

Lezione 13

La divergenza e integrale di Skolnood

Ritorniamo sull'argomento di un operatore
 X, Y spazi di Banach

$A: \mathcal{D}(A) \subseteq X \mapsto Y$ con $\mathcal{D}(A)$ denso in X
 definiamo $A^*: \mathcal{D}(A^*) \subseteq Y^* \mapsto X^*$

Definizione $y^* \in \mathcal{D}(A^*)$ se l'applicazione

$x \mapsto \langle Ax, y^* \rangle_{Y, Y^*}$ è continua in $\mathcal{D}(A)$

rispetto alle norme di X , e in tal caso

$x^* = A^* y^*$ è l'unico elemento di X^*

tale che

$$\langle Ax, y^* \rangle_{Y, Y^*} = \langle x, x^* \rangle_{X, X^*}$$

$$\text{cioè} \quad \langle Ax, y^* \rangle = \langle x, A^* y^* \rangle$$

se X, Y sono di Hilbert, $X = X^*$ e $Y = Y^*$

Definizione di divergenza

Però $D: \mathcal{D}(D) \subseteq L^2(\Omega) \mapsto L^2(\Omega \times [0, T])$

si chiama divergenza l'operatore aggiunto

$D^*: \mathcal{D}(D^*) \subseteq L^2(\Omega \times [0, T]) \mapsto L^2(\Omega)$

Caratterizzazione: $Z \in L^2(\Omega \times [0, T])$ appartiene

a $\mathcal{D}(D^*)$ se

$F \mapsto E\left[\int_0^T D_s F Z_s ds\right]$ è continuo con la

norma di $L^2(\Omega)$ e $G = D^*(Z)$ è tale che

$$\langle DF, Z \rangle_{L^2(\Omega \times [0, T])} = E\left[\int_0^T D_s F Z_s ds\right] =$$

$$= E[FG] = \langle F, D^*Z \rangle_{L^2(\Omega)}$$

Teorema (divergenza e integrale di Itô)

Se H è propr. adattabile e $E\left[\int_0^T H_s^2 ds\right] < +\infty$,

$$H \in \mathcal{D}(D^*) \text{ e } D^*H = \int_0^T H_s dW_s$$

Basta per provare

$$E \left[\int_0^T D_s F H_s ds \right] = E \left[F \cdot \int_0^T H_s dW_s \right]$$

e basta provare se $F = \varepsilon(r)$ (qco esponenziali di Wiener sono un sistema totale su $L^2(\mathcal{R})$)

$$E \left[\varepsilon(r) \int_0^T h(s) H_s ds \right] = E \left[\varepsilon(r) \int_0^T H_s dW_s \right]$$

equivale a

$$E \left[\varepsilon(r) \int_0^T H_s (dW_s - h(s) ds) \right] = 0$$

ma sotto le probabilità che ho denotato $\varepsilon(r)$, $(W_s - \int_0^s h(s) ds)$ è un processo di Wiener.

Operazionale: bisogna prima supporre

$$E^* \left[\int_0^T H_s^2 ds \right] < +\infty$$

↳ rispetto alle probabilità $P^* = \varepsilon(r) \cdot P$

e poi si estende per continuità.

(6)

La divergenza è chiamata anche

integrale di Skorohod e indicato

$$D^*(z) \text{ o anche } \mathcal{D}(z) = \int_0^T z_s \delta W_s.$$

L'integrale di Skorohod non è limitato
di come di Riemann.

Formula:

$$\int_0^T (F z_s) \delta W_s = F \int_0^T z_s \delta W_s - \int_0^T D_s F \cdot z_s ds$$

ipotesi: $F \in \mathbb{D}^{1,2}$, $z \in \mathcal{D}(D^*)$

$$e E \left[F^2 \left(\int_0^T z_s \delta W_s \right)^2 + \left(\int_0^T D_s F \cdot z_s ds \right)^2 \right] < +\infty$$

in particolare, se H è propriamente
adattabile, la formula diventa

$$\int_0^T (F H_s) \delta W_s = F \int_0^T H_s dW_s - \int_0^T D_s F \cdot H_s ds$$

5

Parto provando la formula per Itô ;

però G Itô, m'ha

$$\langle DG, FZ_0 \rangle_{L^2(\Omega \times [0, T])} = \langle F DG, Z_0 \rangle_{L^2(\Omega \times [0, T])} =$$

$$= \langle D(FG) - G DF, Z \rangle_{L^2(\Omega \times [0, T])} =$$

$$= \langle FG, \sigma(Z) \rangle_{L^2(\Omega)} - \langle DF, GZ \rangle_{L^2(\Omega \times [0, T])} =$$

$$= E \left[G \left(F \int_0^T Z_s \sigma(W_s) - \int_0^T D_s F Z_s ds \right) \right]$$

La formula di Black-Scholes - Karatzas

Sappiamo che, per $F \in L^2(\Omega)$, m'ha

$$F = E[F] + \int_0^T H_s dW_s \quad \text{con un unico } H \text{ proprio}$$

misurabile con $E \left[\int_0^T H_s^2 ds \right] < +\infty$

Ma come si può rappresentare H ?

Formule usuale: supponiamo $F \in \mathcal{D}^{1,2}$, ⑥

$$\text{allora } F = E[F] + \int_0^T E[D_s F | \mathcal{F}_s] dW_s$$

Questa è formulata ad esempio nel libro di Neualart, ma in questa forma è formulata male.

Teorema preciso (C.O.K.) Se $F \in \mathcal{D}^{1,2}$:

$$\text{allora } F = E[F] + \int_0^T H_s dW_s \quad \text{dove } H \text{ è}$$

la proiezione ortogonale di DF sul

sottospazio chiuso $L^2(\Omega \times [0, T]; \mathcal{P}; d\mathbb{P} \otimes dt)$

(σ -algebra predeterminata) \uparrow

e in particolare in L^2 , per quanto sopra,

$$H_s = E[D_s F | \mathcal{F}_s] \text{ p.c.}$$

Demonstrazione: la prima parte è facile (7)

possiamo supporre $E[F] = 0$, e individualmente

$$\mathcal{M}^2 = L^2(\Omega \times [0, T], \mathbb{F}, d\mathbb{P} \otimes dt)$$

Preso $K \in \mathcal{M}^2$, poiché $F = \int_0^T H_s dW_s$

$$E\left[F \cdot \left(\int_0^T K_s dW_s\right)\right] = E\left[\int_0^T H_s K_s ds\right]$$

ma poiché $\int_0^T K_s dW_s = \delta(K)$ allora

$$E\left[F \left(\int_0^T K_s dW_s\right)\right] = E\left[\int_0^T D_s F K_s ds\right]$$

così, $\forall K \in \mathcal{M}^2$

$$E\left[\int_0^T D_s F K_s ds\right] = E\left[\int_0^T H_s K_s ds\right]$$

Per la seconda parte, vedo appunto

Atterndone: sono equivalenti

formule di Clark - Ocone - Karatzas



se K_s è proprio indennabile $\int_0^T K_s \delta W_s = \int_0^T K_s dW_s$

Una proprietà di D

Proposizione Supponiamo $F \in \mathbb{D}^{1,2}$ e che sia F_t minimale: allora $D_s F$ è F_t minimale e $D_s F = 0$ per $s > t$.

Si prova facilmente sugli esponenziali di Wiener $W(R)$.

Formula:

$$D_t \left(\int_0^T z_s \delta W_s \right) = z_t + \int_0^T D_t z_s \delta W_s$$

in particolare se H_s è process. minimale

$$D_t \left(\int_0^T H_s dW_s \right) = H_t + \int_0^T D_t H_s dW_s$$

Le ipotesi sono nelle pagine
succedenti

9

Ipotesi:

a) $\forall \tau, z_\tau \in \mathbb{D}^{4,2}$

b) esiste una semimartingala $D_s z_\tau(\omega)$

adattata su $\Omega \times [0, T] \times [0, T]$

c) $\int_0^T \|z_s\|_{\mathbb{D}^{1,2}}^2 ds < +\infty$

allora $\delta(z) \in \mathbb{D}^{4,2}$ e

$$D_0 \left(\int_0^T z_s \delta W_s \right) = z_0 + \int_0^T D_0 z_s \delta W_s$$