

תרגולים 10-14 - מרטינגלים - תשע"ט

16 במאי 2019

• אינטואיציה במחשבה על מרטינגלים - הימורים הוגנים

- יהי $(\Omega, \mathcal{F}, \mathbb{P})$ מרחב הסתברות עם הסינון הטבעי ו- $\{X_n\}$ תהליך סטוכסטי המייצג סדרה של הימורים בזמן $n \in \mathbb{N}$.

* הזכייה בין המשחק ה- $n-1$ למשחק ה- n היא $X_{n+1} - X_n$.

• אם X_n מרטינגל תוחלת הזכייה בזמן ה- n היא 0. כלומר המשחק הוגן -

$$\mathbb{E}(X_{n+1} - X_n | \mathcal{F}_n) = 0$$

• אם X_n על-מרטינגל תוחלת הזכייה בזמן ה- n היא שלילית. כלומר המשחק הוא לרעת השחקן -

$$\mathbb{E}(X_{n+1} - X_n | \mathcal{F}_n) \leq 0$$

• זמן עצירה

- המשתנה המקרי $\tau : \Omega \rightarrow \{1, 2, 3, \dots\} \cup \{\infty\}$ נקראת "זמן עצירה" ביחס לסינון \mathbb{F} אם $\{\tau \leq t\} \in \mathcal{F}_t$. כלומר, בכל נקודה בזמן השאלה "האם לעצור את המשחק?" הוא מידע זמין בסיגמא אלגברה - המידע "עצירה בזמן t " מדיד בזמן t .

- באופן שקול τ זמן עצירה אם $\forall t \{\tau = t\} \in \mathcal{F}_t$ (עבור τ משתנה מקרי המקבל ערכים בדידים).

- דוגמא 1

* יהי $\{X_n\}$ תהליך סטוכסטי המכבד את הסינון \mathbb{F} . וכן, $\forall_n X_n : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$.
 * נגדיר $\tau = \min\{n \geq 0 \mid X_n \in A\}$ עבור מצב כלשהו A . τ משתנה מקרי המחזיר את "זמן הפגיעה" הראשון של התהליך הסטוכסטי במרחב המצבים A .

$$\tau(\omega) = \min\{n \geq 0 \mid X_n(\omega) \in A\}$$

*** נביט בהתהליך הבא (התרוששות המהמר)**

- לקזינו מגיע מהמר עם הון של k ומטרתו הוא לסיים את המשחק עם N ($0 < k < N$).
- רצף ההימור הוא תהליך סטוכסטי $\{X_n\}$ כך שבכל שלב אנו מונים את הונו של המהמר.
- X_n מהווה הילוך מקרי פשוט $X_n = Y_1 + \dots + Y_n$ כך שכל Y_i מתאר זכיה או הפסד של המהמר ב- $\$1$.
- $\mathbb{P}(Y_i = 1) = p$ כהסתברות לזכיה בהימור אחד. ו- $\mathbb{P}(Y_i = -1) = 1 - p$ בהסתברות להפסד.
- X_n הילוך מקרי פשוט המהווה מרטינגל.
- המשחק נעצר אם $X_n = N$ או $X_n = 0$.
- נגדיר משתנה מקרי $\tau = \min\{n \geq 0 \mid X_n \in \{0, N\}\}$ נבקש להוכיח ש- τ זמן עצירה.

* τ זמן עצירה אם

$$\forall t > 0 \{\tau = t\} \in \mathcal{F}_t$$

מכיוון ש- $\sigma(X_0, \dots, X_t) = \mathcal{F}_t$

$$\{\tau = t\} = \{\min\{n \geq 0 \mid X_n \in \{0, N\}\} = t\} =$$

$$\{X_0 \notin \{0, N\}, X_1 \notin \{0, N\}, \dots, X_{t-1} \notin \{0, N\}, X_t \in \{0, N\}\}$$

אזי המאורע $\{\tau = t\}$ נקבע ע"י המאורעות הנוצרים ע"י X_1, \dots, X_t . כלומר $\{\tau = t\} \in \mathcal{F}_t$. כדרוש.
 $\tau(\omega) = \min\{n \geq 0 \mid X_n(\omega) \in A\}$ סך הכל הראנו כי משתנה מקרי המוגדר A מהווה זמן עצירה.

- דוגמא 2 - דוגמא למשתנה מקרי שאינו זמן עצירה (בעית העכבר במבוך)

- * נביט במצב בו יש עכבר במבוך עם נקודת התחלה וסוף, כך שבסופו של התהליך העכבר יוצא לחופשי מהמבוך ולא חוזר.
- * נקבע את המצב ההתחלתי של המבוך $X_0 = 1$. והמצב הסופי כמצב 0.
- * נקבע משתנה מקרי המחזיר את הפעם האחרונה בו העכבר ביקר בנקודת 1, לפני שעזב את המבוך

$$\tau = \max\{n \geq 0 : X_n = 1\}$$

ברור כי זהו אינו זמן עצירה, מכיוון שאנחנו צריכים לדעת את העתיד כדי "למדוד" אותו. למשל

$$[\tau = 0] = \{X_0 = 1, X_1 \neq 1 \dots\}$$

עלינו לדעת את העתיד כדי לקבוע אם העכבר חזר למצב 1 לפני יציאתו מהמבוך או לא. ולכן במקרה זה τ אינו זמן עצירה.

- טענה

* אם σ ו- τ זמני עצירה. אזי:

- $\sigma \vee \tau = \max\{\sigma, \tau\}$ זמן עצירה.
- $\sigma \wedge \tau = \min\{\sigma, \tau\}$ זמן עצירה.
- $\sigma + \tau$ זמן עצירה (עבור $0 \leq \sigma, \tau$).
- $a + \tau$ זמן עצירה (עבור $s \geq 0$).

- טענה (O.S.T) - משפט הדגימה של דוב

* יהי $\mathbb{X} = \{X_n\}_{n \geq 0}$ מרטינגל ויהי $S \leq T$ זמני עצירה חסומים ע"י קבוע C אזי $\mathbb{E}[X_T | \mathcal{F}_S] = X_S$ a.s.

- אי-שוויונים

* אי שוויון ינסן:

- יהי $I \subseteq \mathbb{R}$ קטע כלשהוא. נסמן פונקציה קמורה $\varphi : I \rightarrow \mathbb{R}$ (כל ישר המחבר בין 2 נקודות על הפונקציה יהיה מעליה).
- יהי X משתנה מקרי כך ש- $Im X \subseteq I$ מעל מרחב הסתברות $(\Omega, \mathcal{A}, \mathbb{P})$.
- נתון $\mathcal{F} \subseteq \mathcal{A}$ ו- $\mathbb{E}[|X|] < \infty$.
- אזי - $\mathbb{E}[\varphi(X) | \mathcal{F}] < \infty$ ו- $\varphi(\mathbb{E}[X | \mathcal{F}]) \leq \mathbb{E}[\varphi(X) | \mathcal{F}]$.

* אי שוויון המרטינגלי הראשון של דוב

- יהי $M = \{M_n\}_{n \geq 0}$ מרטינגל (או תת מרטינגל חיובי). אזי:

$$\mathbb{P}(\text{Sup}_{j \leq n} |M_n| \geq \alpha) \leq \frac{\mathbb{E}[|M_n|]}{\alpha}$$

- תרגיל

נתון S, T זמני עצירה $\mathbb{F} = \{\mathcal{F}_n\}$ סינון עולה. הוכח:

$$\mathbb{E}[\mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_T] | \mathcal{F}_S] = \mathbb{E}[\mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_S] | \mathcal{F}_T] = \mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_{S \wedge T}]$$

הוכחה

על פי הגדרה $S \wedge T \leq T$ לכן, $\mathcal{F}_{S \wedge T} \subseteq \mathcal{F}_T$

כמו כן, $S \wedge T \leq S$ ואז $\mathcal{F}_{S \wedge T} \subseteq \mathcal{F}_S$

לכן, מתכונות התוחלת המותנית

$$\mathbb{E}[\mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_T] | \mathcal{F}_{S \wedge T}] = \mathbb{E}[\mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_{S \wedge T}] | \mathcal{F}_T] = \mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_{S \wedge T}]$$

$$\mathbb{E}[\mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_S] | \mathcal{F}_{S \wedge T}] = \mathbb{E}[\mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_{S \wedge T}] | \mathcal{F}_S] = \mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_{S \wedge T}]$$

לכן,

$$\mathbb{E}[\mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_T] | \mathcal{F}_{S \wedge T}] = \mathbb{E}[\mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_S] | \mathcal{F}_{S \wedge T}] = \mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_{S \wedge T}]$$

זהו סינון עולה לכן, אם $S \wedge T = S \leq T$ אזי $\mathcal{F}_S \subseteq \mathcal{F}_T$

$$\mathbb{E}[\mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_T] | \mathcal{F}_S] = \mathbb{E}[\mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_S] | \mathcal{F}_T] = \mathbb{E}[Y | \mathcal{F}_{S \wedge T}]$$

אם $S \wedge T = T \leq S$ אי $\mathcal{F}_T \subseteq \mathcal{F}_S$

$$\mathbb{E}[\mathbb{E}[Y|\mathcal{F}_T] | \mathcal{F}_S] = \mathbb{E}[\mathbb{E}[Y|\mathcal{F}_S] | \mathcal{F}_T] = \mathbb{E}[Y|\mathcal{F}_{S \wedge T}]$$

בכל מקרה

$$\mathbb{E}[\mathbb{E}[Y|\mathcal{F}_T] | \mathcal{F}_S] = \mathbb{E}[\mathbb{E}[Y|\mathcal{F}_S] | \mathcal{F}_T] = \mathbb{E}[Y|\mathcal{F}_{S \wedge T}]$$

כדרוש.

- תרגיל

יהי $M = \{M_n\}$ מרטינגל כך ש- $\forall_n M_n \in L^2$. ויהיו $S \leq T$ זמני עצירה חסומים. הוכח:

$$\mathbb{E}[(M_T - M_S)^2 | \mathcal{F}_S] = \mathbb{E}[M_T^2 - M_S^2 | \mathcal{F}_S] \text{ אם } M_S, M_T \in L^2 *$$

פתרון

נחשב

$$\mathbb{E}[(M_T - M_S)^2 | \mathcal{F}_S] = \mathbb{E}[M_T^2 - 2M_T M_S + M_S^2 | \mathcal{F}_S] =$$

$$\mathbb{E}[M_T^2 | \mathcal{F}_S] - 2M_S \mathbb{E}[M_T | \mathcal{F}_S] + \mathbb{E}[M_S^2 | \mathcal{F}_S] =$$

ולפי משפט הדגימה של דוב.

$$\mathbb{E}[M_T^2 | \mathcal{F}_S] - 2M_S^2 + \mathbb{E}[M_S^2 | \mathcal{F}_S] = \mathbb{E}[M_T^2 - M_S^2 | \mathcal{F}_S]$$