

考虑 T 常数的 SDE: $dx_t = b(x_t, t)dt + \sigma(x_t, t)d\omega_t$. 它的解应为随机变量, 形成乱地. 我们将其解写为: $x_t = x_0 + \int_0^t b(x_s, s)ds + \int_0^t \sigma(x_s, s)d\omega_s$.

在固定了样本 ω 时 x_t 是 t 的连续函数. 于是我们可以清楚分析其中的实义: $\int_0^t \sigma(x_s(\omega), s) = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=0}^{n-1} \sigma(x_{t_i}(\omega), t_i) \cdot (\omega_{t_i} - \omega_{t_{i-1}})$.

但是我们知道, 由于 $\omega(s)$ 的曲线直线上看, 有分形的路径. (可证明, 布朗运动的二阶差是无界的). 所以这一定义不可接受. (为什么, 想想 Riemann 可积的单向平义).

考虑分段中的情形. 设 f_m, g_m 为连续函数. $\Rightarrow \int_0^t f_m ds \sim \int_0^t f_m(g_m(s))ds$. 所谓分布 $A(B)$ 和 $A/B = \frac{1}{2} \max_m f_m(g_m(0)) - f_m(g_m(1))$.

我们证明的定理: $|A-B| \leq \max_1 f_m \max - f_m \min, \frac{1}{2}|g_m(0)-g_m(1)| \rightarrow 0$. 而对于上部的实义, 我们无法完成 $|A-B| \rightarrow 0$ 的证明. 这将导致如果直接对随机积分进行意义, 将导致积分的值和 f_j 选取的点 (t_j, ω_j) 区间内的顺序有关. 因此, 在定义 随机积分时, 这一点必须被限制. (通过仅要弱连续, 我们甚至可以定义多种随机积分).

Def 1. 简单函数的 Ito 积分.

其中 τ, ω 是一个简单函数. 如果存在一个划分 $T: t_0 < t_1 < \dots < t_{N+1}$, 使之在每个分段上都为常数. 那么它可以写成: $\tau(t, \omega) = \sum e_j(\omega) \mathbb{1}_{[t_j, t_{j+1})}$, 其中 $e_j(\omega)$ 是右可测的.

则它的 Ito 积分写成: $\int_0^T f(t, \omega) d\omega_t = \sum e_j(\omega) \cdot (w_{t_{j+1}} - w_{t_j})$.

Theorem 2. 简单函数的 Ito 积分有 W.F 性质.

- 1). $\mathbb{E}[\int_0^T f(t, \omega) d\omega_t] = 0$
- 2). $\int_0^T f(t, \omega) d\omega_t$ 是 FIt 积分.
- 3). (Ito 等距). $\mathbb{E}[\int_0^T f(t, \omega) d\omega_t]^2 = \mathbb{E}[\int_0^T f^2(t, \omega) dt]$

证明: 性质 1 是显然的.

下面证 2. 不妨设 s, T 处于不同区间 (即 $s \in [t_k, t_{k+1})$, $T \in [t_l, t_{l+1})$).

$$\mathbb{E}[I(T) | \mathcal{F}_s] = \mathbb{E}\left[\underbrace{\sum_{j=1}^{k-1} e_j(w_{t_j} - w_{t_j})}_{\text{利用可测性, 令 } j \text{ 可以从 } k \text{ 到 } l \text{ 来表示.}} + e_k(w_{t_k} - w_s) + \sum_{j=k+1}^{l-1} e_j(w_{t_{j+1}} - w_j) + e_l(w_T - w_{t_l}) \mid \mathcal{F}_s\right]$$

$$= \sum_{j=1}^{k-1} () + e_k(\mathbb{E}[w_{t_k} \mid \mathcal{F}_s] - w_s) + \dots$$

$$\text{利用 W 的性质} = \sum_{j=1}^{k-1} () + e_k(w_s - w_s) + \dots$$

$\mathbb{1}_{\{s\}}$.

又带进后半部分. $\mathbb{E}\left[\sum_{j=k+1}^{l-1} e_j(w_{t_{j+1}} - w_j) + e_l(w_T - w_{t_l}) \mid \mathcal{F}_s\right] = 0$.

$$= \mathbb{E}\left[\mathbb{E}\left[\sum_{j=k+1}^{l-1} e_j(w_{t_{j+1}} - w_j) \mid \mathcal{F}_j \mid \mathcal{F}_s\right]\right] + \mathbb{E}\left[\mathbb{E}[e_l(w_T - w_{t_l}) \mid \mathcal{F}_{t_l} \mid \mathcal{F}_s]\right]$$

$$= \sum_{j=k+1}^{l-1} e_j \mathbb{E}\left[\mathbb{E}[w_{t_{j+1}} - w_j \mid \mathcal{F}_j \mid \mathcal{F}_s]\right] + e_l \mathbb{E}\left[\mathbb{E}[w_T - w_{t_l}] \mid \mathcal{F}_{t_l} \mid \mathcal{F}_s\right]$$

$$\text{利用 W 性质} = \sum_{j=k+1}^{l-1} e_j \mathbb{E}[w_j - w_j \mid \mathcal{F}_s] + e_l \mathbb{E}[w_{t_l} - w_{t_l} \mid \mathcal{F}_s] = 0$$

从而得证.

下证版3). 设 $D_j = W_{t_j+1} - W_{t_j}$. 从而 $I^{2+1} = \sum D_j e_j$, $I^{2+1} = (\sum D_i e_i)(\sum D_j e_j) = \sum (D_i e_i)^2 + \sum e_i e_j D_i D_j = \sum (D_i e_i)^2 + 2 \sum_{i < j} e_i e_j D_i D_j$
 $e_i e_j D_i$ 是互不重合的, $D_i D_j$ 与 (t_i, t_j) 中的信息是 D_j 与 $e_i e_j D_i D_j$ 是重合的. 从而 $\mathbb{E}[\sum e_i e_j D_i D_j] = 0$.
 $\sum e_i e_j D_i D_j$ 可以写成 $c e_j$ 与 D_j 的乘积 $\Rightarrow \mathbb{E}[I^{2+1}] = \sum_{j=0}^k \mathbb{E}[(e_j D_j)^2] = \sum_{j=0}^k \mathbb{E}[e_j^2] \mathbb{E}[D_j^2] = \sum_{j=0}^k \mathbb{E}[e_j^2] (t_{j+1} - t_j) = \mathbb{E}[\int_0^T f^2(u) du]$. 从而得.

Def 2. 一般函数的积分 (使用一列简单函数逼近).

令 $f(t, w)$ 是 (t, w) -IR 的函数. 它满足 $f(t, w)$ 是 t -适应的. 且 $\mathbb{E}[\int_0^T f^2(u) du] < +\infty$ a.s. 则令一列简单函数 $\{\phi_n(t, w)\}$ 使得 $\lim_{n \rightarrow \infty} \phi_n(t, w) = f(t, w)$.

一般函数 $f(t, w)$ 的积分定义为 $\int_0^T f(t, w) dt = \lim_{n \rightarrow \infty} \int_0^T \phi_n(t, w) dt$. (实际上这个等式由控制收敛定理保证的).

它仍然满足期望不增加, 独立性和 II. 三个基本性质.

Theorem 2 (Kunita-Watanabe). Ito 积分的基本性质

$$1). \int_0^T f dw_t = \int_0^T f dw_t + \int_0^T f dw_t. \quad (a.s.)$$

$$2). \int_0^T (f + cg) dw_t = \int_0^T f dw_t + c \int_0^T g dw_t. \quad (a.s.).$$

$$3). \int_0^T f dw_t \text{ 是 } F_T \text{-适应的.}$$

$$4). X_t = \int_0^t f dw_s \text{ 在到处有连续样本路径.}$$

[Example]. 试算 $\int_0^t w_s dw_s$. (利用公式).

$$\begin{aligned} \int_0^t w_s dw_s &= \sum_j \frac{2W_{t_j}(W_{t_{j+1}} - W_{t_j})^2}{2} = \sum_j \frac{W_{t_{j+1}}^2 - W_{t_j}^2}{2} - \sum_j \frac{W_{t_{j+1}}^2 - 2W_{t_{j+1}}W_{t_j} + W_{t_j}^2}{2} \\ &= \frac{W_t^2}{2} - \frac{1}{2} \sum_j (W_{t_{j+1}} - W_{t_j})^2. \quad \text{剩余项略去} \rightarrow \frac{W_t^2}{2} - \frac{1}{2}. \end{aligned}$$

$$\text{从而 } \int_0^t w_s dw_s = \frac{W_t^2}{2} - \frac{1}{2}.$$

下面给出最重要的 Ito 公式:

Theorem 3. Ito 公式. 设 $W(t)$ 为标准布朗运动 $f(t, w(t)) - f(0, w(0)) = \int_0^T f_t(t, w(t)) dt + \int_0^T f_x(t, w(t)) dw_t + \frac{1}{2} \int_0^T f_{xx}(t, w(t)) dt$.

该式. 天然地变化 $f(t, w(t)) - f(0, w(0)) = f_t dt + f_x dw_t + \frac{1}{2} f_{xx} dt$.

证明: 由 Taylor 展开. $f(t_j, x_{j+1}) - f(t_j, x_j) = f_t(t_j, x_j)(x_{j+1} - t_j) + f_x(t_j, x_j)(x_{j+1} - x_j) + \frac{1}{2} f_{xx}(t_j, x_j)(x_{j+1} - t_j)(x_{j+1} - x_j) + \frac{1}{2} f_{xx}(t_j, x_j)(x_{j+1} - x_j)^2$

令 $x_j \leftarrow W_{t_j}$ 则得

$$\int_0^T f_t(t, w(t)) dt \quad \int_0^T f_x(t, w(t)) dw_t \quad A \quad B \quad C$$

从而 $A \leq \frac{1}{2} \max(t_{j+1} - t_j) \leq f_{xx}(t_j, W(t_j))(t_{j+1} - t_j) \rightarrow \frac{1}{2} \max(t_{j+1} - t_j) \int_0^T f_{xx}(t, w(t)) dt \rightarrow 0$.

$C \leq \max(W(t_{j+1}) - W(t_j)) \leq f_{xx}(t_j, W(t_j))(t_{j+1} - t_j) \rightarrow \max(W(t_{j+1}) - W(t_j)) \int_0^T f_{xx}(t, w(t)) dt \rightarrow 0$.

而对于 B. $[W(t_{j+1}) - W(t_j)]^2 \leq t_{j+1} - t_j$ * 这个结论是很容易的. $\mathbb{E}[(W(t_{j+1}) - W(t_j))^2] = dt$. $\mathbb{E}[W(t_{j+1}) - W(t_j)] = 0$ 由控制收敛定理得.

从而 $B \xrightarrow{P} \frac{1}{2} \int_{t_1}^T f_{xx}(t, x(t)) (t_2 - t_1) = \frac{1}{2} \int_0^T f_{xx}(t, x(t)) dt$, 从而得证.

* 注意特别使用了依赖于扩散项的随机函数, 那个随机项上不收敛. 所以等式其实不真相等, 而是在给定那个随机项运动的初值相等.

下面利用 Ito 衍变和如下形式的 SDE.

[Example] Ornstein-Uhlenbeck (OU) 过程 $dx_t = -\theta \cdot x_t dt + \sigma \cdot dw_t$.
由 Ito 公式: $d(e^{\theta t} x_t) = e^{\theta t} \cdot dx_t + \theta e^{\theta t} \cdot x_t \cdot dt + 0$ ✓ 注意: 没有 x_t 的二阶导.

而原方程等价于 $e^{\theta t} \cdot dx_t + \theta e^{\theta t} \cdot x_t dt = d(e^{\theta t} x_t) = \sigma dw_t \Rightarrow e^{\theta t} x_t - x_0 = \int_0^t \sigma e^{\theta s} dw_s \rightarrow$ 随机过程起始状态将不变 x_0 .
从而, 该方程的解: $x_t = e^{-\theta t} x_0 + \sigma \int_0^t e^{-\theta(t-s)} dw_s$. 然后只需要一个随机状态.

→ 物理意义: 无处高斯分布的加权和 → 作为高斯分布.

而随机变量均值的因此上增加一个项. 正 $E[\int_0^t dw_s] = E[\int_0^t \exp(-\theta(t-s))] = \frac{1}{\theta}(1 - \exp(-2\theta t))$.

下面, 我们更深入地研究 PDE 与 SDE 之间的关系.

1). Fokker-Planck 方程中的守恒流和守恒量.

对于一个典型的扩散过程, $dx_t = b(x,t)dt + \sigma(x,t)dw_t$. 对应对应的 Fokker-Planck 方程: $\frac{\partial p}{\partial t} = -\frac{\partial}{\partial x}(b \cdot p) - \frac{1}{2} \cdot \frac{\partial^2}{\partial x^2}(\sigma^2 \cdot p)$.

相关守恒量: $j(x,t) = b(x,t) \cdot p(x,t) - \frac{1}{2} \cdot \frac{\partial}{\partial x}(\sigma^2 \cdot p)$. $\Rightarrow \frac{\partial j}{\partial t} = \frac{\partial j}{\partial x} \Rightarrow$ 两个平衡条件: $\frac{\partial j}{\partial x} = 0 \Rightarrow$ global balance. $j=0 \Rightarrow$ detailed balance.

例如, 在重力场和随机作用下运动的布朗粒子. $\Rightarrow dx_t = -\frac{\partial}{\partial x}(V(x)) \cdot dt + \sqrt{T} dw_t$.

$$j = \frac{\partial}{\partial x} V(x) \cdot p(x,t) - \frac{1}{2} \cdot \frac{\partial}{\partial x}(\sigma^2 \cdot p(x,t)) = 0 \Rightarrow p(x,t) = \exp\left(-\frac{2V(x)}{\sigma^2}\right).$$

此外, 守恒量与守恒律的形式可以推广出与 SDE “等效”的 ODE.

$$V_{eff} = \frac{j(x,t)}{p(x,t)} = b(x,t) - \frac{1}{2} \cdot \frac{\partial}{\partial x}(\sigma^2 \cdot p) = b(x,t) - \frac{1}{2} \cdot \frac{\partial}{\partial x} \left(\left(\frac{\partial \sigma^2}{\partial x} + \frac{\partial \ln p}{\partial x} \cdot \sigma^2 \right) \right) = b(x,t) - \frac{1}{2} \cdot \left(\frac{\partial \sigma^2}{\partial x} + \frac{\partial \ln p}{\partial x} \cdot \sigma^2 \right).$$

$$\Rightarrow \frac{dx}{dt} = b(x,t) - \frac{1}{2} \cdot \left(\frac{\partial \sigma^2}{\partial x} + \frac{\partial \ln p}{\partial x} \cdot \sigma^2 \right). \text{ 若 } \sigma^2 = \text{Const} \text{ 的常简单假设 } \Rightarrow \frac{dx}{dt} = b(x,t) - \frac{1}{2} \cdot \frac{\partial \ln p}{\partial x} \cdot \sigma^2.$$

(“Score function”). 可能的解释是粒子从高概率区向低概率区的转移.

2). Feynmann-Kac 方程 (FBSDE 与纯 PDE).

Feynmann-Kac 方程有两个版本, 分别要给定 PDE 的初值、终值.

Ver A. 初值问题.

若我们有一个PDE: $\frac{\partial u(x,t)}{\partial t} = b(x_t) \cdot \frac{\partial u(x,t)}{\partial x} + \frac{1}{2} \cdot \sigma^2(x_t) \cdot \frac{\partial^2 u(x,t)}{\partial x^2} + v(x_t) \cdot u - v(x_t) \cdot u = 0$. 有初条件 $u(x_{t=0}) = \phi(x)$.

解:

$$Y_t = \exp\left(\int_0^{t-s} v(x_\tau) d\tau\right) u(x_{t-s}, s) = D \cdot u$$

由 Ito 公式: $dY_t = D \cdot du + D \cdot du$.

$$\text{而 } D = -\exp\left(\int_0^{t-s} v(x_\tau) d\tau\right) \cdot v(x_{t-s}) \cdot ds.$$

$$du = \frac{\partial u}{\partial x_{t-s}} \cdot dx_{t-s} + \frac{1}{2} \cdot \frac{\partial^2 u}{\partial x_{t-s}^2} \cdot (dx_{t-s})^2 + \frac{\partial u}{\partial s} \cdot ds.$$

$$\text{由于 } dx_{t-s} = -b(x_{t-s}) ds + \sigma(x_{t-s}) d\tilde{W}_{t-s}$$

$$(dx_{t-s})^2 = -\sigma^2(x_{t-s}) ds$$

将以上部分代入有:

$$dY_t = -\exp\left(\int_0^{t-s} v(x_\tau) d\tau\right) \left(-v(x_{t-s}) - \frac{\partial u(s, x_{t-s})}{\partial x_{t-s}} b(x_{t-s}) - \frac{\partial^2 u(s, x_{t-s})}{\partial x_{t-s}^2} \frac{1}{2} \sigma^2(x_{t-s}) + \frac{\partial u(s, x_{t-s})}{\partial s} \right) ds \\ + \exp\left(\int_0^{t-s} v(x_\tau) d\tau\right) \cdot \sigma(x_{t-s}) d\tilde{W}_{t-s}$$

由PDE 可知漂移项为 0. 而从 $0 \sim t$ 积分

$$X_t - X_0 = \int_0^t \exp\left(\int_0^{s-t} v(x_\tau) d\tau\right) \sigma(x_{s-t}) d\tilde{W}_s.$$

$$\Rightarrow \mathbb{E}[X_t | X_0 = x] = \mathbb{E}[X_0 | X_0 = x].$$

$$\Rightarrow u(x, t) = \mathbb{E}\left[\exp\left(\int_0^t v(x_\tau) d\tau\right) u(x_{t=0}) \mid X_0 = x\right].$$

$$= \mathbb{E}\left[\exp\left(\int_0^t v(x_\tau) d\tau\right) \phi(x_t) \mid X_0 = x\right] \quad dx_t = b(x_t) dt + \sigma(x_t) dW_t.$$

Ver B. 终值问题.

我们有 PDE: $\frac{\partial u}{\partial t} + b(x_{t+T}) \cdot \frac{\partial u}{\partial x} + \frac{1}{2} \sigma^2(x_{t+T}) \cdot \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} - v(x_{t+T}) u = 0$. 有终条件 $u(x_T) = \phi(x)$.

$$u(x, t) = \mathbb{E}[u(x_T) \mid \exp\left(\int_t^T v(x_\tau) d\tau\right) \cdot \phi(x_T) \mid X_t = x]. \quad dx_t = b(x_t, t) dt + \sigma(x_t, t) dW_t$$

$$\text{构造随机变量 } Y_s = \exp\left(-\int_t^s V(x_\tau) d\tau\right) U(x_s, s), \quad = DU.$$

$$\Rightarrow dY_s = dD \cdot U + du \cdot D.$$

$$\text{其中, } dD = -V(x_s) \cdot \exp\left(-\int_t^s V(x_\tau) d\tau\right).$$

$$du = \frac{\partial u}{\partial x} \cdot (dx) + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} (dx)^2 + \frac{\partial u}{\partial s} \cdot ds.$$

$$\text{其中, } dx = b(x_t, t) dt + \sigma(x_t, t) dw_t, \quad (dx)^2 = \sigma^2 dt.$$

$$\text{令 } \uparrow \text{ 行 } \lambda \text{ 可得: } dY_s = \exp\left(-\int_t^s V(x_\tau) d\tau\right) \delta(x_s, s) \cdot \frac{\partial u}{\partial s} dw_s.$$

$$\Rightarrow \mathbb{E}[Y_t | x_t = x] = \mathbb{E}[Y_t | X_t = x]. \quad \text{从上可知有注释.}$$

[Ex ample] 例 3: $\frac{\partial u}{\partial t} = \frac{1}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}, \quad u(x, 0) = \delta(x).$

$$\Rightarrow u(x, t) = \mathbb{E}[\delta(x_t) | x_0 = x]$$

