

## Stochastische Prozesse I

### E 1 Bedingte Erwartungswerte

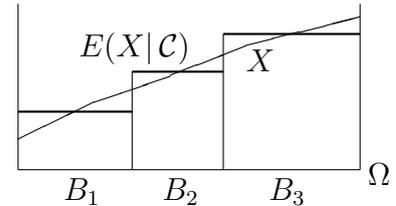
**Vorbemerkung:** Zu einer bedingten Verteilung  $P^{(X|Y=\cdot)}$  (Übergangs-W-Maß) definiert man

$$E(X|Y=\cdot) = \int x P^{(X|Y=\cdot)}(dx), \text{ falls } X : (\Omega, \mathcal{A}, P) \rightarrow (\overline{\mathbb{R}}, \overline{\mathbb{B}}) P\text{-quasi-integrierbar.}$$

Wir betrachten hier  $E(X|Y) := E(X|Y=\cdot) \circ Y$ , eine  $\sigma(Y)$ - $\overline{\mathbb{B}}$ -messbare ZV, und deren Verallgemeinerung  $E(X|\mathcal{C})$ , wobei  $\mathcal{C}$  eine Unter- $\sigma$ -Algebra von  $\mathcal{A}$  ist, mit dem Spezialfall  $E(X|Y) := E(X|\sigma(Y))$ .

**Beispiel E 1:** Sei  $\mathcal{C} := \sigma(\{B_1, B_2, \dots\})$  mit  $\Omega = \sum_{i=1}^{n[\infty]} B_i$ ,  $X$   $P$ -quasi-integrierbar.

Dann definiert man  $E(X|\mathcal{C}) := \sum_{i=1}^{n[\infty]} [E(X \cdot 1_{B_i}) / P(B_i)] \cdot 1_{B_i}$ . Daraus folgt  $\omega \mapsto f(\omega) := E(X|\mathcal{C})(\omega)$  ist  $\mathcal{C}$ -messbar, und es gilt  $\int_C f(\cdot) dP = \int_C X dP \quad \forall C \in \mathcal{C}$  (hier  $C = \sum_j B_{k_j}$ ).



**Interpretation:** Ein bed. Erwartungswert **vergrößert** die geg. ZV, maximal bei  $EX$ .

**Satz E 2:** Ist  $X : (\Omega, \mathcal{A}, P) \rightarrow (\overline{\mathbb{R}}, \overline{\mathbb{B}})$   $P$ -quasi-integrierbar,  $\mathcal{C}$  eine Unter- $\sigma$ -Algebra von  $\mathcal{A}$ , dann existiert ein  $X_0 : (\Omega, \mathcal{A}, P) \rightarrow (\overline{\mathbb{R}}, \overline{\mathbb{B}})$  - bis auf „ $P$ -f.s.“ eindeutig - mit

$$(*) \quad X_0 \text{ ist } \mathcal{C}\text{-messbar} \quad \text{und} \quad \int_C X_0 dP = \int_C X dP \quad \forall C \in \mathcal{C}.$$

**Beweisidee:** Das Maß  $Q$  auf  $(\Omega, \mathcal{C})$ , definiert durch  $Q(C) := \int_C X dP$  hat die Eigenschaft „mit  $P(C)=0$  ist auch  $Q(C)=0$ “ ( $Q$  ist  $P|_{\mathcal{C}}$ -stetig). Daraus folgt mit dem Satz von Radon-Nikodym, dass  $Q$  eine  $\mathcal{C}$ -messbare,  $P$ -f.s. eindeutige  $P_0$ -Dichte  $X_0$  besitzt.

**Definition E 3:** Jede der nach Satz E 2 existierenden Zufallsvariablen  $X_0$  heißt **bedingter Erwartungswert von  $X$  unter  $\mathcal{C}$** . Man schreibt  $E(X|\mathcal{C}) := X_0$ , ohne Berücksichtigung der verschiedenen, aber  $P$ -f.s. gleichen Versionen von  $X_0$ .

**Folgerung E 4: Eigenschaften von  $E(X|\mathcal{C})$ .** Diese gelten alle (nur)  $P$ -f.s. (s. z.B. Bauer).

- (1)  $E(X|\{\emptyset, \Omega\}) = EX$ ,  $E(X|\mathcal{A}) = X$ . [Dies folgt direkt durch Einsetzen in (\*)]
- (2)  $E(aX + bY|\mathcal{C}) = aE(X|\mathcal{C}) + bE(Y|\mathcal{C})$ . [Die Integrale in (\*) sind linear]
- (3)  $a \leq X \leq b \Rightarrow a \leq E(X|\mathcal{C}) \leq b$ . [ $C := \{E(X|\mathcal{C}) < a\}$  in (\*)  $\Rightarrow P(C)=0$ ]
- (4) Sei  $\mathcal{C}_1 \subset \mathcal{C}_2 \subset \mathcal{A} \Rightarrow E[E(X|\mathcal{C}_2)|\mathcal{C}_1] = E(X|\mathcal{C}_1)$ , speziell  $E(E(X|\mathcal{C})) = EX$ .  
 [Sei  $\tilde{X} := E(X|\mathcal{C}_2)$ ,  $\tilde{X}_0 := \ell.S.$ ,  $C \in \mathcal{C}_1 \subset \mathcal{C}_2 \Rightarrow \int_C \tilde{X}_0 dP = \int_C \tilde{X} dP \stackrel{(*)}{=} \int_C E(X|\mathcal{C}_2) dP \stackrel{(*)}{=} \int_C X dP \stackrel{(*)}{=} \int_C \tilde{X}_0 dP$  (mit (\*) für  $C \in \mathcal{C}_1 / C \in \mathcal{C}_2 / C \in \mathcal{C}_1$ )]
- (5)  $E(XY|\mathcal{C}) = X E(Y|\mathcal{C})$ , falls  $X$   $\mathcal{C}$ -messbar. Speziell  $E(E(X|\mathcal{C}) \cdot Y|\mathcal{C}) = E(X|\mathcal{C}) \cdot E(Y|\mathcal{C})$ .  
 [Mit (\*), z.z.:  $\int_C X E(Y|\mathcal{C}) dP = \int_C X Y dP$  (Beweisprinzip für Integrale:  $X=1_C, \dots$ )]
- (6)  $E(X|\mathcal{C}) = EX$ , falls  $X, \mathcal{C}$  st.u., d.h. falls  $X, 1_C$  st.u. für alle  $C \in \mathcal{C}$ .

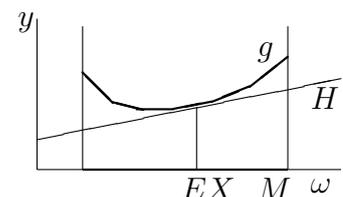
$$\text{[Mit (*): } \int X 1_C dP \stackrel{\text{st.u.}}{=} EX \cdot E 1_C = \int EX \cdot 1_C dP = \int_C EX dP = \ell.S.]$$

- (7) Monotone Konvergenz:  $0 \leq X_n \leq X_{n+1}$ ,  $X_n \rightarrow X \Rightarrow E(X_n|\mathcal{C}) \rightarrow E(X|\mathcal{C})$ .  
 Majorisierte Konvergenz:  $X_n \rightarrow X$ ,  $|X_n| \leq Y$ ,  $Y$  integrierbar  $\Rightarrow E(X_n|\mathcal{C}) \rightarrow E(X|\mathcal{C})$ .

**Satz E 5: Jensensche Ungleichung:** (s. z.B. Bauer)

Sei  $M \subset \mathbb{R}^d$ ,  $\neq \emptyset$ , konvex,  $g : M \rightarrow \mathbb{R}$  konvex, messbar,  $X : (\Omega, \mathcal{A}, P) \rightarrow (\mathbb{R}^d, \mathbb{B}^d)$  integr. mit  $P^X(M)=1$ . Dann gilt:

- (a)  $EX \in M$  (sogar  $EX \in M^{\text{off}}$ , falls  $P^X$  nicht auf Hyperebene).
- (b)  $E(g \circ X)$  ex.,  $g(EX) \leq E(g \circ X)$ ,  $g(E(X|\mathcal{C})) \leq E(g \circ X|\mathcal{C})$ .



**Beweis:** Sei  $K := \{(\omega, y) : \omega \in M, y \geq g(\omega)\} \Rightarrow \exists$  Hyperebene  $H$  durch  $(EX, g(EX))$  mit  $g \geq H \Rightarrow E(g \circ X) \geq E(H \circ X) = H(EX) = g(EX)$ .