

무한시간프랙탈정－역방향확률미분방정식의 풀이의 유일존재성에 대한 연구

김송련, 신명국

본문에서는 금융수학을 비롯하여 확률조종리론에서 의의를 가지는 프랙탈정－역방향 확률미분방정식의 풀이의 유일존재성을 밝혔다.

선행연구[2]에서는 유한시간프랙탈정－역방향확률미분방정식의 풀이의 유일존재성을 연구하였으며 선행연구[1]에서는 무한시간인 경우에 대하여 프랙탈역방향확률미분방정식의 풀이의 유일존재성에 대하여 연구하였다.

선행연구[3]에서는 비약이 있는 정－역방향확률미분방정식의 풀이의 유일존재성에 대하여 연구하였다.

우리는 정방향과 역방향이 결합된 무한시간프랙탈정－역방향확률미분방정식의 풀이의 유일존재성을 증명하였다.

가우스과정 $B^{(H)}(t) = (B_1^{(H_1)}(t), \dots, B_m^{(H_m)}(t))$ 는 확률공간 $(\Omega, \mathcal{F}^{(H)}, \mathbf{P}^{(H)})$ 에서 정의되고 허스트지수가 $H = (H_1, \dots, H_m) \in (1/2, 1)^m$ 인 m 차원프랙탈브라운운동이라고 하자. 여기서 $\mathcal{F}^{(H)} = \bigvee_{t \geq 0} \mathcal{F}_t^{(H)}$ 이고 $\mathcal{F}_t^{(H)}$ 는 $B_t^{(H)}$ 에 의하여 생성된 σ -모임벌흐름이다.

다음과 같은 프랙탈정－역방향확률미분방정식을 논의하자.

$$\begin{aligned} dX(t) &= b(t, X_t, Y_t, Z_t)dt + \sigma(t, X_t, Y_t, Z_t)dB_t^{(H)}, \quad X(0) = x_0 \\ -dY(t) &= f(t, X_t, Y_t, Z_t)dt - Z(t)dB_t^{(H)}, \quad 0 \leq t < \infty \end{aligned} \quad (1)$$

여기서 $x_0 \in \mathbf{R}^n$ 이며 b, σ, f 들은 모두 $\Omega \times [0, +\infty) \times \mathbf{R}^n \times \mathbf{R}^n \times \mathbf{R}^{n \times d}$ 에서 정의되고 각각 $\mathbf{R}^n, \mathbf{R}^{n \times d}, \mathbf{R}^n$ 에서 값을 취하는 함수로서 (t, x, y, z) 에 관하여 C^1 급함수들이다.

선행연구들에서 언급된 몇가지 정의들을 다시 보기로 하자.

$$\langle f, g \rangle := E \int_D \langle f(t), g(t) \rangle dt, \quad \langle f, g \rangle_k := E \int_D e^{-kt} \langle f(t), g(t) \rangle dt$$

$$\langle f, g \rangle_{L_{\Phi, k}^{1,2}(m)} := E \left[\sum_{i=1}^m \int_D \int_D f_i(s) \cdot g_i(t) \Phi_{H_i}(s, t) ds dt + \sum_{i,j=1}^m \left(\int_D D_{j,s}^{\Phi} f_i(s) ds \right) \left(\int_D D_{i,t}^{\Phi} g_j(t) dt \right) \right]$$

$$\langle f, g \rangle_{L_{\Phi, k}^{1,2}(m)} :=$$

$$:= E \left[\sum_{i=1}^m \int_D \int_D \left(e^{-\left(\frac{k}{2}\right)s} f_i(s) \right) \cdot \left(e^{-\left(\frac{k}{2}\right)t} g_i(t) \right) \Phi_{H_i}(s, t) ds dt \right] + \sum_{i,j=1}^m \left(\int_D e^{-\left(\frac{k}{2}\right)s} D_{j,s}^{\Phi} f_i(s) ds \right) \left(\int_D e^{-\left(\frac{k}{2}\right)t} D_{i,t}^{\Phi} g_j(t) dt \right)$$

여기서 $D_{j,t}^{\Phi} Y$ 는 ω_k 에 관한 말라빈 Φ 도함수

$$D_{k,s}^{\Phi} Y := \int_D \Phi_{H_k}(s, t) D_{k,t} Y dt = \int_D \Phi_{H_k}(s, t) \frac{\partial Y}{\partial \omega_k}(t, \omega) dt$$

이며

$$\|f\|^2 := \langle f, f \rangle < \infty, \quad \|f\|_k^2 := \langle f, f \rangle_k < \infty, \quad \|f\|_{L_{\Phi}^{1,2}}^2 := \langle f, f \rangle_{L_{\Phi}^{1,2}} < \infty, \quad \|f\|_{L_{\Phi,k}^{1,2}}^2 := \langle f, f \rangle_{L_{\Phi,k}^{1,2}} < \infty$$

인 함수 f 전부의 모임을 각각 $L^2(m)$, $L_k^2(m)$, $L_{\Phi}^{1,2}(m)$, $L_{\Phi,k}^{1,2}(m)$ 으로 표시한다.

다음 기호표식의 복잡성을 피하기 위해 다음의 기호들을 약속하자.

$$V = (X, Y, Z), \quad A(t, V) = (-f, b, \sigma)^T(t, V)$$

$$\langle A(t, V), V \rangle := \langle -f, X \rangle + \langle b, Y \rangle + \langle \sigma, Z \rangle_{L_{\Phi}^{1,2}}$$

$$\langle V, V \rangle := |V|^2 = \langle X, X \rangle + \langle Y, Y \rangle + \langle Z, Z \rangle_{L_{\Phi}^{1,2}}$$

또한 $\sigma_i, \theta_i \in L_{\Phi}^{1,2}(m)$, $i=1, 2, \dots, n$ 인 $\sigma = (\sigma_1, \dots, \sigma_m)^T$, $\theta = (\theta_1, \dots, \theta_m)^T$ 에 대하여

$$\langle \sigma, \theta \rangle_{L_{\Phi}^{1,2}(n \times m)} := \sum_{i=1}^n \langle \sigma_i, \theta_i \rangle_{L_{\Phi}^{1,2}} \text{ 와 같이 정의한다.}$$

가정 1 $A(t, V)$ 는 V 에 관하여 약단조성조건을 만족시킨다. 즉

$$\exists \mu > 0 : \forall V, V' \in L^2 \times L^2 \times L_{\Phi}^{1,2}, \quad \langle A - A', V - V' \rangle \leq -\mu |V - V'|^2.$$

가정 2 $A(t, V) (\forall V \in \mathbf{R}^n \times \mathbf{R}^n \times \mathbf{R}^{n \times d})$ 를 $[0, +\infty)$ 에서 정의된 $\mathcal{F}_t^{(H)}$ -적합과정이라고 하면 $A(0, V) \in L^2(0, +\infty; \mathbf{R}^n \times \mathbf{R}^n \times \mathbf{R}^{n \times d})$ 이다.

가정 3 $A(t, V)$ 는 V 에 관하여 리프쉬츠조건을 만족시킨다. 즉

$$\exists l > 0 : \forall V, V' \in \mathbf{R}^n \times \mathbf{R}^n \times \mathbf{R}^{n \times d}, \quad t \leq T, \quad |A(t, V) - A(t, V')| \leq l |V - V'|.$$

논문에서는 이 가정들이 성립한다는 조건 밑에서 프락탈정-역방향확률미분방정식 (1)의 풀이 $(X_t, Y_t, Z_t) \in L_k^2 \times L_k^2 \times L_{\Phi,k}^{1,2}$ 의 유일존재성을 밝히기로 한다.

먼저 $\theta \in [0, 1]$ 을 파라미터로 하는 확률미분방정식

$$\begin{aligned} dX^\theta(t) &= [\theta b(t, V^\theta(t)) - \mu(1-\theta)Y^\theta(t) + \varphi(t)]dt + [\theta \sigma(t, V^\theta(t)) - \mu(1-\theta)Z^\theta(t) + \Psi(t)]dB_t^{(H)}, \\ -dY^\theta(t) &= [\theta f(t, V^\theta(t)) + \mu(1-\theta)X^\theta(t) + \gamma(t)]dt - Z^\theta(t)dB_t^{(H)}, \quad X^\theta(0) = x_0, \quad 0 \leq t < +\infty \end{aligned} \quad (2)$$

의 풀이 $(X^\theta(\cdot), Y^\theta(\cdot), Z^\theta(\cdot)) \in L_k^2 \times L_k^2 \times L_{\Phi,k}^{1,2}$ 에 대하여 논의하자. 여기서 φ, Ψ, γ 는 $[0, +\infty)$ 에서 정의되고 각각 $\mathbf{R}^n, \mathbf{R}^{n \times d}, \mathbf{R}^n$ 에서 값을 취하는 함수들로서 $L^2([0, +\infty))$ 에 속한다.

$\theta=1, \varphi=\Psi=\gamma=0$ 일 때 방정식 (2)는 식 (1)과 동등해진다.

먼저 방정식 (2)에서 $\theta=0$ 인 경우 즉 다음의 상결수선형프락탈정-역방향확률미분방정식을 논의하자.

$$\begin{aligned} dX^0(t) &= [-\mu Y^0(t) + \varphi(t)]dt + [-\mu Z^0(t) + \Psi(t)]dB_t^{(H)}, \quad X^0(0) = x_0 \\ -dY^0(t) &= [-\mu X^0(t) + \gamma(t)]dt - Z^0(t)dB_t^{(H)}, \quad 0 \leq t < +\infty \end{aligned} \quad (3)$$

보조정리 $\varphi(t), \Psi(t), \gamma(t)$ 가 $F_t^{(H)}$ -적합과정들이고 $L_{\Phi,k}^{1,2}(m)$ 에 속한다고 하자.

이때 방정식 (3)은 유일풀이 $(X^0, Y^0, Z^0) \in L_k^2 \times L_k^2 \times L_{\Phi,k}^{1,2}$ 를 가진다.

정리 1 가정 1-3이 성립되면 $\forall x_0 \in \mathbf{R}^n, \varphi, \gamma, \Psi \in L_{\Phi,k}^{1,2}, \exists \delta_0 > 0 : \forall \delta \in [0, \delta_0]$ 에 대하여 식 (3)은 $\theta=\delta (\delta \neq 0)$ 일 때 유일풀이 $(X^\delta(\cdot), Y^\delta(\cdot), Z^\delta(\cdot)) \in L_k^2 \times L_k^2 \times L_{\Phi,k}^{1,2}$ 를 가진다.

증명 가정에 의하여 임의의 쌍 $v = (x, y, z) \in L_k^2 \times L_k^2 \times L_{\Phi, k}^{1,2}$ 에 대하여 다음의 정-역방향 확률미분방정식을 논의하자.

$$\begin{aligned} dX(t) = & [-\mu Y(t) + \delta(b(t, v(t)) + \mu y(t)) + \varphi(t)]dt + \\ & + [-\mu Z(t) + \delta(\sigma(t, v(t)) + \mu z(t)) + \Psi(t)]dB_t^{(H)} \end{aligned} \quad (4)$$

$$-dY(t) = [\mu X(t) + \delta(f(t, v(t)) - \mu x(t)) + \gamma(t)]dt - Z(t)dB_t^{(H)}, \quad X(0) = x_0$$

$(x, y, z) \in L_k^2 \times L_k^2 \times L_{\Phi, k}^{1,2}$ 라고 하면 보조정리로부터 방정식 (4)는 유일풀이

$$(X^0(\cdot), Y^0(\cdot), Z^0(\cdot)) \in L_k^2 \times L_k^2 \times L_{\Phi, k}^{1,2}$$

를 가진다.

방정식 (4)에 의하여 정의되는 연산자 $I_\delta : v \in L_k^2 \times L_k^2 \times L_{\Phi, k}^{1,2} \mapsto V \in L_k^2 \times L_k^2 \times L_{\Phi, k}^{1,2}$ 를 생각하자.

$$v' = (x', y', z'), \quad V' = (X', Y', Z')$$

$$\hat{v} = (x - x', y - y', z - z') = (\hat{x}, \hat{y}, \hat{z}), \quad \hat{V} = (X - X', Y - Y', Z - Z') = (\hat{X}, \hat{Y}, \hat{Z})$$

$[0, \infty]$ 에서 $e^{-kt} \langle \hat{X}, \hat{Y} \rangle$ 에 변환공식을 적용하고 양변에 수학적기대값을 취하면 다음식을 얻을수 있다.

$$\begin{aligned} 0 &= E[\langle \hat{X}(0), \hat{Y}(0) \rangle] + E \int_0^\infty -ke^{-ks} \langle \hat{X}(s), \hat{Y}(s) \rangle ds + E \int_0^\infty e^{-ks} \hat{X}(s) d\hat{Y}(s) + E \int_0^\infty e^{-ks} \hat{Y}(s) d\hat{X}(s) - \\ &\quad - \mu \langle \hat{Z}, \hat{Z} \rangle_{L_{\Phi, k}^{1,2}} + \delta \langle \hat{\sigma}, \hat{Z} \rangle_{L_{\Phi, k}^{1,2}} + \delta \mu \langle \hat{Z}, \hat{z} \rangle_{L_{\Phi, k}^{1,2}} = \\ &= E \int_0^\infty -ke^{-ks} \langle \hat{X}(s), \hat{Y}(s) \rangle ds - \mu E \int_0^\infty e^{-ks} [\langle \hat{X}(s), \hat{X}(s) \rangle + \langle \hat{Y}(s), \hat{Y}(s) \rangle] ds + \langle \hat{Z}, \hat{Z} \rangle_{L_{\Phi, k}^{1,2}} + \\ &\quad + \delta E \int_0^\infty e^{-ks} [\langle -\hat{f}, \hat{X}(s) \rangle + \langle \hat{b}, \hat{Y}(s) \rangle] ds + \langle \hat{\sigma}, \hat{Z} \rangle_{L_{\Phi, k}^{1,2}} + \\ &\quad + \delta \mu E \int_0^\infty e^{-ks} [\langle \hat{X}(s), \hat{x}(s) \rangle + \langle \hat{Y}(s), \hat{y}(s) \rangle] ds + \langle \hat{Z}, \hat{z} \rangle_{L_{\Phi, k}^{1,2}} \leq \\ &\leq E \int_0^\infty -ke^{-ks} \langle \hat{X}(s), \hat{x}(s) \rangle ds - \mu \|\hat{V}\|_k^2 + \delta l \left(\frac{\|\hat{X}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2}{2} + \frac{\|\hat{Y}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2}{2} + \frac{\|\hat{Z}\|_{L_{\Phi, k}^{1,2}} + \|\hat{v}\|_k^2}{2} \right) + \\ &\quad + 3\delta \mu (\|\hat{V}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2) / 2 = \\ &= E \int_0^\infty -ke^{-ks} \langle \hat{X}(s), \hat{Y}(s) \rangle ds - \mu \|\hat{V}\|_k^2 + \frac{3}{2} \delta l (\|\hat{V}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2) + \frac{3}{2} \delta \mu (\|\hat{V}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2) = \\ &= E \int_0^\infty -ke^{-ks} \langle \hat{X}(s), \hat{Y}(s) \rangle ds - \mu \|\hat{V}\|_k^2 + \frac{3}{2} \delta (l + \mu) (\|\hat{V}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2) \\ \text{이제 } \int_0^\infty -ke^{-ks} \langle \hat{X}(s), \hat{Y}(s) \rangle ds < 0 \text{ 이면 } E[\langle \hat{X}(0), \hat{Y}(0) \rangle] = 0 \text{ 이므로} \\ \mu \|\hat{V}\|_k^2 \leq 3\delta (l + \mu) (\|\hat{V}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2) / 2 \end{aligned}$$

이 성립되며 따라서

$$\|\hat{V}\|_k^2 \leq \frac{3}{2} \frac{\delta(l+\mu)}{\mu} (\|\hat{V}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2)$$

이 성립된다.

$\delta_0 = \mu/[6(l+\mu)]$ 라고 놓으면 $0 < \delta_0 < 1$ 이며 $\forall \delta \in (0, \delta_0)$ 에 대하여

$$\|\hat{V}\|_k^2 \leq \frac{3}{2} \frac{\delta(l+\mu)}{\mu} (\|\hat{V}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2) \leq \frac{3}{2} \frac{\delta_0(l+\mu)}{\mu} (\|\hat{V}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2) = \frac{1}{4} (\|\hat{V}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2)$$

이 성립되며 따라서 $(1-1/4)\|\hat{V}\|_k^2 \leq \|\hat{v}\|_k^2/4$ 이다.

그러므로 I_δ 는 축소연산자이며 유일한 부동점을 가진다.

만일 $\int_0^\infty -ke^{-ks} \langle \hat{X}(s), \hat{Y}(s) \rangle ds > 0$ 이면

$$\int_0^\infty -ke^{-ks} \langle \hat{X}(s), \hat{Y}(s) \rangle ds > \frac{k}{2} [\|\hat{X}\|_k^2 + \|\hat{Y}\|_k^2]$$

이므로

$$\mu \|\hat{V}\|_k^2 \leq \frac{3}{2} \delta(l+\mu) (\|\hat{V}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2) + \frac{k}{2} [\|\hat{X}\|_k^2 + \|\hat{Y}\|_k^2], \left(\mu - \frac{k}{2} \right) \|\hat{V}\|_k^2 \leq \frac{3}{2} \delta(l+\mu) (\|\hat{V}\|_k^2 + \|\hat{v}\|_k^2)$$

으로 되며 우와 마찬가지로 I_δ 는 축소연산자로서 유일한 부동점을 가진다.

따라서 방정식 (4)는

$$\begin{aligned} dx(t) &= [-\mu y(t) + \delta(b(t, v(t)) + \mu y(t)) + \phi(t)]dt + [-\mu z(t) + \delta(\sigma(t, v(t)) + \mu z(t)) + \psi(t)]dB_t^{(H)} \\ -dy(t) &= [\mu x(t) + \delta(f(t, v(t)) - \mu x(t)) + \gamma(t)]dt - z(t)dB_t^{(H)}, \quad x(0) = x_0, \quad 0 < t \leq \infty \end{aligned}$$

와 같이 쓸수 있으며 이 식을 정돈하면

$$\begin{aligned} dx(t) &= [\delta b(t, v(t)) - \mu(1-\delta)y(t) + \phi(t)]dt + [\delta\sigma(t, v(t)) - \mu(1-\delta)z(t) + \psi(t)]dB_t^{(H)}, \quad x(0) = x_0 \\ -dy(t) &= [\delta f(t, v(t)) - \mu(1-\delta)x(t) + \gamma(t)]dt - z(t)dB_t^{(H)}, \quad 0 < t \leq \infty \end{aligned}$$

이므로 방정식 (3)은 유일풀이 $(X^\delta, Y^\delta, Z^\delta)$ 를 가진다.(증명끝)

따름 가정 1-3이 성립되고 $\exists \theta_0 \in [0, 1)$, $\forall x_0 \in \mathbf{R}^n$, $\phi, \gamma, \Psi \in L_{\Phi, k}^{1,2}$ 에 대하여 식 (3)이 유일풀이 $(X^{\theta_0}(\cdot), Y^{\theta_0}(\cdot), Z^{\theta_0}(\cdot)) \in L_k^2 \times L_k^2 \times L_{\Phi, k}^{1,2}$ 를 가진다고 하면 $\exists \delta_0 > 0: \forall \delta \in [0, \delta_0]$ 에 대하여 방정식 (3)은 유일풀이 $(X^{\theta_0+\delta}(\cdot), Y^{\theta_0+\delta}(\cdot), Z^{\theta_0+\delta}(\cdot)) \in L_k^2 \times L_k^2 \times L_{\Phi, k}^{1,2}$ 를 가진다.

정리 2 가정 1-3이 성립된다고 하면 $\forall x_0 \in \mathbf{R}^n$ 에 대하여 방정식 (1), (2)는 유일풀이 $(X_t, Y_t, Z_t) \in L_k^2 \times L_k^2 \times L_{\Phi, k}^{1,2}$ 를 가진다.(증명생략)

참 고 문 헌

- [1] 김일성종합대학학보(자연과학), 63, 9, 3, 주체106(2017).
- [2] 신명국 등; 수학, 4, 25, 주체103(2014).
- [3] B. Gherbal et al.; arXiv;1301.1948v4[math.OC] 27, Aug, 2013.

On the Existence and Uniqueness of Solution of the Infinite Horizon Fractal Forward-Backward Stochastic Differential Equations

Kim Song Ryon, Sin Myong Guk

We proved the existence and uniqueness of the solution of fractal forward-backward stochastic differential equations of a form

$$dX(t) = b(t, X_t, Y_t, Z_t)dt + \sigma(t, X_t, Y_t, Z_t) dB_t^{(H)}, \quad X(0) = x_0,$$

$$-dY(t) = f(t, X_t, Y_t, Z_t)dt - Z(t) dB_t^{(H)}, \quad 0 \leq t < \infty,$$

where $B^{(H)}(t)$ is m -dimensional fractal Brownian motion with Hurst parameter

$$H = (H_1, \dots, H_m) \in (1/2, 1)^m.$$

Key words: fractal Brownian motion, forward-backward stochastic differential equation