



Title	On a singular control problem for a time changed distorted Brownian motion
Author(s)	川端, 敏裕
Citation	大阪大学, 1998, 博士論文
Version Type	
URL	https://hdl.handle.net/11094/40661
rights	
Note	著者からインターネット公開の許諾が得られていないため、論文の要旨のみを公開しています。全文のご利用をご希望の場合は、大阪大学の博士論文についてをご参照ください。

The University of Osaka Institutional Knowledge Archive : OUKA

<https://ir.library.osaka-u.ac.jp/>

The University of Osaka

氏名	川端敏裕
博士の専攻分野の名称	博士(理学)
学位記番号	第13958号
学位授与年月日	平成10年3月25日
学位授与の要件	学位規則第4条第1項該当 基礎工学研究科数理系専攻
学位論文名	On a singular control problem for a time changed distorted Brownian motion (一般化されたブラウン運動に対するある特異制御問題)
論文審査委員	(主査) 教授 福島 正俊
	(副査) 教授 長井 英生 教授 龜高 惟倫 助教授 竹田 雅好

論文内容の要旨

M_t を原点から出発する1次元ブラウン運動, $h: R \rightarrow R$ を $x = 0$ で最小値をとる凸関数, r, l, α を正定数とする。 M_t を政策(policy)と呼ばれる確率過程の組 $S = (A_t^l, A_t^r)$ で $X_t - X_0 = M_t + A_t^l - A_t^r$ のように制御する。但し, A_t^l, A_t^r は positive increasing functional とする。各政策 $S = (A_t^l, A_t^r)$ に対し, 費用関数を

$$k_s = E_x \{ \int_0^s e^{-\alpha t} h(X_t) dt + \int_0^s e^{-\alpha t} (rdA_t^l + ldA_t^r) \}$$

のように定義する。このとき, 政策 $S = (A_t^l, A_t^r)$ の中で費用関数 k_s を最小にする政策 \tilde{S} を見つけ出したい。

この種の問題は Harrison and Taksar (1983) によって最初に考察され, 上述の問題は Taksar (1985) によって解かれた。そして \tilde{S} は, ある区間 $[a, b]$ の境界点 a, b での反射壁ブラウン運動の局所時間 $\tilde{A}_t^l, \tilde{A}_t^r$ の組であることが示された。また, 境界点 a, b は optimal stopping game の値と呼ばれる関数

$$V(x) = \sup_{\tau} \inf_{\sigma} E_x \{ \int_0^{\tau \wedge \sigma} e^{-\alpha t} H(Y_t) dt + e^{-\alpha(\tau \wedge \sigma)} f(Y_{\tau \wedge \sigma}) \}$$

によって, $a = \max \{x \mid V(x) = -r\}$, $b = \min \{x \mid V(x) = l\}$ と決められることも示された。但し, τ, σ は $M_s > 0, M_s < 0$ なる停止時刻とし, $f(x) = l 1_{(0, \infty)} - r 1_{(-\infty, 0)}$, $H = \frac{dh}{dx}$, また (Y_t, P_x) は x から出発する1次元ブラウン運動とする。

本論文では Taksar の結果を, M_t が原点から出発する1次元ブラウン運動の適当な時刻変更で与えられる場合に次の仕方で拡張する。先ず正値連続関数 $m: R \rightarrow R$ を密度関数とする測度 $dm = m(x)dx$ を固定する。また, 非負値可測関数 $\rho: R \rightarrow R$ で $\rho(x)dm(x)$ の台が有界閉区間 E となるものを政策として扱う。この ρ に対し $L^2(E; \rho dm)$ 上の strongly local regular Dirichlet form

$$\varepsilon^\rho(u, v) = \frac{1}{2} \int_R \frac{du}{dx} \frac{dv}{dx} \rho(x) dx$$

$$D[\varepsilon^\rho] = \{u \in L^2(E; \rho dm) \mid u \text{ is absolutely continuous on } E \text{ and } \varepsilon^\rho(u, u) < \infty\}$$

を考える。一般論から、この ε^ρ には E 上の拡散過程 $M^\rho = (X_t^\rho, P_x^\rho)$ が対応している。 ρ に有界変動性を仮定しておくと、 X_t^ρ は $X_t^\rho - X_0^\rho = M_t + A_t^{\rho,1} - A_t^{\rho,2}$ のように分解されることが分かる。ここで M_t は原点から出発するブラウン運動を $\phi(t) = \int_0^t m(X_s^\rho) ds$ で時刻変更したものであり、 $A_t^{\rho,1}$ 、 $A_t^{\rho,2}$ は関数 ρ から定まるある positive continuous additive functional である。各 ρ に対し、費用関数を

$$k_\rho = E_x \left\{ \int_0^\infty e^{-\alpha t} h(X_t^\rho) dt + \int_0^\infty e^{-\alpha t} (rdA_t^{\rho,1} + ldA_t^{\rho,2}) \right\}$$

によって定義しよう。

本論文では以下の結果を証明することが出来た。我々は $k_{\tilde{\rho}} = \min_\rho k_\rho$ となる $\tilde{\rho}$ に興味があるが、それはある区間 $[a,b]$ の特性関数 $\rho(x) = I_{(a,b)}(x)$ として実現される。対応する拡散過程 $X_t^{\tilde{\rho}}$ は閉区間 $[a,b]$ 上の時刻変更された反射壁ブラウン運動であり、 $A_t^{\tilde{\rho},1}$ 、 $A_t^{\tilde{\rho},2}$ は各々 $X_t^{\tilde{\rho}}$ の a, b における局所時間である。また a, b は標準尺度が dm で標準測度が $2dx$ の拡散過程 (Y_t, P_x) に関する optimal stopping game によって Taksar の場合と同様の仕方で決定される。

論文審査の結果の要旨

マルコフ過程の確率制御問題の一つとして、特にマルコフ過程がマルチングール部分と有界変動部分の和として表されている場合に、それぞれの部分の適当な汎関数の平均値の和を値関数とし、有界変動部分を制御することによる最適化問題を考えるとき、最適過程がある領域の反射壁過程として、最適制御がその境界のみで瞬間に変動する特異な局所時間として現れることがある。このような特異制御問題は、マルチングール部分が 1 次元ブラウン運動の場合に、80年代の前半に最初に Harrison よって考察され、後に Taksar によってブラウン運動の確率停止ゲーム問題のある種の相対問題として、より一般的に考察され解かれた。

本論文はマルチングール部分が 1 次元ブラウン運動のランダムな時間変更の形をしているより一般の場合（それはスピード速度 m に関係している）に、問題をデリクレ形式を用いて再設定することによって、Taksar の結果を拡張することに成功したものである。採用されたデリクレ形式はエネルギー形式と呼ばれ、ある非負な制御関数で記述されている。基礎の測度は m にこの制御関数を掛けたものとして採用されているため、対応する拡散過程の有界変動部分のみがこの制御関数に支配される。従って Harrison, Taksar の場合と同様に値関数が定められるので、それを最小とする最適制御関数を求めるというのが本論文の問題設定である。

川端君は最適制御関数がある 1 次元区間の特性関数であり、対応する拡散過程はその区間上の反射壁過程であり、その有界変動部分に端点の局所時間が現れることを証明した。区間の端点や最適値関数は Taksar の場合と同様にある確率停止ゲーム問題の解によって定められるが、その際ブラウン運動の代わりに、 m を標準測度、ルベーグ測度をスピード測度とする拡散過程を用いれば良いことを明らかにした。

1 次元反射壁拡散過程を確率制御問題の最適解として見いだす事はそれ自体興味深いことであるが、それを最も一般的な設定で解くことにより議論の本質もより明確にした上記の成果はこの方面の研究への貢献であり、博士（理学）の学位論文として価値あるものと認める。