

最一般的 SDE:  $dx_t = b(x_t, t)dt + \sigma(x_t, t)dw_t$ . 它的解为随机变量, 形式依此, 我们将其解分为:  $x_t = x_0 + \int_0^t b(x_s, s)ds + \int_0^t \sigma(x_s, s)dw_s$ .

在固定了路径  $\omega$  时  $x_t$  是它的连续函数. 于是我们可以借鉴分析学中的定义:  $\int_0^t \sigma(x_s(\omega), s)dw_s = \lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n \sigma(x_{t_i}(\omega), t_i) \cdot (w_{t_{i+1}} - w_{t_i})$ .

但是我们知道, 由于  $w_t(\omega)$  的曲线 (路径) 有无穷的特征, (可证明), 布朗运动的一次增量是无界的, 所以这一定义不可行. 为什么? 想想 Riemann 可积的充分条件.

考虑分析学中的情形, 设  $f, g, m$  均为连续函数,  $\Rightarrow \int_0^b f(m)dg \sim \int_0^b f(g(m)) \cdot g'(m)dm$ . 所有这步大 (小) 和  $A/b = \sum m_i / \omega_i \cdot f_i(g(t_{i+1}) - g(t_i))$ .

估计之间的差距:  $|A - B| \leq \max_i |f_j^{\max} - f_j^{\min}| \cdot \sum |g(t_{i+1}) - g(t_i)| \rightarrow 0$ . 而对于上节的定义, 我们还没完成  $|A - B| \rightarrow 0$  的证明. 这导致如果我们直接对随机微积分进行类似定义, 将导致微分的估计与  $f_j$  选取的点  $t_j, t_{j+1}$  区间内的哪一点有关. 因此, 在定义随机积分时, 这一点必须被舍弃. (通过改变参考点, 我们甚至可定义多种随机积分).

## Def 1. 简单函数的 Ito 积分.

称  $\phi(t, \omega)$  是一个简单函数, 如果有一个划分  $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_n = T$ , 使它在每个分段上都取常数值. 换言之, 它可以写成:  $\phi(t, \omega) = \sum_{j=1}^n e_j(\omega) \mathbb{1}_{[t_{j-1}, t_j)}(t)$ , 其中  $e_j(\omega)$  是  $\mathcal{F}_{t_{j-1}}$  可测的.

则它的 Ito 积分写成:  $\int_0^T \phi(t, \omega)dw_t = \sum_{j=1}^n e_j(\omega) \cdot (w_{t_j} - w_{t_{j-1}})$ .

## Theorem 1. 简单函数的 Ito 积分有 $W_t$ 性质.

1).  $\mathbb{E}[\int_0^T f(t, \omega)dw_t] = 0$       2).  $\int_0^T f(t, \omega)dw_t$  是  $\mathcal{F}_t$ -鞅.

3). (Ito 等距):  $\mathbb{E}[\int_0^T f(t, \omega)dw_t]^2 = \mathbb{E}[\int_0^T f^2(t, \omega)dt]$

证明: 性质 1) 是显然的.

对于 2), 不妨设  $S, T$  处于不同时间段, 即  $S \in [t_{k-1}, t_k)$ ,  $T \in [t_k, t_{k+1})$ .

$$\mathbb{E}[\int_0^T \phi(t, \omega)dw_t | \mathcal{F}_S] = \mathbb{E}\left[\underbrace{\sum_{j=1}^{k-1} e_j(w_{t_j} - w_{t_{j-1}})}_{\text{利用鞅性, 这步可以从鞅型中推导出来}} + \underbrace{e_k(w_{t_k} - w_{t_{k-1}})}_I + \sum_{j=k+1}^{n-1} e_j(w_{t_{j+1}} - w_{t_j}) + e_n(w_T - w_{t_n}) \mid \mathcal{F}_S\right]$$

$$= \sum_{j=1}^{k-1} \left( \quad \right) + e_k(\mathbb{E}[w_{t_k} | \mathcal{F}_S] - w_{t_{k-1}}) + \dots$$

$$\text{利用 } W \text{ 的鞅性} = \sum_{j=1}^{k-1} \left( \quad \right) + e_k(w_S - w_{t_{k-1}}) + \dots$$

只需证明中部分:  $\mathbb{E}[\sum_{j=k}^{n-1} e_j(w_{t_{j+1}} - w_{t_j}) + e_n(w_T - w_{t_n}) | \mathcal{F}_S] = 0$ .

$$= \mathbb{E}[\mathbb{E}[\sum_{j=k}^{n-1} e_j(w_{t_{j+1}} - w_{t_j}) | \mathcal{F}_{t_j} | \mathcal{F}_S]] + \mathbb{E}[\mathbb{E}[e_n(w_T - w_{t_n}) | \mathcal{F}_{t_n} | \mathcal{F}_S]]$$

$$= \sum_{j=k}^{n-1} e_j \mathbb{E}[\mathbb{E}[w_{t_{j+1}} - w_{t_j} | \mathcal{F}_{t_j} | \mathcal{F}_S]] + e_n \mathbb{E}[\mathbb{E}[w_T - w_{t_n} | \mathcal{F}_{t_n} | \mathcal{F}_S]]$$

$$\text{利用 } W \text{ 鞅性} = \sum e_j \mathbb{E}[w_j - w_j | \mathcal{F}_S] + e_n \mathbb{E}[w_n - w_n | \mathcal{F}_S] = 0.$$

从而得证.

下证收敛) 记  $D_j = W_{t_{j+1}} - W_{t_j}$ . 从而  $I_n = \sum_j D_j e_j$ ,  $I_n^2 = (\sum_j D_j e_j)(\sum_j D_j e_j) = \sum_j (D_j e_j)^2 + \sum_j e_j e_j D_j D_j = \sum_j (D_j e_j)^2 + 2 \sum_j e_j e_j D_j D_j$   
 $e_j e_j D_j$  是  $F_{t_j}$  可测的 而  $D_j$  与  $[0, t_j]$  中的信息独立  $\Rightarrow D_j$  与  $e_j e_j D_j$  是独立的. 从而  $E[\sum_j e_j e_j D_j D_j] = 0$ .  
 对于  $e_j$  为  $F_{t_j}$  可测, 故  $e_j$  与  $D_j$  独立  $\Rightarrow E[I_n^2] = \sum_{j=0}^n E[(e_j D_j)^2] = \sum_{j=0}^n E[e_j^2 D_j^2] = \sum_{j=0}^n E[e_j^2] E[D_j^2] = \sum_{j=0}^n E[e_j^2] (t_{j+1} - t_j) = E[\int_0^T f^2(u) du]$ . 从而得证.

Def 2. 一般函数的 Ito 积分. (使用一系列简单函数逼近).

令  $f(t, \omega)$  是  $(t, \omega) \rightarrow \mathbb{R}$  的函数. 它满足  $f(t, \omega)$  是  $F_t$  适应的. 且  $E[\int_0^T f^2(t, \omega) dt] < +\infty \quad \forall t \leq T$ . 则令列简单函数  $\{\phi_n(t, \omega)\}$  满足  $\lim_{n \rightarrow +\infty} \phi_n(t, \omega) = f(t, \omega)$ .

一般函数  $f(t, \omega)$  的 Ito 积分定义为  $\int_0^T f(t, \omega) dW_t = \lim_{n \rightarrow +\infty} \int_0^T \phi_n(t, \omega) dW_t$ . (实际上这个等号是收敛性证明的).

它仍然满足期望不变性, 线性性和 Ito 等距这三个基本性质.

Theorem 2 (Ito 积分的基本性质)

1).  $\int_0^T f dW_t = \int_0^u f dW_t + \int_u^T f dW_t \quad (a.s.)$

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).  $\int_0^T f dW_t$  是  $F_T$  适应的.

4).  $X_t = \int_0^t f dW_t$  是鞅过程.

[Example]: 计算  $\int_0^t W_s dW_s$  (利用 Ito).

$$\begin{aligned} \int_0^t W_s dW_s &= \sum_j W_{t_j} (W_{t_{j+1}} - W_{t_j}) = \sum_j \frac{2W_{t_j}^2 - W_{t_{j+1}}^2}{2} = \sum_j \frac{W_{t_{j+1}}^2 - W_{t_j}^2}{2} - \sum_j \frac{W_{t_{j+1}}^2 - 2W_{t_j}W_{t_{j+1}} + W_{t_j}^2}{2} \\ &= \frac{W_t^2}{2} - \frac{1}{2} \sum_j (W_{t_{j+1}} - W_{t_j})^2 \xrightarrow{\text{Ito 收敛性}} \frac{W_t^2}{2} - \frac{t}{2}. \end{aligned}$$

从而  $\int_0^t W_s dW_s = \frac{W_t^2}{2} - \frac{t}{2}$ .

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  $f(t, W(t)) - f(0, W(0)) = \int_0^t f_t(t, W(t)) dt + \int_0^t f_x(t, W(t)) dW_t + \frac{1}{2} \int_0^t f_{xx}(t, W(t)) dt$ .

验证: 只需验证  $f(t, W(t)) - f(0, W(0)) = f_t dt + f_x dW_t + \frac{1}{2} f_{xx} dt$ .

证明: 由 Taylor 展开  $f(t_{j+1}, X_{j+1}) - f(t_j, X_j) = f_x(t_j, X_j)(t_{j+1} - t_j) + \frac{1}{2} f_{xx}(t_j, X_j)(t_{j+1} - t_j)^2 + \frac{1}{6} f_{xxx}(t_j, X_j)(t_{j+1} - t_j)^3 + \dots$

令  $X_j \leftarrow W_{t_j}$ . 则收敛各项:  $\int_0^T f_{tt}(t, W(t)) dt$ ,  $\int_0^T f_x(t, W(t)) dW_t$ ,  $\frac{1}{2} \int_0^T f_{xx}(t, W(t)) dt$ .

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

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

而对于 B,  $[W(t_{j+1}) - W(t_j)]^2 \rightarrow t_{j+1} - t_j$  由 Ito 收敛性得  $E[W(t_{j+1}) - W(t_j)]^2 = dt$ .  $Var(\quad) = 2t dt$  可以由 Ito 等式不等式证明收敛性得证.

从而  $\mathbb{P} \rightarrow \frac{1}{2} \int_0^T f_{xx}(t, w_t) (dt - \frac{1}{2} dt) = \frac{1}{2} \int_0^T f_{xx}(t, w_t) dt$  从而得证

\* 注: 推导中使用到了随机游动的收敛性, 所以收敛性上不相符, 所以等号其实不严格相等, 而是在收敛性上相等。

下面利用 Ito 微分求 N 个常数的 SDE.

[Example] Ornstein-Uhlenbeck (OU) 过程  $dx_t = -\theta x_t dt + \sigma dw_t$

由 Ito 引理:  $d(e^{\theta t} x_t) = e^{\theta t} dx_t + \theta e^{\theta t} x_t dt = 0$  注意: 没有  $x_t$  的平方项。

而原方程等价于  $e^{\theta t} dx_t + \theta e^{\theta t} x_t dt = d(e^{\theta t} x_t) = \sigma e^{\theta t} dw_t \Rightarrow x_t - x_0 = \int_0^t \sigma e^{\theta s} dw_s \rightarrow$  这样做的目的是把  $x_t$  含在  $x_0$  中。

从而, 该过程的解:  $x_t = e^{-\theta t} x_0 + \sigma \int_0^t e^{-\theta(t-s)} dw_s$  这里只需要算一个随机积分。

$\rightarrow$  随机积分  $\Rightarrow$  无数个高斯过程的加和  $\rightarrow$  作为高斯分布。

于是, 求期望值的, 因此只考虑均值。  $\mathbb{E}[\int_0^t 1] = \mathbb{E}[\int_0^t \exp(-2\theta(t-s))] = \frac{1}{2\theta}(1 - \exp(-2\theta t))$

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荷。

对于一个典型的过程  $dx_t = b(x_t)dt + \sigma(x_t)dw_t$  则它对应的 Fokker-Planck 方程为:  $\frac{\partial p}{\partial t} = -\frac{\partial}{\partial x}(b p) - \frac{1}{2} \frac{\partial^2}{\partial x^2}(\sigma^2 p)$

构造守恒流:  $j(x,t) = b(x)p(x,t) - \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial x}(\sigma^2 p)$   $\Rightarrow \frac{\partial p}{\partial t} = -\frac{\partial j}{\partial x} \Rightarrow$  两个守恒律:  $\frac{\partial j}{\partial x} = 0 \Rightarrow$  global balance.  $j=0 \Rightarrow$  detailed balance.

例如, 考虑在外场和随机作用力下运动的布朗粒子:  $\Rightarrow dx_t = -\frac{\partial}{\partial x} U(x) dt + \sqrt{T} dw_t$

$j = \frac{\partial}{\partial x} U(x) p(x,t) - \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial x} (T p(x,t)) = 0 \Rightarrow p(x,t) = \exp(-\frac{U(x)}{T})$

此外, 守恒流与守恒荷的形式可以用于导出与 SDE "等价" 的 ODE.

$v_{eff} = \frac{j(x,t)}{p(x,t)} = b(x,t) - \frac{1}{2} \frac{1}{p} \frac{\partial}{\partial x}(\sigma^2 p) = b(x,t) - \frac{1}{2} \frac{1}{p} (\frac{\partial \sigma^2}{\partial x} p + \frac{\partial p}{\partial x} \sigma^2)$   
 $= b(x,t) - \frac{1}{2} (\frac{\partial \sigma^2}{\partial x} + \frac{\partial \ln p}{\partial x} \sigma^2)$

$\Rightarrow \frac{dx}{dt} = b(x,t) - \frac{1}{2} (\frac{\partial \sigma^2}{\partial x} + \frac{\partial \ln p}{\partial x} \sigma^2)$  若  $\sigma^2 = \text{const}$  的布朗运动情形:  $\Rightarrow \frac{dx}{dt} = b(x,t) - \frac{1}{2} \frac{\partial \ln p}{\partial x} \sigma^2$

"score function": 对应的  $\ln p$  可以看成是随机游动的漂移。

2). Feynman-Kac 方程 (即 PDE 求解 PDE).

Feynman-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PDE:  $\frac{\partial u(x,t)}{\partial t} = b(x) \cdot \frac{\partial u(x,t)}{\partial x} + \frac{1}{2} \cdot \sigma^2(x) \cdot \frac{\partial^2 u(x,t)}{\partial x^2} + u v(x)$  并有初始条件  $u(x,0) = \phi(x)$ .

构造:

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

由 Ito 公式:  $dY_s = dD \cdot u + D \cdot du$ .

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

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

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

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

将以上结果全部代入有:

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

由PDE 可知漂移项为0. 两式从0 ~ t 积分.

$$Y_t - Y_0 = \int_0^t \exp\left(\int_0^{t-s} v(x_{\tau-s}) d\tau\right) \sigma(x_{t-s}) d\tilde{w}_{t-s}.$$

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

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

$$dx_t = b(x_t) dt + \sigma(x_t) dW_t.$$

Ver B. 终值问题.

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

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

构造随机变量  $Y_s = \exp(-\int_0^s V(x_t) dt) u(x_s, s) = Du$

$$\Rightarrow dY_s = dD \cdot u + dD \cdot D.$$

其中  $dD = -V(x_s) \cdot \exp(-\int_0^s V(x_t) dt) ds$ .

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

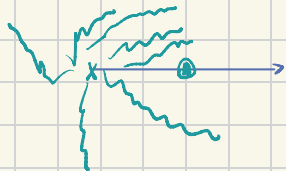
其中  $dx = b(x_t)dt + \sigma(x_t)dW_t$ ,  $(dx)^2 = \sigma^2 dt$ .

令  $s \uparrow T$  可得:  $dY_s = \exp(-\int_0^s V(x_t) dt) \sigma(x_s, s) \frac{\partial u}{\partial s} dW_s$ .

$\Rightarrow \mathbb{E}[Y_s | x_t = x] = \mathbb{E}[Y_T | x_t = x]$ , 从而立刻有结论.

[Example] 热方程:  $\frac{\partial u}{\partial t} = \frac{1}{2} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$ ,  $u(x, 0) = \delta(x)$ .

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



$\Rightarrow$  估计“击中”给定的粒子数目.