

Kap. VI Stetige Semimartingale, Ito-Formel

die Räume \mathcal{M}_{loc} , \mathcal{V}_{loc} , \mathcal{A}_{loc} 6.1–6.1'

Definition: die Klasse \mathcal{S} der d -dimensionalen stetigen Semimartingale 6.2

stetiger Martingalteil und vorhersehbarer BV-Anteil sind eindeutig bestimmt 6.3

'Netze' von Stopzeiten zur Kontrolle von Fluktuationen in $X \in \mathcal{S}$ 6.4

Konvergenz quadratischer Variationen für $X \in \mathcal{S}$ 6.5 – 6.6

Literaturverweise zu Semimartingalen mit Sprüngen 6.7

Konvergenz der quadratischen Kovariationen für $X \in \mathcal{S}$ 6.8 – 6.8'

Hauptsatz: Ito-Formel für stetige Semimartingale 6.9

Bemerkung zum Zusatzterm in der Ito-Formel 6.10

Beispiel: Produktformel für stetige Semimartingale 5.4

Kap. VI Stetige Semimartingale, Itô-Formel

Generelvaraussetzung: Gbl. Hyp. an $(\mathcal{X}, \mathcal{D}, \mathbb{F}, \mathbb{P})$.

6.1 Def: Schreibe in Verschränkung von 4.16 und 3.20

$\mathcal{M}_{loc} :=$ Klasse aller stetigen lokalen (\mathbb{P}, \mathbb{F}) -Mart. mit $M_0 \equiv 0 \equiv 0$

$\mathcal{V}_{loc} :=$ Klasse aller stetigen \mathbb{F} -BD-Prozesse V mit $V_0 \equiv 0$

In dieser Ordnung ist die Notation

$$\mathcal{M}_{loc} := \{ V \in \mathcal{V}_{loc} : V \text{ ist lokal beschränkt} \}$$

Korrespondiert mit 4.21 (denn stetige \mathbb{F} -lokalbeschränkte Prozesse sind lokalstetig und lokal integrierbar).

6.1 Bem: Prozesse X in \mathcal{M}_{loc} , \mathcal{V}_{loc} , \mathcal{M}_{loc} sind lokal beschränkt (wegen Stetigkeit und $X_0 \equiv 0$: betr. $\tau^n := \inf\{t > 0 : |X_t| > n\}$), und $\mathcal{M}_{loc} = \{ X \in \mathcal{M}_{loc}^{2lc} : X_0 \equiv 0 \}$.

6.2 Def: Schreibe \mathcal{S} für die Klasse aller d -dim Prozesse

$$X = \begin{pmatrix} X^1 \\ \vdots \\ X^d \end{pmatrix} : X^i = X_0^i + M^i + A^i$$

mit $M^i \in \mathcal{M}_{loc}$ und $A^i \in \mathcal{V}_{loc}$, $1 \leq i \leq d$. Nenne X ein d -dim. stetiges Semimartingal bzgl. (\mathbb{P}, \mathbb{F}) :

6.3 Satz: In 6.2 sind für $1 \leq i \leq d$

lokaler Multiplizität M^i von X^i
vonhervorgehender BV-Teil A^i von X^i

eindeutig bestimmt, b.g.U.

Bew: sind $X_0^i + M^i + A^i = X^i = X_0^i + \tilde{M}^i + \tilde{A}^i$ zwei

schrittweisedarstellungen desselben X , so ist

$$M^i - \tilde{M}^i = \tilde{A}^i - A^i$$

zweimal lokales MCH. und vhs BV-Prop: 5.3; 5. \square

6.4 Def: Sei $X = \begin{pmatrix} X^1 \\ \vdots \\ X^d \end{pmatrix} \in \mathcal{S}$. neue Netz für X
jedes doppelt indizierte System von \mathbb{F} -Ergebnisse

$(G_k^u)_{k \in \mathbb{N}}$ aufsteigend in \mathbb{K} , $G_0^u = 0$, $G_k^u \uparrow \infty$ für $k \rightarrow \infty$
wobei für jedes u und alle i, j, k die Bedingung

$$\left\{ \begin{array}{l} \sup_{t \geq 0} |M_t^i - M_t^j| \leq \frac{1}{u} \\ \|A^i\|_{G_{kn}^u} - \|A^j\|_{G_k^u} \leq \frac{1}{u} \\ \| \langle M^i, M^j \rangle \|_{G_{kn}^u} - \| \langle M^i, M^j \rangle \|_{G_k^u} \leq \frac{1}{u} \\ G_{kn}^u - G_k^u \leq \frac{1}{u} \end{array} \right.$$

erfüllt. Ein solches existiert stets, da alle $M^i, A^i, \langle M^i, M^j \rangle$ stetig sind und in 0 fallen (\rightarrow 5.17), z.B.:

$$G_{kn}^u := (G_k^u + \frac{1}{u}) \wedge \inf \{ t > G_k^u : \text{ex. ex. } 1 \leq i \leq d \text{ so dass} \\ |M_t^i - M_{G_k^u}^i| > \frac{1}{u} \text{ oder } \langle M_t^i, M_{G_k^u}^j \rangle > \frac{1}{u} \text{ oder } \|A_t^i\| - \|A_{G_k^u}^i\| > \frac{1}{u} \}$$

6.5 Satz: Sei $X = X_0 + M + A$ ein stetiges semimartingale, $d=1$.

ist $\{G_k^u : u \in \mathbb{N}\}$ ein Netz für X , so gilt für
 $H = (H_t)_{t \geq 0}$ H -adaptiert, limsupstetig, lokal beschränkt

$$\sum_{k \in \mathbb{N}} H_{G_{k-1}^u} (X_{G_k^u} - X_{G_{k-1}^u})^2 \rightarrow \int_0^t H_s d\langle M \rangle_s$$

\mathbb{P} -stoch. für $u \rightarrow \infty$, für jedes feste $0 < t < \infty$.

Bew: A) Es existiert $M, \|M\|, \langle M \rangle, |H|$ beschränkt durch eine Konst $C < \infty$. Sei $0 < t < \infty$ fest.

1) Schreibe $y_k := (M_{G_k^u} - M_{G_{k-1}^u})^2$ und zeige:

$$\xi_u := \sum_{k \in \mathbb{N}} y_k \text{ erfüllt } \sup_u E(\xi_u^2) \leq 6 \cdot C^4 \dots$$

Bew: Für Mart. N und $u < v$ gilt $(N_v - N_u)^2 = N_v^2 - N_u^2 - 2N_u(N_v - N_u)$,
 also

$$E(y_k | \mathcal{F}_{G_{k-1}^u}) = E(M_{G_k^u}^2 - M_{G_{k-1}^u}^2 | \mathcal{F}_{G_{k-1}^u})$$

also wegen $M_0 = 0$

$$E(\sum_{k \in \mathbb{N}} y_k) \leq E(M_t^2) \leq C^2$$

$$E(\sum_{k \in \mathbb{N}} y_k | \mathcal{F}_{G_k^u}) = E(M_t^2 - M_{G_{k-1}^u}^2 | \mathcal{F}_{G_k^u}) \leq C^2$$

$\leq M_t^2 \leq C^2$

wegen

$$\sum_{k \in \mathbb{N}} y_k y_l = \sum_k y_k^2 + 2 \sum_k y_k \sum_{l > k} y_l$$

folgt $E(\xi_u^2) \leq 6 \cdot C^2 \cdot E(\sum_k y_k) \leq 6 \cdot C^4$

2) Da $\#$ beschränkt und mit $y_k = (M_{t_1 t_1 \delta_k} - M_{t_1 t_1 \delta_{k-1}})^2$

$$E(y_k | \mathcal{F}_{t_1 \delta_{k-1}}) = E(\langle M \rangle_{t_1 \delta_k} - \langle M \rangle_{t_1 \delta_{k-1}} | \mathcal{F}_{t_1 \delta_{k-1}})$$

wie in 1), ist

$$j_n := \sum_k \#_{\delta_{k-1}} (y_k - (\langle M \rangle_{t_1 \delta_k} - \langle M \rangle_{t_1 \delta_{k-1}}))$$

in $\mathcal{L}^2(\Omega, \mathcal{F}_t, P)$. Wir zeigen

$$j_n \rightarrow 0 \quad \text{in } \mathcal{L}^2(\Omega, \mathcal{F}_t, P).$$

Bew: Schreibe mit

$$\delta_k := \langle M \rangle_{t_1 \delta_k} - \langle M \rangle_{t_1 \delta_{k-1}}, \quad k \in \mathbb{N}.$$

Dann wie in Schritt 1)

$$(x) \quad E(y_k - \delta_k | \mathcal{F}_{t_1 \delta_{k-1}}) = 0 \quad \forall k$$

also wegen Beschränktheit von $\#$ und (x)

$$(xx) \quad E(j_n^2) \leq C^2 \cdot E\left(\sum_k (y_k - \delta_k)^2\right)$$

wobei noch wohl über $(\delta_k)_k$

$$y_k = (M_{t_1 \delta_k} - M_{t_1 \delta_{k-1}})^2 \leq \left(\frac{1}{n}\right)^2$$

$$\delta_k = \langle M \rangle_{t_1 \delta_k} - \langle M \rangle_{t_1 \delta_{k-1}} \leq \frac{1}{n}.$$

Also liefert (xx) die Behauptung:

$$\begin{aligned} E(j_n^2) &\leq C^2 \cdot E\left(\sum_k (y_k^2 - 2y_k \delta_k + \delta_k^2)\right) \\ &\leq \frac{1}{n^2} \cdot C^2 \cdot E\left(\sum_k y_k\right) + C^2 \cdot E\left(\sum_k \delta_k\right) \\ &\leq \frac{1}{n} \cdot C^2 \cdot E(\langle M \rangle_t) + C^2 \cdot \langle M \rangle_t \\ &= O\left(\frac{1}{n}\right) \quad \text{für } n \rightarrow \infty. \end{aligned}$$

3) Für $u < v$ folgt aus der Seierstypdarstellung von X

$$(X_v - X_u)^2 = (M_v - M_u)^2 + (A_v - A_u)^2 - 2(M_v - M_u)(A_v - A_u)$$

folglich nach Wahl der $(G_k^u)_k$ mit $y_k = (M_{t16_k^u} - M_{t16_{k-1}^u})^2$:

$$|(X_{t16_k^u} - X_{t16_{k-1}^u})^2 - y_k| \leq \frac{3}{u} \left(\|A\|_{t16_k^u} - \|A\|_{t16_{k-1}^u} \right) \forall k.$$

Wegen Beschränktheit von $\#$ folgt

$$\begin{aligned} (*) \quad & \left\{ \begin{aligned} & \sum_k \#_{G_{k-1}^u} |X_{t16_k^u} - X_{t16_{k-1}^u}|^2 \\ & = \sum_k \#_{G_{k-1}^u} (M_{t16_k^u} - M_{t16_{k-1}^u})^2 + \frac{3C}{u} \|A\|_t. \end{aligned} \right. \end{aligned}$$

22.6.20

4) Approx. der Lichtstetigen beschränkten Progn. $\#$ durch

$$\#^u := \sum_k \#_{G_{k-1}^u} \mathbb{1}_{[G_{k-1}^u, G_k^u]}$$

punktweise auf $\mathbb{R}^+ \times \mathbb{R}$. Dann $\#^u, u \geq 1, \#$ vorkompakt und beschränkt durch C . Folgende Konvergenz:

$$\begin{aligned} & \sum_k \#_{G_{k-1}^u} (\langle M \rangle_{t16_k^u} - \langle M \rangle_{t16_{k-1}^u}) \\ & = \int_0^t \#_s^u d\langle M \rangle_s \xrightarrow{u \rightarrow \infty} \int_0^t \#_s d\langle M \rangle_s \end{aligned}$$

pfadweise in ω . Nach Schritt 2) gilt dann

$$\begin{aligned} *) \quad & \left\{ \begin{aligned} & \sum_k \#_{G_{k-1}^u} (M_{t16_k^u} - M_{t16_{k-1}^u})^2 = \sum_k \#_{G_{k-1}^u} y_k \\ & \xrightarrow{u \rightarrow \infty} \int_0^t \#_s d\langle M \rangle_s \end{aligned} \right. \end{aligned}$$

\mathbb{P} -produziert. Wegen (*) ist damit die Beh. des Satzes unter der Beschränktheitsvoraussetzung aus A) bewiesen.

B) Für allg. $X = X_0 + M + A$ in \mathcal{S} und $\#$ linksstetig und lokal beschränkt wähle $(S_n)_n$ lok. Folge für $\#$ (4.15) setze

$$T_n := \inf \{ t > 0 : |M_t| > n \text{ oder } \langle M \rangle_t > n \text{ oder } \|A\|_t > n \} \wedge S_n$$

Dann $T_n \uparrow \infty$, und für jedes t (fest) und $\varepsilon > 0$ bel. klein existiert ein $m_0 = m_0(t, \varepsilon)$ so daß

$$P(T_n \leq t) < \varepsilon \quad \forall m \geq m_0.$$

Dann erfüllen

$$\tilde{M} := M^{T_n}, \quad \tilde{A} := A^{T_n}, \quad \tilde{\#} := \#^{T_n}$$

die Beschränktheitsvoraussetzung der A), und mit $\tilde{X} := X^{T_n}$

$$\begin{aligned} & P\left(\left| \sum_k \#_{G_{k-1}^h} (X_{t \wedge G_k^h} - X_{t \wedge G_{k-1}^h})^2 - \int_0^t \# d\langle M \rangle \right| > \gamma \right) \\ & \leq P(T_n \leq t) + \\ & + P\left(\left| \sum_k \tilde{\#}_{G_{k-1}^h} (\tilde{X}_{t \wedge G_k^h} - \tilde{X}_{t \wedge G_{k-1}^h})^2 - \int_0^t \tilde{\#} d\langle \tilde{M} \rangle \right| > \gamma \right) \end{aligned}$$

und wegen A) ist der Beweis abgeschlossen. \square

6.6 Folgerung: Zu $X \in \mathcal{S}$ ex. TF $(X_t)_t$ von \mathbb{N} so def

$$\left. \begin{aligned} & \sum_k (X_{t_1 t_k}^{h_k} - X_{t_1 t_{k-1}}^{h_{k-1}})^2 \rightarrow \langle M \rangle_t \\ & \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0, \text{ für alle } t \in \mathbb{R}^+ \end{aligned} \right\}$$

Bew: 6.5 mit $\# \equiv 1$, übliches Teilfolgenkrit. für prod. Univ. \square

Interpret: Im Sinne von 6.6 'kann $\langle M \rangle_t$ aus X_t errechnet werden', und der typische Pfad eines Schwanmangels ist von endlichem quadratischen Variation.

6.7 Bew: Für Schwanz. mit Sprünge siehe Itô-Itô-Formel, Métivier, Jacod-Slivanov: hier gilt

$$\sum_k (X_{t_1 t_k}^{h_k} - X_{t_1 t_{k-1}}^{h_{k-1}})^2 \rightarrow \langle M^c \rangle_t + \sum_{t \text{ besst}} |\Delta X_t|^2$$

wobei der stetige Martingalteil M^c von M (eind. best.) entsteht, indem dem Martingalteil von X im Sinne von 2.31 und 3.25 die Sprünge kompensiert werden werden (\rightarrow Métivier Thm 17.7, Kap. 18, Thm 20.5)

6.8 Satz: Sei $X = X_0 + M + A \in \mathcal{S}$, dann bel.

Sei $\{t_k^u\}_k : u \in \mathbb{N}\}$ ein Netz für X .

Dann gilt für $\#$ eindeutig, $\#$ -adapt., lokal beschränkt

$$\sum_k \#_{t_{k-1}^u} (X_{t_k^u}^i - X_{t_{k-1}^u}^i) (X_{t_k^u}^j - X_{t_{k-1}^u}^j) \\ \longrightarrow \int_0^t \#_s d\langle M^i, M^j \rangle_s$$

\mathbb{P} -stoch. für $u \rightarrow \infty$, für alle $1 \leq i, j \leq d$.

Bew: wie Beweis 6.6, beachte zusätzlich 5.18

$$\| \langle M^i, M^j \rangle_v - \langle M^i, M^j \rangle_u \|_v \leq \frac{2}{\sqrt{v}} \sqrt{ \langle M^i \rangle_v - \langle M^i \rangle_u }$$

für $u < v$. \square

6.8' Folgerung: Sei $X = X_0 + M + A \in \mathcal{S}$, $d=1$, sei Y ein

actives Vektor. ohne stetigen Martingalteil: $Y = Y_0 + V$, $V \in \mathcal{V}_{1,0}^p$

Dann mit Betr. wie oben

$$\sum_k (Y_{t_k^u} - Y_{t_{k-1}^u})^2 \longrightarrow 0$$

$$\sum_k \#_{t_{k-1}^u} (X_{t_k^u} - X_{t_{k-1}^u}) (Y_{t_k^u} - Y_{t_{k-1}^u}) \longrightarrow 0$$

\mathbb{P} -stoch. für $u \rightarrow \infty$, $0 < t < \infty$ bel. Dies entspricht

$$\langle M, 0 \rangle = \left\langle \left(\frac{M+0}{2} \right)^2 - \left(\frac{M-0}{2} \right)^2 \right\rangle = 0.$$