

Skorokhod の local structure (I)

名古屋工大 横田 優之

§ 1. 序

A.V. Skorokhod は、 "On the local structure of continuous Markov processes" (Theory of prob and its appl. XI (1966) 336 - 372)において、 Markov過程の local structure を、 その process の M-functional (^{大体} additive functional かつ martingale となるもの) の構造を調べあげることによって、 決定することを考察した。 ここではこの論文の基本的な部分を紹介する。
(I)においては、 基本的な概念と導入 ~~す~~^{するだけにとどまり} (II)において、 神田護氏によつて、 主な結果が紹介されるはずである。 (I)の部分でのべるることは、 既に日本において、 本尾、 国田、 渡辺信三氏らによつて得られてゐる認識の一部とみなされうるものであるが、 formulation の相違もあるので、 なるべく忠実に追つて行きたい。 しかし、 完全に理解できなかつたので、 必要に応じて、 仮定を設定したり、 註を加えることにいて話を進める。

特に、(I) とは stochastic integral or additive functional とされて定義されているが、この部分がは、モリしない。

§ 2. 基本的な概念

locally compact space E 上の continuous or homogeneous to Markov process で次のようなるものと考察する: $U \subset E$ は open set, \overline{U} compact で U から \overline{U} とまことに process は stop となる。 U の内部では stop しない。

この markov process を $X = \{x_t, \mathcal{S}, \mathcal{M}_t, P_x\}$, $\mathcal{S} = \tau_{\overline{U}}$ (exit time from U) とかく。これは Dynkin の本にさる記号であるが、特に, σ -algebra \mathcal{M}_t は、次の意味で completion であるとのとする:

$$\mathcal{M}_t = \bigcap_x \overline{\sigma(x_s; s \leq t)}^x$$

さらに、 X は 強 Markov process とする。

$$\text{条件 A. } \lim_{t \rightarrow \infty} \sup_{x \in U} P_x \{\mathcal{S} > t\} = 0.$$

shift operator θ_h が

$$\theta_h x_t = x_{t+h}$$

とみるすように、すべての \mathcal{M}_t -可測関数に定義されていようとす (実は、上の関係から 1通りに きまる)。

定義 α が additive almost homogeneous functional

\Leftrightarrow 1) 各 t , α_t は \mathcal{M}_t -可測

$$2) P_x(\theta_s \alpha_t = \alpha_{t+s} - \alpha_s) = 1 \quad x \in U, s > 0, t \geq 0.$$

以後、単に functional とよぶことにしよう。

$\forall x \in \Omega$, $P_x(\alpha_t \text{ continuous}) = 1$ のとき, continuous functional

という。 $t \in [0, \infty)$ の定義する α_t continuous functional は α_t と

考えるが、時に, $\alpha_{t \downarrow 0} = \lim_{t \uparrow 0} \alpha_t$ が存在するとき (P_x measure

1 ケ) $\alpha_t = \alpha_{t \downarrow 0}$ ($t > 0$) と拡張して使う。

定義 g_t が W-functional である \Leftrightarrow

1) additive, almost homogeneous, continuous, ≥ 0 .

2) $\sup_{x \in \Omega} E_x g_t < \infty$ ($\exists t > 0$)

定義 continuous functional α_t が M-functional である \Leftrightarrow

1) $E_x \alpha_t = 0$, $\forall x \in \Omega$

2) ある W-functional g_t が存在して, $E_x \alpha_t^2 = E_x g_t^2, \forall x \in \Omega$

α_t に対応する g_t を, $\langle \alpha, g \rangle_t$ とかく。

例 1. X — Feller process, A — strong infinitesimal

operator, $g \in D_A$ とするとき,

$$\widehat{g_t} = g(x_t) - g(x_0) - \int_0^t A g(x_s) ds$$

は M-functional である。

(= あるとき, 対応する W-functional の $\exists t \in \mathbb{R}_+$ は, Dynkin

[1] の Th. 6.6 によると)

例 2. X — Feller process, g_t — W-functional で, $E_x g_5 = h(x)$

が連續, かつ

$$\lim_{t \downarrow 0} \sup_{x \in \Omega} E_x g_t = 0$$

となるものとするとき、

$$d_t = \psi(x_t) - \psi(x_0) + g_t$$

は M-functional である。

§ 3. Differentiation of M-functionals.

α_t, β_t が M-functionals とするとき

$$\langle \alpha, \beta \rangle_t \stackrel{\text{def}}{=} \frac{1}{2} [\langle \alpha + \beta, \alpha + \beta \rangle_t - \langle \alpha, \alpha \rangle_t - \langle \beta, \beta \rangle_t]$$

となるとき、 $\alpha_t, \beta_t, \langle \alpha, \beta \rangle_t$ の関係が Theorem 3.1 によって明確になる。なお、 $\langle \alpha, \beta \rangle_t$ のように、W-functional の和と差にかかわらず functional を W-functional とする。

Lemma 3.1. $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_n = t, \quad \lambda = \max_k (t_{k+1} - t_k)$

とするとき、 $\forall x \in U$,

$$\lim_{\lambda \rightarrow 0} E_x \sum_{k=0}^{n-1} (\alpha_{t_{k+1}} - \alpha_{t_k})^2 = 0$$

この Lemma の証明は、省略するが、 d_t が M-functional であるとき、任意の measure P_x , $x \in U$, と W_t に関する martingale によることと注意すれば、Doob の不等式によつて、導びかれます。

Theorem 3.1. $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_n = t, \quad \lambda = \max_k (t_{k+1} - t_k)$ とするとき、

$$\langle \alpha, \alpha \rangle_t = \lim_{\lambda \rightarrow 0} \sum_{k=0}^{n-1} (\alpha_{t_{k+1}} - \alpha_{t_k})^2 \quad \text{in prob. } P_x, x \in U$$

$$\langle \alpha, \beta \rangle_t = \lim_{\lambda \rightarrow 0} \sum_{k=0}^{n-1} (\alpha_{t_{k+1}} - \alpha_{t_k})(\beta_{t_{k+1}} - \beta_{t_k}) \quad "$$

proof. $E_x \left(\sum_{k=0}^{n-1} [(\alpha_{t_{k+1}} - \alpha_{t_k})^2 - (\langle \alpha, \alpha \rangle_{t_{k+1}} - \langle \alpha, \alpha \rangle_{t_k})] \right)^2 \xrightarrow[\lambda \rightarrow 0]{} 0$

を示せばよいが、これは

$$\delta_x \leq 2 E_x \sum_{k=0}^{n-1} (\alpha_{t_{k+1}} - \alpha_{t_k})^4 + 2 E_x \sum \left[\langle \alpha, \alpha \rangle_{t_{k+1}} - \langle \alpha, \alpha \rangle_{t_k} \right]^2$$

と、Lemma 3.1, Dynkin [1] Th. 6.2 から従う。 (7).

$\gamma_t \in \tilde{W}$ -functional, $\varphi_t \in W$ -functional とする。ある $g(s) - M_s$ -可測関数が存在して、

$$\gamma_t = \int_0^t g(s) d\varphi_s \quad P_x \text{-a.e.}, \quad x \in \Omega, \quad t > 0$$

とかけたとき、 γ_t は φ_t に 絶対連続であるといふことにする。

• γ_t が φ_t に絶対連続: $\gamma_t < \varphi_t$

$$\Leftrightarrow \int_B d\psi_s = 0 \text{ ならば } \int_B d\varphi_s = 0 \quad \text{a.s. } P_x. \quad \text{すなはち, } B \text{ は}$$

任意の linear Borel set である。

• $g(s) = f(x_s) \quad P_x \text{-a.e.}, \quad x \in \Omega, \quad s > 0,$

となる φ 可測関数 f が存在する。

[注意] この命題の証明には、 $M_{t+0} = M_t$ が必要であると思われる。いまの場合 Markov 過程 X の path の連続性から、 M_t 上とみたすようにとりなすとおけばよい。(例えば近藤[3]をみよ。)

略証) $\bar{\varphi}_s = \lim_{h \downarrow 0} \frac{\varphi_{s+h} - \varphi_s}{h}$ (分母が 0 なら 0 と定義する)

は、 M_{s+h} -可測, $\forall h > 0$. 従って, M_s 可測。

$$\bar{\varphi}_s = \lim_{\substack{h \downarrow 0 \\ (\text{a.e. } P_x)}} \frac{\theta_s \varphi_{s+h}}{\theta_s \varphi_s} = \theta_s \bar{\varphi}_s.$$

従って, Markov 性によつて,

$$\overline{\psi_s} \underset{(a.e.P_x)}{=} M_x + \overline{\psi_s} | \mathcal{M}_{s+} \} \underset{(a.e.P_x)}{=} M_x + \overline{\psi_s} | x_s \} = M_x, \overline{\psi_0} = f(x_s)$$

但し, $f(x) = M_x \overline{\psi_0}$ とする.

Remark $\langle \alpha, \beta \rangle_t$ は $\langle \alpha, \alpha \rangle_t$ に絶対連続である. これは、細分による構成法からわかる.

定義. $\langle \alpha, \beta \rangle_t = \int_0^t g(x_s) d\langle \alpha, \alpha \rangle_s \quad (a.e.P_x) \quad (t > 0)$

とすれば $g(x)$ を M -functional β_t の $d\alpha_t$ に関する derivative とする
すなはち $\frac{\partial \beta}{\partial \alpha}(x)$ とかく.

§ 4. M -functional に関する確率積分

$d\alpha_t$ が M -functional, $\langle \alpha, \alpha \rangle_t = \sigma(t)$ とする. $\lambda(t)$ が

1) $t > 0$, $\lambda(t)$ は \mathcal{M}_t -可測

2) $\sup_{x \in \Omega} \mathbb{E} \int_0^t \lambda(s)^2 d\sigma(s) < \infty \quad (t > 0)$

をみたすとき, Doob の方法によつて, stochastic integral
 $\int_0^t \lambda(s) d\alpha_s$ が定義される. この § における stochastic integral
 $\int_0^t g(x_s) d\alpha_s$ が additive functional によるように構成するところ
を目標にする. $d\alpha_t$ が Wiener process のときは, Dynkin [1] にある.

Theorem 4.1 $g(x)$ が可測, $\forall t > 0$

$$\sup_{x \in \Omega} \mathbb{E} \left(\int_0^t g(x_s)^2 d\langle \alpha, \alpha \rangle_s \right) < \infty$$

とすれば, ある M -functional I_t が存在して,

$$I_t = \int_0^t g(x_s) d\alpha_s \quad (a.e.P_x, x \in \Omega)$$

さて、

$$\langle I, I \rangle_t = \int_0^t g(x_s)^2 d\langle \alpha, \alpha \rangle_s.$$

[注意] この Theorem の証明は、原論文においては、2段階に分けて証明してある。第1段階では $g(x)$ が連続な場合、第2段階で一般的の可測関数の場合を、連続な $g_n(x)$ による近似によって I_t が M -functional になるような version が取れることとしている。この論拠がよく理解できなかった。

Theorem 4.2. α_t, β_t — M -functionals, $g_1(x), g_2(x)$ を可測関数で、 $\int_0^t g_1(x_u) d\alpha_u, \int_0^t g_2(x_u) d\beta_u$ の存在するものとする。

このとき、

$$\left\langle \int g_1(x_u) d\alpha_u, \int g_2(x_u) d\beta_u \right\rangle_t = \int_0^t g_1(x_u) g_2(x_u) d\langle \alpha, \beta \rangle_u.$$

[注意] 原論文の証明は、Th 4.1 の場合と同様。 $g_i(x), i=1, 2$ が連続の場合しか通用しない形になっていた。

系 $I_t^{(1)} = \int_0^t g_1(x_u) d\alpha_u, I_t^{(2)} = \int_0^t g_2(x_u) d\beta_u$ とするとき、

$$\frac{\partial I_t^{(2)}}{\partial I_t^{(1)}}(x) = \frac{g_2(x)}{g_1(x)} \frac{\partial \beta}{\partial \alpha}(x)$$

§ 5. Ito の公式

Theorem 5.1 $\alpha_t^{(1)}, \dots, \alpha_t^{(n)}$ — M -functionals

$\gamma_t^{(1)}, \dots, \gamma_t^{(m)}$ — \widetilde{W} -functionals

$\bar{x}(\xi_1, \dots, \xi_n, \gamma_1, \dots, \gamma_m)$ を $n+m$ 変数, real valued, 連続な微係数 $\bar{\varphi}_{\xi_i}, \bar{\varphi}_{\gamma_k}, \bar{\varphi}_{\xi_i \gamma_j}$ ($i, j = 1, \dots, n$, $k = 1, \dots, m$) を持つ。

このとき、

$$\begin{aligned} \bar{\Phi}(\alpha_t^{(1)}, \dots, \alpha_t^{(n)}, \gamma_t^{(1)}, \dots, \gamma_t^{(m)}) &= \bar{\Phi}(0, 0, \dots, 0, 0, \dots, 0) \\ &+ \sum_{i=1}^n \int_0^t \bar{\Phi}_{\beta_i}(\alpha_s^{(1)}, \dots, \alpha_s^{(n)}, \gamma_s^{(1)}, \dots, \gamma_s^{(m)}) d\alpha_s^{(i)} + \sum_{k=1}^m \int_0^t \bar{\Phi}_{\eta_k}(\alpha_s^{(1)}, \dots, \alpha_s^{(n)}, \gamma_s^{(1)}, \dots, \gamma_s^{(m)}) d\gamma_s^{(k)} \\ &+ \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \int_0^t \bar{\Phi}_{\beta_i \beta_j}(\alpha_s^{(1)}, \dots, \alpha_s^{(n)}, \gamma_s^{(1)}, \dots, \gamma_s^{(m)}) d\langle \alpha^{(i)}, \alpha^{(j)} \rangle_s \end{aligned}$$

がなりにつ。

(この定理は、伊藤清氏による、变换公式と本質的に同様の証明法によつて得られる。)

§ 6. 若干の注意

この(1)でふれた部分についての、ほとんどの認識は Kunita-Watanabe [27] の中にかくまれるようと思える。特に、TR. 5.1 は、より一般に 2 案可積分な martingale に関する变换公式として、連続でない martingale の場合も含めて得られてゐる。従つて、この部分の証明は全く行わなかつた。さらに、W-functional に関する定義の 2) は、考察する M-functional が 2 次の moment を x に関して一律に持つといふ強制約を設けておこなつてになり、この点で t local martingale として一般に考えると Kunita-Watanabe の考え方があぐれてゐるといえよう。

Skorokhod の問題提起そのものは、興味深い。今まで、Markov 過程論の「内部問題」に注目した文献は少いようと思わ

れるからである。

従つてであるが、Th 5.1 の右辺の stochastic integral は、
一般に additive functional ではないので、§4 における stochastic
integral の範囲にはないといふ。
 $\int_0^t g(s, \omega) d\alpha_s$ の形の 例えは Doob の意味での
分が $P_x, x \in U$ によらない意味をもつての証明は必要であ
る。

文献

- [1] E. B. Dynkin, Markov processes. Springer, (1965)
- [2] H. Kunita and S. Watanabe, On square integrable martingales, Nagoya Math. J. vol 30 (1967) 209-245.
- [3] 近藤亮司, Markov 過程と Potential, Seminar on Prob. vol 11 (1962)