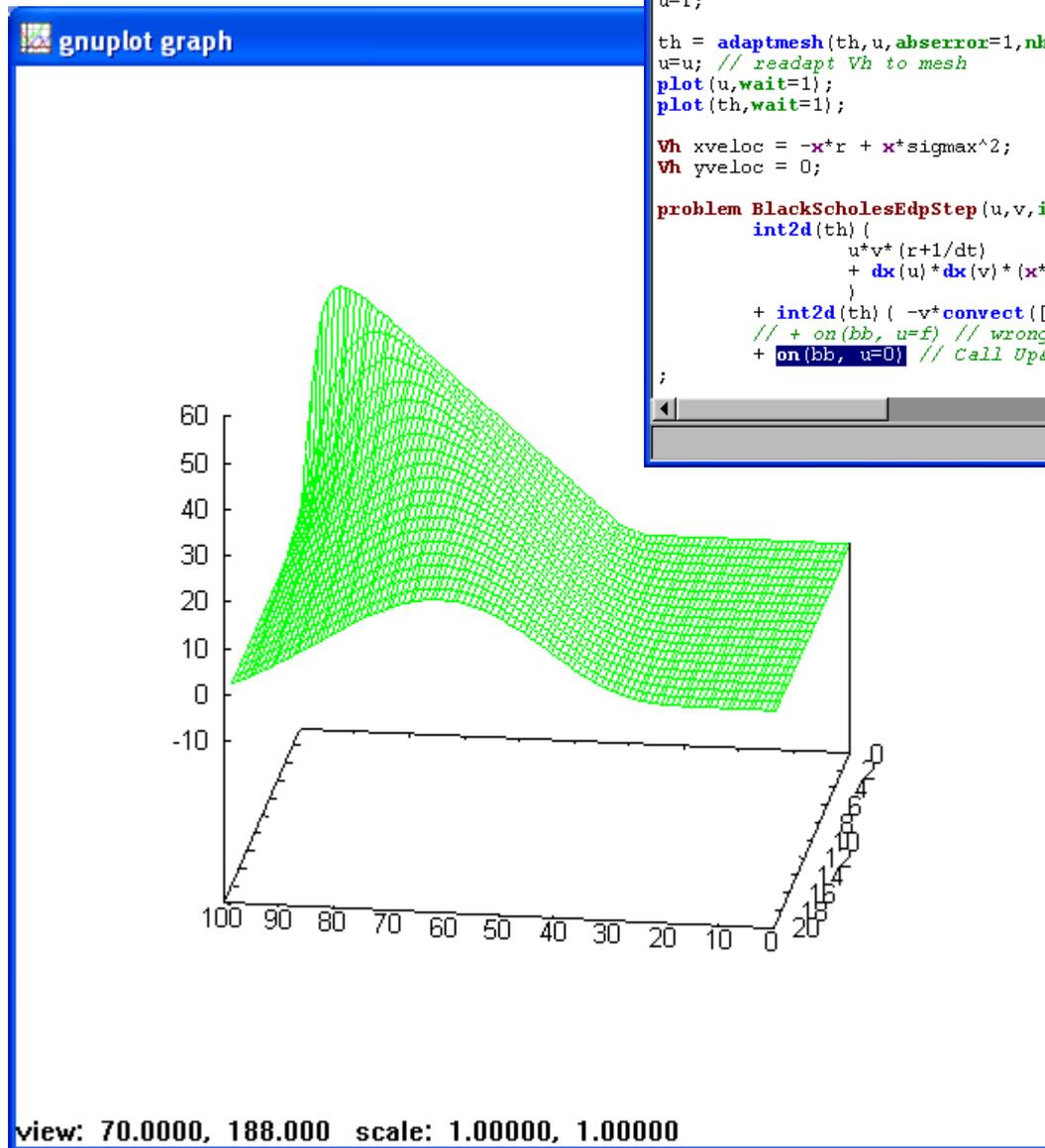


# Remarque: Analogie Eq de la Chaleur

- Condition Limite de type Dirichlet,  $V=0$
- Idem application d'un glaçon à  $0^{\circ}\text{C}$  sur bout d'une barre...



# Graph 3D Option Call Up&Out



```
FreeFem++ BlackSchole1D.edp
File Edit Search
Run Pause Stop
Click means:  Continue  Zoom +  Zoom -  No Zoom

// initialisation Payoff
func f = (x < L-2.0)? max(x-K, 0.0) : 0.0; // ~call
u=f;

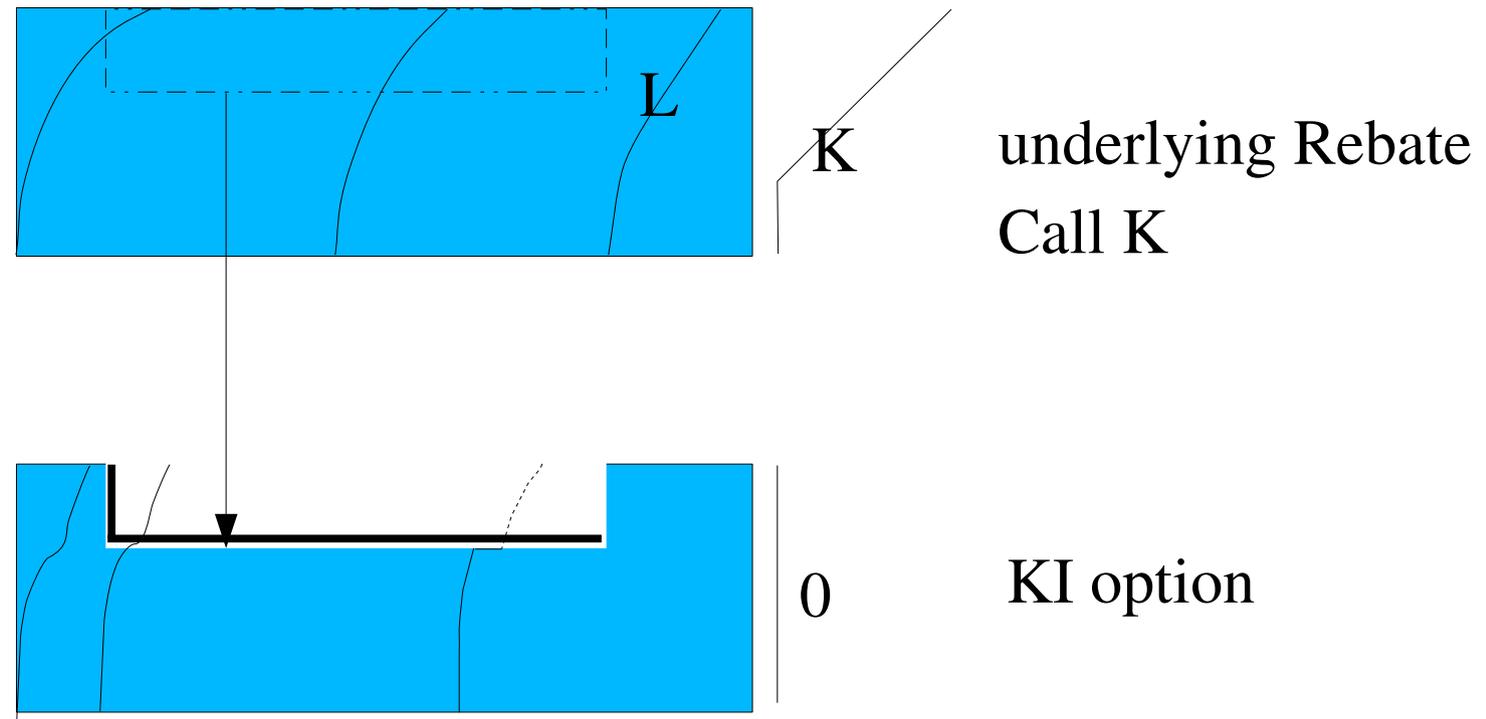
th = adaptmesh(th,u,abseerror=1,nbjacoby=2, err=0.004
u=u; // readapt Vh to mesh
plot(u,wait=1);
plot(th,wait=1);

Vh xveloc = -x*r + x*sigmax^2;
Vh yveloc = 0;

problem BlackScholesEdpStep(u,v,init=j,solver=LU) =
  int2d(th){
    u*v*(r+1/dt)
    + dx(u)*dx(v)*(x*sigmax)^2/2.
  }
+ int2d(th) (-v*convect([xveloc,yveloc],dt,v
// + on(bb, u=f) // wrong?? (like Knock In l
+ on(bb, u=0) // Call Up&Out
;
```

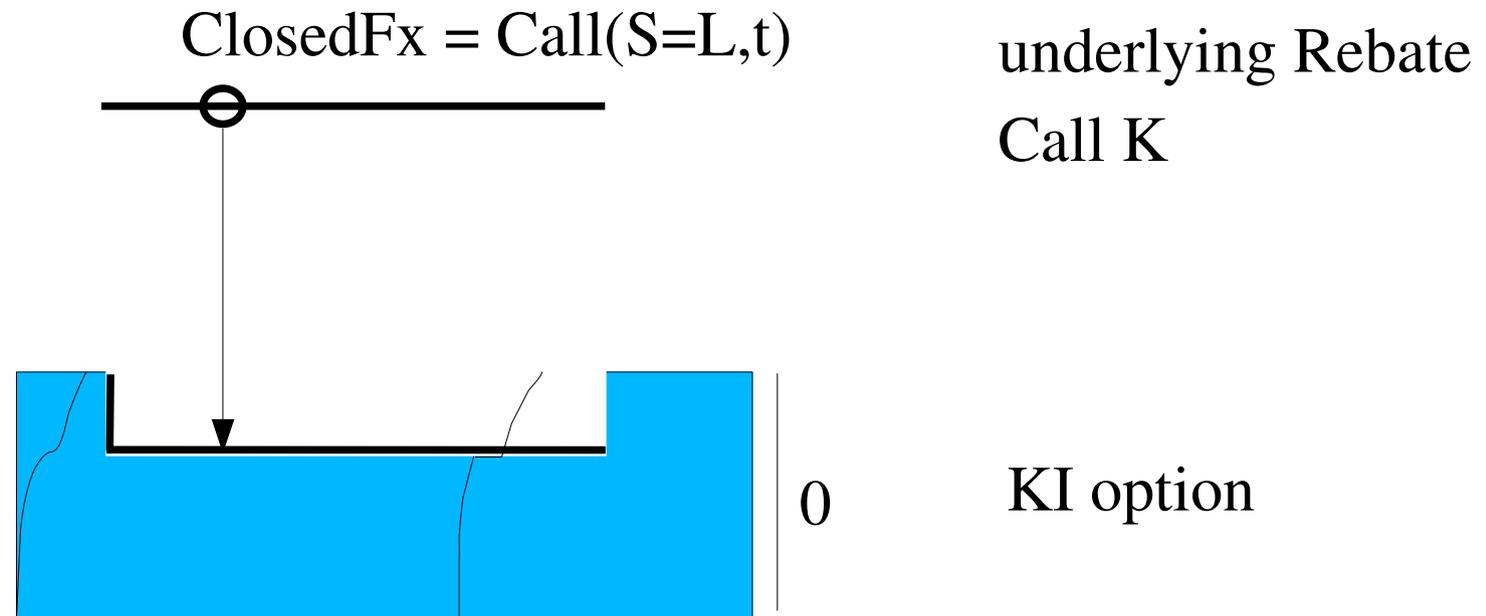
# Options à Limite Knock In

- Exemple : Call Up & In
  - $\text{payoff} = 0$ , mais  $\text{Rebate} = \text{Call}$  si Knock In

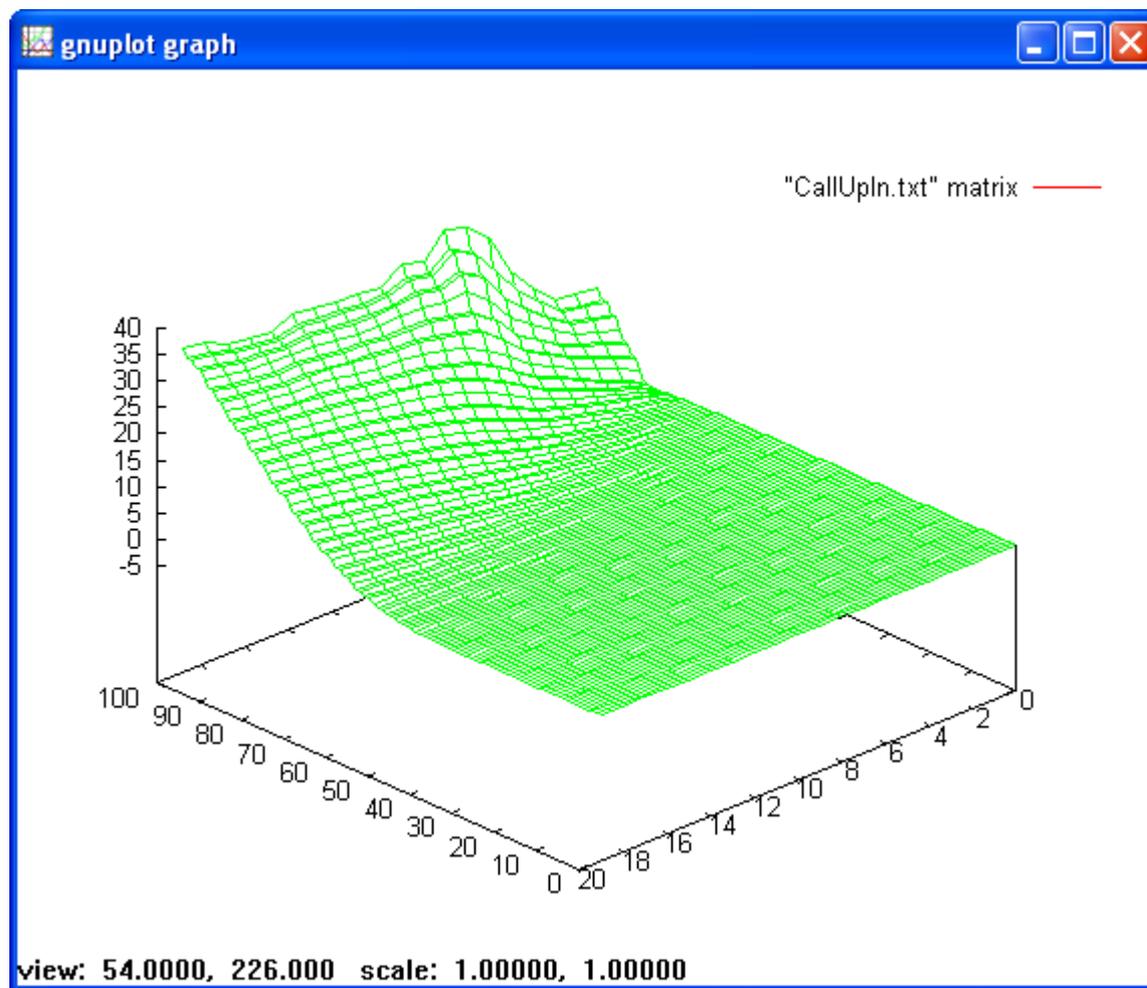


# Simplification des Options KI

- Dans le cas où le Rebate admet une formule fermée, le plan d'exécution est plus simple...



# Graph 3D Option Call Up&In

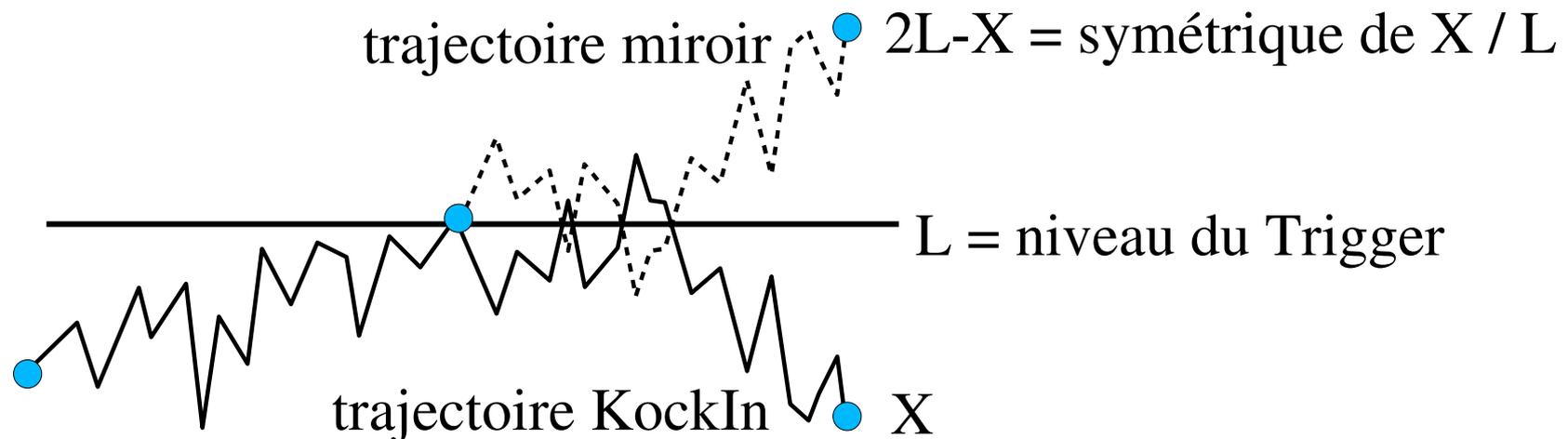


# Relation Entre Limites KO / KI / Std

- Retour sur probabilités disjointes:
  - $P(X=x) = P(X=x \mid \text{event}) + P(X=x \mid \text{!event})$
- Applications:
  - Option Simple = Opt KnockOut + Opt KnockIn

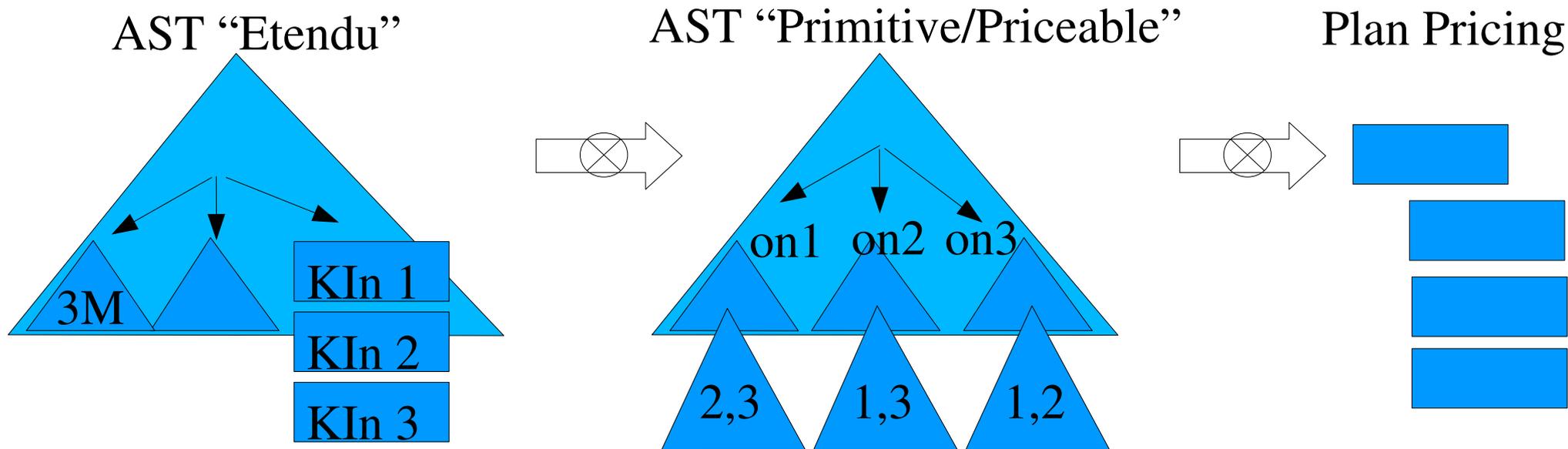
Lemme du miroir :

- Si de plus, la diffusion est “symétrique”
- $P(x \mid \text{Knock}) = P(2L - x)$



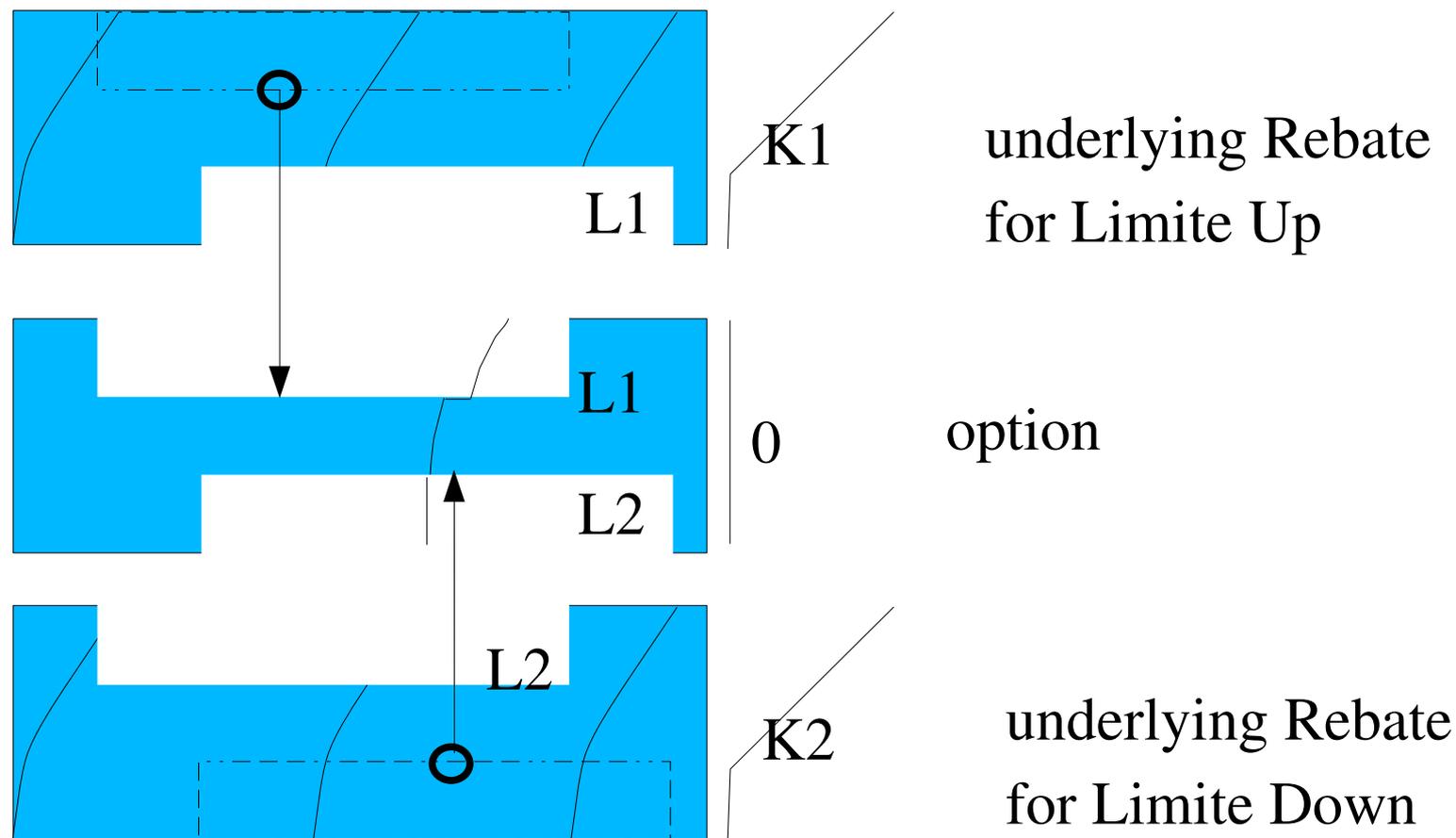
# Options à Limites Multiples

- "KnockIn" et "KnockOut" (éventuellement partiels)
  - sont des "macro helper" pour décrire les produits
  - doivent être transformés en Conditions Limites de type Dirichlet pour l'EDP



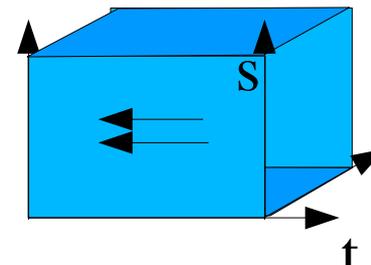
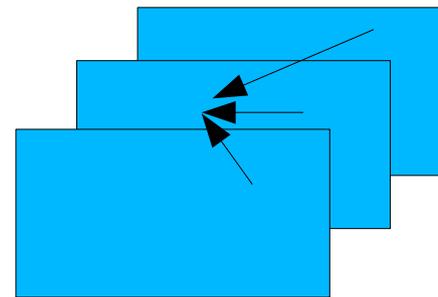
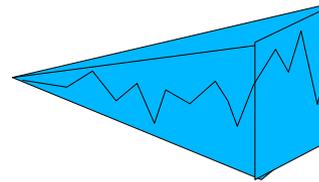
# Options à Double Limites

- Exemple: Call Up&In  $K1$ , Down&In  $K2$



# Généralisation : Option à Evénements

- Options Américaines et Options à Limites sont généralisables :
  - = “Options à Evénements”, “Option avec Transformations” ....
- L'instrument à des variables d'états internes:
  - Path Dependant !!!!
  - Discrets :  $Z_0(t), Z_1(t) \dots Z_N(t)$
  - Continus :  $Z(t, X)$



# Conclusion Partie 2

- L'algorithme de Pricing reflète la structure du produit = son comportement
- Il y a quelques briques de base de comportements, combinables
- MAIS une infinité de combinaisons exotiques
- Restriction
  - Intelligibilité pour client acheteur
  - Temps de calcul
  - Implémentation (multi-browniens...)
  - Précision numérique des analyses de risques

# Suite Présentation

## Présentation 3) Modélisation Objet du Pricing

Plan d'execution de Pricing, API Slices, UML

## Présentation 4) Modélisation Objet des Instruments

Expression, AST, Pattern Visitor, Langage de Description

# Questions?

Questions ?

[arnaud.nauwynck@gmail.com](mailto:arnaud.nauwynck@gmail.com)