

一、(1-) 定义:  $(\Omega, \mathcal{F}, P, \mathcal{F}_t)$  中,  $\tau: \Omega \rightarrow N(\mathbb{R}_+) \cup \{\infty\}$  是一个停时, 若  $\tau$  满足  $\{\tau \leq n\} \in \mathcal{F}_n$  ( $\{\tau \leq t\} \in \mathcal{F}_t$ ), 对  $n \in N$  ( $t \in \mathbb{R}_+$ )  
理解: 停时是一类可观測的随机时刻, 我们在时刻  $t$  就能知道是否已经发生了  $\tau \leq t$  这件事.

## (2-) 马氏过程

理解: 对于马氏过程, 未来只依赖于现在, 不依赖于过去. 已知当前状态后, 过去的信息对预测未来没有额外帮助.

(3-) 是马氏过程, 但不是强马氏过程. (停时不满足马尔可夫性)

设  $B_t$  是标准布朗运动. 定义  $\tau = \inf\{t > 0: B_t = 1\}$  是首次到达 1 的时间. 定义过程  $X_t = \begin{cases} B_t, & t < \tau \\ 0, & t \geq \tau \end{cases}$

## 二、(1-) 一维 $\mathcal{F}_t$ -布朗运动 $(W_t)_{t \geq 0}$

①  $W_0 = 0$ . a.e.

②  $t \mapsto W_t(\omega)$  对几乎所有  $\omega \in \Omega$  是连续函数

③ 独立增量: 对  $0 \leq t_0 < t_1 < \dots < t_n$ ,

$W_{t_1} - W_{t_0}, W_{t_2} - W_{t_1}, \dots, W_{t_n} - W_{t_{n-1}}$  相互独立

④ 正态增量: 对所有  $s < t$ ,  $W_t - W_s \sim N(0, t-s)$

⑤  $\mathcal{F}_t$ -适应性: 对每个  $t \geq 0$ ,  $W_t$  是  $\mathcal{F}_t$  可測的

(2-) ① 由定义知  $W_t$   $\mathcal{F}_t$ -可測

②  $W_t \sim N(0, t)$ , 因此  $E[|W_t|] \leq \sqrt{E[W_t^2]} = \sqrt{\text{Var}(W_t)} = \sqrt{t} < \infty$ .

③  $E[W_t | \mathcal{F}_s] = E[W_s + (W_t - W_s) | \mathcal{F}_s] = W_s + E[W_t - W_s | \mathcal{F}_s] = W_s + 0 = W_s$

(3.1)  $(B_t)$  是布朗运动  $B_t = W_{t+t} - W_t$

① 证  $B_0 = 0$  a.e.

由定义  $B_0 = W_t - W_t = 0$

② 证  $B_t$  有连续路径

$W_t$  有连续路径  $\Rightarrow B_t$  同样也是连续函数

③  $B_t$  有独立增量.

由  $W_t$  布朗运动, 有强马尔可夫性,

$T$  是一个停时  $\Rightarrow B_t = W_{t+T} - W_T$  具有与  $W_t$  相同的性质

$\Rightarrow$  有独立增量

④  $B_t$  满足正态增量分布

$$B_t = W_{t+T} - W_T \sim N(0, t)$$

⑤ 适应性

$$B_t = W_{t+T} - W_T \in \mathcal{F}_{t+T} = \mathcal{G}_t$$

$\Rightarrow B_t$  是  $\mathcal{G}_t$ -可测

2.  $(B_t)$  与  $\mathcal{G}_0 = \mathcal{F}_t$  独立

$$\text{由 } B_t = W_{t+T} - W_T \perp \mathcal{F}_t$$

$$\text{故 } B_t \perp \mathcal{G}_0$$

三、证明:

(1) 考虑  $f(x) = e^{ax}$ ,  $a > 0$ .  $X_t \triangleq f(W_t)$ ,  $W_t$  为 1 维布朗运动

由于  $f(x)$  是凸的, 由 Jensen 不等式:

$$f(E[X_t | \mathcal{G}_t]) \leq E[f(X_t) | \mathcal{G}_t]$$



由  $\{W_t\}$  一维布朗运动是一个鞅, 故  $\forall 0 \leq s < t$

$$X_s = f(W_s) = f(E[W_t | \mathcal{F}_s]) \leq E[f(W_t) | \mathcal{F}_s] = E[X_t | \mathcal{F}_s]$$

$$\text{即 } E[X_t | \mathcal{F}_s] \geq X_s, \quad \forall 0 \leq s < t$$

即  $X_t \triangleq f(W_t) = e^{a|W_t|}$ ,  $a > 0$  是下鞅.

(2.) 由 (1.) 下鞅以及 Doob Maximal 不等式:

$$X_t \triangleq f(W_t) = e^{a|W_t|}, \quad P\left(\sup_{s \in [0, t]} |W_s| \geq \lambda\right) = P\left(\sup_{s \in [0, t]} f(W_s) \geq f(\lambda)\right) \\ \Rightarrow P\left(\sup_{s \in [0, t]} X_s \geq e^{a\lambda}\right) \leq \frac{E[X_t]}{e^{a\lambda}} = \frac{2e^{-a\lambda}}{\sqrt{2\pi t}} \int e^{ax - \frac{x^2}{2t}} dx = 2e^{-\frac{a^2}{2} t} a\lambda$$

取  $a = \frac{\lambda}{t} > 0$ , 则得到:

$$P\left(\sup_{s \in [0, t]} X_s \geq e^{\frac{\lambda^2}{t}}\right) \leq 2e^{-\frac{\lambda^2}{2t}}$$

$$\text{故 } P\left(\sup_{s \in [0, t]} |W_s| \geq \lambda\right) \leq 2e^{-\frac{\lambda^2}{2t}}$$

(3.) 已知  $X_s = \int_0^t \sigma_s dW_s$  是由  $W_s$  驱动的 Itô 积分, 故  $\langle X \rangle_t = \int_0^t \sigma_s^2 ds$

$$\text{而 } \sigma_s \in [\frac{1}{2}, 2] \Rightarrow \sigma_s^2 \in [\frac{1}{4}, 4] \Rightarrow \langle X \rangle_t \in [\frac{1}{4}t, 4t]$$

由指数鞅不等式:

$$P\left(\sup_{s \in [0, t]} |X_s| \geq \lambda \text{ \& } \langle X \rangle_t \leq u\right) \leq P\left(\sup_{t \leq \frac{\lambda^2}{u}} |X_s| \geq \lambda\right) \leq 2e^{-\frac{\lambda^2}{2u}}$$

$$\text{取 } M = \psi t \Rightarrow \text{RHS} = 2e^{-\frac{\lambda^2}{2\psi t}} = 2e^{-\frac{\lambda^2}{\psi t}}$$

即取  $C = \frac{1}{\psi}$ .

$$(4.) \text{ 由 (3.) } P(L_1 \leq t) = P\left(\sup_{s \in [0, t]} |X_s| \geq 1\right) \leq 2e^{-\frac{C}{t}}$$

$$P(\tau_1 \leq t) = P\left(\sup_{0 \leq s \leq t} |X_s| \geq 1\right) \leq 2e^{-\frac{C}{t}}$$

$$E[e^{y\tau_1}] = \int_0^\infty P(e^{y\tau_1} > y) dy = \int_0^\infty P(\tau_1 > \frac{\ln y}{y}) dy$$

$$\text{令 } s = \frac{\ln y}{y} \Rightarrow y = e^{ys} \text{ 得}$$

$$E[e^{y\tau_1}] = \int_0^\infty P(\tau_1 > s) y e^{ys} ds$$

$$P(\tau_1 > s) = 1 - P(\tau_1 \leq s) \leq 1 - 2e^{-\frac{C}{s}}$$

$$P(\tau_1 \leq t) \leq 2e^{-\frac{t}{2}} \Rightarrow P(\tau_1 > t) \leq 2e^{-\frac{t}{2}}$$

$$(5.) \quad X_t = \int_0^t \sigma_s dW_s \in \mathbb{R}$$

可以推广: ① 高维布朗运动的最大模长仍然有指数尾界

② 随机积分过程仍然定义, BDG 不等式适用于多维过程

③ 指数停时估计结论可以推广

四. 证明: 要求  $KL(Q \parallel P) \triangleq E_Q[\log(\frac{dQ}{dP})]$

由命题形式给出,  $h_s \triangleq \frac{d}{ds} h_s \in L^2(\mathbb{R}_+; \mathbb{R}), h(0) = 0$

考虑过程:  $X_t = W_t + \int_0^t h_s ds$

于是:  $dX_t = dW_t + h_t dt$

由 Girsanov 定理, 先验证 Novikov 条件:  $E^P[\exp(\frac{1}{2} \int_0^\infty h_s^2 ds)] < \infty$

而  $h_s \in L^2([0, \infty])$  故  $\frac{1}{2} \int_0^\infty h_s^2 ds = M < \infty$ . 常量

故 Novikov 条件成立

所以由 Girsanov 定义新的概率度量  $Q$ , s.t.

$$\frac{dQ}{dP} = \exp\left(\int_0^\infty h_s dW_s - \frac{1}{2} \int_0^\infty h_s^2 ds\right)$$

使得在  $Q$  下,  $X_t$  是布朗运动

$$\text{而 } \log \frac{dQ}{dP} = \int_0^\infty h_s dW_s - \frac{1}{2} \int_0^\infty h_s^2 ds$$

$$\text{故 } E_Q[\log \frac{dQ}{dP}]$$

$$= E_Q\left[\int_0^\infty h_s dX_s - \int_0^\infty h_s^2 ds - \frac{1}{2} \int_0^\infty h_s^2 ds\right]$$

$$= E_Q\left[-\frac{3}{2} \int_0^\infty h_s^2 ds\right] = -\frac{3}{2} \int_0^\infty h_s^2 ds$$

$$\text{故 } KL(Q \parallel P) = -\frac{3}{2} \int_0^\infty h_s^2 ds$$



五、证明：设  $u \in C^2(D) \cap C(\bar{D})$  且  $\Delta u = 0$

则  $\forall x \in D$ , 有  $u(x) = E_x[u(W_{\tau_1})]$

其中:  $W_t$  是  $d$  维布朗运动

$$\tau_1 = \inf\{t > 0, W_t \notin D\} \quad D = \{x \in \mathbb{R}^d : |x| < 1, x \neq 0\}$$

$E_x$ : 以  $x$  为初点为  $x$  的布朗运动下的期望

已知  $|z| = 1$  时,  $u(z) = 0$

$z = 0$  时,  $u(z) = 1$

反证法, 若存在  $u = u(x)$ , 使方程有解. 则  $\forall x \in D$ , 有

$$\begin{aligned} u(x) &= E_x[u(W_{\tau_1})] = P_x(W_{\tau_1} = 0) \cdot 1 + P_x(W_{\tau_1} = 1) \cdot 0 \\ &= P_x(W_{\tau_1} = 0) \end{aligned}$$

而在  $d \geq 2$  的 B.M. 中,  $\{0\}$  的概率  $P_x(\{W_{\tau_1} = 0\}) = 0$

故  $u(x) = P_x(W_{\tau_1} = 0) = 0, \forall x \in D$

而由  $u$  是解,  $u \in C(\bar{D})$  连续故

$$\lim_{x \rightarrow 0} u(x) = u(0) = 1 \neq 0 = u(x), \forall x \in D$$

故矛盾

六、证明：考虑  $dx_t = b(x_t)dt + \sigma(x_t)dw_t, x_0 = x_0$

$\sigma\sigma^T \triangleq 2a(x) \in S^d_+$  一般椭圆型  $\forall x \in D$

$$\text{设 } \gamma_t \triangleq u(x_t) \xrightarrow{It\delta} du(x_t) = f_u(x_t)dt + \nabla u(x_t)^T \sigma(x_t)dw_t$$

由于  $f_u \geq 0$ , 故  $\gamma_t$  是一个下鞅

由下鞅性质  $E[\gamma_t | \mathcal{F}_s] \geq \gamma_s$

假设  $u$  在  $D$  上恒为常数, 由于  $u \in C^0(\bar{D})$

则存在  $y \in D$  使得  $u(y) < u(x_0)$  严格

考虑  $\varphi(t) :=$  从  $x_0$  到  $y$  的连续路径

由定理 5.1  $\forall \varepsilon > 0, \exists C = C(\varepsilon, \psi, b, \sigma^{-1})$  s.t.

$$P\left(\sup_{t \in [0, T]} |x_t - \varphi(t)| < \varepsilon\right) > C$$

即  $x_t$  有正概率进入  $y$  的局部. 这将导致  $P(u(x_t) < u(x_0)) > 0$

而这样的正概率事件将导致  $E[u(x_t)] < u(x_0)$ ,

与下鞅性矛盾

故所证不恒为常数的极大值.

七、假设  $u(t, x)$  是  $C^{1,2}$  的.

① 考虑  $u(t, x)$ ,  $\forall \alpha, \delta > 0, u(t, x) = \inf_{\alpha \in A} E_{t, x}[u(t+\delta, x_{t+\delta}^\alpha)]$

② 利用 Itô 引理对  $u(t+\delta, x_{t+\delta}^\alpha)$  展开:

$$\begin{aligned} u(t+\delta, x_{t+\delta}^\alpha) &= u(t, x) + \partial_t u(t, x) \delta + \nabla u(t, x)^T dX_t^\alpha \\ &\quad + \frac{1}{2} \sum_{ij} \partial_{ij} u(t, x) (\sigma_{ik} \sigma_{jk})(t, x, \alpha) \delta \\ &\quad + \text{Martingale term} \end{aligned}$$

$$E[u(t+\delta, x_{t+\delta}^\alpha)] = u(t, x) + \delta \partial_t u(t, x) + \frac{\delta}{2} \sum_{ij} (\sigma_{ik} \sigma_{jk})(x, \alpha) \partial_{ij} u(t, x) + o(\delta)$$

$$u(t, x) = \inf_{\alpha \in A} [u(t, x) + \delta \partial_t u + \frac{\delta}{2} \sum_{ij} \sigma_{ik} \sigma_{jk} \partial_{ij} u + o(\delta)]$$

两边减去  $u(t, x)$ , 除以  $\delta$ , 令  $\delta \rightarrow 0$ , 得到

$$\partial_t u + \inf_{\alpha \in A} \left[ \frac{1}{2} \sum_{ij} \sigma_{ik} \sigma_{jk} \partial_{ij} u \right] = 0$$

③  $u(T, x) = \inf_{\alpha} E_{T, x}[g(X_T^\alpha)] = g(x)$

因此  $u(t, x)$  满足

$$\begin{cases} \partial_t u + \sum_{\alpha \in A} \inf_{\alpha \in A} [\sigma_{ik}(x, \alpha) \sigma_{jk}(x, \alpha) \partial_{ij} u] = 0 \\ u(T, x) = g(x) \end{cases}$$