

Capitolo 3

Condizionamento e martingale

3.1 Condizionamento

Sia $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ uno spazio di probabilità. Dunque, ricordiamo,

Ω è un insieme (lo *spazio campionario*);

\mathcal{F} è una σ -algebra di sottoinsiemi di Ω (gli *eventi*);

\mathbb{P} è una probabilità su (Ω, \mathcal{F}) , cioè \mathbb{P} è un'applicazione $\mathcal{F} \rightarrow [0, 1]$ t.c.

$$\mathbb{P}(\Omega) = 1,$$

$$\text{se } A_n \cap A_m = \emptyset, n \neq m, \mathbb{P}\left(\bigcup_{n=1}^{\infty} A_n\right) = \sum_{n=1}^{\infty} \mathbb{P}(A_n) \text{ } (\sigma\text{-additività}).$$

Ricordiamo che, dati due eventi $A, B \in \mathcal{F}$ con $\mathbb{P}(B) > 0$, la probabilità condizionata di A dato B è definita da

$$\mathbb{P}(A | B) = \frac{\mathbb{P}(A \cap B)}{\mathbb{P}(B)}.$$

Intuitivamente, $\mathbb{P}(A | B)$ rappresenta la probabilità del verificarsi dell'evento A , una volta noto il fatto che l'evento B si è verificato.

Vogliamo ora definire la *media condizionale* di una v.a. X data una σ -algebra $\mathcal{G} \subset \mathcal{F}$ e, in seguito, la *probabilità condizionale* di un evento qualsiasi $A \in \mathcal{F}$ data una σ -algebra \mathcal{G} . Poiché si tratta di oggetti alquanto delicati e spesso inizialmente di difficile comprensione, procederemo per gradi.

3.1.1 Media condizionale: il caso discreto

Cominciamo con un caso semplice, anche se tipico di condizionamento.

Esempio 3.1.1. Supponiamo che (X, Y) sia una coppia di v.a. discrete, con densità (discreta) congiunta p_{XY} e densità marginali p_X e p_Y . Siano E_X ed E_Y i possibili valori per X e Y rispettivamente, e supponiamo che $p_Y(y) > 0$ per ogni $y \in E_Y$. Per X , supponiamo che abbia speranza matematica finita.

Abbiamo visto che la densità discreta di X condizionata a $\{Y = y\}$, è data da

$$p_{X|Y}(x|y) = \frac{p_{XY}(x, y)}{p_Y(y)}, \quad \text{purché } y \in E_Y.$$

La media condizionale di X dato $\{Y = y\}$ è semplicemente la media di X quando per X si consideri la distribuzione condizionale:

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(X | Y = y) &= \sum_{x \in E_X} x p_{X|Y}(x|y) = \frac{1}{p_Y(y)} \sum_{x \in E_X} x p_{XY}(x, y) \\ &= \frac{1}{p_Y(y)} \sum_{(x, y) \in E_X \times \{y\}} x p_{XY}(x, y) \\ &= \frac{1}{p_Y(y)} \mathbb{E}(X 1_{\{Y=y\}}). \end{aligned}$$

Se poniamo, per $y \in E_Y$, $h_X(y) = \mathbb{E}(X 1_{\{Y=y\}})/p_Y(y)$, la v.a. $Z = h_X(Y)$ dà la media di X dato il risultato (aleatorio) Y . Ad essa può quindi essere dato il significato di *media condizionale di X dato Y* .

Osserviamo che $Z = h_X(Y)$ verifica le seguenti proprietà.

1. $Z = h_X(Y)$ è $\sigma(Y)$ -misurabile. Infatti è una funzione (misurabile) di Y .
2. Per ogni $B \subset E_Y$, si ha

$$\mathbb{E}(h_X(Y) 1_{\{Y \in B\}}) = \mathbb{E}(X 1_{\{Y \in B\}})$$

Infatti,

$$\mathbb{E}(h_X(Y) 1_{\{Y \in B\}}) = \sum_{y \in B} h_X(y) p_Y(y) = \sum_{y \in B} \mathbb{E}(X 1_{\{Y=y\}}) = \mathbb{E}(X 1_{\{Y \in B\}}).$$

Infine, osserviamo che la v.a. $Z = h_X(Y)$ è l'unica v.a. che soddisfa alle condizioni 1. e 2. Infatti, supponiamo che \tilde{Z} sia un'altra v.a. che soddisfa a 1. e 2. Poiché da 1. \tilde{Z} è $\sigma(Y)$ -misurabile dev'essere (cfr. Proposizione 2.1.16) $\tilde{Z} = \tilde{h}(Y)$, per qualche funzione (misurabile) \tilde{h} . Ora, usando 2. con la scelta $B = \{Y = y\} = Y^{-1}(y) = \{Y = y\} \in \sigma(Y)$, si ha

$$\mathbb{E}(X 1_{\{Y=y\}}) = \mathbb{E}(\tilde{Z} 1_{\{Y=y\}}) = \mathbb{E}(\tilde{h}(Y) 1_{\{Y=y\}}) = \tilde{h}(y) \mathbb{E}(1_{\{Y=y\}})$$

e cioè $\tilde{h}(y) = \mathbb{E}(X 1_{\{Y=y\}})/\mathbb{P}(Y = y) = h_X(y)$.

Analizziamo ora un caso un po' più generale.

Esempio 3.1.2. Sia X una v.a. con speranza matematica finita e sia \mathcal{G} una σ -algebra, con $\mathcal{G} \subset \mathcal{F}$. Supponiamo che \mathcal{G} sia generata da una partizione al più numerabile: $\mathcal{G} = \sigma(\mathcal{C})$, con $\mathcal{C} = \{C_i\}_{i \in I}$. Supponiamo anche che $\mathbb{P}(C_i) > 0$ per ogni $i \in I$.

Osserviamo che nell'Esempio 3.1.1 abbiamo implicitamente lavorato con questo tipo di ingredienti. Infatti,

$$\sigma(Y) = \mathcal{G} = \sigma(\mathcal{C}_Y), \quad C \in \mathcal{C}_Y \text{ se e solo se } C = Y^{-1}(\{y\}), \text{ con } y \in E_Y.$$

Ricordiamo inoltre che la media condizionale di X dato Y è

$$Z(\omega) = h_X(Y(\omega)) = \frac{\mathbb{E}(X 1_{\{Y=y\}})}{\mathbb{P}(Y=y)}, \quad \text{quando } \omega \in \{Y=y\}.$$

Ora, gli eventi $\{Y=y\}$, con $y \in E_Y$, sono gli atomi della partizione \mathcal{C}_Y che genera $\mathcal{G} = \sigma(Y)$. Volendo quindi generalizzare ad una qualsiasi σ -algebra \mathcal{G} generata da una partizione \mathcal{C} , viene naturale considerare la v.a.

$$Z(\omega) = \sum_{i \in I} \frac{\mathbb{E}(X 1_{C_i})}{\mathbb{P}(C_i)} 1_{\{\omega \in C_i\}} = \frac{\mathbb{E}(X 1_{C_k})}{\mathbb{P}(C_k)} \quad \text{quando } \omega \in C_k$$

Come vedremo in seguito, la v.a. Z è la media condizionale di X data la σ -algebra \mathcal{G} . Osserviamo che abbiamo fatto un paio di passi in avanti rispetto all'Esempio 3.1.1: abbiamo una σ -algebra \mathcal{G} (almeno apparentemente) più generale e, soprattutto, non stiamo facendo ipotesi speciali sulla v.a. X : l'importante è che abbia senso la quantità $\mathbb{E}(X 1_{C_k})$, dunque l'importante è che X abbia media.

La v.a. Z verifica le seguenti proprietà, analoghe a quelle già viste nell'Esempio 3.1.1.

1. Z è \mathcal{G} -misurabile. Infatti, 1_{C_i} è \mathcal{G} -misurabile per ogni i , ed essendo Z una combinazione lineare delle funzioni 1_{C_i} , è \mathcal{G} -misurabile.
2. Per ogni $G \in \mathcal{G}$, si ha

$$\mathbb{E}(Z 1_G) = \mathbb{E}(X 1_G).$$

Infatti, preso $G \in \mathcal{G}$, sia $I_G \subset I$ tale che $G = \cup_{i \in I_G} C_i$. Allora, $Z 1_G = \sum_{i \in I_G} \frac{\mathbb{E}(X 1_{C_i})}{\mathbb{P}(C_i)} 1_{C_i}$ e quindi

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(Z 1_G) &= \sum_{i \in I_G} \frac{\mathbb{E}(X 1_{C_i})}{\mathbb{P}(C_i)} \mathbb{P}(C_i) = \sum_{i \in I_G} \mathbb{E}(X 1_{C_i}) \\ &= \mathbb{E}(X 1_{\cup_{i \in I_G} C_i}) = \mathbb{E}(X 1_G). \end{aligned}$$

Infine, osserviamo che anche in questo caso la v.a. Z è l'unica v.a. che soddisfa alle condizioni 1. e 2. Infatti, da 1. Z è \mathcal{G} -misurabile, dunque per la Proposizione 2.1.18 è costante sugli elementi della partizione: $Z(\omega) = z_i$ per ogni $\omega \in C_i$. Allora, da 2. si ha

$$\mathbb{E}(X 1_{C_i}) = \mathbb{E}(Z 1_{C_i}) = z_i \mathbb{E}(1_{C_i}) = z_i \mathbb{P}(C_i),$$

cioè $z_i = \mathbb{E}(X 1_{C_i})/\mathbb{P}(C_i)$, da cui la tesi.

3.1.2 Il caso generale

Negli Esempi 3.1.1 e 3.1.2, abbiamo visto che le proprietà 1. e 2. si rivelano caratteristiche della v.a. Z , che intuitivamente abbiamo chiamato *speranza condizionale* di X data la v.a. Y oppure data la σ -algebra \mathcal{G} . La definizione generale prende infatti in considerazione proprio queste due proprietà caratteristiche:

Definizione 3.1.3. Siano $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ uno spazio di probabilità, X una v.a. avente speranza matematica finita e \mathcal{G} una sotto σ -algebra di \mathcal{F} . Una versione $\mathbb{E}(X | \mathcal{G})$ della *media (o speranza) condizionale di X dato \mathcal{G}* è una v.a. tale che:

(i) $\mathbb{E}(X | \mathcal{G})$ è \mathcal{G} -misurabile e integrabile;

(ii) per ogni $G \in \mathcal{G}$,

$$\mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{G}) 1_G) = \mathbb{E}(X 1_G)$$

Qualora $\mathcal{G} = \sigma(Y)$, con Y v.a., allora $\mathbb{E}(X | \sigma(Y))$ prende il nome di *speranza condizionale di X dato Y* ed è denotata con il simbolo $\mathbb{E}(X | Y)$.

Abbiamo visto negli esempi che la speranza condizionale esiste se la σ -algebra \mathcal{G} è generata da una partizione al più numerabile. Lasceremo a corsi più avanzati la dimostrazione dell'esistenza quando la σ -algebra è più generale. Del resto, in questo corso il caso di σ -algebre generate da una partizione sarà quello che interessa.

Nella Definizione 3.1.3 si parla di *versione* perché è abbastanza chiaro che non c'è unicità. Infatti, se Z è una v.a. \mathcal{G} -misurabile e avente speranza matematica finita e tale che $\mathbb{E}(1_G Z) = \mathbb{E}(1_G X)$ per ogni $G \in \mathcal{G}$ e Z' è un'altra v.a., sempre \mathcal{G} -misurabile, ma che differisce da Z solo su un evento di probabilità 0, allora si ha anche $\mathbb{E}(1_G Z') = \mathbb{E}(1_G X)$ per ogni $G \in \mathcal{G}$.

Quando $\mathcal{G} = \sigma(Y)$, il calcolo della speranza condizionale prende un aspetto particolare. Abbiamo infatti visto (Proposizione 2.1.20) che ogni v.a. $\sigma(Y)$ -misurabile è della forma $h(Y)$, dove h è un'opportuna funzione misurabile. Quindi esiste una funzione misurabile Ψ_X tale che

$$\mathbb{E}(X | Y) = \Psi_X(Y).$$

Il calcolo della speranza condizionale, in questo caso, si riconduce quindi a quello della funzione Ψ_X . Con abuso di linguaggio, denoteremo

$$\Psi_X(y) = \mathbb{E}(X | Y = y),$$

ma attenzione a non confondere la notazione “ $\mathbb{E}(X | Y = y)$ ” con la media condizionale di X dato l’evento $\{Y = y\}$ (che, osserviamo, in molti casi di interesse è un evento di probabilità nulla...). Nell’Esempio 3.1.1, abbiamo visto che

$$\Psi_X(y) = h_X(y) = \frac{\mathbb{E}(X 1_{\{Y=y\}})}{\mathbb{P}(Y = y)}.$$

In generale, la funzione Ψ_X resta determinata dalla relazione

$$\mathbb{E}(X 1_{\{Y \in B\}}) = \mathbb{E}(\Psi_X(Y) 1_{\{Y \in B\}}), \quad \text{per ogni boreliano } B \quad (3.1)$$

(ricordiamo infatti che $\sigma(Y) = \{Y^{-1}(B); B \in \mathcal{B}(E)\}$). Osserviamo che, se X, Y sono v.a. a valori reali, allora siamo in grado di calcolare le due speranze matematiche che compaiono nella (3.1) non appena conosciamo le distribuzioni congiunte di X e Y . Vediamo, nel prossimo esempio, come questo fatto si può sfruttare per calcolare $\mathbb{E}(X | Y)$.

Esempio 3.1.4. Siano X e Y due v.a. reali congiuntamente assolutamente continue, con X avente speranza matematica finita. Indichiamo con f la densità di probabilità congiunta e con f_X e f_Y le due densità marginali. Supponiamo, ma solo per semplicità, che $f_Y(y) > 0$.

La speranza matematica a destra nella (3.1) vale dunque

$$\mathbb{E}(X 1_{\{Y \in B\}}) = \int_B dy \int_{\mathbb{R}} x f(x, y) dx$$

mentre

$$\mathbb{E}(\Psi_X(Y) 1_{\{Y \in B\}}) = \int_B \Psi_X(y) f_Y(y) dy$$

Queste due quantità risultano uguali per ogni scelta del boreliano B se scegliamo

$$\Psi_X(y) = \frac{1}{f_Y(y)} \int_{\mathbb{R}} x f(x, y) dx = \int_{\mathbb{R}} x f_{X|Y}(x | y) dx$$

dove

$$f_{X|Y}(x | y) = \frac{f(x, y)}{f_Y(y)}$$

è la (vecchia!) densità condizionale. Per concludere dobbiamo solo verificare che la v.a. $\Psi_X(Y)$ ha speranza matematica finita. Infatti

$$\int_{\mathbb{R}} |\Psi_X(y)| f_Y(y) dy \leq \int_{\mathbb{R}} dx \int_{\mathbb{R}} |x| f(x, y) dy = \int_{\mathbb{R}} |x| f_X(x) dx < \infty$$

poiché supponiamo che X abbia speranza matematica finita.

In conclusione, la media di X condizionata a Y è la media di X fatta sotto la densità condizionale $f_{X|Y}(x | y)$, sostituendo poi ad y il suo valore generico (aleatorio) Y : esattamente come vorrebbe l’intuizione!

3.1.3 Proprietà della speranza condizionale

Vediamo ora alcune proprietà delle speranze condizionali. Avvertenza: nel seguito l'abbreviazione “q.c.” sta per “quasi certamente”. Significa che le proprietà in questione (uguaglianze, disuguaglianze etc.) sono verificate per $\omega \in \Omega \setminus \mathcal{N}$, dove \mathcal{N} denota un evento tale che $\mathbb{P}(\mathcal{N}) = 0$.

1. Se $X = c$, allora $\mathbb{E}(X | \mathcal{G}) = c$ q.c. Immediato!

2. $\mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{G})) = \mathbb{E}(X)$.

Infatti basta prendere $G = \Omega \in \mathcal{G}$ nel punto (ii) della Definizione 3.1.3.

3. (Linearità) Se X e Y hanno media allora $\mathbb{E}(\alpha X + \beta Y | \mathcal{G}) = \alpha \mathbb{E}(X | \mathcal{G}) + \beta \mathbb{E}(Y | \mathcal{G})$ q.c., per ogni $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$.

Per ipotesi $\mathbb{E}(X | \mathcal{G})$ e $\mathbb{E}(Y | \mathcal{G})$ sono \mathcal{G} -misurabili ed hanno speranza matematica finita. Quindi lo stesso vale per $Z := \alpha \mathbb{E}(X | \mathcal{G}) + \beta \mathbb{E}(Y | \mathcal{G})$. Inoltre, se $G \in \mathcal{G}$,

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(Z 1_G) &= \alpha \mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{G}) 1_G) + \beta \mathbb{E}(\mathbb{E}(Y | \mathcal{G}) 1_G) \\ &= \alpha \mathbb{E}(X 1_G) + \beta \mathbb{E}(Y 1_G) = \mathbb{E}((\alpha X + \beta Y) 1_G), \end{aligned}$$

dunque $Z := \alpha \mathbb{E}(X | \mathcal{G}) + \beta \mathbb{E}(Y | \mathcal{G})$ è una versione della speranza condizionale di $\alpha X + \beta Y$ dato \mathcal{G} .

4. (Monotonia) Se $\mathbb{P}(X \geq Y) = 1$ allora $\mathbb{E}(X | \mathcal{G}) \geq \mathbb{E}(Y | \mathcal{G})$ q.c.

Poniamo $G = \{\omega ; \mathbb{E}(X | \mathcal{G}) < \mathbb{E}(Y | \mathcal{G})\}$. Evidentemente $G \in \mathcal{G}$. Se fosse $\mathbb{P}(G) > 0$ allora si avrebbe $0 > \mathbb{E}((\mathbb{E}(X | \mathcal{G}) - \mathbb{E}(Y | \mathcal{G})) 1_G)$, mentre invece si ha

$$\mathbb{E}((\mathbb{E}(X | \mathcal{G}) - \mathbb{E}(Y | \mathcal{G})) 1_G) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X - Y | \mathcal{G}) 1_G) = \mathbb{E}((X - Y) 1_G) \geq 0,$$

il che è assurdo.

5. (Disuguaglianza di Jensen) Se Φ è una funzione continua convessa e tale che $\Phi(X)$ abbia speranza matematica finita, allora

$$\mathbb{E}(\Phi(X) | \mathcal{G}) \geq \Phi(\mathbb{E}(X | \mathcal{G})) \quad \text{q.c.}$$

In particolare, se $p \geq 1$ e $\mathbb{E}(|X|^p) < +\infty$, allora possiamo scegliere $\Phi(x) = |x|^p$ e dunque $\mathbb{E}(|X|^p | \mathcal{G}) \geq |\mathbb{E}(X | \mathcal{G})|^p$, q.c.

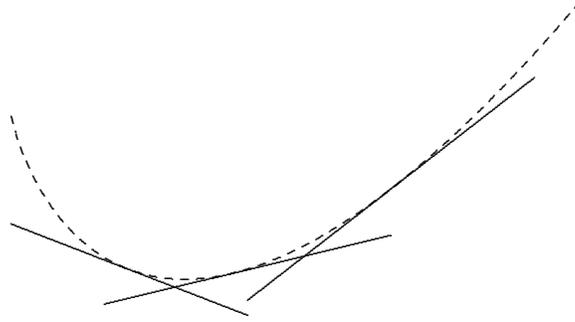


Figura 3.1 Una funzione convessa e continua è sempre involucro superiore delle funzioni lineari affini che la minorano.

Se Φ è convessa allora si può dimostrare che $\Phi(x) = \sup_{f \in A_\Phi} f(x)$, dove A_Φ è l'insieme delle funzioni lineari affini f che minorano Φ : $A_\Phi = \{f; f(x) = ax + b \text{ e } f(x) \leq \Phi(x)\}$ (vedi figura). Allora,

$$\mathbb{E}(\Phi(X) | \mathcal{G}) \geq \mathbb{E}(f(X) | \mathcal{G}) = f(\mathbb{E}(X | \mathcal{G})),$$

da cui segue che

$$\mathbb{E}(\Phi(X) | \mathcal{G}) \geq \sup_{f \in A_\Phi} f(\mathbb{E}(X | \mathcal{G})) = \Phi(\mathbb{E}(X | \mathcal{G})).$$

6. Se Y è \mathcal{G} -misurabile allora $\mathbb{E}(XY | \mathcal{G}) = Y \mathbb{E}(X | \mathcal{G})$, q.c. In particolare, $\mathbb{E}(Y | \mathcal{G}) = Y$, q.c.

Faremo la dimostrazione solo nel caso in cui Y è prende un numero finito di valori, y_1, \dots, y_n : $Y = \sum_{i \leq n} y_i 1_{\{Y=y_i\}}$. Se poniamo $G_i = \{Y = y_i\}$, allora $G_i \in \mathcal{G}$ perché Y è \mathcal{G} -misurabile. Ora, preso $G \in \mathcal{G}$, si ha:

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(XY 1_G) &= \sum_{i \leq n} y_i \mathbb{E}(X 1_{G_i \cap G}) = \sum_{i \leq n} y_i \mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{G}) 1_{G_i \cap G}) \\ &= \mathbb{E}\left(\sum_{i \leq n} y_i 1_{G_i} \mathbb{E}(X | \mathcal{G}) 1_G\right) = \mathbb{E}(Y \mathbb{E}(X | \mathcal{G}) 1_G). \end{aligned}$$

7. Siano $\mathcal{A}, \mathcal{G} \subset \mathcal{F}$ due σ -algebre tali che $\mathcal{A} \subset \mathcal{G}$. Allora: $\mathbb{E}(X | \mathcal{A}) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{A}) | \mathcal{G}) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{G}) | \mathcal{A})$, q.c.

$\mathbb{E}(X | \mathcal{A})$ è \mathcal{A} -misurabile e quindi è \mathcal{G} -misurabile perché $\mathcal{A} \subset \mathcal{G}$. Dunque, per il punto precedente, $\mathbb{E}(X | \mathcal{A}) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{A}) | \mathcal{G})$. Dimostriamo ora che $\mathbb{E}(X | \mathcal{A}) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{G}) | \mathcal{A})$: preso $A \in \mathcal{A}$, allora A appartiene anche a \mathcal{G} e

$$\mathbb{E}(\mathbb{E}(X | \mathcal{G}) 1_A) = \mathbb{E}(X 1_A).$$

8. Sia X indipendente da G . Allora, $\mathbb{E}(X | \mathcal{G}) = \mathbb{E}(X)$, q.c.

Se $G \in \mathcal{G}$ allora X e $Y = 1_G$ sono indipendenti, quindi

$$\mathbb{E}(X 1_G) = \mathbb{E}(X)\mathbb{E}(1_G) = \mathbb{E}(\mathbb{E}(X) 1_G).$$

Ora sappiamo che la speranza condizionale $\mathbb{E}(X | \mathcal{G})$ si calcola facilmente se X è indipendente da \mathcal{G} (vedi 8.) oppure se X è già \mathcal{G} -misurabile. C'è un'altra situazione, molto frequente e che combina queste due situazioni, in cui il calcolo è abbastanza facile.

9. Siano X una v.a. \mathcal{G} -misurabile e Y una v.a. indipendente da \mathcal{G} . Per ogni f misurabile tale che $f(X, Y)$ ha speranza finita si ha $\mathbb{E}(f(X, Y) | \mathcal{G}) = \bar{f}(X)$ q.c., dove $\bar{f}(x) = \mathbb{E}(f(x, Y))$.

Lo dimostreremo solo nel caso in cui la funzione f è della forma $f(x, y) = f_1(x)f_2(y)$. Il caso generale si dimostra usando il fatto che ogni funzione $f(x, y)$ si può approssimare con delle combinazioni lineari di funzioni del tipo $f_1(x)f_2(y)$ e ne lasceremo la dimostrazione ad un corso più avanzato.

Se f è della forma indicata, allora $f(x) = f_1(x)\mathbb{E}(f_2(Y))$. Usando 6. e 8.,

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(f(X, Y) | \mathcal{G}) &= \mathbb{E}(f_1(X) f_2(Y) | \mathcal{G}) = f_1(X) \mathbb{E}(f_2(Y) | \mathcal{G}) = \\ &= f_1(X) \mathbb{E}(f_2(Y)) = \bar{f}(X). \end{aligned}$$

10. Si ha, per ogni v.a. Z che sia \mathcal{G} -misurabile e di quadrato integrabile,

$$\mathbb{E}[(X - \mathbb{E}(X | \mathcal{G}))^2] \leq \mathbb{E}[(X - Z)^2] \quad (3.2)$$

e, per di più la disuguaglianza precedente è stretta a meno che non sia $Z = \mathbb{E}(X | \mathcal{G})$ q.c. In altre parole $\mathbb{E}(X | \mathcal{G})$ è la v.a. \mathcal{G} -misurabile che meglio approssima X nel senso dei minimi quadrati.

È questa una delle proprietà più importanti della speranza condizionale. Si noti l'analogia con $\mathbb{E}(X)$: sia $\mathbb{E}(X)$ che $\mathbb{E}(X | \mathcal{G})$ sono le migliori stime di X nel senso dei minimi quadrati, nel primo caso nella classe delle costanti mentre nel secondo caso nello spazio delle v.a. con momento secondo finito e \mathcal{G} -misurabili.

Dimostriamo la (3.2). Sia X una v.a. con momento secondo finito. Intanto, osserviamo che grazie alla disuguaglianza di Jensen, sappiamo che anche $\mathbb{E}(X | \mathcal{G})$ ha momento secondo finito (si scelga $p = 2$ nel punto 5.). Ora, presa una qualunque v.a. Z che sia \mathcal{G} -misurabile e di quadrato integrabile, si ha

$$\begin{aligned} \mathbb{E}[(X - Z)^2] &= \mathbb{E}[(X - \mathbb{E}(X | \mathcal{G}))^2] + \mathbb{E}[(Z - \mathbb{E}(X | \mathcal{G}))^2] \\ &\quad - 2\mathbb{E}[(X - \mathbb{E}(X | \mathcal{G}))(Z - \mathbb{E}(X | \mathcal{G}))]. \end{aligned}$$

Ma $Z - \mathbb{E}(X | \mathcal{G})$ è una v.a. \mathcal{G} -misurabile e dunque

$$\begin{aligned} & \mathbb{E}[(X - \mathbb{E}(X | \mathcal{G}))(Z - \mathbb{E}(X | \mathcal{G}))] \\ &= \mathbb{E}[\mathbb{E}[(X - \mathbb{E}(X | \mathcal{G}))(Z - \mathbb{E}(X | \mathcal{G})) | \mathcal{G}]] \\ &= (Z - \mathbb{E}(X | \mathcal{G}))\mathbb{E}[\mathbb{E}[X - \mathbb{E}(X | \mathcal{G}) | \mathcal{G}]] = 0. \end{aligned}$$

Dunque,

$$\mathbb{E}[(X - Z)^2] \geq \mathbb{E}[(X - \mathbb{E}(X | \mathcal{G}))^2]$$

e si ha uguaglianza se e solo se $Z = \mathbb{E}(X | \mathcal{G})$, da cui la tesi.

3.1.4 Probabilità condizionale

Definizione 3.1.5. Sia $A \in \mathcal{F}$ e sia \mathcal{G} una sotto- σ -algebra di \mathcal{F} . Una versione della *probabilità condizionale* di A dato \mathcal{G} è data da

$$\mathbb{P}(A | \mathcal{G}) = \mathbb{E}(1_A | \mathcal{G}).$$

Così come nel caso della media condizionale, quando $\mathcal{G} = \sigma(Y)$ useremo la notazione $\mathbb{P}(A | Y)$.

Ricordiamo che, anche in questo caso, occorre parlare di “versione”: analogamente alla media condizionale, la probabilità condizionale è definita a meno di insiemi di probabilità nulla, ovvero è definita q.c.

Esempio 3.1.6. Riprendendo gli esempi 3.1.1, 3.1.2 e 3.1.4, possiamo scrivere:

- se (X, Y) è una coppia di v.a. discrete, di densità discreta congiunta p_{XY} e densità (discrete) marginali p_X e p_Y allora q.c.

$$\begin{aligned} \mathbb{P}(X \in B | Y) &= h_B(Y), \quad \text{dove } h_B(y) = \mathbb{P}(X \in B | Y = y) \\ &= \sum_{x \in B} \frac{p_{XY}(x, y)}{p_Y(y)} \end{aligned}$$

per ogni $B \subset E_X$ (abbiamo scelto in particolare $A = \{X \in B\}$);

- se $\mathcal{G} = \sigma(\mathcal{C})$, con $\mathcal{C} = \{C_i\}_{i \in I}$ partizione al più numerabile di Ω , e se $A \in \mathcal{F}$ allora q.c.

$$\mathbb{P}(A | \mathcal{G}) = \sum_i \frac{\mathbb{P}(A \cap C_i)}{\mathbb{P}(C_i)} 1_{C_i};$$

- se (X, Y) è una coppia di v.a. assolutamente continue, di densità continua congiunta p_{XY} e densità (continue) marginali p_X e p_Y allora q.c.

$$\mathbb{P}(X \in B | Y) = \Psi_B(Y), \quad \text{dove } \Psi_B(y) = \int_B \frac{p_{XY}(x, y)}{p_Y(y)} dy,$$

per ogni $B \in \mathcal{E}$ (abbiamo scelto in particolare $A = \{X \in B\}$).

La probabilità condizionale verifica le due proprietà basilari della probabilità:

- (i) per ogni $A \in \mathcal{F}$, $\mathbb{P}(A^c | \mathcal{G}) = 1 - \mathbb{P}(A | \mathcal{G})$, q.c.: immediata conseguenza del fatto che $1 = 1_A + 1_{A^c}$.
- (ii) per ogni $A_1, A_2, \dots \in \mathcal{F}$ tali che $A_n \cap A_m = \emptyset$ per $n \neq m$ allora $\mathbb{P}(\cup_n A_n | \mathcal{G}) = \sum_n \mathbb{P}(A_n | \mathcal{G})$, q.c.

Lo dimostriamo solo nel caso in cui \mathcal{G} è generata da una partizione $\mathcal{C} = \{C_i\}_{i \in I}$ al più numerabile. In tal caso, ponendo $I_N = \{i \in I : \mathbb{P}(C_i = 0)\}$, allora ovviamente $\mathbb{P}(\cup_{i \in I_N} C_i) = 0$ ed è quindi immediato vedere che

$$\mathbb{E}(X | \mathcal{G}) = \sum_{i \notin I_N} \frac{\mathbb{E}(X 1_{C_i})}{\mathbb{P}(C_i)} 1_{C_i}, \quad \text{q.c.}$$

Ma allora, q.c. si hanno le seguenti uguaglianze:

$$\begin{aligned} \mathbb{P}(\cup_n A_n | \mathcal{G})(\omega) &= \sum_{i \notin I_N} \frac{\mathbb{P}((\cup_n A_n) \cap C_i)}{\mathbb{P}(C_i)} 1_{C_i} = \sum_{i \notin I_N} \sum_n \frac{\mathbb{P}(A_n \cap C_i)}{\mathbb{P}(C_i)} 1_{C_i} \\ &= \sum_n \sum_{i \notin I_N} \frac{\mathbb{P}(A_n \cap C_i)}{\mathbb{P}(C_i)} 1_{C_i} = \sum_n \mathbb{P}(A_n | \mathcal{G}), \end{aligned}$$

da cui la tesi.

Si potrebbe allora pensare di poter costruire una v.a.

$$\mathbb{P}(\cdot, \cdot) : \mathcal{F} \times \Omega \longrightarrow \mathbb{R}$$

tale che

1. fissato $A \in \mathcal{F}$, $\omega \mapsto \mathbb{P}(A, \omega)$ è una versione di $\mathbb{P}(A | \mathcal{G})(\omega)$;
2. fissato $\omega \in \Omega$, $A \mapsto \mathbb{P}(A, \omega)$ è una probabilità su (Ω, \mathcal{F}) .

Qualora sia possibile, $\mathbb{P}(A, \omega)$ prende il nome di *versione regolare della probabilità condizionata*. In generale però, tale funzione $\mathbb{P}(A, \omega)$ non si può costruire. Infatti, abbiamo visto che, fissato $A \in \mathcal{F}$, $\mathbb{P}(A | \mathcal{G})$ è definita q.c.: esiste $\mathcal{N}_A \in \mathcal{F}$ tale che $\mathbb{P}(\mathcal{N}_A) = 0$ e $\mathbb{P}(A | \mathcal{F})(\omega)$ è ben definita per $\omega \notin \mathcal{N}_A$. Ne segue che, in generale,

$$\omega \mapsto \mathbb{P}(A | \mathcal{F})(\omega) \text{ è ben definita per } \omega \notin \mathcal{N} = \cup_{A \in \mathcal{F}} \mathcal{N}_A.$$

Ora, perché il tutto abbia senso occorre che \mathcal{N} sia “trascurabile”, cioè $\mathbb{P}(\mathcal{N}) = 0$. Ma, poiché \mathcal{F} non è in generale numerabile e dunque $\mathcal{N} = \cup_{A \in \mathcal{F}} \mathcal{N}_A$ non è in generale un’unione numerabile di eventi,

- non è detto che \mathcal{N} sia un evento, ovvero $\mathcal{N} \in \mathcal{F}$;

- se anche $\mathcal{N} \in \mathcal{F}$, non è detto che $\mathbb{P}(\mathcal{N}) = 0$.

Osserviamo infine che, poiché la probabilità condizionale di A è data dalla media condizionale della v.a. $X = 1_A$, molte delle proprietà viste per le medie condizionali valgono anche in questo caso. Ad esempio, se $A \in \mathcal{G}$ allora ovviamente $\mathbb{P}(A | \mathcal{G}) = 1_A$ q.c., così come se A è indipendente da \mathcal{G} allora $\mathbb{P}(A | \mathcal{G}) = \mathbb{P}(A)$, q.c.

3.2 Martingale

3.2.1 Definizioni e generalità

Sia $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ uno spazio di probabilità. Una *filtrazione* è una successione $(\mathcal{F}_n)_n$ *crescente* di sotto- σ -algebre di \mathcal{F} , cioè tale che $\mathcal{F} \supset \mathcal{F}_{n+1} \supset \mathcal{F}_n$. Presa una successione $(X_n)_n$, diremo che è *adattata* alla filtrazione $(\mathcal{F}_n)_n$, o anche che è \mathcal{F}_n -adattata, se X_n è \mathcal{F}_n -misurabile, per ogni n . In questo paragrafo ci collocheremo sempre in questo contesto.

Definizione 3.2.1. Una successione $(X_n)_n$ di v.a. è una martingala (risp. una supermartingala, una submartingala) rispetto alla filtrazione $(\mathcal{F}_n)_n$ se $(X_n)_n$ è \mathcal{F}_n -adattata, la v.a. X_n ha speranza matematica finita per ogni n e se, per ogni n ,

$$\mathbb{E}(X_{n+1} | \mathcal{F}_n) = X_n \quad \text{q.c. (risp. } \leq, \geq \text{)}.$$

Esercizio 3.1. Verificare che $(X_n)_n$ è una martingala (risp. una supermartingala, una submartingala) se e solo se, per ogni $A \in \mathcal{F}_n$,

$$\mathbb{E}(1_A X_{n+1}) = \mathbb{E}(1_A X_n) \quad (\text{risp. } \leq, \geq). \quad (3.3)$$

Si noti che $(X_n)_n$ è una supermartingala se e solo se $(-X_n)_n$ è una submartingala e $(X_n)_n$ è una martingala se e solo se $(X_n)_n$ è simultaneamente una supermartingala e una submartingala.

Esempio 3.2.2. Sia $(Y_n)_n$ una successione di v.a. indipendenti e sia $\mathcal{F}_n = \sigma(Y_1, \dots, Y_n)$. Supponiamo inoltre che le Y_n abbiano tutte speranza matematica finita ed $= 0$ (risp. $\leq 0, \geq 0$). Allora: $X_n = Y_0 + Y_1 + \dots + Y_n$ è una \mathcal{F}_n -martingala (risp. una supermartingala, una submartingala).

Infatti

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(X_{n+1} | \mathcal{F}_n) &= \mathbb{E}(X_n + Y_n | \mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(X_n | \mathcal{F}_n) + \mathbb{E}(Y_n | \mathcal{F}_n) \\ &= X_n + \mathbb{E}(Y_n) = (\text{risp. } \leq 0, \geq 0) X_n \end{aligned}$$

poiché X_n è \mathcal{F}_n -misurabile, mentre Y_n è indipendente da \mathcal{F}_n .

Esercizio 3.2. Sia X una v.a. avente speranza matematica finita e $\{\mathcal{F}_n\}_n$ una filtrazione. Mostrare che $X_n = \mathbb{E}(X | \mathcal{F}_n)$ è una martingala.

Esercizio 3.3. Siano Y_0, Y_1, \dots v.a. i.i.d., tali che $\mathbb{P}(Y_n = 1) = p = 1 - q = \mathbb{P}(Y_n = -1)$. Siano $\mathcal{F}_n = \sigma(Y_0, \dots, Y_n)$ e $X_n = Y_0 + \dots + Y_n$. Poniamo

$$Z_n = \left(\frac{q}{p}\right)^{X_n} \quad \text{e} \quad W_n = \left(\frac{p}{q}\right)^{X_n}.$$

Dire se $(Z_n)_n$ e/o $(W_n)_n$ sono delle \mathcal{F}_n martingale o submartingale o supermartingale.

Esercizio 3.4. Siano Y_0, Y_2, \dots v.a. i.i.d., con media μ . Poniamo $\mathcal{F}_n = \sigma(Y_0, \dots, Y_n)$ e $X_n = Y_0 \cdots Y_n$. Dimostrare che $(X_n)_n$ è una \mathcal{F}_n -martingala se e solo se $\mu = 1$. Supponiamo quindi $\mu = 1$ e che le $(Y_n)_n$ abbiano varianza σ^2 : verificare che $Z_n = X_n^2 - \sigma^2 \sum_{k=0}^{n-1} X_k^2$ è una \mathcal{F}_n -martingala.

3.2.2 Prime proprietà

- Se $(X_n)_n$ è una martingala (risp. una supermartingala, una submartingala), la successione $(\mathbb{E}(X_n))_n$ è costante (risp. decrescente, crescente).

Basta infatti applicare la (3.3) con $A = \Omega$.

- Se $(X_n)_n$ è una martingala (risp. una supermartingala, una submartingala), per $m < n$ si ha $\mathbb{E}(X_n | \mathcal{F}_m) = X_m$ q.c. (risp. \leq, \geq).

Infatti, per ricorrenza,

$$\begin{aligned} \mathbb{E}[X_n | \mathcal{F}_m] &= \mathbb{E}[\mathbb{E}(X_n | \mathcal{F}_{n-1}) | \mathcal{F}_m] \\ &= \mathbb{E}[X_{n-1} | \mathcal{F}_m] = \dots = \mathbb{E}[X_{m+1} | \mathcal{F}_m] = X_m. \end{aligned}$$

- Se $(X_n)_n$ e $(Y_n)_n$ sono supermartingale, lo stesso vale per $X_n + Y_n$. Anche $X_n \wedge Y_n$ è una supermartingala.

Infatti

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(X_{n+1} \wedge Y_{n+1} | \mathcal{F}_n) &\leq \mathbb{E}(X_{n+1} | \mathcal{F}_n) \leq X_n \\ \mathbb{E}(X_{n+1} \wedge Y_{n+1} | \mathcal{F}_n) &\leq \mathbb{E}(Y_{n+1} | \mathcal{F}_n) \leq Y_n \end{aligned}$$

e dunque $\mathbb{E}(X_{n+1} \wedge Y_{n+1} | \mathcal{F}_n) \leq X_n \wedge Y_n$.

- Se $(X_n)_n$ è una martingala (risp. una submartingala) e $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ è una funzione convessa (risp. convessa e crescente) tale che $f(X_n)$ è integrabile per ogni $n \geq 0$, allora $Y_n = f(X_n)$ è una submartingala.

La dimostrazione segue direttamente applicando la disuguaglianza di Jensen (per la speranza condizionale).

3.2.3 La decomposizione di Doob

Si dice che $(A_n)_n$ è un *processo prevedibile crescente* se $A_0 = 0$, $A_n \leq A_{n+1}$ per ogni $n \geq 0$ e A_{n+1} è \mathcal{F}_n -misurabile.

Sia $(X_n)_n$ una \mathcal{F}_n -submartingala. Definiamo

$$A_0 = 0, \quad A_{n+1} = A_n + \mathbb{E}(X_{n+1} - X_n | \mathcal{F}_n) = \sum_{k=0}^n \mathbb{E}(X_{k+1} - X_k | \mathcal{F}_k).$$

Per costruzione, $(A_n)_n$ è un processo prevedibile crescente e $M_n = X_n - A_n$ verifica $\mathbb{E}(M_{n+1} - M_n | \mathcal{F}_n) = 0$ (perché A_{n+1} è \mathcal{F}_n -misurabile!). Quindi, $(M_n)_n$ è una \mathcal{F}_n -martingala ed inoltre

$$X_n = M_n - A_n.$$

Questa decomposizione è, per di più, unica. Infatti, se $X_n = M'_n + A'_n$ è un'altra decomposizione di questo tipo, allora $A'_0 = 0$ e

$$A'_{n+1} - A'_n = X_{n+1} - X_n - (M'_{n+1} - M'_n)$$

da cui, condizionando rispetto a \mathcal{F}_n , $A'_{n+1} - A'_n = \mathbb{E}(X_{n+1} - X_n | \mathcal{F}_n)$. Dunque, $A'_n = A_n$ e $M'_n = M_n$. Abbiamo quindi dimostrato che

Teorema 3.2.3. (*Decomposizione di Doob*) *Ogni submartingala $(X_n)_n$ si può scrivere, in maniera unica, nella forma $X_n = M_n + A_n$, dove $(M_n)_n$ è una martingala e $(A_n)_n$ è un processo prevedibile crescente integrabile.*

Il processo prevedibile crescente $(A_n)_n$ del Teorema (3.2.3) si chiama il *compensatore* della submartingala $(X_n)_n$.

Preso una supermartingala (risp. martingala) $(X_n)_n$, allora $(-X_n)_n$ è una submartingala (risp. martingala). Applicando a $(-X_n)_n$ il Teorema 3.2.3, otteniamo la seguente decomposizione di Doob per supermartingale:

Teorema 3.2.4. *Ogni supermartingala $(X_n)_n$ si può scrivere, in maniera unica, nella forma $X_n = M_n - A_n$, dove $(M_n)_n$ è una martingala e $(A_n)_n$ è un processo prevedibile crescente integrabile.*

Esercizio 3.5. Sia $(X_n)_n$ la martingala dell'Esempio 3.2.2: $X_n = Y_0 + \dots + Y_n$, con Y_1, \dots i.i.d., di media 0, e $\mathcal{F}_n = \sigma(Y_0, \dots, Y_n)$. Supponiamo che le Y_i abbiano varianza σ^2 . Verificare che X_n^2 è una submartingala e determinarne il compensatore.

3.2.4 Martingale trasformate

Proposizione 3.2.5. *Sia $(M_n)_n$ una \mathcal{F}_n -martingala e $(H_n)_n$ un processo prevedibile, cioè tale che H_{n+1} sia \mathcal{F}_n misurabile. Sia*

$$X_0 = 0 \quad \text{e per } n > 0, \quad X_n = \sum_{j=1}^n H_j (M_j - M_{j-1})$$

Allora $(X_n)_n$ è ancora una martingala rispetto alla stessa filtrazione \mathcal{F}_n .

La martingala $(X_n)_n$ definita nella Proposizione 3.2.5 è detta la *martingala trasformata di $(M_n)_n$ tramite $(H_n)_n$* .

Dimostrazione della Proposizione 3.2.5. X_n è chiaramente \mathcal{F}_n -misurabile e poiché H_{n+1} è \mathcal{F}_n -misurabile, si ha

$$\mathbb{E}(H_{n+1}(M_{n+1} - M_n) | \mathcal{F}_n) = H_{n+1} \mathbb{E}((M_{n+1} - M_n) | \mathcal{F}_n) = 0.$$

Essendo $X_{n+1} = H_{n+1}(M_{n+1} - M_n) + X_n$, si ha

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(X_{n+1} | \mathcal{F}_n) &= \mathbb{E}(H_{n+1}(M_{n+1} - M_n) | \mathcal{F}_n) + \mathbb{E}(X_n | \mathcal{F}_n) \\ &= H_{n+1} \mathbb{E}(M_{n+1} - M_n | \mathcal{F}_n) + X_n = X_n \end{aligned}$$

□

Presentiamo infine un'utile caratterizzazione delle martingale, che fa uso delle martingale trasformate.

Proposizione 3.2.6. *Sia $(M_n)_n$ un processo \mathcal{F}_n -adattato. $(M_n)_{0 \leq n \leq N}$ è una martingala se e solo se per ogni processo prevedibile $(H_n)_{0 \leq n \leq N}$ si ha*

$$\mathbb{E}\left(\sum_{n=1}^N H_n(M_n - M_{n-1})\right) = 0.$$

Dimostrazione. Se $(M_n)_{0 \leq n \leq N}$ è una martingala, dalla Proposizione 3.2.5 anche $(X_n)_{0 \leq n \leq N}$ è una martingala, con $X_n = \sum_{j=1}^n H_j(M_j - M_{j-1})$ per $n \geq 1$ e $X_0 = 0$. Quindi,

$$\mathbb{E}\left(\sum_{n=1}^N H_n(M_n - M_{n-1})\right) = \mathbb{E}(X_N) = \mathbb{E}(X_0) = 0.$$

Viceversa, per dimostrare che $(M_n)_{0 \leq n \leq N}$ è una martingala basta far vedere che $\mathbb{E}(M_{n+1} 1_A) = \mathbb{E}(M_n 1_A)$, per ogni fissato $n = 0, 1, \dots, N-1$ e $A \in \mathcal{F}_n$.

Fissiamo quindi $n = 0, 1, \dots, N-1$ e $A \in \mathcal{F}_n$. Sia

$$H_j = \begin{cases} 1_A & \text{se } j = n+1 \\ 0 & \text{altrimenti.} \end{cases}$$

H è ovviamente prevedibile e

$$0 = \mathbb{E}\left(\sum_{j=1}^N H_j(M_j - M_{j-1})\right) = \mathbb{E}\left(1_A(M_{n+1} - M_n)\right)$$

cioè $\mathbb{E}(M_{n+1} 1_A) = \mathbb{E}(M_n 1_A)$.

□

3.3 Tempi d'arresto

Definizione 3.3.1. (i) Un *tempo d'arresto rispetto alla filtrazione* $(\mathcal{F}_n)_n$, anche detto un \mathcal{F}_n -tempo d'arresto, è una v.a. $\tau : \Omega \rightarrow \bar{\mathbb{N}}$ (quindi può anche prendere il valore $+\infty$) tale che, per ogni $n \geq 0$,

$$\{\tau \leq n\} \in \mathcal{F}_n.$$

(ii) Se τ è un \mathcal{F}_n -tempo d'arresto, si chiama *σ -algebra degli eventi antecedenti al tempo τ* , in simboli \mathcal{F}_τ , la σ -algebra

$$\mathcal{F}_\tau = \{A \in \mathcal{F}_\infty; \text{ per ogni } n \geq 0, A \cap \{\tau \leq n\} \in \mathcal{F}_n\},$$

dove \mathcal{F}_∞ denota la σ -algebra generata da $\bigcup_n \mathcal{F}_n$.

Esercizio 3.6. Verificare che \mathcal{F}_τ è effettivamente una σ -algebra.

È utile osservare che nelle (i) e (ii) della Definizione 3.3.1, si possono sostituire le condizioni $\{\tau \leq n\} \in \mathcal{F}_n$ e $A \cap \{\tau \leq n\} \in \mathcal{F}_n$ con $\{\tau = n\} \in \mathcal{F}_n$ e $A \cap \{\tau = n\} \in \mathcal{F}_n$, rispettivamente, perché

$$\{\tau \leq n\} = \bigcup_{k=0}^n \{\tau = k\}, \quad \text{quindi } \{\tau = n\} = \{\tau \leq n\} \cap \{\tau \leq n-1\}^c.$$

Esempio 3.3.2. (*Esempio fondamentale*) Sia $(X_n)_n$ un processo a valori in (E, \mathcal{E}) e adattato alla filtrazione $(\mathcal{F}_n)_n$. Poniamo, per $A \in \mathcal{E}$,

$$\tau_A(\omega) = \inf\{n \geq 0; X_n(\omega) \in A\}, \quad (3.4)$$

con l'intesa che $\inf \emptyset = +\infty$. Allora τ_A è un tempo d'arresto, poichè

$$\{\tau_A = n\} = \{X_0 \notin A, X_1 \notin A, \dots, X_{n-1} \notin A, X_n \in A\} \in \mathcal{F}_n;$$

τ_A si chiama *tempo di passaggio* o *d'ingresso* in A .

Siano τ_1, τ_2 due tempi d'arresto della filtrazione $(\mathcal{F}_n)_n$. Vediamo ora alcune proprietà interessanti, di cui ci serviremo nel seguito. La loro verifica può apparire complicata a prima vista (soprattutto le σ -algebre \mathcal{F}_τ fanno un po' di paura) ma si rivela poi abbastanza semplice e scolastica. Lasciamo per esercizio la dimostrazione.

Esercizio 3.7. Siano τ_1 e τ_2 due \mathcal{F}_n -tempi d'arresto. Dimostrare che $\tau_1 + \tau_2$, $\tau_1 \vee \tau_2$, $\tau_1 \wedge \tau_2$ sono tempi d'arresto, rispetto alla stessa filtrazione.

Esercizio 3.8. Siano τ_1 e τ_2 due \mathcal{F}_n -tempi d'arresto. Dimostrare che se $\tau_1 \leq \tau_2$, allora $\mathcal{F}_{\tau_1} \subset \mathcal{F}_{\tau_2}$.

Esercizio 3.9. Siano τ_1 e τ_2 due \mathcal{F}_n -tempi d'arresto. Mostrare che $\mathcal{F}_{\tau_1 \wedge \tau_2} = \mathcal{F}_{\tau_1} \cap \mathcal{F}_{\tau_2}$.

Esercizio 3.10. Siano τ_1 e τ_2 due \mathcal{F}_n -tempi d'arresto. Dimostrare che $\{\tau_1 < \tau_2\}$ e $\{\tau_1 = \tau_2\}$ appartengono entrambi a $\mathcal{F}_{\tau_1} \cap \mathcal{F}_{\tau_2}$

Sia $(X_n)_n$ un processo adattato; spesso avremo bisogno di considerare la posizione del processo al tempo τ , cioè $X_\tau(\omega) = X_{\tau(\omega)}(\omega)$. Possiamo quindi dire che

$$X_\tau = X_n \text{ sull'evento } \{\tau = n\}, \quad n \in \bar{\mathbb{N}}.$$

Osserviamo che la v.a. X_τ è \mathcal{F}_τ -misurabile perché

$$\{X_\tau \in A\} \cap \{\tau = n\} = \{X_n \in A\} \cap \{\tau = n\} \in \mathcal{F}_n.$$

Il risultato che segue è molto utile per calcolare la speranza condizionale rispetto alla σ -algebra \mathcal{F}_τ .

Proposizione 3.3.3. Sia X una v.a. integrabile e sia τ un tempo d'arresto. Si ponga, per ogni $n \in \bar{\mathbb{N}}$, $X_n = \mathbb{E}(X | \mathcal{F}_n)$. Allora sull'evento $\{\tau = n\}$, si ha $\mathbb{E}(X | \mathcal{F}_\tau) = \mathbb{E}(X | \mathcal{F}_n)$, cioè

$$\mathbb{E}(X | \mathcal{F}_\tau) = X_\tau \tag{3.5}$$

Dimostrazione. Se $A \in \mathcal{F}_\tau$, allora $1_A 1_{\{\tau=n\}} = 1_{A \cap \{\tau=n\}}$ è \mathcal{F}_n -misurabile. Quindi,

$$\mathbb{E}(1_A X_\tau) = \sum_{n \in \bar{\mathbb{N}}} \mathbb{E}[1_A X_n 1_{\{\tau=n\}}] = \sum_{n \in \bar{\mathbb{N}}} \mathbb{E}[1_A X 1_{\{\tau=n\}}] = \mathbb{E}(1_A X),$$

e dunque $\mathbb{E}(X | \mathcal{F}_\tau) = X_\tau$. □

Concludiamo con il prossimo risultato, molto semplice da dimostrare ma, come vedremo in seguito, particolarmente utile.

Proposizione 3.3.4. Se $(X_n)_n$ è una martingala (risp. una supermartingala, una submartingala), lo stesso è vero anche per il processo arrestato

$$X_n^\tau = X_{n \wedge \tau},$$

dove τ è un tempo d'arresto della filtrazione $(\mathcal{F}_n)_n$.

Dimostrazione. Per la definizione di tempo d'arresto, $\{\tau \geq n+1\} = \{\tau \leq n\}^c \in \mathcal{F}_n$; dunque

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(X_{n+1}^\tau - X_n^\tau | \mathcal{F}_n) &= \mathbb{E}((X_{n+1} - X_n)1_{\{\tau \geq n+1\}} | \mathcal{F}_n) \\ &= 1_{\{\tau \geq n+1\}} \mathbb{E}(X_{n+1} - X_n | \mathcal{F}_n) = (\text{risp. } \leq, \geq) 0. \end{aligned} \tag{3.6}$$

□

3.3.1 Il teorema d'arresto

Sia $(X_n)_n$ una supermartingala. Quindi, per $m < n$, si ha $\mathbb{E}(X_n | \mathcal{F}_m) \leq X_m$ q.c. Questa proprietà resta vera se si sostituiscono m e n con dei tempi d'arresto? Cioè: se τ_1 e τ_2 sono due tempi d'arresto con $\tau_1 \leq \tau_2$, è vero che

$$\mathbb{E}(X_{\tau_2} | \mathcal{F}_{\tau_1}) \leq X_{\tau_1} \quad (3.7)$$

Supponiamo che τ_1 e τ_2 siano limitati: esiste $k \in \mathbb{N}$ tale che $\tau_1 \leq \tau_2 \leq k$. Poiché $A \cap \{\tau_1 = j\} \in \mathcal{F}_j$ e $(X_n^{\tau_2})_n = (X_{\tau_2 \wedge n})_n$ è una supermartingala,

$$\mathbb{E}(X_{\tau_2} 1_A) = \sum_{j=0}^k \mathbb{E}(X_{\tau_2 \wedge k} 1_{A \cap \{\tau_1 = j\}}) \leq \sum_{j=0}^k \mathbb{E}(X_{\tau_2 \wedge j} 1_{A \cap \{\tau_1 = j\}}).$$

Ma $X_{\tau_2 \wedge j} = j$ su $\{\tau_1 = j\}$, dunque

$$\mathbb{E}(X_{\tau_2} 1_A) \leq \sum_{j=0}^k \mathbb{E}(X_j 1_{A \cap \{\tau_1 = j\}}) = \mathbb{E}(X_{\tau_1} 1_A).$$

Quindi abbiamo dimostrato che

Teorema 3.3.5. *(Teorema d'arresto) Siano $(X_n)_n$ una martingala (risp. supermartingala, submartingala) e τ_1, τ_2 due tempi d'arresto limitati tali che $\tau_1 \leq \tau_2$. Allora $\mathbb{E}(X_{\tau_2} | \mathcal{F}_{\tau_1}) = X_{\tau_1}$ (risp. \leq, \geq).*

Prendendo le speranze matematiche,

Corollario 3.3.6. *Siano $(X_n)_n$ una martingala (risp. supermartingala, submartingala) e τ un tempo d'arresto limitato. Allora $\mathbb{E}(X_\tau) = \mathbb{E}(X_0)$ (risp. \leq, \geq).*

3.4 Soluzioni

Soluzione dell'esercizio 3.1. La dimostrazione è immediata conseguenza della definizione di media condizionata: posto $Y_n = \mathbb{E}(X_{n+1} | \mathcal{F}_n)$ allora dev'essere

$$\mathbb{E}(1_A Y_n) = \mathbb{E}(1_A X_{n+1}) \quad \text{per ogni } A \in \mathcal{F}_n.$$

Dunque, $Y_n = X_n$ (risp. \leq, \geq) se e solo se per ogni $A \in \mathcal{F}_n$ si ha

$$\mathbb{E}(1_A X_{n+1}) = \mathbb{E}(1_A X_n) \quad (\text{risp. } \leq, \geq).$$

Soluzione dell'esercizio 3.2. Usando il fatto che $\mathcal{F}_n \subset \mathcal{F}_{n+1}$ e la proprietà 7 del Paragrafo 3.1.3, si ha

$$\mathbb{E}(X_{n+1} | \mathcal{F}_n) = \mathbb{E}\left(\mathbb{E}(X | \mathcal{F}_{n+1}) \Big| \mathcal{F}_n\right) = \mathbb{E}(X | \mathcal{F}_n) = X_n,$$

dunque $(X_n)_n$ è una martingala.

Soluzione dell'esercizio 3.3. Intanto, è immediato verificare che sia Z_n che W_n sono integrabili. Studiamo dapprima $(Z_n)_n$:

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(Z_{n+1} | \mathcal{F}_n) &= \mathbb{E}\left(\left(\frac{q}{p}\right)^{X_n+Y_{n+1}} \Big| \mathcal{F}_n\right) = \left(\frac{q}{p}\right)^{X_n} \mathbb{E}\left(\left(\frac{q}{p}\right)^{Y_{n+1}} \Big| \mathcal{F}_n\right) \\ &= Z_n \left(\frac{q}{p} \cdot \mathbb{P}(Y_{n+1} = 1) + \frac{p}{q} \cdot \mathbb{P}(Y_{n+1} = -1)\right) = Z_n \left(\frac{q}{p} \cdot p + \frac{p}{q} \cdot q\right) = Z_n, \end{aligned}$$

dunque $(Z_n)_n$ è una martingala. Ora, essendo $W_n = 1/Z_n$, con $f(z) = 1/z$ convessa, $(W_n)_n$ è una submartingala. Verifichiamolo anche direttamente:

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(W_{n+1} | \mathcal{F}_n) &= \mathbb{E}\left(\left(\frac{p}{q}\right)^{X_n+Y_{n+1}} \Big| \mathcal{F}_n\right) = \left(\frac{p}{q}\right)^{X_n} \mathbb{E}\left(\left(\frac{p}{q}\right)^{Y_{n+1}} \Big| \mathcal{F}_n\right) \\ &= W_n \left(\frac{p}{q} \cdot \mathbb{P}(Y_{n+1} = 1) + \frac{q}{p} \cdot \mathbb{P}(Y_{n+1} = -1)\right) = W_n \left(\frac{p}{q} \cdot p + \frac{q}{p} \cdot q\right) = c W_n, \end{aligned}$$

dove $c = (p^3 + q^3)/(pq) = (p^2 - pq + q^2)/(pq)$. Osserviamo che $c \geq 1$ per ogni p, q , con $c = 1$ se e solo se $p = q = 1/2$. Dunque, $(W_n)_n$ è una submartingala (e in particolare una-banale-martingala se $p = q$).

Soluzione dell'esercizio 3.4. Poiché $X_{n+1} = X_n \cdot Y_{n+1}$, si ha:

$$\mathbb{E}(X_{n+1} | \mathcal{F}_n) = \mathbb{E}(X_n Y_{n+1} | \mathcal{F}_n) = X_n \mathbb{E}(Y_{n+1} | \mathcal{F}_n) = X_n \mathbb{E}(Y_{n+1}) = \mu X_n,$$

dunque $(X_n)_n$ è una martingala se e solo se $\mu = 1$. Supponiamo ora che $\mathbb{E}(Y_n) = \mu$ e $\text{Var}(Y_n) = \sigma^2$, per ogni n . Allora, usando che $X_{n+1}^2 = X_n^2 \cdot Y_{n+1}^2$:

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(Z_{n+1} | \mathcal{F}_n) &= \mathbb{E}\left(X_{n+1}^2 - \sigma^2 \sum_{k=0}^n X_k^2 \Big| \mathcal{F}_n\right) \\ &= X_n^2 \mathbb{E}(Y_{n+1}^2 | \mathcal{F}_n) - \sigma^2 \sum_{k=0}^n X_k^2 = X_n^2 \mathbb{E}(Y_{n+1}^2) - \sigma^2 \sum_{k=0}^n X_k^2 \\ &= X_n^2(\sigma^2 + 1) - \sigma^2 \sum_{k=0}^n X_k^2 = X_n^2 - \sigma^2 \sum_{k=0}^{n-1} X_k^2 = Z_n \end{aligned}$$

Soluzione dell'esercizio 3.5. X_n^2 è una submartingala perché $X_n^2 = f(X_n)$, con $f(x) = x^2$ convessa e $f(X_n)$ è integrabile. Il compensatore è $A_n = \sum_{k=0}^{n-1} \mathbb{E}(X_{k+1}^2 - X_k^2 | \mathcal{F}_k)$. Ora,

$$\begin{aligned} \mathbb{E}(X_{k+1}^2 - X_k^2 | \mathcal{F}_k) &= \mathbb{E}((X_k + Y_{k+1})^2 - X_k^2 | \mathcal{F}_k) \\ &= \mathbb{E}(Y_{k+1}^2 + 2X_k Y_{k+1} | \mathcal{F}_k) = \mathbb{E}(Y_{k+1}^2) + 2X_k \mathbb{E}(Y_{k+1}) = \sigma^2, \end{aligned}$$

dunque $A_n = n\sigma^2$.

Soluzione dell'esercizio 3.6. 1. $\Omega \in \mathcal{F}_\tau$: infatti, $\Omega \in \mathcal{F}_\infty$ (\mathcal{F}_∞ è una σ -algebra) e, per ogni n , $\Omega \cap \{\tau \leq n\} = \{\tau \leq n\} \in \mathcal{F}_n$ perché τ è \mathcal{F}_n -misurabile.

2. Se $A \in \mathcal{F}_\tau$ allora $A^c \in \mathcal{F}_\tau$: se $A \in \mathcal{F}_\tau$ allora $A^c \in \mathcal{F}_\infty$ e $A^c \cap \{\tau \leq n\} = \{\tau \leq n\} \cap (A \cap \{\tau \leq n\})^c \in \mathcal{F}_n$ per ogni n (perché sia $\{\tau \leq n\}$ che $A \cap \{\tau \leq n\}$ stanno in \mathcal{F}_n).

3. Se $\{A_k\} \subset \mathcal{F}_\tau$ allora $\cup_k A_k \in \mathcal{F}_\tau$: in tal caso, ovviamente $\cup_k A_k \in \mathcal{F}_\infty$ ed inoltre $(\cup_k A_k) \cap \{\tau \leq n\} = \cup_k (A_k \cap \{\tau \leq n\}) \in \mathcal{F}_n$.

Soluzione dell'esercizio 3.7. Per la prima, abbiamo visto che basta verificare che, per ogni n , $\{\tau_1 + \tau_2 = n\} \in \mathcal{F}_n$. Ma si può scrivere

$$\{\tau_1 + \tau_2 = n\} = \bigcup_{k=0}^n \{\tau_1 = k, \tau_2 \leq n - k\}.$$

Ma, se $0 \leq k \leq n$, gli eventi $\{\tau_1 = k\}$ e $\{\tau_2 \leq n - k\}$ appartengono a \mathcal{F}_n (ricordiamo che le σ -algebre \mathcal{F}_n sono crescenti). Dunque, nell'unione a destra tutti gli eventi appartengono a \mathcal{F}_n .

Per la seconda, osserviamo che

$$\{\tau_1 \vee \tau_2 \leq n\} = \underbrace{\{\tau_1 \leq n\}}_{\in \mathcal{F}_n} \cap \underbrace{\{\tau_2 \leq n\}}_{\in \mathcal{F}_n} \in \mathcal{F}_n.$$

Infine,

$$\{\tau_1 \wedge \tau_2 > n\} = \underbrace{\{\tau_1 > n\}}_{\in \mathcal{F}_n} \cap \underbrace{\{\tau_2 > n\}}_{\in \mathcal{F}_n} \in \mathcal{F}_n,$$

dunque $\{\tau_1 \wedge \tau_2 \leq n\} = \{\tau_1 \wedge \tau_2 > n\}^c \in \mathcal{F}_n$.

Soluzione dell'esercizio 3.8. Intuitivamente questa relazione è evidente: se il tempo τ_1 precede τ_2 , allora gli eventi antecedenti a τ_1 sono anche antecedenti a τ_2 . Verifichiamo formalmente la proprietà. Sia $A \in \mathcal{F}_{\tau_1}$. Vogliamo verificare che $A \in \mathcal{F}_{\tau_2}$, quindi che

$$A \cap \{\tau_2 \leq n\} \in \mathcal{F}_n, \quad \text{per ogni } n.$$

Ma, poiché $\tau_1 \leq \tau_2$, $\{\tau_2 \leq n\} \subset \{\tau_1 \leq n\}$. Dunque possiamo scrivere

$$A \cap \{\tau_2 \leq n\} = \underbrace{A \cap \{\tau_1 \leq n\}}_{\in \mathcal{F}_n} \cap \underbrace{\{\tau_2 \leq n\}}_{\in \mathcal{F}_n} \in \mathcal{F}_n.$$

Soluzione dell'esercizio 3.9. Infatti, $\tau_1 \wedge \tau_2$ è un tempo d'arresto tale che $\tau_1 \wedge \tau_2 \leq \tau_i$, $i = 1, 2$, dunque $\mathcal{F}_{\tau_1 \wedge \tau_2} \subset \mathcal{F}_{\tau_i}$, $i = 1, 2$, e quindi $\mathcal{F}_{\tau_1 \wedge \tau_2} \subset \mathcal{F}_{\tau_1} \cap \mathcal{F}_{\tau_2}$. Viceversa, dimostriamo che $\mathcal{F}_{\tau_1 \wedge \tau_2} \supset \mathcal{F}_{\tau_1} \cap \mathcal{F}_{\tau_2}$. Preso $A \in \mathcal{F}_{\tau_1} \cap \mathcal{F}_{\tau_2}$, allora $A \cap \{\tau_i \leq n\} \in \mathcal{F}_n$, per ogni n e $i = 1, 2$. Quindi,

$$\begin{aligned} A \cap \{\tau_1 \wedge \tau_2 \leq n\} &= A \cap \left(\{\tau_1 \leq n\} \cup \{\tau_2 \leq n\} \right) \\ &= \left(A \cap \{\tau_1 \leq n\} \right) \cup \left(A \cap \{\tau_2 \leq n\} \right) \in \mathcal{F}_n, \end{aligned}$$

cioè $A \in \mathcal{F}_{\tau_1 \wedge \tau_2}$.

Soluzione dell'esercizio 3.10. Osserviamo dapprima che

$$\begin{aligned} \{\tau_1 < \tau_2\} &= \cup_k \underbrace{\{\tau_1 < k\} \cap \{\tau_2 = k\}}_{\in \mathcal{F}_k \subset \mathcal{F}_\infty} \in \mathcal{F}_\infty \quad \text{e} \\ \{\tau_1 = \tau_2\} &= \cup_k \underbrace{\{\tau_1 = k\} \cap \{\tau_2 = k\}}_{\in \mathcal{F}_k \subset \mathcal{F}_\infty} \in \mathcal{F}_\infty. \end{aligned}$$

Inoltre, per ogni n ,

$$\begin{aligned} \{\tau_1 < \tau_2\} \cap \{\tau_1 = n\} &= \{\tau_1 = n\} \cap \{\tau_2 \leq n\}^c \in \mathcal{F}_n \quad \text{e} \\ \{\tau_1 < \tau_2\} \cap \{\tau_2 = n\} &= \{\tau_1 < n\} \cap \{\tau_2 = n\}^c \in \mathcal{F}_n. \end{aligned}$$

Dunque, $\{\tau_1 < \tau_2\} \in \mathcal{F}_{\tau_1}$ e $\{\tau_1 < \tau_2\} \in \mathcal{F}_{\tau_2}$, cioè $\{\tau_1 < \tau_2\} \in \mathcal{F}_{\tau_1} \cap \mathcal{F}_{\tau_2}$.