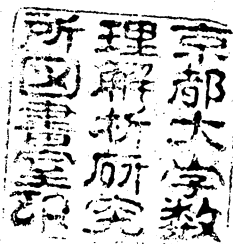


SEMINAR ON PROBABILITY

Vol. 16

佐藤健一，長沢正雄，福島正俊
マルコフ過程の変換と境界問題



78888865

1963

確率論セミナー

佐藤健一, 長沢正雄, 福島正俊
マルコフ過程の変換と境界問題

目 次

まえがき

オ1章	マルコフ過程の <i>time change</i> と <i>killing</i> I	1
§ 1	準備	1
§ 2	<i>Time change</i>	10
§ 3	<i>Time change</i> した process の <i>killing</i>	15
§ 4	<i>Killing</i> した process の <i>time change</i>	18
オ2章	マルコフ過程の <i>time change</i> と <i>killing</i> II	23
§ 1	定義	23
§ 2	<i>Resolvent</i> 方程式の一般化	26
§ 3	<i>Subinvariant measure, terminal measure</i>	28
§ 4	$G_{\alpha}^{\lambda}, K_{\alpha}^{\lambda}$ の表現	31
§ 5	測度 Π の性質 I	36
§ 6	\bar{X}, \bar{X} の <i>adjoint process</i>	39
§ 7	測度 Π の性質 II	42
オ3章	マルコフ過程の <i>time reversion</i>	45
§ 1	定義と記号	46
§ 2	Type L の <i>random time</i>	48
§ 3	Regular L-time からの <i>reversed process</i> I	52
§ 4	Regular L-time からの <i>reversed process</i> II	60
§ 5	<i>Killing time</i> からの <i>reversed process</i>	64
§ 6	<i>Adjoint process</i> の概調和変換との関係	69
§ 7	<i>Approximate Markov process</i>	72
§ 8	<i>Approximate Markov process</i> の <i>time reversion</i>	74
§ 9	<i>Approximate Markov process</i> の構成	78

オ4章	境界問題と境界上の process (U-process).....	85
§ 1	Green 函数の分解.....	86
§ 2	U-process と境界条件.....	91
§ 3	U-process から導かれる space-time process.....	102
§ 4	U-process に対する Dirichlet norm.....	108
§ 5	反射壁拡散過程の特徴.....	116
オ5章	Green作用素の分解 (Minimal Process と U-process).....	123
§ 1	仮定.....	123
§ 2	Time reversion I (Signed measure μ_x^\dagger).....	126
§ 3	Time reversion II (G_x の分解).....	130
§ 4	作用素 \hat{h}_x	134
§ 5	U-process.....	137

まえがき

マルコフ過程の境界問題とわれわれが呼んでいるのは、一次元拡散過程に関する Feller の一連の重要な研究に当るものを、多次元拡散過程, Markov chain, ないし一般のマルコフ過程に対して問題とするものである。(Seminar on Probability, vol. 5 のまえがきの解説を見られたい。) 上野による境界上の process の導入, 渡辺, Doob による Martin 境界の導入はこの問題における大きな進歩であったが、最近の additive functional の理論の発展はこの問題を攻撃するための重要な道具を提供した。また、最近以前に reversed process も大事な役割を果たすことが分ってきた。このノートは、これに関連したいくつかの topics を扱う。

変換論についていえば、マルコフ過程の変換——すなわちあるマルコフ過程に何らかの操作を施して新しいマルコフ過程をつくること——の方法はいろいろ知られている。time change, killing, time reversion のほかに優調和変換, ディンキン・本足の変換, 状態空間の位相的変換があり、また 確率微分方程式もこの中に入れることができる。これらはマルコフ過程の種々の研究に現れて来た。Feller の研究に関連して regular な一次元拡散過程はブラウン運動から time change, killing と区向の位相的変換ですべて求められることを示した伊藤・McKean の研究, 方程式 $(\Delta - \lambda)u = f$ の解をブラウン運動で表現した Kac の研究などは、その着しい例である。更に比較的最近になってディンキン, ゴールコンスキ等は、具体的な process をはなれて変換そのものを研究対象としはじめた。このノートは変換論自体の topics をも扱っている。

各章は独立した話題を扱う。内容は各章の序文を見ていただきたい。定義や記号は各章毎に違っているが、無理に統一して使い易い形から離れるのを避けた。

校正その他で藤井光昭氏はじめ東京セミナーの皆さんにお世話になったことを感謝したい。

第1章 マルコフ過程の *time change* と *killing* I.

マルコフ過程にある操作を施して別のマルコフ過程を作る方法はいろいろ知られているが、そのうち、*time change* すなわち *random* な時間変更と、*killing* すなわち粒子をある *random* な時刻に消滅させることは、最も簡単な二つの方法である。その一般論は [1] (*killing* のみ), [4], [7] に述べられているが、以下ではそれをもっと完全に述べ、更に、*time change* と *killing* の両方を用いる際その順序が交換可能なことを述べる。この内容は、[6] の前半に述べられていることに証明をつけたものであるが、[6] の間違いを正してある。マルコフ過程に関する定義と用語は、些細な変更を除いてデインキン [1] のを採用する。また、この原稿の準備中に二本にはいつて来た [2] の結果 (Lemma 1.8 および 1.9 として [1] で述べる) を用いて §4 の条件をゆるめることができた。しかし、[2] を全面的に比較参照することは時日の関係でできなかった。

§1 準備

まず [1] に従い、時間的一様なマルコフ過程の定義を述べよう。

次のものが与えられたとする。

(1.1) 集合 E , その上の Borel field \mathcal{B} ただし、一員だけから成る集合はすべて \mathcal{B} に属するとする。 ((S, \mathcal{B}) を状態空間とよぶ。)

(1.2) ある集合 Ω . Ω の元を ω で表わす。

(1.3) Ω の上で定義され $[0, +\infty]$ の値をとる函数 $\zeta(\omega)$.

(1.4) $\omega \in \Omega, t \in [0, \zeta(\omega)]$ に対して定義され E の値をとる函数 $X(t, \omega) = X_t(\omega)$.

(1.5) すべての $t \in [0, +\infty)$ に対し、 $\Omega_t = \{\omega : \zeta(\omega) > t\}$ の上の Borel field \mathcal{M}_t .

¹⁾ 以下 $\{\omega : \zeta(\omega) > t\} = \{\zeta(\omega) > t\} - \{\zeta > t\}$ のような書き方をする。

- (1.6) すべての \mathcal{M}_t を含むような, Ω の上の Borel field \mathcal{M} .
 (1.7) すべての $a \in E$ に対し, \mathcal{M} の上の 結合函数 $P_a(A)$.
 (1.8) $t \in [0, +\infty)$, $A \in \mathcal{N}^*$ に対して定義され Ω の部分集合の値をとる写像 $\theta_t A$. ただし, \mathcal{N}^* は, $\Omega_0 = \{\tau > 0\}$ の部分集合の族で次のような性質をもつもののうち最小のもの.

- (1.8)₁ $\{X_t \in \Gamma\} \in \mathcal{N}^*$ ($t \geq 0, \Gamma \in \mathcal{B}$),
 (1.8)₂ $A_\alpha \in \mathcal{N}^* \Rightarrow \bigcap A_\alpha, \bigcup A_\alpha \in \mathcal{N}^*$ (index α の濃度は任意),
 (1.8)₃ $A \in \mathcal{N}^* \Rightarrow \Omega_0 \setminus A \in \mathcal{N}^*$.²⁾

以上のような要素が与えられ, それらが, 次の (1.9) - (1.16) を満たすとき, マルコフ過程 $X = (X_t, \mathcal{S}, \mathcal{M}_t, P_a, \theta_t)$ と呼ぶ.³⁾

- (1.9) $t \leq u$ かつ $A \in \mathcal{M}_t \Rightarrow \{A, \mathcal{S} > u\} \in \mathcal{M}_u$
 (1.10) $\{X_t \in \Gamma\} \in \mathcal{M}_t$ ($t \geq 0, \Gamma \in \mathcal{B}$),
 (1.11) P_a は \mathcal{M} の上の確率測度,
 (1.12) 任意の $t \geq 0, \Gamma \in \mathcal{B}$ に対し, 函数 $P(t, a, \Gamma)$
 $= P_a(X_t \in \Gamma)$ は a に対し \mathcal{B} 可測,
 (1.13) $P(0, a, \mathcal{S} \setminus a) = 0$ ($a \in E$),
 (1.14) 任意 $t, s \geq 0, a \in E, \Gamma \in \mathcal{B}$ に対し,
 $P_a(X_{t+s} \in \Gamma | \mathcal{M}_t) = P(s, X_t, \Gamma)$ (a, s, Ω_t, P_a)⁴⁾
 (1.15) $\theta_t \Omega_0 = \Omega_t, \theta_t(A \setminus B) = \theta_t A \setminus \theta_t B$
 $\theta_t(\bigcup A_\alpha) = \bigcup \theta_t A_\alpha, \theta_t(\bigcap A_\alpha) = \bigcap \theta_t A_\alpha$,
 (α の濃度は任意)
 (1.16) $\theta_t\{X_s \in \Gamma\} = \{X_{t+s} \in \Gamma\}$ ($t \geq 0, s \geq 0, \Gamma \in \mathcal{B}$).⁵⁾

マルコフ過程 $X = (X_t, \mathcal{S}, \mathcal{M}_t, P_a, \theta_t)$ の性質をいくつか述

- 2) 記号 $B \setminus A$ は $\{\omega : \omega \in B \text{ かつ } \omega \notin A\}$ を表わす.
 3) “時間的一杯なマルコフ過程”と呼ぶべきであるが, 今後, 時間的一杯でない場合は扱わないので, 単に“マルコフ過程”と呼ぶことにした.
 4) Ω_t の上で P_a -almost everywhere に成り立つという意.
 5) θ_t には自由性がなく, (1.15), (1.16) の要請により \mathcal{N}^* の上で一意的に定まる.

べよう。 $A \in \mathcal{N}^*$ の上で定義された \mathcal{N}^* 可測関数 $\xi(\omega)$ に対し、 $\theta_t A$ の上で定義された次のような関数を $\theta_t \xi(\omega)$ とおく：

(1.17)
$$\theta_t \xi(\omega) = \xi \quad \text{if } \omega \in \theta_t \{\xi = \theta\} \cap \theta_t A \quad \text{更に、} E \text{ 上の}$$
 Borel field \mathcal{B} , Ω_t 上の Borel field $\mathcal{N}_t, \bar{\mathcal{N}}_t, \mathcal{M}_{t+0},$

$\bar{\mathcal{M}}_t, \mathcal{M}_{t+0}, \mathcal{R}_t, \Omega_0$ 上の Borel field \mathcal{N}, \mathcal{R} を次のように定義する。まず \mathcal{B} は次のような Γ の全体である。 \mathcal{B} 上の任意の有界測度 μ に対し、 $\Gamma_1, \Gamma_2 \in \mathcal{B}$ が存在して、 $\Gamma_1 \subset \Gamma_2 \subset \Omega_0$ かつ $\mu(\Gamma_1) = \mu(\Gamma_2)$ 。すなわち \mathcal{B} は、有界測度による \mathcal{B} の完備化のすべての共通部分である。

次に \mathcal{N}_t は $\{X_u \in \Gamma, \delta > t\}$ ($0 \leq u < t, \Gamma \in \mathcal{B}$) によって生成される Borel field である。 $\bar{\mathcal{N}}_t$ は次のような A の全体である。 \mathcal{B} 上の任意の有界測度 μ に対し、 $A_1, A_2 \in \mathcal{N}_t$ が存在して、 $A_1 \subset A, A_2 \subset A_1$ かつ $P_\mu(A_1) = P_\mu(A_2)$ 。⁷⁾ \mathcal{M}_{t+0} は、任意の $u > t$ に対し $\{A, \delta > u\} \in \mathcal{N}_u$ となるような $A \subset \Omega_t$ の全体である。 $\bar{\mathcal{M}}_t$ は、 \mathcal{N}_t から $\bar{\mathcal{N}}_t$ を得たと同様にして、 \mathcal{M}_t から得たものであり、⁸⁾ $\bar{\mathcal{M}}_{t+0}, \mathcal{M}_{t+0}$ は、それぞれ $\bar{\mathcal{M}}_t, \mathcal{M}_t$ から、 \mathcal{N}_t から \mathcal{M}_{t+0} を得たと同様にして得たものである。 $\bar{\mathcal{M}}_{t+0} \cap \mathcal{N}^*$ を \mathcal{R}_t とおく。⁹⁾ \mathcal{R} は Ω_0 の上の Borel field で $\{X_u \in \Gamma\}$ ($u \geq 0, \Gamma \in \mathcal{B}$) から生成されたもの、 \mathcal{R} は次のような A の全体！ $A \in \mathcal{N}^*$ かつ、 \mathcal{B} 上の任意の有界測度 μ に対し $A_1, A_2 \in \mathcal{N}$ が存在して、 $A_1 \subset A \subset A_2$ かつ $P_\mu(A_1) = P_\mu(A_2)$ が成り立つ。¹⁰⁾

(1.14) の性質から、もし ξ が \mathcal{R} 可測で $\theta_t \xi$ が P_a 可積分ならば、

- 6) 記号 $E \subset F$ は $x \in E \Rightarrow x \in F$ の意を用いる。 $E \equiv F$ の意ではない。
- 7) $P_\mu(A) = \int_E P_a(A) \mu(\alpha_a)$
- 8) $\bar{\mathcal{M}}_t$ の定義は [1] と異なる。 [1] では任意の $a \in E$ に対し $A_1, A_2 \in \mathcal{N}_t$ が存在して $A_1 \subset A \subset A_2$ かつ $P_a(A_1) = P_a(A_2)$ を定義している。この定義を採用しても以下の議論は同じである。
- 9) \mathcal{R}_t の定義を [1] と異なる ([1] 3.21. の脚注を参照)。
- 10) [1] では \mathcal{R} を $\bar{\mathcal{R}}$ と記している。

(1.13) $E_a(\theta_t \xi | \mathcal{M}_t) = E_{x_t}(\xi)$ ($a.s., \Omega_t, P_a$) である。ただし、 P_a による積分を E_a と認す。¹¹⁾

$I_t = [0, t]$ と記し、 I_t の上の区間から生成された Borel field を \mathcal{B}_t と記す。マルコフ過程 X が可測であるとは、任意の t に対し、 $x_u(\omega)$ が $(\Omega_t \times I_t, \mathcal{M}_t \times \mathcal{B}_t)$ から (E, \mathcal{B}) への写像として可測であることとする。 X が可測ならば、その遷移確率 $P(t, a, P)$ は $\Gamma \in \mathcal{B}$ を固定したとき (t, a) について可測である。これは [1] Lemma 1.7 によって分る。 Ω 上で定義され $[0, +\infty]$ の値をとる函数 τ が、 $\tau(\omega) \leq \xi(\omega)$ 、かつすべての t に行し $\{\tau \leq t < \xi\} \in \mathcal{M}_t$ なるとき、マルコフ時 と呼ぶ。¹²⁾

τ がマルコフ時である時、 $\Omega_\tau = \{\tau < \xi\}$ とおき、 Ω_τ の上の Borel field \mathcal{M}_τ を次のように定義する。すなわち $A \in \mathcal{M}_\tau$ とは、 $A \subset \Omega_\tau$ 、かつ任意の t に対し $\{A, \tau \leq t < \xi\} \in \mathcal{M}_t$ とする。マルコフ過程 X が 強マルコフ性 をもつとは、 \mathcal{N}_1 に可測であって、 \mathcal{N}_2 に、任意のマルコフ時 τ 、任意の非負、 \mathcal{M}_τ 可測な $\delta(\omega) (\omega \in \Omega_\tau)$ 、任意の $\Gamma \in \mathcal{B}$ に対して

(1.19) $P_a(X_{\tau+\delta} \in \Gamma | \mathcal{M}_\tau) = P(\delta, X_\tau, P)$ ($a.s., \Omega_\tau, P_a$) が成り立つこととする。マルコフ時 τ と $A \in \mathcal{N}^*$ に対し $\theta_\tau A \in \Omega_\tau$ を次のように定義する:

(1.20)
$$\theta_\tau A = \bigcup_{t \geq 0} \{\theta_t A, \tau(\omega) = t\}.$$

更に、 $A \in \mathcal{N}^*$ 上で定義された \mathcal{N}^* 可測函数 $\xi(\omega)$ に対し

(1.21)
$$\theta_\tau \xi(\omega) = \theta_t \xi(\omega) \quad \text{if } \omega \in \theta_t A, \tau(\omega) = t$$

とおく。マルコフ過程 X が 右連続 であるとは、すべての ω に対し $X_t(\omega)$ が $t \in [0, \xi(\omega))$ の函数として右連続であることとする。 X が 擬左連続 であるとは、 τ_1, τ_2, \dots がマルコフ時の列で A の上で $\tau_n(\omega) \uparrow \tau(\omega) < \xi(\omega)$ ならばすべての a に対し $X_{\tau_n} \rightarrow X_\tau$ ($a.s. A, P_a$) が成り立つということとする。

11) [1] の記号では状態空間の点 a を x 、積分 E_a を M_x 。

12) [1] の用語では *random variable independent of the future*。

ここで定義したマルコフ X の種 μ の正則性に対し、以下のように番号をつけておく。

M_1 . E は開集合の可算基をもつ局所 compact な Hausdorff 空間で、 B は開集合の全体によって生成された Borel field.

M_2 . $P_a(\delta > 0) = 1$ ($a \in E$).

M_3 . X が右連続.

M_4 . X が強マルコフ性をもつ.

M_5 . X が擬左連続.

M_6 . $\mathcal{M}_{t+0} = \mathcal{M}_t$ ($t \geq 0$).

M_7 . $\bar{\mathcal{M}}_t = \mathcal{M}_t$ ($t \geq 0$).

後で使うためにいくつかのことを証明しておこう.

Lemma 1.1. マルコフ過程 X が可測で、任意の、マルコフ時 τ , $t \geq 0$, $\Gamma \in B$ に対し

$$(1.22) \quad P_a(X_{\tau+t} \in \Gamma | \mathcal{M}_\tau) = P(t, X_\tau, P) \quad (a.e. \Omega_\tau, P_a)$$

とする。この時、 $\Omega_0 \times \Omega_\tau$ で定義され $N \times \mathcal{M}_\tau$ 可測かつ有界な任意の函数 $\xi(\omega, \omega')$ に対し $\theta_\tau \xi(\omega, \omega')$ は \mathcal{M} 可測で

$$(1.23) \quad E_a(\theta_\tau \xi(\omega, \omega')) = \int_{\Omega_\tau} P_a(d\omega) \int_{\Omega_0} \xi(\omega', \omega) P_{X_\tau(\omega), \omega}(d\omega')$$

が成り立つ。ただし $\theta_\tau \xi(\cdot, \omega')$ は ω' を固定し $\xi(\cdot, \omega')$ に θ_τ を施したものである。 $\xi, e.d.$

証明 ξ_1 が N 可測, ξ_2 が \mathcal{M}_τ 可測の時

$\xi(\omega, \omega') = \xi_1(\omega) \xi_2(\omega')$ に対して証明すれば、上のような一般の ξ に対して拡張される (たとえば [1] Lemma 1.2 による).

$\theta_\tau \xi_1(\omega) \xi_2(\omega')$ が \mathcal{M} 可測なことは明らかで、(1.21) により

$$\begin{aligned} E_a(\theta_\tau \xi_1(\omega) \xi_2(\omega')) &= E_a(\xi_2(\omega') E_{X_\tau(\omega), \omega}(\xi_1)) \\ &= \int_{\Omega_\tau} P_a(d\omega) \int_{\Omega_0} \xi_1(\omega') \xi_2(\omega') P_{X_\tau(\omega), \omega}(d\omega') \end{aligned}$$

である。

Lemma 1.2. マルコフ過程 X があり、任意の t に対し $X_\mu(\omega)$ が $(\Omega_t \times I_t, \mathcal{M}_t \times B_t)$ から (E, B) への写像として可測で、更に、Lemma 1.1. の仮定をみたすとするれば、 X は強マルコフ

性をもつ。

証明 任意の $A \in \mathcal{M}_t$ に対し、

$$\xi(\omega, \omega') = X_P(X_{\tau(\omega)+\delta(\omega)}(\omega)) X_A(\omega')$$

が適用でき、

$$P_a(A, X_{\tau+\delta} \in \Gamma) = E_a(X_A P(\delta, X_\tau, \Gamma))$$

を得る。

g. e. d.

Lemma 1.3. $A \in \mathcal{R}$ ならば $P_a(A)$ は a について $\overline{\mathcal{B}}$ 可測である。

証明 任意の有界測度 μ に対し $A_1, A_2 \in \mathcal{N}$ を $A_1 \subset A \subset A_2$ かつ $P_\mu(A_1) = P_\mu(A_2)$ にとれる。 $P_a(A_1) \leq P_a(A) \leq P_a(A_2)$ かつ μ -a. e. で等号が成立つ。 しかも $P_a(A_1), P_a(A_2)$ は (1.12) から $\overline{\mathcal{B}}$ 可測である。 従って $P_a(A)$ は a について $\overline{\mathcal{B}}$ 可測。 g. e. d.

Lemma 1.4. $\overline{\mathcal{N}}_{t+0}$ は次のような A の全体と一致する: \mathcal{B} 上の任意の有界測度 μ に対し $A_1, A_2 \in \mathcal{N}_{t+0}$ が存在して $A_1 \subset A \subset A_2$ かつ $P_\mu(A_1) = P_\mu(A_2)$.

証明 A が上に述べた条件をみたすとしよう。すると任意の $u > t$ に対し、 $A_1 \Omega_u, A_2 \Omega_u \in \mathcal{N}_u$, $A_1 \Omega_u \subset A \Omega_u \subset A_2 \Omega_u$, $P_\mu(A_1 \Omega_u) = P_\mu(A_2 \Omega_u)$ であるから $A \Omega_u \in \mathcal{N}_u$ である。故に $A \in \overline{\mathcal{N}}_{t+0}$ である。 逆に $A \in \overline{\mathcal{N}}_{t+0}$ としよう。与えられた μ に対し、 $A_1^n, A_2^n \in \mathcal{N}_{t+\frac{1}{n}}$ が存在して $A_1^n \subset A \Omega_{t+\frac{1}{n}} \subset A_2^n$, $P_\mu(A_1^n) = P_\mu(A_2^n)$ である。 $A_1 = \lim_{n \rightarrow \infty} A_1^n$, $A_2 = \lim_{n \rightarrow \infty} A_2^n$ とおく。 $A_1 \subset A \subset A_2$ は明らか。 $A = A \Omega_t = \lim_{n \rightarrow \infty} A \Omega_{t+\frac{1}{n}} \subset A_2 \subset \lim_{n \rightarrow \infty} A_2 \Omega_{t+\frac{1}{n}} = A_2$ である。 $A_1 \Omega_{t+\frac{1}{k}} = \lim_{n \rightarrow \infty} A_1^n \Omega_{t+\frac{1}{k}} = \lim_{h \geq k, n \rightarrow \infty} A_1^n \Omega_{t+\frac{1}{h}} \in \mathcal{N}_{t+\frac{1}{k}}$ だから $A_1 \in \mathcal{N}_{t+0}$ であり、同様に $A_2 \in \mathcal{N}_{t+0}$ である。また $P_\mu(A_2 \setminus A_1) \leq P_\mu(\bigcup_n (A_2^n \setminus A_1^n)) = 0$ であるから Lemma がいえた。

Lemma 1.5. τ, τ_n をマルコフ時とし、 $\tau_n \downarrow \tau$ とする。 M_0 が成り立てば、 $A \in \mathcal{M}_\tau$ は次の二条件が同時に成り立つことと同

値である。

$$(1.24) \quad A \in \mathcal{M}_\tau$$

$$(1.25) \quad \forall n \text{ に対し } A \Omega_{\tau_n} \in \mathcal{M}_{\tau_n}.$$

証明. $A \in \mathcal{M}_\tau$ とすると, (1.24) は明らか. (1.25) は
 $(A \Omega_{\tau_n}, \tau_n \leq t < \infty) = (A, \tau \leq t < \infty) \cap (\tau_n \leq t < \infty) \in \mathcal{M}_t$ を分る.

逆に A が (1.24), (1.25) をみたす時, 次のことが頃といえる.

$$(A, \tau_n < t < \infty) = \lim_{m \rightarrow \infty} (A \Omega_{\tau_n}, \tau_n \leq t - \frac{1}{m} < \infty) \cap (t < \infty) \in \mathcal{M}_t,$$

$$(A, \tau < t < \infty) = \lim_{n \rightarrow \infty} (A, \tau_n < t < \infty) \in \mathcal{M}_t,$$

$$\forall u > t, (A, \tau \leq t < \infty, u < \infty) = \lim_{m \rightarrow \infty} (A, \tau < t - \frac{1}{m} < \infty, u < \infty) \in \mathcal{M}_u,$$

$$\text{従って } (A, \tau \leq t < \infty) \in \mathcal{M}_{t+0} = \mathcal{M}_t. \quad \text{g. e. d.}$$

ついでに (後で使いはしないが), 次の等式を述べておく.

Lemma 1.6. \mathcal{M}_t から $\overline{\mathcal{M}}_t$ を定義したと同様に \mathcal{M}_τ から $\overline{\mathcal{M}}_\tau$ を定義する (τ はマルコフ時). M_τ が成り立てば, $\overline{\mathcal{M}}_\tau = \mathcal{M}_\tau$ である.

証明. $A \in \overline{\mathcal{M}}_\tau$ とすると, 任意の μ に対し $A_1, A_2 \in \mathcal{M}_\tau$ が存在して $A_1 \subset A \subset A_2$ かつ $P_\mu(A_1) = P_\mu(A_2) = 0$ である.

$$\{A_i, \tau \leq t < \infty\} \in \mathcal{M}_t \quad (i=1,2), \quad \{A_1, \tau \leq t < \infty\} \subset \{A, \tau \leq t < \infty\} \\ \subset \{A_2, \tau \leq t < \infty\} \text{ であるから } \{A, \tau \leq t < \infty\} \in \overline{\mathcal{M}}_t = \mathcal{M}_t.$$

故に $A \in \mathcal{M}_\tau$ となった. g. e. d.

次に [2] から三つの Lemma をあげておく.

Lemma 1.7. ([2] 3.6.) $\overline{X} = (\mathcal{X}_t, \mathcal{F}_t, \mathcal{M}_t, P_a, \theta_t)$ とおくと, (E.B) を状態空間とするマルコフ過程になる.⁽³⁾

Lemma 1.8. ([2] 3.21.) M_b が成り立つとする.

X が強マルコフ性をもてば, \overline{X} も強マルコフ性をもつ.

Lemma 1.9. ([2] 3.22.) M_b が成り立つとする. X が強左連続ならば, \overline{X} も強左連続である.

これらの Lemma により, M_b があれば M_τ は重要でない

⁽³⁾ \mathcal{M} も $\overline{\mathcal{M}}_\tau$ と同様に拡張しておき, P_a をこの上に拡張しておく.

ということが分る。すなわち、もし M_7 がみたされていなければ、 M_t を \bar{M}_t にまで拡張してやればよい。この時 Lemma 1.4 により、 M_6 も保たれる。

次の事実も [2] 3.5 を見れば分る。

Lemma 1.10. Ω の部分集合 Ω^0 が次の二つの条件をみたすとする。

$$(1.26) \quad P_a(\Omega^0) = 1 \quad (a \in E),$$

$$(1.27) \quad \omega \in \Omega^0, \tau(\omega) > t \text{ ならば, } \tau(\omega) = \tau(\omega) - \epsilon, X_u(\omega') = X_{t+\epsilon}(\omega) \quad (0 \leq \epsilon < \tau(\omega)) \text{ なる } \omega' \in \Omega^0 \text{ が存在する.}$$

この時、 $M^0, M_t^0, \tau^0, X_t^0, P_x^0$ をそれぞれ M, M_t, τ, X_t, P_x の Ω^0 への制限を定義すると、 θ_t^0 が定義可能で、 (Ω^0, M^0) の上の $X^0 = (X_t^0, \tau^0, M_t^0, P_x^0, \theta_t^0)$ はやはり、 (E, B) を状態空間とするマルコフ過程となる。

(1.27) は、 θ_t^0 の定義可能とする条件である。この Lemma を X から X^0 をつくる際、明かに、 M_1, M_2, M_3, M_7 は X から X^0 へ直伝する性質である。更に、 X が M_7 をみたす時には、 M_4, M_5, M_6 も X から X^0 へ直伝する性質である。

マルコフ過程 $X^0 = (X_t^0, \tau^0, M_t^0, P_x^0, \theta_t^0)$ が $X = (X_t, \tau, M_t, P_x, \theta_t)$ の標準 subprocess であるというのは、次の性質 (1.28) - (1.34) をもつことである：

$$(1.28) \quad \tilde{\Omega} = \Omega \times I \text{ ただし } I = [0, +\infty], \text{ 写像 } \gamma: \tilde{\Omega} \rightarrow \Omega \text{ を } \gamma(\omega) = \gamma(\omega, \lambda) = \omega \text{ とおく.}$$

$$(1.29) \quad \tilde{\tau}(\omega, \lambda) = \tau(\omega) \wedge \lambda^{(1)}$$

$$(1.30) \quad \tilde{X}_t(\omega, \lambda) = X_t(\omega) \quad \text{for } 0 \leq t < \tilde{\tau}(\omega, \lambda),$$

$$(1.31) \quad \tilde{M}_t = \{A \times (t, \infty) : A \in M_t\}$$

$$(1.32) \quad \tilde{M} \text{ は } \tilde{\Omega} \text{ の上の Borel field で } (A, \tau > t) \times (t, \infty) \quad (A \in M, t \geq 0) \text{ および } A \times I \quad (A \in M) \text{ から生成されたもの.}$$

(*) $a \wedge b = \min(a, b)$.

$$(1.33) \quad \dot{P}_a(\gamma^{-1}A) = P_a(A) \quad (a \in E, A \in \mathcal{M})$$

(1.34) ある \mathbb{R}_t 可測函数 $\alpha_t(\omega)$ が存在して

$$\dot{P}_x(\tau > t | \gamma^{-1}\mathcal{M}) = \alpha_t(\gamma(\omega)) \quad (a.e. \gamma^{-1}\Omega_t, \dot{P}_x).$$

なお、 \dot{X} が (1.28) — (1.33) をみたし、更に、(1.34) で \mathbb{R}_t 可測を $\mathcal{M}_t \cap \mathcal{N}^*$ 可測としたものをみたす時、 X の 広義の標準 subprocess であるということにする。

最後に、 $\varphi_t(\omega)$ ($0 \leq t < \infty, \omega \in \Omega_t$) が次の5つの条件をみたす時、 X の 非負連続 [又は右連続] additive functional と呼ぶ：

$$A_1. \quad \varphi_s(\omega) + \vartheta_s \varphi_t(\omega) = \varphi_{s+t}(\omega) \quad (s, t \geq 0, \omega \in \Omega_{s+t})$$

$$A_2. \quad \varphi_t \text{ は } \mathbb{R}_t \text{ 可測,}$$

$$A_3. \quad 0 \leq \varphi_t(\omega) \leq \infty,$$

$$A_4. \quad P_a(\varphi_0 = 0) = 1 \quad (a \in E),$$

$$A_5. \quad \varphi_t(\omega) \text{ は } t \text{ について連続 [右連続].}$$

$\varphi_t(\omega)$ が A_1, A_3, A_4, A_5 をみたし、 A_2 のかわりに

$$A_2. \quad \varphi_t \text{ は } \mathcal{M}_t \cap \mathcal{N}^* \text{ 可測}$$

をみたす時には、 X の 広義の非負連続 [又は右連続] additive functional と呼ぶことにする。

$\alpha_t(\omega)$ が X の非負連続 [又は右連続] additive functional $\varphi_t(\omega)$ によって $\alpha_t(\omega) = e^{-\varphi_t(\omega)}$ と表わされる時、 X の 1 を越えない連続 [又は右連続] multiplicative functional と呼ぶ。 $\varphi_t(\omega)$ が広義の非負連続 [右連続] additive functional の時、 $\alpha_t(\omega)$ を広義の1を越えない連続 [右連続]

multiplicative functional と呼ぶ。

§2. Time change

$M_1 - M_7$ をみたす, 状態空間 (E, \mathcal{B}) の上のマルコフ過程 $X = (X_t, \mathcal{F}_t, M_t, P_x, \theta_t)$ があつたとし, 更に X の非負連続 additive functional $\varphi_t(\omega)$ があつたとする. X と $\varphi_t(\omega)$ とは 今後, 第1章の終りまで固定しておく. $\varphi_t(\omega)$ を時間の測り方にする ことによつて, 新しい process を作ろう. まず $\varphi_t(\omega)$ の逆函数を

$$(2.1) \quad \tau_t(\omega) = \sup \{ s : \varphi_s(\omega) \leq t \text{ かつ } s < \zeta(\omega) \}$$

によつて定義する. 定義から直ちに,

Lemma 2.1.

$$(2.2) \quad u < \zeta(\omega) \text{ ならば}$$

$$\tau_t(\omega) < u \iff \varphi_u(\omega) > t.$$

$$(2.3) \quad \tau_t(\omega) < \zeta(\omega) \iff t < \varphi_{\zeta(\omega)-0}(\omega)$$

$$(2.4) \quad \tau_t(\omega) < \zeta(\omega) \implies \varphi_{\tau_t(\omega)}(\omega) = t.$$

$$(2.5) \quad t < u, \tau_u(\omega) < \zeta(\omega) \implies \tau_t(\omega) < \tau_u(\omega).$$

$$(2.6) \quad \tau_t(\omega) \text{ は } t \text{ について右連続.}$$

更に, 次の2つの性質がある.

Lemma 2.2. τ_t は \mathcal{R} 可測なマルコフ時

証明 $u < v$ に対し

$$\{ \tau_t \leq u, v < \zeta \} = \bigcap_n \{ \varphi_{u+\frac{1}{n}} > t, v < \zeta \} \in \bar{N}_v.$$

故に $\{ \tau_t \leq u < \zeta \} \in \bar{N}_{u+0}$. ところで, 仮定 M_6, M_7 により

$\bar{N}_{u+0} \subset \mathcal{M}_u$ であるから, τ_t はマルコフ時である. \mathcal{R} 可測である

ことは $\{ \tau_t \leq u \} = \{ \tau_t \leq u < \zeta \} \cup \{ \tau_t < \zeta \leq u \} \cup \{ \tau_t = \zeta \leq u \}$,

$\{ \tau_t = \zeta \} = \{ t \geq \varphi_{\zeta-0} \} \in \mathcal{R}$ から明かである.

Lemma 2.3. $\{ \tau_t < \zeta \}$ の上で

$$(2.7) \quad \tau_t(\omega) + \theta_{\tau_t} \tau_h(\omega) = \tau_{t+h}(\omega).$$

証明 任意の $0 \leq u < \infty$ に対し,

$$\{ \tau_t < \zeta, \tau_t + \theta_{\tau_t} \tau_h \leq u \} = \bigcup_{0 \leq s \leq u} \{ \tau_t = s < \zeta, \theta_s \tau_h \leq u - s \} = *$$

とおく.

$$\begin{aligned} \{\theta_s \tau_n \leq u-s\} &= \theta_s \{\tau_n \leq u-s, s > 0\} \\ &= \theta_s (\{u-s \geq s > 0\} \cup \lim_{n \rightarrow \infty} \{u-s + \frac{1}{n} < s, \varphi_{u-s+\frac{1}{n}} > \bar{n}\}) \\ &= \{u \geq s > s\} \cup \lim_{n \rightarrow \infty} \{u + \frac{1}{n} < s, \theta_s \varphi_{u-s+\frac{1}{n}} > \bar{n}\} \\ \text{ここを } 2 \text{ と } \theta_s \{\xi \in \Gamma\} &= \{\theta_s \xi \in \Gamma\}, \theta_s s = s-s \text{ を用いた. 故} \\ \text{に } * &= \bigcup_{0 \leq s \leq u} (\{u \geq s > s = \tau_t\} \cup \lim_{n \rightarrow \infty} \{\tau_t = s, u + \frac{1}{n} < s, \theta_s \varphi_{u-s+\frac{1}{n}} > \bar{n}\}) \end{aligned}$$

A_1 と 4 を使うと.

$$\begin{aligned} &= \bigcup_{0 \leq s \leq u} (\{u \geq s > s = \tau_t\} \cup \lim_{n \rightarrow \infty} \{\tau_t = s, u + \frac{1}{n} < s, \varphi_{u+\frac{1}{n}} > \bar{n} + t\}) \\ &= \{\tau_t \leq u\} (\{u \geq s > \tau_t\} \cup \lim_{n \rightarrow \infty} \{u + \frac{1}{n} < s, \varphi_{u+\frac{1}{n}} > t + \bar{n}\}) \end{aligned}$$

$$- \{\tau_t < s, \tau_{t+\bar{n}} \leq u\}$$

故に (2.7) が証明された.

g. e. d.

$\{\tau_0 > 0\} \in \mathcal{M}_0$ であるから.

$$(2.8) \quad P_a(\tau_0 > 0) = 0 \text{ or } 1$$

である.

$$(2.9) \quad F = \{a : P_a(\tau_0 > 0) = 0\}$$

を F を定義しよう.

Lemma 2.4. ([5]) F は nearly Borel である.

$$(2.10) \quad P_a(0 \leq \forall t < \varphi_{s-0}, X_{\tau_t} \in F) = 1$$

証明: $u_\alpha(x) = E_a(e^{-\alpha \tau_0})$ とおくと, これは α -excessive

である. なぜなら, $e^{-\alpha t} E_a(u_\alpha(X_t)) = E_a(e^{-\alpha(t+\theta_t \tau_0)}; t < s)$

しかも $t + \theta_t \tau_0 \downarrow \tau_0$ であるから. u_α によって $F = \{a : u_\alpha(a) = 1\}$ と表されるから, Hunt [3] の定理により F は

nearly Borel である. $P_a(\tau_t < s, X_{\tau_t} \in F) = E_a(P_{X_{\tau_t}}(\tau_0 > 0))$

$= P_a(\tau_t < s, \theta_{\tau_t} \tau_0 > 0)$, これは (2.7) により 0 であるから

$P_a(u_\alpha(X_{\tau_r})) = 1$ for \forall rational $r \in [0, \varphi_{s-0}) = 1$

である. 一方, Hunt [3] の定理により

$P_a(u_\alpha(X_t))$ が t について右連続) $= 1$.

であるから, (2.10) が証明された.

g. e. d.

$$(2.11) \quad \Omega^0 = \{ \omega : X_{\tau_t(\omega)} \in F, \forall t \in [0, \varphi_{\mathcal{F}(\omega)-0}(\omega)] \}$$

とおくと Lemma 1.10 の条件をみたす。(1.27)をいうには、 φ_t が N^x 可測なることと、[2] 3.5 の θ_t, N^* の表現を使えばよい。
 従って、 Ω^0 への X の制限 $X^0 = (X_t^0, \mathcal{F}^0, \mu_t^0, P_a^0, \theta_t^0)$ がまた $M_1 - M_7$ をみたすマルコフ過程となる。 φ_t の Ω^0 への制限はやはり X^0 の非負連続 additive functional である。

次のように定義し、下の定理を説明しよう。

$$(2.12) \quad \tilde{\mathcal{F}}(\omega) = \varphi_{\mathcal{F}(\omega)-0}(\omega) \quad (\omega \in \Omega^0),$$

$$(2.13) \quad \tilde{X}_t(\omega) = X_{\tau_t(\omega)}^0(\omega) \quad (0 \leq t < \tilde{\mathcal{F}}(\omega), \omega \in \Omega^0),$$

$$(2.14) \quad \tilde{\mu}_t = \mu_{\tau_t}^0, \quad \tilde{P}_a = P_a^0, \quad \tilde{\theta}_t = \theta_{\tau_t}^0.$$

$$(2.15) \quad \tilde{\mathcal{B}} \text{ は } \bar{\mathcal{B}} \text{ の } F \text{ への制限とする。}$$

定理 2.1 $\tilde{X} = (\tilde{X}_t, \tilde{\mathcal{F}}, \tilde{\mu}_t, \tilde{P}_a, \tilde{\theta}_t)$ は $(F, \tilde{\mathcal{B}})$ を状態空間とするマルコフ過程である。 \tilde{X} は M_2, M_3, M_4, M_6 をみたし、その resolvent 作用素を \tilde{G}_α とおくと

$$(2.16) \quad \tilde{G}_\alpha f(x) = E_a \left(\int_0^\infty e^{-\alpha \varphi_t} f(X_t) d\varphi_t \right)$$

である。

証明 では以下、便宜上、 $\Omega^0, X_t^0, \mathcal{F}^0, \mu_t^0, P_a^0, \theta_t^0$ 等を $\Omega, X_t, \mathcal{F}, \mu_t, P_a, \theta_t$ 等と記す。まず (1.9) に当るもの！

$$(2.17) \quad t \leq u \text{ かつ } A \in \tilde{\mathcal{M}}_t \Rightarrow A \cap \{ \tilde{\mathcal{F}} > u \} \in \tilde{\mathcal{M}}_u$$

を示そう。

$$A \in \tilde{\mathcal{M}}_t \Rightarrow \forall s, A \cap \{ \tau_t \leq s < \tilde{\mathcal{F}} \} \in \mathcal{M}_s$$

$$\Rightarrow \forall s, \{ A, \tau_u < \tilde{\mathcal{F}} \} \cap \{ \tau_u \leq s < \tilde{\mathcal{F}} \} = \{ A, \tau_t \leq s < \tilde{\mathcal{F}} \} \cap$$

$$\{ \tau_u \leq s < \tilde{\mathcal{F}} \} \in \mathcal{M}_s$$

$$\Rightarrow \{ A, \tau_u < \tilde{\mathcal{F}} \} \in \mathcal{M}_{\tau_u}.$$

次に (1.10) に当るもの！

$$(2.18) \quad \{ \tilde{X}_t \in P \} \in \tilde{\mathcal{M}}_t$$

をいうには、 $\forall u, \{ X_{\tau_t} \in P, \tau_t \leq u < \tilde{\mathcal{F}} \} \in \mathcal{M}_u$ をいえばよいが、これは [1] Lemma 5.2 で分る。(1.11) に当るものは

Lemma 2.4 によって分り、(1.12) に当るものは Lemma 1.3

右辺の項も、 $\tilde{\mathcal{F}}$ を F 上までだけ与えれば定まる。

によって分る。(1.13)に当るものと M_2 は F の定換 (2.9) から直ちに分る。(1.14)は後にまわして、(1.15)に当るものは $\tilde{\theta}_t = \theta_{\tau_t}$ に注意すれば一般にマルコフ時に対して [1] §.10 でおいてあることである。次に (1.16) に当るものをいうには、

$$\begin{aligned} \theta_s(X_{\tau_R} \in \Gamma) &= \theta_s \left[\bigcup_t (X_t \in \Gamma, \tau_R = t) \right] \\ &= \bigcup_t (X_{t+s} \in \Gamma, \theta_s \tau_R = t) = (X_{\theta_s \tau_R + s} \in \Gamma) \end{aligned}$$

であるから、Lemma 2.3 を用いて、

$$\begin{aligned} \theta_{\tau_t}(X_{\tau_R} \in \Gamma) &= \bigcup_s [\theta_s(X_{\tau_R} \in \Gamma), \tau_t = s] \\ &= \bigcup_s (X_{\theta_s \tau_R + s} \in \Gamma, \tau_t = s) = (X_{\theta_{\tau_t} \tau_R + \tau_t} \in \Gamma) \\ &= (X_{\tau_{t+R}} \in \Gamma). \end{aligned}$$

M_3 は (2.6) から明らかであり、 M_6 は Lemma 2.5 でおいてる。

さて、あと残ったマルコフ性 (1.14) と強マルコフ性 M_4 の証明を同時に行おう。まず次のことを証明する。

Lemma 2.5

σ を $\Omega \rightarrow [0, \infty]$ の函数とし、 A を、

$$(2.19) \quad \{A, \sigma \leq t < \tilde{\sigma}\} \in \mathcal{M}_t \quad (\forall t \geq 0)$$

となる集合とする。この時

$$(2.20) \quad \{A, \tau_\sigma \leq t < \tau_{\tilde{\sigma}}\} \in \mathcal{M}_t \quad (\forall t \geq 0)$$

が成り立つ。

証明: $\{A, \tau_\sigma \leq t < \tau_{\tilde{\sigma}}\} = \lim_{n \rightarrow \infty} \{A, \tau_\sigma < t + \frac{1}{n} < \tau_{\tilde{\sigma}}\}$

$$\begin{aligned} &= \lim_{n \rightarrow \infty} \{A, \sigma < \varphi_{t+\frac{1}{n}}, t + \frac{1}{n} < \tau_{\tilde{\sigma}}\} \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} \bigcup_r \{A, \sigma \leq r < \varphi_{t+\frac{1}{n}}, t + \frac{1}{n} < \tau_{\tilde{\sigma}}\} \end{aligned}$$

r は有理数を動く。

$$\begin{aligned} &= \lim_{n \rightarrow \infty} \bigcup_r \{A, \sigma \leq r < \tilde{\sigma}, \tau_r < t + \frac{1}{n} < \tau_{\tilde{\sigma}}\} \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} \bigcup_r \bigcup_{m} [A, \sigma \leq r < \tilde{\sigma}, \tau_r \leq t + \frac{1}{n} - \frac{1}{m} < \tau_{\tilde{\sigma}} \cap \{t + \frac{1}{n} < \tau_{\tilde{\sigma}}\}]. \end{aligned}$$

(2.19) より $\{A, \sigma \leq r < \tilde{\sigma}, \tau_r \leq t < \tau_{\tilde{\sigma}}\} \in \mathcal{M}_t$ であるから、上の段形により、任意の n_0 に対し、 $\{A, \tau_\sigma \leq t < \tau_{\tilde{\sigma}}, t + \frac{1}{n_0} < \tau_{\tilde{\sigma}}\} \in \mathcal{M}_{t+\frac{1}{n_0}}$ となる。故に M_6 により (2.20) がいえる。q.e.d.

この Lemma の系として,

Lemma 2.6 \tilde{X} が \tilde{X} に関しマルコフ時ならば, τ_σ が X に関し
 マルコフ時で, $\tilde{\mathcal{M}}_\sigma \subset \mathcal{M}_{\tau_\sigma}$ である.

\tilde{X} のマルコフ性, 強マルコフ性の証明. Lemma 1.2 により,
 強マルコフ性をいうには (1.22) に当るものをいえばよい.

($\tilde{X}_t(\omega)$ の可測性に関する条件は右連続性から直ちに分る.)

σ を \tilde{X} のマルコフ時としよう. まず, 既に示した

$$(2.21) \quad \theta_{\tau_t}(X_{\tau_t} \in \Gamma) = (X_{\tau_t+t} \in \Gamma)$$

により,

$$\begin{aligned} & \theta_{\tau_\sigma}(X_{\tau_\sigma} \in \Gamma) = \bigcup_s [\theta_s(X_{\tau_\sigma} \in \Gamma), \tau_\sigma = s] \\ & = \bigcup_{s,u} [\theta_s(X_{\tau_\sigma} \in \Gamma), \tau_u = s, \sigma = u] = \bigcup_u [\theta_{\tau_u}(X_{\tau_\sigma} \in \Gamma), \sigma = u] \\ & = \bigcup_u [X_{\tau_u+t} \in \Gamma, \sigma = u] = (X_{\tau_\sigma+t} \in \Gamma) \end{aligned}$$

となることに注意する. 故に Lemma 2.6 を使うと, X の強マル
 コフ性により

$$\begin{aligned} \tilde{P}_a(\tilde{X}_{\sigma+t} \in \Gamma | \tilde{\mathcal{M}}_\sigma) &= E_a[P_a(X_{\tau_\sigma+t} \in \Gamma | \mathcal{M}_{\tau_\sigma}) | \tilde{\mathcal{M}}_\sigma] \\ &= E_a[P_{\tau_\sigma}(X_{\tau_\sigma} \in \Gamma) | \tilde{\mathcal{M}}_\sigma] = \tilde{P}_{\tilde{X}_\sigma}(\tilde{X}_t \in \Gamma) \end{aligned}$$

故に, 強マルコフ性がいえた. 故にもちろんマルコフ性も持っ
 ている.

\tilde{X} の resolvent は次の Lemma により

$$\begin{aligned} E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t} f(\tilde{X}_t) dt \right] &= E_a \left[\int_0^{\tau_\sigma} e^{-\alpha t} f(X_{\tau_t}) dt \right] \\ &= E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t} f(X_t) d\varphi_t \right] \end{aligned}$$

となり, 定理 2.1 の証明を終る.

Lemma 2.7 $f(t)$ を連続非減少な $[0, t_0]$ 上の函数とし, $f(0) = 0$,
 $f(t_0) = p_0$ とする (t_0, p_0 は ∞ でもよい).

$$C(t) = \sup \{ s; s < t_0, f(s) \leq t \}$$

$$C_0 = \sup \{ s; s < t_0, f(s) < \infty \}$$

とすると,

$$(2.22) \quad \int_{[0, C_0)} f(t, \varphi(t)) dP(t) = \int_{[0, p_0)} f(C(t), t) dt$$

が任意の可測函数 $f(t, S) \geq 0$ に対して成立する。

証明 (2.22) を $f(t, S) = \chi_{[a, a)}(t) \chi_{[a, b)}(S)$

($0 < a < c_0, 0 < b < p_0$) の形の函数に対して証明すれば十分である。まず

$$t_1 = a \wedge \sup \{t; P(t) \leq b\} = a \wedge c(b).$$

$$t_2 = b \wedge \sup \{t; c(t) < a\}$$

とおくと

$$\int_{[a, c_0)} \chi_{[a, a)}(t) \chi_{[a, b)}(P(t)) dP(t) = P(t_1)$$

$$\int_{[c_0, p_0)} \chi_{[a, a)}(c(t)) \chi_{[a, b)}(t) dt = t_2$$

となることはすぐに分る。又、 $0 \leq t < t_0$ なる t に対しては、 $P(t) \leq S$ と $t \leq c(S)$ とは同等である。従って

$t_2 = b \wedge \sup \{t; t < P(a)\} = b \wedge P(a)$ である。もし $c(b) < a$ ならば、 $b < P(a)$ であり $P(t_1) = P(c(b))$

又、 $c(b) \geq a$ ならば、 $b \geq P(a)$ であり $P(t_1) = P(a) = t_2$ 。これは (2.22) が成立していることを示している。 $0 \leq t < p_0$ ならば $P(c(t))$ となることを使った。 q. e. d.

§3. Time change した process の killing

前の § と同じ X と φ_t のほか、更に、 X の非負右連続 additive functional $\psi_t(w)$ が与えられたとする。 φ_t による time change をして前 § で得た process \tilde{X} に対し ψ_t による killing を施すために、まず、 ψ_t が \tilde{X} からどう見えるかを考えよう。

命题 3.1. $\tilde{\psi}_t(w) = \psi_{\tau_t}(w)$ とおくと、 $\tilde{\psi}_t$ は \tilde{X} の広義の非負右連続 additive functional である。

証明 A_3, A_4, A_5 に当るものは明か。 A_1 は

$$(3.1) \quad \psi_{\tau_s} + \theta_{\tau_s} \psi_{\tau_t} = \psi_{\tau_{s+t}} \quad (S\tau_{s+t} \text{ 上})$$

をいえばよい。まず、 $A \in \mathcal{N}^*$ 上で定義され $[0, \infty]$ の値をとる
任意の \mathcal{N}^* 可測函数 τ に対し、

$$(3.2) \quad \Psi_t + \theta_t \Psi_\tau = \Psi_{t+\theta_t \tau} \quad (\{t + \theta_t \tau < s\} \text{ 上で})$$

をいおう。 s, u, v 等を $[0, \infty]$ を動くとし、

$$\begin{aligned} \{\theta_t \Psi_\tau = s\} &= \theta_t \{\Psi_\tau = s\} = \bigcup_u \{\theta_t \tau = u, \Psi_u = s\} \\ &= \bigcup_u \{\theta_t \tau = u, \theta_t \Psi_u = s\}. \end{aligned}$$

故に

$$\begin{aligned} \{\Psi_t + \theta_t \Psi_\tau = v\} &= \bigcup_s \{\theta_t \Psi_\tau = s, \Psi_t + s = v\} \\ &= \bigcup_{s,u} \{\theta_t \Psi_u = s, \theta_t \tau = u, \Psi_t + s = v\} \\ &= \bigcup_u \{\theta_t \tau = u, \Psi_t + \theta_t \Psi_u = v\} = \bigcup_u \{\theta_t \tau = u, \Psi_{t+u} = v\} \\ &= \{\Psi_{t+\theta_t \tau} = v\} \end{aligned}$$

であるから、(3.2)がいえだ。これを決って、

$$\begin{aligned} \{\Psi_{\tau_s} + \theta_{\tau_s} \Psi_{\tau_t} = u\} &= \bigcup_v \{\tau_s = v, \Psi_v + \theta_v \Psi_{\tau_t} = u\} \\ &= \bigcup_v \{\tau_s = v, \Psi_{v+\theta_v \tau_t} = u\} = \{\Psi_{\tau_s + \theta_{\tau_s} \tau_t} = u\} \\ &= \{\Psi_{\tau_{s+t}} = u\}. \end{aligned}$$

最後は Lemma 2.3 による。これで (3.1) がいえだ。

次に A_2 を示そう。 $\tilde{\Psi}_t$ の $\tilde{\mathcal{N}}^*$ 可測性は明らかであるから、 $\tilde{\mathcal{M}}_t$ 可測性をいえばよい。それには Ψ_{τ_t} を $\{\tau_t \leq s < \mathcal{S}\}$ に制限したものが \mathcal{M}_s 可測なることをいえばよい。ところがこれは $\Psi_u(\omega)$ ($u \in I_s, \omega \in \Omega_s$) が $\mathcal{B}_s \times \mathcal{R}_s$ 可測であることと $\tau_t(\omega)$ ($\omega \in \{\tau_t \leq s < \mathcal{S}\}$) が \mathcal{M}_s 可測であること (Lemma 2.2) から明らかである。

q. e. d.

$\tilde{\Psi}_t$ によって \tilde{X} に Killing を拖こすことができる。それが次の定理である。

定理 3.2 \tilde{X} の広義の 1 を越えない右連続 multiplicative functional $e^{-\tilde{\Psi}_t}$ に対応する広義の標準 subprocess が存在する。これを $Y''' = (y_t''', \mathcal{F}''', \mathcal{M}_t''', P_2''', \theta_t''')$ とおく。 Y''' は M_2, M_3, M_4, M_6 をみたし、その resolvent G_α''' は

$$(3.3) \quad G_x'' f(x) = E_2 \left[\int_0^{\infty} e^{-x\varphi_t - \psi_t} f(x_t) d\varphi_t \right]$$

である。

証明 $e^{-\psi_t}$ に対応する広義の標準 *subprocess* を構成するには、次の2つの事実に注意しさえすれば、普通の1を越えない右連続 *multiplicative functional* に対応する標準 *subprocess* の構成 ([1]定理3.11) と同様にできる。

$$(3.4) \quad \tilde{E}_a(e^{-\psi_t} \chi_{\Gamma}(\tilde{X}_t)) \text{ は } a \text{ について } \tilde{\mathcal{B}} \text{ 可測。}$$

$$(3.5) \quad \tilde{E}_a[e^{-\tilde{\theta}_s \psi_t} \chi_{\Gamma}(\tilde{X}_{s+t}) | \tilde{\mathcal{M}}_s] = \tilde{E}_{\tilde{X}_s}[e^{-\psi_t} \chi_{\Gamma}(\tilde{X}_t)].$$

ただし、 $\Gamma \in \tilde{\mathcal{B}}$ とする。ところが $\tilde{E}_a(e^{-\psi_t} \chi_{\Gamma}(\tilde{X}_t)) = E_a(e^{-\psi_{x_t}} \chi_{\Gamma}(x_t))$ であるから、(3.4) は Lemma 1.3 からいえる。また (3.5) は $(\tilde{X}_{s+t} \in \Gamma) = \tilde{\theta}_s(\tilde{X}_t \in \Gamma)$ により、 X の強マルコフ性に帰着して証明される。

Y'' に対し、 M_2, M_3 は自明 (M_2 は強マルコフ性) を示すには [1] 定理 5.8' の証明と同じことをすればよいが、定理 5.8' は証明を省いてあるから、大筋を述べよう。まず、 Y'' の任意のマルコフ時 σ'' に対し、次のような \tilde{X} のマルコフ時 $\tilde{\sigma}$ が存在する:

$$(3.6) \quad \sigma'' = \tilde{\sigma} \wedge \sigma''$$

$$(3.7) \quad \text{任意の } A'' \in \mathcal{M}_{\sigma''}'' \text{ に対し } \tilde{A} \in \tilde{\mathcal{M}}_{\tilde{\sigma}} \text{ が存在して}$$

$$A'' = \tilde{A} \cap \{\sigma'' > \tilde{\sigma}\},$$

$$(3.8) \quad P_a''(\sigma'' > \tilde{\sigma} | \tilde{\mathcal{M}}) = e^{-\psi_{\tilde{\sigma}}}.$$

これを使うと任意の $A'' \in \mathcal{M}_{\sigma''}''$ に対し

$$\begin{aligned} P_a''(y_{\sigma''+t}'' \in \Gamma, A'') &= P_a''(y_{\sigma''+t}'' \in \Gamma, A, \sigma'' > \tilde{\sigma}) \\ &= P_a''(\tilde{X}_{\tilde{\sigma}+t} \in \Gamma, \tilde{A}, \sigma'' > \tilde{\sigma} + t) = \tilde{E}_a(e^{-\psi_{\tilde{\sigma}+t}}; \tilde{X}_{\tilde{\sigma}+t} \in \Gamma, \tilde{A}) \\ &= \tilde{E}_a[e^{-\psi_{\tilde{\sigma}}} \tilde{E}_{\tilde{X}_{\tilde{\sigma}}} (e^{-\psi_t}; \tilde{X}_t \in \Gamma); \tilde{A}] \\ &= E_a''[E_{\tilde{X}_{\tilde{\sigma}}}''(y_t'' \in \Gamma); \tilde{A}, \sigma'' > \tilde{\sigma}] \\ &= E_a''[E_{y_{\sigma''}''}''(y_t'' \in \Gamma); A]. \end{aligned}$$

Lemma 1.2 を考えれば、 M_4 がいえたことになる。

次に M_6 を示そう。 $A \in \mathcal{M}_{t_0}''$ とする。

$\mathcal{M}_t'' = \{B \times (t, \infty]; B \in \tilde{\mathcal{M}}_t\}$ であるから, $\forall u > t$ に対し,
 $\exists B_u \in \tilde{\mathcal{M}}_u$ が存在して $(A, \mathcal{F}'' > u) = B_u \times (u, \infty)$ である.
 $t < u_1 < u_2$ なら $(A, \mathcal{F}'' > u_1) \supset (A, \mathcal{F}'' > u_2)$ であるから $B_{u_1} \supset B_{u_2}$
 である. 従って, $\bigcup_{u>t} B_u \in \tilde{\mathcal{M}}_{t+0} = \tilde{\mathcal{M}}_t$. 故に,

$$A - \bigcup_{u>t} (A, \mathcal{F}'' > u) = \bigcup_{u>t} (B_u \times (u, \infty]) \\ = \left(\bigcup_{u>t} B_u \right) \times (t, \infty] \in \mathcal{M}_t''$$

よ, M_6 が示された.

$$G_x'' f(a) = \int_0^\infty e^{-\alpha t} E_a''(f(y_t'')) dt - \int_0^\infty e^{-\alpha t} \tilde{E}_a(e^{-\psi_t} f(x_t)) dt \\ = \int_0^\infty e^{-\alpha t} E_a(e^{-\psi_{\tau t}} f(x_{\tau t})) dt = E_a\left(\int_0^{\varphi_0} e^{-\alpha t - \psi_{\tau t}} f(x_{\tau t}) dt\right) \\ = E_x\left(\int_0^{\varphi_0} e^{-\alpha \varphi_t - \psi_t} f(x_t) d\varphi_t\right)$$

である. Lemma 2.7 を用いた.

q.e.d.

§4. Killing した process の time change

Killing 即ち subprocess の構成については, Dynkin の本 [1] にくわしく述べられているから, ここではただ killing の際 $M, -M_7$ が保存されるための十分条件を述べ, 更に, killing した process の time change について考える. $X = (X_t, \mathcal{F}, \mathcal{M}_t, P_a, \theta_t), \varphi_t(w), \psi_t(w)$ は §3 に与えられたものと同じとするが, 更に, 次のことを仮定する:

(4.1) $\psi_t(w)$ は \mathcal{M}_t 可変.

$e^{-\psi_t}$ は 1 を越えない右連続 multiplicative functional であるから, それに対応する X の標準 subprocess $X^c = (X_t^c, \mathcal{F}^c, \mathcal{M}_t^c, P_a^c, \theta_t^c)$ が構成できる. $\mathcal{M}_t = \tilde{\mathcal{M}}_t^c$ とおき, $\tilde{\mathcal{F}}_t, \tilde{\mathcal{F}}_t^c, \tilde{P}_a, \tilde{\theta}_t$ は $X^c, \mathcal{F}^c, P_a^c, \theta_t^c$ と同じにとって $\tilde{X} = (\tilde{X}_t, \tilde{\mathcal{F}}, \tilde{\mathcal{M}}_t, \tilde{P}_a, \tilde{\theta}_t)$ とすると, 次の定理が証明される.

定理 4.1 \tilde{X} は X の subprocess で (E, \mathcal{B}) を状態空間とし, $M, -M_7$ をみたし, その resolvent G_u は

$$(4.2) \quad \dot{G}_x f(\omega) = E_a \left(\int_0^{\infty} e^{-\alpha t - \gamma_t} f(x_t) dt \right)$$

である。

証明 まず、 X^c が $M_1 - M_6$ を満たすことを証明する。 M_2, M_3, M_4, M_6 は定理 3.2 の証明の中で述べたのと同じく示される。 M_1 は仮定 (4.1) によって満たされる。 M_5 (擬左連続性) を示そう。

τ_n^c を X^c のマルコフ時の列としよう。定理 3.27 証明中で述べたような、 τ_n^c に対応する X のマルコフ時を τ_n とし、

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \tau_n^c = \tau^c, \quad \lim_{n \rightarrow \infty} \tau_n = \tau \quad \text{とおく。}$$

$$\begin{aligned} & P_a^c (x_{\tau_n^c} \rightarrow x_{\tau^c}, \tau_n^c \uparrow \tau^c \leq t < \tau^c) \\ &= P_a^c (x_{\tau_n} \rightarrow x_{\tau}, \tau_n \uparrow \tau \leq t < \tau, t < \tau^c) \\ &= E_a (e^{-\gamma_t}; x_{\tau_n} \rightarrow x_{\tau}, \tau_n \uparrow \tau \leq t < \tau) \end{aligned}$$

これは X の擬左連続性によって 0 であるから、 X^c の擬左連続性が示された。このような X^c からつくった \dot{X} が $M_1 - M_7$ を満たすことは Lemma 1.7-1.9 から分る。(4.2) も作り方から明らかである。

q. e. d.

次に N^{**} を、 $\dot{\Omega}_0 = \{\dot{\tau} > 0\}$ の部分集合から成り、 $\dot{\Omega}_0$ に対し余集合をとること、任意濃度の和又は交わりをとることに関して閉じている族で、 N^* および $\{\gamma^A, \dot{\tau} > 0\}$ ($A \in N^*$) から生成されたものとする。⁰

Lemma 4.1

N^{**} の上で定義され Ω の部分集合の値をとる写像 $\dot{\theta}_t^{**}$ を互いに定義して、次のようにせよ。

(4.3) $\dot{\theta}_t^{**}$ は N^* の上では $\dot{\theta}_t$ と一致する。

(4.4) $\dot{\theta}_t^{**} (A \setminus B) = \dot{\theta}_t^{**} A \setminus \dot{\theta}_t^{**} B,$

$$\dot{\theta}_t^{**} (\cup_{\alpha} A_{\alpha}) = \cup_{\alpha} \dot{\theta}_t^{**} A_{\alpha},$$

$$\dot{\theta}_t^{**} (\cap_{\alpha} A_{\alpha}) = \cap_{\alpha} \dot{\theta}_t^{**} A_{\alpha}. \quad (\alpha \text{ の濃度は任意})$$

(4.5) $A \in N^*$ ならば $\dot{\theta}_t^{**} (\gamma^A, \dot{\tau} > 0) = (\gamma^{\dot{\theta}_t A}, \dot{\tau} > t).$

証明 [2] 3.5 の結果を用いればよい。詳細は述べないが、その

⁰ $\dot{\omega} = (\omega, \lambda)$ に対し $\gamma(\dot{\omega}) = \omega$

記号を用いれば, $\hat{\omega} = (\omega, \lambda)$ とする時, $f(\nu\omega, \lambda)$ に対し

$$\hat{\theta}_t^{**} f(\nu\omega, \lambda) = f(C_t \nu\omega, \lambda - t) \quad \text{とおけばよい.}$$

以下, $\hat{\theta}_t^{**}$ も単に $\hat{\theta}_t$ と記す.

$\hat{\varphi}_t(\omega)$ を,

$$(4.6) \quad \hat{\varphi}_t(\hat{\omega}) = \varphi_t(\gamma\hat{\omega}), \quad \omega \in \hat{\Omega}_t = \{\hat{\omega} > t\}$$

によって定義する.

定理 4.2. $\hat{\varphi}_t$ は X の非負連続 additive functional である.

ただし A_2 の代りに

$$A_2'. \quad \hat{\varphi}_t \text{ は } \bar{N}_{t+0} \cap N^{**} \text{ 可測}$$

をみたす.

証明 A_3, A_4, A_5 は自明である. $\hat{\varphi}_t$ が N^{**} 可測なことは

$$(\hat{\varphi}_t(\hat{\omega}) \leq s) = (\varphi_t(\gamma\hat{\omega}) \leq s, t < \hat{\tau}(\hat{\omega})) = \gamma^{-1} A \cap (t < \hat{\tau}),$$

$A \in N^*$ であるから N^{**} の定義によって分る. Lemma 4.1 の

証明から分るように, $\hat{\omega} = (\omega, \lambda)$, $f(\hat{\omega}) = f_1(\omega) \cdot f_2(\lambda)$

ならば $\hat{\theta}_t f(\hat{\omega}) = \theta_t f_1(\omega) \cdot f_2(\lambda - t)$ であることに注意しよう.

$\hat{\omega} = (\omega, \lambda)$, $\omega \in \hat{\Omega}_t$ に対し $p_t(\hat{\omega}) = \varphi_t(\omega) \chi_{(t, \infty]}(\lambda)$ とおくと

$\hat{\Omega}_t$ では $p_t(\hat{\omega}) = \hat{\varphi}_t(\hat{\omega})$ であるから, $\hat{\Omega}_{s+t}$ では $\hat{\theta}_s p_t(\hat{\omega})$

$= \theta_s \hat{\varphi}_t(\hat{\omega})$ である. 故に $\hat{\omega} \in \hat{\Omega}_{s+t}$ では

$$\hat{\varphi}_s(\hat{\omega}) + \hat{\theta}_s \hat{\varphi}_t(\hat{\omega}) = p_s(\hat{\omega}) + \hat{\theta}_s p_t(\hat{\omega})$$

$$= \varphi_s(\omega) \chi_{(s, \infty]}(\lambda) + \theta_s \varphi_t(\omega) \chi_{(t, \infty]}(\lambda - s)$$

$$= \varphi_s(\omega) + \theta_s \varphi_t(\omega) = \varphi_{s+t}(\omega) = \hat{\varphi}_{s+t}(\hat{\omega}).$$

で, A_1 がいえた. $\hat{\varphi}_t$ の \bar{N}_{t+0} 可測性は, 次のことを順次に示せば

$$(\hat{\varphi}_t(\hat{\omega}) \leq s) = \gamma^{-1} A \times (t, \infty], \quad \exists A \in \bar{N}_{t+0}$$

から分る.

$$A \in N_t \quad \Rightarrow \quad A \times (t, \infty] \in \bar{N}_t,$$

$$A \in \bar{N}_t \quad \Rightarrow \quad A \times (t, \infty] \in \bar{N}_t,$$

$$A \in \bar{N}_{t+0} \quad \Rightarrow \quad A \times (t, \infty] \in \bar{N}_{t+0}. \quad \text{q.e.d.}$$

§2 と同じ方法を次の定理の前半が証明される.

$$(4.7) \quad \hat{\tau}_t(\hat{\omega}) = \sup \{s : \hat{\varphi}_s(\hat{\omega}) \leq t, s < \hat{\tau}(\hat{\omega})\} \quad (\text{このような } s$$

が成り立つときは $\hat{\tau}_t(\hat{\omega})$ とおくと、 $\hat{y}_t^{(2)}(\hat{\omega}) = \hat{L}_{\hat{\tau}_t(\hat{\omega})}^{(2)}(y_t^{(2)})$ である。
 定理 4.3 に対して \hat{Y}_t による time change を施すことができる。
 得られたマルコフ過程 $Y^{(2)} = (y_t^{(2)}, \hat{\tau}_t^{(2)}, M_t^{(2)}, P_a^{(2)}, \theta_t^{(2)})$ は M_+ ,
 M_+ , M_+ , M_0 を満たす。 $Y^{(2)}$ は $Y^{(1)}$ と同じ状態空間 (F, \mathcal{F}) と持ち、
 その resolvent $G_\alpha^{(2)}$ は

$$(4.5) \quad G_\alpha^{(2)} f(a) = E_a \left(\int_0^\infty e^{-\alpha \hat{\tau}_t - \psi_t} f(x_t) dt \right)$$

である。

従って $Y^{(1)}, Y^{(2)}$ は互いに同値なマルコフ過程である。すなわち、
 time change と killing とは順序交換可能である。

定理 4.3 の後半の証明のために、次のことを準備する。

Lemma 4.2

$$(4.7) \quad \hat{\tau}_t(\hat{\omega}) = \tau_t(\gamma\hat{\omega}) \wedge \hat{\tau}(\hat{\omega})$$

である。ただし τ_t は (2.1) で定義し、

証明 $\hat{\tau}(\hat{\omega}) \leq \tau(\gamma\hat{\omega})$ であるから、 $\hat{\tau}_t(\hat{\omega}) = \sup \{ s : \varphi_s(\gamma\hat{\omega}) \leq t, s < \hat{\tau}(\hat{\omega}) \} \leq \tau_t(\gamma\hat{\omega})$ である。故に、 $\hat{\tau}_t(\hat{\omega}) = \hat{\tau}(\hat{\omega})$ の時には (4.7) が成り立つ。次に、 $\hat{\tau}_t(\hat{\omega}) < \hat{\tau}(\hat{\omega})$ とすると、 $S_0 < \hat{\tau}(\hat{\omega})$ かつ $\varphi_{S_0}(\hat{\omega}) = \varphi_{S_0}(\gamma\hat{\omega}) > t$ なる S_0 が存在するから、

$$\hat{\tau}_t(\hat{\omega}) = \sup \{ s : s \leq S_0, \varphi_s(\hat{\omega}) \leq t \}$$

$$= \sup \{ s : s \leq S_0, \varphi_s(\gamma\hat{\omega}) \leq t \} = \tau_t(\gamma\hat{\omega})$$

 となり、(4.7) が成り立つ。 q.e.d.

定理 4.3 の後半の証明。上の Lemma により、

$$(\hat{\tau}_0(\hat{\omega}) > 0) = (\tau_0(\gamma\hat{\omega}) > 0, \hat{\tau}(\hat{\omega}) > 0)$$

であるから、

$$\hat{P}_a(\hat{\tau}_0 > 0) = \hat{P}_a(\gamma^{-1}\{\tau_0 > 0\}) = P_a(\tau_0 > 0)$$

従って、 $Y^{(2)}$ の状態空間 $\{a : \hat{P}_a(\hat{\tau}_0 > 0) = 0\}$ は、 $\tilde{X}, Y^{(1)}$ の状態空間 F と一致する。 $Y^{(2)}$ の resolvent は

$$\begin{aligned} G_\alpha^{(2)} f(a) &= \int_0^\infty e^{-\alpha t} E_a^{(2)}(f(y_t^{(2)})) dt = \int_0^\infty e^{-\alpha t} E_a(f(x_{\hat{\tau}_t})) dt \\ &= \int_0^\infty e^{-\alpha t} P_a(f(x_{\tau_t}(\gamma\hat{\omega})); \tau_t < \hat{\tau}) dt \end{aligned}$$

(4.5) と同様のことが成り立つことを使うと

$$= \int_0^\infty e^{-\alpha t} E_a(e^{-\psi_{\tau_t}} f(x_{\tau_t})) dt = E_a \int_0^\infty e^{-\alpha \hat{\tau}_t - \psi_t} f(x_t) dt$$

よって (4.5) が成り立つ。

第 1 章 文 献

- [1] Dynkin, E. B., *Foundations of the theory of Markov processes*, Moscow, 1959 (ロシア語, 英訳あり)
- [2] Dynkin, E. B., *Markov processes*, Moscow, 1963 (ロシア語).
- [3] Hunt, G. A., *Markoff processes and potentials I*, *Ill. J. Math.* 1 (1957), 44-73.
- [4] Meyer, P.-A., *Fonctionnelles multiplicatives et additives de Markov*, *Ann. Inst. Fourier*, 12 (1962), 125-230.
- [5] Nagasawa, M., and K. Sato, *Some theorems on time change and killing of Markov processes* (Kōdai Math. Sem. Rep, 予定).
- [6] Sato, K., *Time change and killing for multi-dimensional reflecting diffusion*, *Proc. Japan Acad.* 39 (1963), 59-73.
- [7] Volkonskiĭ, V. A., *Additive functionals of Markov processes*, *Trudy Mosk. Mat. Obs.* 9 (1960), 143-189.

第2章 マルコフ過程の *time change* と *killing* II.

X の右連続な additive functional φ_t が σ -finite measure μ によって

$$E_x \left[\int_0^{\infty} e^{-\alpha t} d\varphi_t \right] = \int \mathcal{G}_x(\alpha, \xi) \mu(d\xi)$$

と表わるとき, X を φ_t で *time change* して得た \tilde{X} , *killing* して得た \dot{X} の性質を研究する. 時に次のようなことを調べる.

1. Resolvent 方程式の拡張. これは, *time change* と *killing* を施した process を調べる時基本になる. Kac の定理や, Hunt [3], Meyer [7] の出したいくつかの等式がこれらの特別な場合になる.
2. \tilde{X} , \dot{X} , 一般に *time change* と *killing* を施した process の resolvent operator を, μ と $\mathcal{G}_x(\alpha, \xi)$ を用いて表現すること.
3. \tilde{X} , \dot{X} の adjoint process を調べること.
4. μ が, \tilde{X} または \dot{X} にとってどんな意味をもっているかということ. $\mathcal{G}_x(\alpha, \xi)$ が X の α -order の Green measure を invariant measure $m(d\xi)$ で割ったものである時には, μ は必ず \tilde{X} の subinvariant measure になる. 更に, 多くの場合に μ が \tilde{X} の invariant measure になる. adjoint process を用いれば invariant measure になる必要十分条件が分る. X の方でこれに対応する性質は, μ を初期分布にした時 terminal measure (死ぬ場所の分布) が同じく μ になるということである.

§1. 定義

X / 章につづいて記号その他は概ね Dynkin の本 [1] を使う.

1. この章全体を通じて, X / 章で定義した M_1, \dots, M_7 を満足し (E, \mathcal{B}) を state space とするマルコフ過程 $X = (X_t, \mathcal{F}, \mu_t,$

P_x, θ_t が与えられたとする。更に、次の条件を M_S と名づける。
 (これを仮定する時はその節段のことである。)

M_S $\forall \omega \in \Omega$ に対し、 $X_t(\omega)$ は ω の函数として、 $(0, \zeta)$ で左極限をもつ。

いくつかの用語を定義しておく。

a) A への first hitting time を

$$\sigma_A(\omega) = \begin{cases} \inf \{t: 0 \leq t < \zeta(\omega) \text{ } X_t(\omega) \in A\} \\ \inf \emptyset = \zeta(\omega) \end{cases}$$

b) $P_x[\zeta = \infty] = 1$ ($\forall x \in E$) のとき X は conservative という。

c) $P_x[\sigma_A < \zeta] = 1$ ($\forall x \in E, \forall A: \text{open}$) のとき X は recurrent という。

d) E 上の σ -finite measure が

$$(11) \quad P_m[X_t \in A] \leq m(A) \quad (\forall A \in \mathcal{B}, \forall t \geq 0)$$

を満たすとき、 m は X の sub-invariant measure であるという。等号を成立つとき invariant measure であるという。

e) σ -finite measure n が:

$$(12) \quad E_m \left[\int_0^\zeta X_A(X_t) dt \right] = n(A) \quad (A \in \mathcal{B})$$

を満たすとき、 (X, m) の Green measure と云う。

f) n が

$$(13) \quad P_m[\zeta < \infty, X_{\zeta-0} \in A] = n(A) \quad (A \in \mathcal{B})$$

を満たすとき、 (X, m) の terminal measure である云う。

g) $\varphi_t(\omega)$ が X の非負連続 additive functional であるという

ことは X / 章 §1 で定義したが、この章ではいつも

$$A_0. \quad \varphi_t(\omega) < \infty \quad (0 \leq \forall t < \infty, \forall \omega \in \Omega_t)$$

を仮定する。また $\varphi_t(\omega)$ が $A_2 - A_6$ をみたし、 A_1 の代りに、

$$A_1'. \quad \varphi_s(\omega) + e^{-\alpha s} \theta_s \varphi_t(\omega) = \varphi_{s+t}(\omega) \quad (\omega \in \Omega_{s+t})$$

をみたすとき、 α -order の非負連続 additive functional と呼ぶ。

ii) 函数空間の記号

$$B(E) = \{\text{有限 } \mathcal{B}\text{-可測函数}\}$$

$$C(E) = \{\text{有限 連続函数}\}$$

$$B_0(E) = \{f \in B(E) \text{ 且つ compact support}\}$$

$$C_0(E) = C(E) \cap B_0(E)$$

$$B^+(E) = \{f \in B_0(E), f \geq 0\}$$

$$C^+ = C \cap B^+, B_0^+ = B_0 \cap B^+, C_0^+ = C_0 \cap B^+$$

$$\|f\| = \sup_{x \in E} |f(x)|$$

iii) E, \hat{E} はある集合の subset とし, X, \hat{X} は state space E, \hat{E} を持つとせよ.

$$(14) \quad m(E \setminus \hat{E}) = m(\hat{E} \setminus E) = 0$$

$$(15) \quad \int_{E \cap \hat{E}} E_a[f(X_t)] g(x) m(da) = \int_{E \cap \hat{E}} f(x) \hat{E}_a[g(\hat{X}_t)] m(dx)$$

$$(\forall f \in B_0(E), \forall g \in B_0(\hat{E}), \forall t > 0)$$

が成立するとき, X と \hat{X} は m に関し, 互に adjoint であると言ふ.

(15) は

$$(16) \quad \int_{E \cap \hat{E}} G_\alpha^0 f(x) g(x) m(dx) = \int_{E \cap \hat{E}} f(x) \hat{G}_\alpha^0 g(x) m(dx)$$

$$(\forall f \in B_0(E), \forall g \in B_0(\hat{E}), \forall \alpha > 0)$$

と同等である. [10]. 二こを

$$(17) \quad G_\alpha^0 f(x) = E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t} f(X_t) dt \right]$$

$$(18) \quad \hat{G}_\alpha^0 f(x) = \hat{E}_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t} g(\hat{X}_t) dt \right]$$

である.

§2. Resolvent 方程式の一般化

φ_t, ψ_t を X の非負連続 additive functional とし, \mathcal{B} -可測
函数 f に対し,

$$(2.1) \quad U_\alpha^\lambda f(x) = E_x \left[\int_0^\infty e^{-\alpha\varphi_t - \lambda\psi_t} f(x_t) d\varphi_t \right]$$

$$(2.2) \quad V_\lambda^\alpha f(x) = E_x \left[\int_0^\infty e^{-\alpha\varphi_t - \lambda\psi_t} f(x_t) d\psi_t \right]$$

$U_\alpha^\lambda f, V_\lambda^\alpha f$ は上式の右辺が定義可能な場合に右辺を定義された
ものとする。 $\alpha > 0, \lambda \geq 0$ なら, $f \in \mathcal{B}(E)$ に対し $U_\alpha^\lambda f, V_\lambda^\alpha f$
は定義可能で有界である。

定理 2.1

任意の $\alpha, \beta > 0, \lambda, \mu \geq 0, f \in \mathcal{B}(S)$ に対し,

$$(2.3) \quad U_\alpha^\lambda f - U_\beta^\mu f + (\alpha - \beta) U_\alpha^\lambda U_\beta^\mu f + (\lambda - \mu) V_\lambda^\alpha U_\beta^\mu f = 0$$

が成立する。

これは, resolvent 方程式の一般化である。

証明

$$(2.4) \quad \tau_t(w) = \sup \{s; s < \zeta(w), \varphi_s(w) \leq t\}$$

$$(2.5) \quad \sigma_t(w) = \sup \{s; s < \zeta(w), \psi_s(w) \leq t\}$$

とおくと共にマルコフ時である。第1章 Lemma 2.7 と 強マル
コフ性, Eubini の定理を用いて,

$$\begin{aligned} U_\alpha^\lambda U_\beta^\mu f(x) &= E_x \left[\int_0^\infty e^{-\alpha\varphi_t - \lambda\psi_t} U_\beta^\mu f(x_t) d\varphi_t \right] \\ &= E_x \left[\int_0^{\varphi_s=0} e^{-\alpha t - \lambda\psi_{\tau_t}} [U_\beta^\mu f(x_{\tau_t}) dt] \right] \\ &= E_x \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t - \lambda\psi_{\tau_t}} \chi_{\{t < \varphi_{\tau_t=0}\}} dt E_{x_{\tau_t}} \left[\int_0^\infty e^{-\beta\varphi_s - \mu\psi_s} f(x_s) d\varphi_s \right] \right] \\ &= E_x \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t - \lambda\psi_{\tau_t}} \chi_{\{\tau_t < \zeta\}} dt \int_0^{s-\tau_t} e^{-\beta\theta_{\tau_t}\varphi_s - \mu\theta_{\tau_t}\psi_s} f(x_{\tau_t+s}) d_s\theta_{\tau_t}\varphi_s \right] \\ &= E_x \left[\int_0^\infty e^{-\alpha\varphi_t - \lambda\psi_t} d\varphi_t \int_0^{s-t} e^{-\beta\theta_t\varphi_s - \mu\theta_t\psi_s} f(x_{t+s}) d_s\theta_t\varphi_s \right] \\ &= E_x \left[\int_0^\infty e^{-\beta\varphi_s - \mu\psi_s} f(x_s) d\varphi_s \int_0^s e^{-(\alpha-\beta)\varphi_t - (\lambda-\mu)\psi_t} d\varphi_t \right] \end{aligned}$$

$\lambda > 0$ ならば 同様の計算を

$$V_\lambda^\alpha U_\beta^\mu f(x) = E_x \left[\int_0^\infty e^{-\alpha\varphi_t - \lambda\psi_t} U_\beta^\mu f(x_t) d\psi_t \right]$$

$$= E_2 \left[\int_0^x e^{-\beta \varphi_s - \mu \psi_s} f(x_s) \times \int_0^s e^{-(x-\beta)\varphi_t - (\lambda-\mu)\psi_t} d\varphi_t \right]$$

を得る。従って

$$\begin{aligned} & (\alpha-\beta) U_\alpha^\lambda U_\beta^\mu f(x) + (\lambda-\mu) V_\lambda^\alpha U_\beta^\mu f(x) \\ &= E_2 \left[\int_0^x e^{-\beta \varphi_s - \mu \psi_s} f(x_s) d\varphi_s \int_0^s e^{-(x-\beta)\varphi_t - (\lambda-\mu)\psi_t} \{ (\alpha-\beta) d\varphi_t + (\lambda-\mu) d\psi_t \} \right] \\ &= E_2 \left[\int_0^x e^{-\beta \varphi_s - \mu \psi_s} f(x_s) d\varphi_s \{ 1 - e^{-(x-\beta)\varphi_s - (\lambda-\mu)\psi_s} \} \right] \\ &= U_\beta^\mu f(x) - U_\alpha^\lambda f(x) \end{aligned}$$

(2.3) が $\lambda > 0$ に対して得られた。一般性を失うことなしに $f \geq 0$ と仮定してよいから、 $V_\lambda^\alpha U_\beta^\mu f \uparrow U_\alpha^\lambda U_\beta^\mu f$, $\alpha \uparrow (\cdot)$
 $U_\alpha^\lambda f - U_\beta^\mu f + (x-\beta) U_\alpha^\lambda U_\beta^\mu f \rightarrow U_\alpha^\lambda f - U_\beta^\mu f + (x-\beta) U_\alpha^\lambda U_\beta^\mu f$ (a.l.)
 従って、 $\lambda = 0$ の時も成立する。 g. e. d.

系

(2.6) $U_\alpha^\lambda U_\beta^\lambda = U_\beta^\lambda U_\alpha^\lambda$

(2.7) $V_\lambda^\alpha U_\alpha^\mu = V_\mu^\alpha U_\alpha^\lambda$

なる可換性がある。

定理 2.1. を $\alpha, \beta, \mu, \lambda$ に対する仮定を少しゆるめて次の定理を得る。

定理 2.2. ある $\alpha_0 \geq 0$ に対し、 $U_{\alpha_0}^{\alpha_0} 1(x)$ が有界であるとする。任意の $\alpha > 0$ に対しても $U_0^\alpha f$ ($f \in B(E)$) は有界であって、(2.3) が任意の $f \in B(S)$ と、 $\alpha, \beta, \lambda, \mu \geq 0$ 且つ $\alpha + \lambda > 0$, $\beta + \mu > 0$, に対して成立する。

証明 定理 2.1. により、 $U_\beta^\alpha 1 - (\alpha - \alpha_0) V_\alpha^\beta U_\beta^{\alpha_0} 1$ ($\alpha \geq \alpha_0, \beta > 0$)、 $U_\alpha^{\alpha_0} 1$ は有界だから、 $\beta \downarrow 0$ とすると

$$U_\alpha^{\alpha_0} 1 = U_{\alpha_0}^{\alpha_0} 1 - (\alpha - \alpha_0) V_\alpha^{\alpha_0} U_{\alpha_0}^{\alpha_0} 1$$

この式の右辺は $\alpha > 0$ に対し有界である。

次に $\alpha = 0, \beta = 0$ の場合に (2.3) を示すには、 $\alpha > 0, \beta > 0$ としておいて、有界収束定理を使えばよい。 g. e. d.

後の節での必要上、 $K_\alpha^\lambda, G_\alpha^\lambda$ なる operator を導入する。

$$(2.8) \quad K_x^\lambda f(a) = E_a \left[\int_0^\infty e^{-x\varphi_t - \lambda t} f(x_t) d\varphi_t \right]$$

$$(2.9) \quad G_x^\lambda f(a) = E_a \left[\int_0^\infty e^{-xt - \lambda\varphi_t} f(x_t) dt \right]$$

これらは U_x^λ, V_x^λ の特別な場合だから, 定理 2.1 により

$$(2.10) \quad K_x^\lambda - K_\beta^\mu + (\alpha - \beta) K_x^\lambda K_\beta^\mu + (\lambda - \mu) G_x^\lambda K_\beta^\mu = 0$$

$$(2.11) \quad G_x^\lambda - G_\beta^\mu + (\alpha - \beta) G_x^\lambda G_\beta^\mu + (\lambda - \mu) K_x^\lambda G_\beta^\mu = 0$$

が成立する. $\lambda = \mu$ の時には K_x^λ, G_x^λ の resolvent 方程式となる。

§3. Subinvariant measure, terminal measure.

非負連続 additive functional φ_t による time change と killing については, 既に, 第1章で述べた. $\tilde{X} = (\tilde{X}_t, \tilde{S}_t, \tilde{M}_t, \tilde{P}_a, \tilde{\theta}_t)$ を, X を φ_t で time change した process とする. その state space は (F, \tilde{B}) , resolvent operator は K_x^0 である (第1章定理 2.1). (2.4) で定義した τ_t によって

$$(3.1) \quad F = \{a : P_a[\tau_0 > 0] = 0\}$$

と表わされる. $\tilde{X} = (\tilde{X}_t, \tilde{S}_t, \tilde{M}_t, \tilde{P}_a, \tilde{\theta}_t)$ を, X を φ_t で killing した process (X の $e^{-\varphi_t}$ による subprocess) とする. その state space は (E, \bar{B}) , resolvent operator は G_x^1 である. (第1章定理 4.1 参照. そこでは additive functional の N_t 可測を仮定しているが, この仮定がない今の場合でも, $M_2 - M_1$ は保たれる.)

Lemma 3.1. σ -finite measure m が X の invariant measure である為の必要十分条件は, ある $\alpha_0 > 0$ が存在して

$$(3.2) \quad \alpha_0 \int_E G_{x_0}^0 f(a) m(da) = \int_E f(a) m(da) \quad (f \in C_0^+(E))$$

が成立することである.

証明 必要であることは明らか。十分であることを示す。

$\forall \alpha \geq \alpha_0$ に対して (3.2) が成立することは, resolvent equation

$$(3.3) \quad G_{\alpha_0}^{\circ} f - G_{\alpha}^{\circ} f + (\alpha_0 - \alpha) G_{\alpha_0}^{\circ} (G_{\alpha}^{\circ} f) = 0$$

からわかる。

$$\int_E G_{\alpha}^{\circ} f(a) m(da) = \int_0^{\infty} e^{-\alpha t} dt \int_E T_t f(a) m(da)$$

$$\frac{1}{\alpha} \int_E f(a) m(da) = \int_0^{\infty} e^{-\alpha t} dt \int_E f(a) m(da)$$

Laplace 変換の性質から Lebesgue 測度 ν の集合 S が存在して, $\forall t \in S$ に対し

$$(3.4) \quad \int_E T_t f(a) m(da) = \int_E f(a) m(da).$$

ν = 可算公理を使って, S は $\forall f \in B_0(E)$ に共通に取れる。

$t \in S$ とせよ。 $t_0 \in S$ をとって, $t_0 + t \in S$ とするようにする。

$$\int_E T_t f(a) m(da) = \int_E T_{t_0} T_t f(a) m(da) = \int_E T_{t_0+t} f(a) m(da) = \int_E f(a) m(da).$$

i. e. (3.4) が $\forall t \geq 0$ で成立した。

q. e. d.

Lemma 3.2. σ -finite measure m が X の subinvariant measure であるための必要十分条件は

$$(3.5) \quad \alpha \int_E G_{\alpha}^{\circ} f(a) m(da) \leq \int_E f(a) m(da) \quad (\forall \alpha > 0, f \in C_0^+(E))$$

が成立することである*。

証明 必要性は明らかである。十分性を示す。まず

$$(3.6) \quad \alpha e^{-\beta t} \int_E T_t G_{\alpha+\beta}^{\circ} f(a) m(da) \leq \alpha \int_E G_{\alpha+\beta}^{\circ} f(a) m(da) \quad (\alpha, \beta > 0, f \in C_0^+(E))$$

が成立することを示す。測度 m_0 を

$$\int_E h(a) m_0(da) = \int_E (h(a) - \alpha G_{\alpha+\beta}^{\circ} h(a)) m(da) \quad (\forall h \in C_0(E))$$

と定義すると。

$$\int_E G_{\alpha+\beta}^{\circ} f(a) m(da) = \int_E G_{\beta}^{\circ} f(a) m_0(da) \quad (f \in B^+(E))$$

よめるから

$$\begin{aligned} \alpha e^{-\beta t} \int_E T_t G_{\alpha+\beta}^{\circ} f(a) m(da) &= \alpha e^{-\beta t} \int_E G_{\alpha+\beta}^{\circ} T_t f(a) m(da) \\ &= \alpha e^{-\beta t} \int_E G_{\beta}^{\circ} T_t f(a) m_0(da) \leq \alpha \int_E G_{\beta}^{\circ} f(a) m_0(da) = \alpha \int_E G_{\alpha+\beta}^{\circ} f(a) m(da) \end{aligned}$$

よって, (3.6) が得られる。

* [追記] Semi. on Prob. Vol. 14 (園田, 野本) P. 48 に同じ結果がある。

よって (3.6) が得られる.

(3.6) で $\alpha \rightarrow \infty$ とすると, 左辺は

$$\begin{aligned} \lim_{\alpha \rightarrow \infty} \alpha e^{-\beta t} \int_E T_t G_{\alpha+\beta}^{\circ} f(a) m(da) &= \lim_{\alpha \rightarrow \infty} \alpha e^{-\beta t} E_m [G_{\alpha+\beta}^{\circ} f(x_t)] \\ &\geq e^{-\beta t} E_m [f(x_t)] \end{aligned}$$

右辺は, (3.5) により

$$\lim_{\alpha \rightarrow \infty} \alpha \int_E G_{\alpha+\beta}^{\circ} f(a) m(da) \leq \int_E f(a) m(da)$$

従って,

$$\int_E T_t f(a) m(da) \leq \int_E f(a) m(da) \quad (\forall t > 0) \quad \text{q.e.d.}$$

\tilde{X} の terminal measure が K_t° を表わされることを次に示す.

定理 3.1. X は conservative で M_B を満すとせよ.

$$(3.7) \quad \dot{E}_a [f(\dot{X}_{\tilde{t}-0}); \tilde{t} < \infty] = K_t^{\circ} f(a) \quad (a \in E, f \in B(E))$$

が成り立つ.

証明 $f \in C(E)$ として一般性を失わない.

$$\begin{aligned} K_t^{\circ} f(a) &= E_a \left[\int_0^{\infty} f(x_t) d(-e^{-\alpha t}) \right] = E_a \left[\int_0^{\infty} f(x_{t-0}) d(-e^{-\alpha t}) \right] \\ &= E_a \left[\lim_{h \downarrow 0} \sum_{i=0}^{\infty} f(x_{ih}) (e^{-\alpha i h} - e^{-\alpha (i+1) h}) \right] \\ &= \lim_{h \downarrow 0} \sum_{i=0}^{\infty} \dot{E}_a [f(\dot{X}_{ih}); ih < \tilde{t} \leq (i+1)h] \\ &= \dot{E}_a [f(\dot{X}_{\tilde{t}-0}); 0 < \tilde{t} < \infty] = \dot{E}_a [f(\dot{X}_{\tilde{t}-0}); \tilde{t} < \infty] \end{aligned}$$

上の変形で x_t を x_{t-0} にかえた所は $x_t(\omega)$ の不連続点が高々可算個であることを用いた. q.e.d.

定理 3.1 は \tilde{X} の terminal measure は \tilde{X} の Green measure に等しいことを示している. このことを使って, 次の定理を得る.

定理 3.2. X は conservative で M_B を満すとせよ. σ -finite measure ν に対し, 次の命題は同等である.

- (i) ν は (\tilde{X}, \mathcal{N}) の terminal measure である.
- (ii) ν は F 上の measure で, \tilde{X} の invariant measure である.

証明 π が (i) を満たすとせよ. 定理 3.1 により

$$(3.8) \quad \int_E K_t^0 f(a) \pi(da) = \int_E f(a) \pi(da) \quad (\forall f \in B_0(E)).$$

$\pi(E \setminus F) = 0$ である. 何故なら, $P_a[X_{T_F} \in F] = 1$ であるから

$$\begin{aligned} \int_F f(a) \pi(da) &= \int_E K_t^0 (\chi_F f)(a) \pi(da) = E_\pi \left[\int_0^\infty e^{-qt} \chi_F f(x_t) d\varphi_t \right] \\ &= E_\pi \left[\int_0^{\tilde{\zeta}} e^{-qt} \chi_F f(x_{T_F}) dt \right] = E_\pi \left[\int_0^{\tilde{\zeta}} e^{-qt} f(x_{T_F}) dt \right] \\ &= \int_E K_t^0 f(a) \pi(da) = \int_E f(a) \pi(da). \quad (\tilde{\zeta} = \varphi_{\beta_0}) \end{aligned}$$

従って (3.8) は積分を F 上としてよく, Lemma 3.1 により, π が X の *invariant measure* であることが分る.

(ii) \Rightarrow i) はほとんど明らかである. g. e. d.

§ 4. $G_\alpha^\lambda, K_\alpha^\lambda$ の表現

この節では, φ_t が, *measure* π の *potential* に対応している場合, *kernel* を適当に作って, $G_\alpha^\lambda, K_\alpha^\lambda$ を, π での積分で表現する.

A. 4.1. 1) σ -finite measure m と $B \times B$ -可測函数 $f_{\alpha_0}(a, b) \geq 0$ が存在して,

$$(4.1) \quad G_{\alpha_0}^0 f(a) = \int_E f_{\alpha_0}(a, b) f(b) m(db). \quad (\forall f \in B_0(E))$$

ここで α_0 は固定した non-negative な数で, (4.1) の両辺は有限とする.

2) $f_{\alpha_0}(a, b)$ は a の函数として, α_0 -excessive 且つ, $E \setminus b$ を α_0 -harmonic である.*

更に, X の非負連続 additive functional φ_t が一つ与えられたとし

* $b \in U$ なる任意の開集合 U に対し, $E_a[e^{-\alpha_0 \varphi_U} f(x_{\sigma_U})] = f(a)$ が成り立つ時, f は $E \setminus b$ で α_0 -harmonic であるという.

A.4.2. σ -finite measure μ が存在して,

$$(4.2) \quad E_a \left[\int_0^{\infty} e^{-\alpha_0 t} d\varphi_t \right] = \int_E \mathcal{F}_{\alpha_0}(a, b) \mu(db) < \infty \quad (\forall a \in E).$$

この節では A.4.1, A.4.2 を仮定する.

定理 4.1. 任意の $f \in B(E)$ に対し, $K_0^{\alpha_0} f$ は有限で,

$$(4.3) \quad K_0^{\alpha_0} f(a) = \int_E \mathcal{F}_{\alpha_0}(a, b) f(b) \mu(db) \quad (a \in E).$$

これと似た定理は, adjoint process の存在を仮定した上, Meyer が [17] で 証明を与えている. まず定理の基本になる lemma を証明する ([4]).

Lemma 4.1. μ が可算台 U の外に mass を持たないならば

$$(4.4) \quad P_a \left[\varphi_t = 0, \forall t \in [0, \sigma_U] \right] = 1 \quad (a \in E)$$

証明

$$(4.5) \quad p(a) = E_a \left[\int_0^{\infty} e^{-\alpha_0 t} d\varphi_t \right] \text{ とおく.}$$

強マルコフ性 と (4.2) を用いて,

$$\begin{aligned} E_a \left[\int_0^{\sigma_U} e^{-\alpha_0 t} d\varphi_t \right] &= p(a) - E_a \left[e^{-\alpha_0 \sigma_U} p(X_{\sigma_U}) \right] \\ &= \int_E \left\{ \mathcal{F}_{\alpha_0}(a, b) - E_a \left[e^{-\alpha_0 \sigma_U} \mathcal{F}_{\alpha_0}(X_{\sigma_U}, b) \right] \right\} \mu(db) = 0 \end{aligned}$$

可故なら積分は U 上としてよく, A.4.1. 2) により $\forall b \in U$ に対し, 被積分関数は 0 である. g.e.d.

Lemma 4.2. 任意の $f \in B^+(E)$ に対し, 非負連続 additive functional φ_t^f が存在して,

$$(4.6) \quad E_a \left[\int_0^{\infty} e^{-\alpha_0 t} d\varphi_t^f \right] = \int_E \mathcal{F}_{\alpha_0}(a, b) f(b) \mu(db)$$

が成立する. φ_t^f は P_a -measure 0 を除いて一意的である.

Lemma の証明にとって次の proposition が基本的である.

Proposition μ を non-negative の有限値函数とする.

連続な α -additive functional φ_t^α が存在して

$$\mu(a) = E_a \left[\varphi_{s=0}^\alpha \right]$$

と表わされるための必要十分条件は, i) μ は α -excessive

ii) 任意の Markov Time の列 $\sigma_n \uparrow \sigma$ に対し,

$$\lim_{n \rightarrow \infty} E_a [e^{-\alpha \sigma_n} u(X_{\sigma_n})] = E_a [e^{-\alpha \sigma} u(X_\sigma)].$$

が成立することである。このとき、 φ_t^α は P_a -測度 σ を除いて一意である。証明は 例之ば [9] を見よ。ii) の性質を *regular* であると言ふ。

Lemma 4.2. の証明 A. 4.2. により $\int_E g_{\alpha_0}(a, b) n(db)$ は *regular* である。従つて n -a. e. $b \in E$ に対して (左辺が単調減少極限であることに注意),

$$\lim_{n \rightarrow \infty} E_a [e^{-\alpha_0 \sigma_n} g_{\alpha_0}(X_{\sigma_n}, b)] = E_a [e^{-\alpha_0 \sigma} g_{\alpha_0}(X_\sigma, b)]$$

であることを使えば,

$$\begin{aligned} \lim_{n \rightarrow \infty} E_a [e^{-\alpha_0 \sigma_n} \int n(db) f(b) g_{\alpha_0}(X_{\sigma_n}, b)] \\ = E_a [e^{-\alpha_0 \sigma} \int n(db) f(b) g_{\alpha_0}(X_\sigma, b)] \end{aligned}$$

故に $\varphi_t^{\alpha_0}$ が存在して,

$$E_a [\varphi_{s_0}^{\alpha_0}] = \int g_{\alpha_0}(a, b) f(b) \mu(db)$$

である。 $\varphi_t^f = \int_0^{t \wedge s} e^{-\alpha_0 t} d\varphi_t^{\alpha_0}$ とおけばよい。 g. e. d.

定理 4.1. の証明 開集合 V をとる。 $f = \chi_V$ のとき φ_t^f を φ_t^V と書くことにする。 $a \notin V$ に対して、 $V \subset U_n$, $P_a[\sigma_{U_n} \uparrow \sigma_V] = 1$ となる開集合の列が存在する。 $\int g_{\alpha_0}(a, b) \chi_V(b) n(db)$ には、
 Lemma 4.1. を適用して、

$$P_a[\varphi_t^V = 0, \forall t \in [0, \sigma_{U_n}), \forall n] = 1. \quad (\forall a \in E)$$

従つて

$$(4.7) \quad P_a[\varphi_t^V = 0, \forall t \in [0, \sigma_V)] = 1. \quad (\forall a \notin V.)$$

である。次に

$$(4.8) \quad P_a[\varphi_t^V = \int_0^t \chi_V(X_s) d\varphi_s^V, \forall t \in [0, s)] = 1. \quad (\forall a \in E)$$

となることを示す。

$U = \{a; \rho(a, V) > \varepsilon\}$ とおく。ここで ρ は E の *topology* と同様な *metric* とする。

$$\tau_1 = \sigma_U$$

$$\tau_{2n} = \begin{cases} \tau_{2n-1} + \theta_{\tau_{2n-1}} \sigma_V & (\tau_{2n-1} < \zeta) \\ \zeta & (\tau_{2n-1} \geq \zeta) \end{cases}$$

$$\tau_{2n+1} = \begin{cases} \tau_{2n} + \theta_{\tau_{2n}} \sigma_V & (\tau_{2n} < \zeta) \\ \zeta & (\tau_{2n} \geq \zeta) \end{cases}$$

として, Markov time の列 $\{\tau_n\}$ を定義する. M_ζ により

$\lim_{n \rightarrow \infty} \tau_n = \zeta$ (P-a.e) である. 従って,

$$\begin{aligned} E_a \left[\int_0^\zeta \chi_V(x_s) d\varphi_s^\nabla \right] &= E_a \left[\sum_{n=1}^{\infty} \int_{\tau_{2n-1}}^{\tau_{2n}} \chi_V(x_s) d\varphi_s^\nabla \right] \\ &\leq \sum_{n=1}^{\infty} E_a \left[\varphi_{\tau_{2n-1}}^\nabla - \varphi_{\tau_{2n-1}}^\nabla ; \tau_{2n-1} < \zeta \right] \\ &= \sum_{n=1}^{\infty} E_a \left[E_{\mathcal{L}_{\tau_{2n-1}}} [\varphi_{\sigma_V=0}^\nabla] \right] = 0. \end{aligned}$$

最後に $\chi_{\tau_{2n-1}} \in \bar{U}$ と, (4.7) を使った.

$\varepsilon \downarrow 0$ として,

$$E_a \left[\int_0^\zeta \chi_{E \setminus V}(x_s) d\varphi_s^\nabla \right] = 0,$$

従って $t' = t \wedge \zeta$ として,

$$(4.9) \quad E_a [\varphi_{t'-0}^\nabla] = E_a \left[\int_0^{t'} \chi_V(x_s) d\varphi_s^\nabla \right].$$

(4.9) の両辺は

$$e^{+\alpha_0 t} E_a \left[\int_0^{t'} e^{-\alpha_0 s} d\varphi_s^\nabla \right] \leq e^{+\alpha_0 t} \int_V \mathcal{F}_{\alpha_0}(a, b) n(db) < \infty$$

を越えないから有限である. (4.9) から (4.8) が出る. 最後に

$$(4.10) \quad E_a \left[\int_0^\zeta e^{-\alpha_0 t} \chi_V(x_t) d\varphi_t \right] = \int_V \mathcal{F}_{\alpha_0}(a, b) n(db)$$

を示そう. これから (4.3) を得るには例えば Dynkin [1] の

Lemma 1.2. を直用すればよい. V の外に開集合 V_1 をとる.

$$\int_0^{t'} e^{-\alpha_0 s} d\varphi_s^\nabla = \int_0^{t'} e^{-\alpha_0 s} \chi_V(x_s) d\varphi_s^\nabla \leq \int_0^{t'} e^{-\alpha_0 s} \chi_V(x_s) d\varphi_s$$

であることに注意しよう. 同様の式は V_1 に対しても成立つ.

従って

$$\begin{aligned} 0 &\leq E_a \left[\int_0^\zeta e^{-\alpha_0 s} \chi_V(x_s) d\varphi_s - \int_0^\zeta e^{-\alpha_0 s} d\varphi_s^\nabla \right] \\ &\leq E_a \left[\int_0^\zeta e^{-\alpha_0 s} d\varphi_s - \int_0^\zeta e^{-\alpha_0 s} d\varphi_s^\nabla - \int_0^\zeta e^{-\alpha_0 s} d\varphi_s^{V_1} \right] \\ &= \int_E \mathcal{F}_{\alpha_0}(a, b) (1 - \chi_V(b) - \chi_{V_1}(b)) n(db) \end{aligned}$$

ここで $V_t \uparrow E \setminus \nabla$ とし、

$$E_a \left[\int_0^t e^{-\alpha_0 s} \chi_V(X_s) d\mathcal{Y}_s \right] = E_a \left[\int_0^t e^{-\alpha_0 s} d\mathcal{Y}_s^V \right] = \int_V g_{\alpha_0}(a, b) n(db)$$

を得る。

g. e. d.

$G_{\alpha_0}^{\wedge}, K_{\alpha_0}^{\wedge}$ の表現に相当な kernel として、

$$(4.11) \quad g_{\alpha_0}^{\wedge}(a, b) = g_{\alpha_0}(a, b) - \lambda E_a \left[\int_0^{\infty} e^{-\alpha_0 t - \lambda \mathcal{Y}_t} g_{\alpha_0}(X_t, b) d\mathcal{Y}_t \right]$$

とおく。(右辺が well-defined のとき)。

定理 4.2. $a \in E$ と $\lambda \geq 0$ を固定すると、 $(m+n)-a, e, b \in E$

対し、 $g_{\alpha_0}^{\wedge}(a, b)$ は well-defined であって、非負有限かつ

$g_{\alpha_0}^{\wedge}(a, b) \leq g_{\alpha_0}(a, b)$ であり、

$$(4.12) \quad G_{\alpha_0}^{\wedge} f(a) = \int_E g_{\alpha_0}^{\wedge}(a, b) f(b) m(db) \quad (f \in B_0(E))$$

$$(4.13) \quad K_{\alpha_0}^{\wedge} f(a) = \int_E g_{\alpha_0}^{\wedge}(a, b) f(b) m(db) \quad (f \in B(E))$$

である。

証明 一般性を失わずに $f \in B_0^+(E)$ としてよい。積分順序を交

して、

$$\begin{aligned} & \int_E E_a \left[\int_0^{\infty} e^{-\alpha_0 t - \lambda \mathcal{Y}_t} g_{\alpha_0}(X_t, b) d\mathcal{Y}_t \right] f(b) m(db) \\ &= E_a \left[\int_0^{\infty} e^{-\alpha_0 t - \lambda \mathcal{Y}_t} G_{\alpha_0}^{\circ} f(X_t) d\mathcal{Y}_t \right] = K_{\alpha_0}^{\alpha_0} G_{\alpha_0}^{\circ} f(a). \end{aligned}$$

一方 (2.11) から、

$$(4.14) \quad G_{\alpha_0}^{\wedge} f - G_{\alpha_0}^{\circ} f + \lambda K_{\alpha_0}^{\alpha_0} G_{\alpha_0}^{\circ} f = 0 \quad (\alpha_0 \geq 0)$$

これから、各項は有限であること、(4.12) が成立すること

及び $g_{\alpha_0}^{\wedge}(a, b)$ が m -a. e. で well-defined, 非負且つ

$g_{\alpha_0}^{\wedge}(a, b) \leq g_{\alpha_0}(a, b)$ であることがわかる。(4.13) と n -a. e.

についてのことも定理 4.1 と (2.10) を用いて同様に示される。

g. e. d.

§5. 測度 n の性質 I.

この節では、測度 n は、 \tilde{X} , \dot{X} にとって、どんな性質を持った測度であるかを調べる。前節に引きつづき、A.4.1. と A.4.2. を仮定する外に更に

A.5.1. $\alpha_0 > 0$, 且つ $\forall b \in E$ に対し,

$$(5.1) \quad \alpha_0 \int_E m(da) \mathcal{G}_{\alpha_0}(a, b) = 1.$$

を仮定する。従って、Lemma 3.1 により m は X の invariant measure であり。

$$(5.2) \quad \alpha \int_E G_\alpha^\circ f(a) m(da) = \int_E f(a) m(da) \quad (\forall \alpha > 0, f \in B_0(E))$$

が成立する。

Lemma 5.1. n は F 上に集中している。i.e. $n(E \setminus F) = 0$

F は (3.1) で定義した。

証明 定理 4.1 により

$$\begin{aligned} \int_{E \setminus F} \mathcal{G}_{\alpha_0}(a, b) n(db) &= E_\alpha \left[\int_0^\infty e^{-\alpha_0 t} \chi_{E \setminus F}(X_t) d\mathcal{G}_t \right] \\ &= E_\alpha \left[\int_0^{\mathcal{G}_\infty} e^{-\alpha_0 t} \chi_{E \setminus F}(X_t) dt \right] = 0 \end{aligned}$$

最後に $P_\alpha[X_{\mathcal{G}_t} \in F] = 1$ であることを用いた。 $m(da)$ で積分して (5.1) を使えば $n(E \setminus F) = 0$ が出る。

定理 5.1. $\forall \alpha > 0, f \in B_0(E)$ に対し

$$(5.3) \quad \alpha \int_E K_\alpha^\circ f(a) m(da) = \int_F f(a) n(da).$$

証明 $f \in B_0^+(E)$ に対して示せばよい。まず (2.10) から

$$(5.4) \quad K_\beta^\alpha f - K_\beta^{\alpha_0} f + (\alpha - \alpha_0) G_\alpha^\beta K_\beta^{\alpha_0} f = 0.$$

m を積分して $\beta \downarrow 0$ とすると、 $\times 2$ 項は

$$\begin{aligned} \lim_{\beta \downarrow 0} \int_E K_\beta^{\alpha_0} f(a) m(da) &= \int_E K_\alpha^{\alpha_0} f(a) m(da) \\ &= \frac{1}{\alpha_0} \iint_E m(da) \mathcal{G}_{\alpha_0}(a, b) f(b) n(db) = \frac{1}{\alpha_0} \int_F f(b) n(db) \end{aligned}$$

定理 4.1, A.5.1, Lemma 5.1 を使った。同様にして、 $\times 3$ 項

は

$$\lim_{\beta \downarrow 0} (\alpha - \alpha_0) \int_E G_\alpha^\beta K_\beta^{\alpha_0} f(a) m(da) = \frac{\alpha - \alpha_0}{\alpha_0 \alpha} \int_F f(a) n(da).$$

α / β 項は勿論

$$\lim_{\beta \downarrow 0} \int_E K_\beta^\alpha f(a) m(da) = \int_E K_0^\alpha f(a) m(da).$$

これらを合わせて (5.3) を得る.

q. e. d.

定理 5.2. $\forall \alpha, \beta > 0. f \in B_0^+(E)$ に対し.

$$(5.5) \quad \alpha \int_F K_\alpha^0 f(a) n(da) \leq \int_F f(a) n(da),$$

$$(5.6) \quad \alpha \int_F G_0^\alpha f(a) n(da) \leq \int_E f(a) m(da),$$

$$(5.7) \quad \beta \int_E G_\beta^\alpha f(a) m(da) \leq \int_E f(a) m(da).$$

が成立つ。(5.5), (5.7) は n, m が \tilde{X}, \tilde{X} の sub-invariant measure であることを示している。

証明 $K_0^\beta f - K_\alpha^\beta f - \alpha K_\alpha^\beta = 0$ を βm で積分し, 定理 5.1 を使うと

$$(5.8) \quad \int_F f(a) n(da) - \beta \int_E K_\alpha^\beta f(a) m(da) - \alpha \int_F K_\alpha^\beta f(a) n(da) = 0,$$

故に (5.5) を得る。(2.11) から

$$(5.9) \quad G_\alpha^0 f - G_\beta^\alpha f + (\alpha - \beta) G_\alpha^0 G_\beta^\alpha f - \alpha K_0^\alpha G_\beta^\alpha f = 0$$

m で積分し, 定理 5.1 と (5.2) を使って,

$$(5.10) \quad \int_E f(a) m(da) - \beta \int_E G_\beta^\alpha f(a) m(da) - \alpha \int_F G_\beta^\alpha f(a) n(da) = 0.$$

故に (5.7) である。 $\beta \downarrow 0$ として (5.6) も得られる。q. e. d.

多くの場合に (5.5) と (5.6) は等号を成り立つ。

$$(5.11) \quad \alpha \int_F K_\alpha^0 f(a) n(da) = \int_F f(a) n(da) \quad (\forall \alpha > 0, \forall f \in B_0^+(E))$$

となる十分条件を一つだけ証明しよう。

定理 5.3. m が finite measure ならば, (5.11) が成立し, n は \tilde{X} の invariant measure である。更に X が conservative かつ M_0 をみたすならば, (\tilde{X}, n) の terminal measure が n 自

身となる。

証明 $\|K_\alpha^0\| \leq \frac{1}{\alpha} \|f\|$ であるから, m が finite の時は

$\forall f \in B^+(E)$ に対し

$$(5.12) \quad \int_E K_\alpha^0 f(x) m(dx) < \infty$$

となる。従って

$$(5.13) \quad \lim_{\beta \downarrow 0} \beta \int_E K_\alpha^\beta f(x) m(dx) = 0$$

となるから, (5.8) により (5.11) が成り立つ。Lemma 3.1 により, これは n が \tilde{X} の invariant measure であることを意味する。後半は定理 3.2 を用いればよい。 *q.e.d.*

次のような条件もそれぞれ (5.11) の十分条件であることがわかるが, 証明については論文 [11] の方を見ていただきたい。

(i) n が finite で, $P_x[\varphi_{x,0} = \infty] = 1$ ($x \in E$)。

(ii) X が conservative かつ recurrent で G_α^0 は $B(E)$ を $C(E)$ にうつす。

(iii) 定数 $\delta > 0$ が存在して $\delta m(A) \leq n(A)$ ($\forall A \in B$)。

(iv) ある $\alpha > 0$ に対し, 任意の $f \in C_0^+(E)$ で (5.12) が成立つ。

(v) ある $\alpha > 0$ に対し, 任意の $f \in C_0^+(E)$ で (5.12) が成り立つ。

なお, (v) は 必要条件でもある (この場合 $\forall \alpha > 0$ でよい)。

(iv) は,

$$(5.14) \quad \alpha \int_E G_\alpha^0 f(x) n(dx) = \int_E f(x) m(dx) \quad (\forall \alpha > 0, \forall f \in B_0(E))$$

が成り立つための十分条件でもある。 $\alpha = 1$ の場合, (5.14) は

(\tilde{X}, n) の Green measure が m になることを意味している。

(5.14) のための十分条件としては次のようなものもある。

$$(vi) \quad \int_E G_\alpha^0 f(x) m(dx) < \infty \quad (\forall \alpha > 0, \forall f \in C_0^+(E)).$$

$$(vii) \quad \lim_{\beta \downarrow 0} \beta \int_E G_\beta^\alpha f(x) m(dx) = 0 \quad (\forall \alpha > 0, \forall f \in C_0^+(E)).$$

(vii) は (5.14) の必要十分条件である。

§ 6. \tilde{X}, \hat{X} の adjoint process.

この節では \tilde{X} と \hat{X} の adjoint についての結果をのべるが、証明の詳細は [11] にゆずる。まず、次の仮定を置く。

A.6.1. 1) $X (\tilde{X})$ は state space (E, \mathcal{B}) , $M_1 - M_7$ を満たすマルコフ過程である。

2) $\varphi_t (\hat{\varphi}_t)$ は $X (\tilde{X})$ の非負連続 additive functional.

3) m, n は E 上の σ -finite measure.

4) $\{g_\alpha(a, b); \alpha > 0\}$ は非負 $\mathcal{B} \times \mathcal{B}$ -可測函数の family であって、各 $g_\alpha(a, b)$ は a の函数として、 X に対し α -excessive 且つ $E \setminus b$ で α -harmonic. b の函数として、 \tilde{X} に対し α -excessive 且つ $E \setminus a$ で α -harmonic.

5) $G_\alpha^0, \hat{G}_\alpha^0$ は

$$(6.1) \quad G_\alpha^0 f(a) = \int_E g_\alpha(a, b) f(b) m(db)$$

$$(6.2) \quad \hat{G}_\alpha^0 f(b) = \int_E m(da) f(a) g_\alpha(a, b)$$

6) ある $\alpha_0 > 0$ に対し、

$$(6.3) \quad 0 \neq K_0^{\alpha_0} I(a) = E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha_0 t} d\varphi_t \right] = \int_E g_{\alpha_0}(a, b) n(db) \leq K < \infty$$

且つ $\hat{\alpha}_0 > 0$ が存在して

$$(6.4) \quad 0 \neq \hat{K}_0^{\hat{\alpha}_0} I(b) = \hat{E}_b \left[\int_0^\infty e^{-\hat{\alpha}_0 t} d\hat{\varphi}_t \right] = \int_E m(da) g_{\hat{\alpha}_0}(a, b) \leq K < \infty$$

(6.1), (6.2) から、 X と \tilde{X} は m に対し adjoint であることがわかる。又定理 2.2 から $K_0^\alpha f, \hat{K}_0^\alpha f$ ($\alpha > 0, f \in \mathcal{B}(E)$) は有界である。

\tilde{X} : X の φ_t での time change.

$\hat{\tilde{X}}$: \tilde{X} の $\hat{\varphi}_t$ での time change.

\tilde{X} : X の $e^{-\varphi_t}$ での killing.

$\hat{\tilde{X}}$: \tilde{X} の $e^{-\hat{\varphi}_t}$ での killing.

とおく。

Lemma 6.1. U を X 又は \tilde{X} に対する intrinsic topology ([2] 参照)

に対し開集合とすると、 $m(U) > 0$ である。

証明 $a \in U$ に対し, $P_a[X_r \in U, 0 \leq r < \tau] = 1$ (又は $\hat{P}_a[X_r \in U, 0 \leq r < \tau] = 1$) であるから, $G_\alpha^\circ \chi_U(a) > 0$ (又は $\hat{G}_\alpha^\circ \chi_U(a) > 0$) 従って, $m(U) > 0$. g.e.d.

Lemma 6.2. $\forall \alpha > 0, \forall f \in B(E)$ に対し.

$$(6.5) \quad K_\alpha^\circ f(a) = \int_E g_\alpha(a, b) f(b) n(db).$$

$$(6.6) \quad \hat{K}_\alpha^\circ f(b) = \int_E n(da) f(a) \hat{g}_\alpha(a, b).$$

である.

証明 resolvent equation から, $\forall a \in E, m$ -a.e $b \in E$.

$\alpha > \beta$ に対し,

$$(6.7) \quad g_\beta(a, b) = \hat{g}_\beta(a, b) + (\alpha - \beta) \int_E g_\alpha(a, c) m(dc) \hat{g}_\beta(c, b)$$

$$= g_\alpha(a, b) + (\alpha - \beta) \int_E g_\beta(a, c) m(dc) g_\alpha(c, b)$$

が成立つ. ところが, 両辺は, \hat{X} に関する *excessivity* により b の函数として \hat{X} の *intrinsic topology* に関し連続である. 従って, lemma 6.1 により (6.7) は $\forall b \in E$ で成立する.

(6.5) を示す. (6.6) も同様である. $\alpha = \alpha_0$ のときは, 定理 4.1 で既に証明した.

$\alpha < \alpha_0$ とする. (6.7) を用いて,

$$\int g_{\alpha_0}(a, b) f(b) n(db)$$

$$= \int g_{\alpha_0}(a, b) f(b) n(db) + (\alpha_0 - \alpha) \int \int g_\alpha(a, c) m(dc) \hat{g}_{\alpha_0}(c, b) f(b) n(db)$$

$$= K_{\alpha_0}^\circ f(a) + (\alpha_0 - \alpha) G_\alpha^\circ K_{\alpha_0}^\circ f(a) = K_\alpha^\circ f(a)$$

$\alpha > \alpha_0$ のときは

$$K_\alpha^\circ f(a) + (\alpha - \alpha_0) G_\alpha^\circ K_{\alpha_0}^\circ f(a) = K_\alpha^\circ f(a) = \int g_{\alpha_0}(a, b) f(b) n(db)$$

$$= \int g_\alpha(a, b) f(b) n(db) + (\alpha - \alpha_0) \int \int g_\alpha(a, b) m(dc) \hat{g}_{\alpha_0}(c, b) f(b) n(db)$$

$$= \int g_\alpha(a, b) f(b) n(db) + (\alpha - \alpha_0) G_\alpha^\circ K_{\alpha_0}^\circ f(a)$$

となり, (6.5) が $\forall \alpha > 0$ で成立する.

g.e.d.

S4 を定義したと同様に, $\hat{g}_\alpha^\wedge(a, b), \hat{g}_\alpha^\wedge(a, b)$ を

$$(6.8) \quad \hat{g}_\alpha^\wedge(a, b) = \hat{g}_\alpha(a, b) - \lambda E_a \left[\int_0^\tau e^{-\alpha t - \lambda \hat{g}_t} \hat{g}_\alpha(X_t, b) d\hat{g}_t \right]$$

$$(6.9) \quad \hat{g}_\alpha^\lambda(a, b) = \hat{g}_\alpha(a, b) - \lambda \hat{E}_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t - \lambda \hat{q}_t} \hat{g}_\alpha(a, \hat{x}_t) d\hat{q}_t \right]$$

を定義すると, $K_\lambda^\alpha, \hat{K}_\lambda^\alpha, G_\alpha^\lambda, \hat{G}_\alpha^\lambda$ がこれを使って表現される
 (定理 4.2)

$F_0 = F \cap \hat{F}$ とおこう. ただし, $F = \{a; P_a[\tau_0 > 0] = 0\}$,
 $\hat{F} = \{a; \hat{P}_a[\hat{\tau}_0 > 0] = 0\}$ とする. Lemma 5.1 の証明を少しか
 ければ,

Lemma 6.3. $n(E \setminus F_0) = 0$

が得られる. 更に,

定理 6.1. $\alpha \geq 0, \lambda \geq 0, \alpha + \lambda > 0; f, g \in B_0(E)$ に対し,

$$(6.10) \quad \int_{F_0} K_\lambda^\alpha f(a) g(a) n(da) = \int_{F_0} f(b) \hat{K}_\lambda^\alpha g(b) n(db).$$

が成り立つ. 又 $\alpha > 0, \lambda \geq 0$ に対し,

$$(6.11) \quad \int_E G_\alpha^\lambda f(a) g(a) m(da) = \int_E f(b) \hat{G}_\alpha^\lambda g(b) m(db)$$

である. 云いかえれば $\{K_\lambda^\alpha; \lambda > 0\}, \{\hat{K}_\lambda^\alpha; \lambda > 0\}$ を resolvent
 に持つ process は n に関し互に adjoint であり, $\{G_\alpha^\lambda; \alpha > 0\},$
 $\{\hat{G}_\alpha^\lambda; \alpha > 0\}$ を resolvent に持つ process は m に関し互に
 adjoint である.

証明は省略. 本質的には, $E \times E$ 上の適当な measure に関
 しほとんど到る所, $\hat{g}_\alpha^\lambda(a, b) = \hat{g}_\alpha(a, b)$ が成り立つということ
 である. 同様にして

定理 6.2. $\forall \alpha \geq 0, \lambda \geq 0, \alpha + \lambda > 0; f, g \in B(E)$ に対し,

$$(6.12) \quad \int_{F_0} G_\alpha^\lambda f(a) g(a) n(da) = \int_E f(b) \hat{K}_\lambda^\alpha g(b) m(db)$$

$$(6.13) \quad \int_E K_\lambda^\alpha f(a) g(a) m(da) = \int_{F_0} f(b) \hat{G}_\alpha^\lambda g(b) n(db)$$

が成り立つ.

§7. 測度 n の性質 II.

A.6.1. の仮定の下で, §5で論じた問題を再び取り上げると必要十分条件を得ることができる. X に対する仮定は §5 の場合より強いが (*adjoint* の存在), m が X の *invariant measure* であることを仮定しなくてもよい. 実際, §5 とちがっている.

定理 7.1. 次の各命題は同等である.

- (7.1) n は \hat{X} の *invariant measure* である.
- (7.2) \hat{X} は *conservative* である.
- (7.3) $\hat{P}_a [\hat{\varphi}_a = \infty, \hat{\varphi}_\infty = \infty] = 1$ ($\forall a \in \hat{E}$)
- (7.4) $\hat{P}_a [\hat{\varphi}_{\hat{z}_0} = \infty] = 1$ (n -a.e. $a \in F_0$)

定理 7.2. 次の各命題は同等である.

- (7.5) $\alpha \int_{F_0} G_\alpha^\alpha f(a) n(da) = \int_E f(a) m(da)$ ($\forall \alpha > 0, f \in B_0(E)$)
- (7.6) $\hat{P}_a [\hat{\varphi}_a = \infty, \hat{\varphi}_\infty = \infty] = 1$ ($\forall a \in E$)
- (7.7) $\hat{P}_a [\hat{\varphi}_{\hat{z}_0} = \infty] = 1$ (m -a.e. $a \in E$)

系 (5.14) (= (7.5)) から (5.11) が出る.

証明は述べないが, この種の定理が成り立ちそうなことは定理 6.1 から見てとれるであろう. 上記定理の条件は \hat{G}_α^α を使って表わすこともできる. すなわち, \hat{X} が *conservative* ならば, $\hat{P}_a [\hat{\varphi}_{\hat{z}_0} = \infty] = 1$ と $\lim_{\alpha \downarrow 0} \alpha \hat{G}_\alpha^\alpha 1(a) = 0$ とが同等であることがいえる.

これらを使えば, (5.14) の十分条件として次のようなものが得られる. しかし, (i) 以外は \hat{X} に関する条件を含んでいる気がよくない.

- (i) m が有限で, $P_a [\varphi_{\hat{z}_0} = \infty] = 1$ ($a \in E$)
- (ii) m が有限で, $\hat{P}_a [\hat{\varphi}_{\hat{z}_0} > 0] = 1$ ($a \in E$)
- (iii) n が有限で, $P_a [\varphi_{\hat{z}_0} = \infty] = 1$ ($a \in E$) 且つ $P_a [\hat{\varphi}_{\hat{z}_0} > 0] = 1$ ($a \in E$)

(IV) \hat{X} が conservative 且つ recurrent で \hat{G}_α^0 は $B(E)$ を $C(E)$ にうつす.

ただし, いずれも (5.1) を仮定する.

Process が self-adjoint (i.e. $X = \hat{X}$) の時は上記の論定理はかなり簡単になる. 又 Brown 運動の場合 $P_a[\varphi_\infty = \infty] = 1$ となる条件を [5] で求めているので, 参照されたい.

最後に $P_a[\varphi_{\tau_0} = \infty] = 1$ でも, π は \hat{X} の invariant measure にならない例を与える. $X(\hat{X})$ を real line の上の速度 1 で右(左)に進む uniform motion とする. Lebesgue 測度を m とし, m の $(0, \infty)$ への制限を π とする.

この場合

$$(7.8) \quad \hat{g}_\alpha(a, b) = \begin{cases} e^{-\alpha(b-a)} & b > a \\ = 0 & b < a \end{cases}$$

であって, A.6.1. をすべて満している.

$$(7.9) \quad \hat{g}_\alpha^\lambda(a, b) = \hat{g}_\alpha^\lambda(a, b) = \begin{cases} 0 & (b < a) \\ e^{-\alpha(b-a) - \lambda(b-a)} & (b > a \geq 0) \\ e^{-\alpha(b-a) - \lambda b} & (b > a, a < 0, b \geq 0) \\ e^{-\alpha(b-a)} & (b > a, a < 0, b < 0) \end{cases}$$

となり,

$$(7.10) \quad K_\lambda^0 1(a) = \frac{1}{\lambda}, \quad \hat{K}_\lambda^0 1(a) = \frac{1}{\lambda} [1 - e^{-\lambda a}]$$

を得る. 従って, $P_a[\varphi_\infty = \infty] = 1$ ($a \in E$), $\hat{P}_a[\hat{\varphi}_\infty < \infty] = 1$ ($a \in E$).

即ち, \hat{X} は conservative であるが π は \hat{X} の invariant measure ではない. (sub-invariant ではある.) 一方 \hat{X} は conservative ではないが, invariant measure π をもっている. この例では F と \hat{F} は一致しない. 実際, $0 \in F$ であるが $0 \notin \hat{F}$ である.

オ 2 章 文 献

- [1] Dynkin, E. B., *Foundations of the theory of Markov processes*. Moscow, 1959 (ロシア語, 英訳あり).
- [2] Dynkin, E. B., *The intrinsic topology and excessive functions determined by Markov processes*. Dokl. Akad. Nauk SSSR 122(1959), 17-19 (ロシア語)
- [3] Hunt, G. A., *Markoff processes and potentials*. III. J. Math. 1(1957) 44-93, 316-369; 2(1958) 151-213.
- [4] 池田信行, 佐藤隆一, 田中洋, 上野正 多次元拡散過程の境界問題(下), *Sem. on Prob.* 6 (1961)
- [5] McKean, H. P., Jr. and H. Tanaka, *Additive functionals of the Brownian path*. Mem. Coll. Sci. Univ. Kyoto, Ser. A. 33 (1961), 479-506.
- [6] Meyer, P.-A., *Semi-groupes en dualité*. Séminaire de théorie du potentiel dirigé par M. Brelot, G. Choquet et J. Deny, 52 année, 1960/61.
- [7] Meyer, P.-A., *Fonctionnelles multiplicatives et additives de Markov*. Ann. Inst. Fourier, 12(1962), 125-230.
- [8] Motoo, M., *Representation of a certain class of excessive functions and a generator of Markov process*. Sci. Rep. Coll. Gen. Ed. Univ. Tokyo, 12(1962), 143-159.
- [9] 本尾典, マルコフ過程の additive functional. *Sem. on Prob.* 15 (1962).
- [10] Nagasawa, M., *The adjoint process of diffusion with reflecting barrier*, *Kōdai Math. Sem. Rep.* 13(1961), 235-248.
- [11] Nagasawa, M. and K. Sato, *Some theorems on time change and killing of Markov processes*. (*Kōdai Math. Sem. Rep.* 予定)

オ3章 マルコフ過程の *time reversion*

マルコフ過程が *invariant measure* を持つ場合、既に1930年代に、コルモゴロフ [7] [8] は 解析的な意味での *adjoint* (定義はたとえばオ2章 §1) について、その *generator* およびそれがもとのマルコフ過程と同等 (すなわち *self-adjoint*) になる条件を求めた。この場合には *invariant measure* で *process* を時間 $-\infty$ から $+\infty$ まで流しておけば、時間を逆にしてみたものが丁度 *adjoint* になる。

しかし *adjoint process* は *subinvariant measure* に關して考えられる (Nelson [5]) ものであるにもかかわらず、その場合の *adjoint* の確率論的意味は分らなかった。どんなマルコフ過程も、時間を逆にしてみた時またマルコフ過程になる (たとえば [1] p.83) が、この際もとのマルコフ過程が時間的一様でも逆に見た方は時間的一様とは限らなくなり、*adjoint* ではない。

これに対し Hunt [4] は、ある種の *random* な時点から *time reversion* を行えばマルコフ性と共に時間的一様性も保存され、*adjoint* の確率論的構成となることを示した。Hunt が扱ったのは *Markov chain* (状態可算、時間 *discrete*) の場合なので、われわれはそれを一般の場合に拡張する。Hunt の場合に比べ大分複雑な計算が必要で、*additive functional* が重要な道具となる。

ここで扱っているのは、本質的には *transient* な場合である。*recurrent* な場合に直当な時間 T を見つけて、 T から *time reversion* を行ったものが時間的一様なマルコフ性をもつようにすること。しかもその際 T の分布が關係しないようにすること。はまだ出来ていない。と t が加法過程の時には、 T を *constant time* として $Z_t = X_{T-t} - X_T$ ($0 \leq t \leq T$) とおくと再び加法過程になる。” これは、この章を扱うのとは違う種類の *time reversion* を暗示している。

り 白尾恒吉氏の注釈による。

この章の結果は主として長沢、佐藤が共同で調べたものであるが、かなりの部分が、池田信行氏を加えた3人の共同によるものであることをお断りしておく。

§1. 定義と記号

用語を固定するために、マルコフ過程に関連した必要な定義をのべる。

a) S を σ 可算公理をみたす局所 compact Hausdorff 空間、 \mathcal{B} をその topological σ -field とする。可測空間 (S, \mathcal{B}) を state space と呼ぶ。extra point ∞ を、位相は孤立点として付加しておく。

b) $[0, \infty]$ から $S \cup \{\infty\}$ への写像 W を次の条件をみたすものの全体を \mathcal{W} と表わし、path space と呼ぶ。

1) $\tau(W) \in [0, \infty]$ が存在して $t < \tau(W)$ ならば $W(t) \in S$,

$t \geq \tau(W)$ ならば $W(t) = \infty$

2) $0 \leq t < \tau(W)$ ならば $W(t)$ は t に対し右連続でかつ左極限をもつ。

$\tau(W)$ を killing time という coordinate を $X_t(W) = W(t)$ と記す。

c) W の shifted path を W_t^* と表わす。

d) $\{X_s \in A\}$ ($S \in [0, t]$, $A \in \mathcal{B}$) から生成された σ -field を \mathcal{N} とする。

定義 1.1 次の条件をみたす (W, \mathcal{N}) 上の確率測度の系 $\{P_a; a \in S\}$ が与えられた時、 $X = (X_t, \mathcal{N}_t, P_a)$ をマルコフ過程と呼ぶ。

(1.1) $P_a(\mathcal{B})$ は a の函数として \mathcal{B} 可測。

(1.2) $P_a[X_0 = a] = 1$ 。

(1.3) $P_a[X_{t+h} \in A | \mathcal{N}_t] = P_{X_t}[X_h \in A]$ 。

e) \mathcal{N}_t の P_μ による completion $\mathcal{N}_t(\mu)$ の μ が \mathcal{B} 上のすべて

の確率測度を勤<時の交わりを $\mathcal{F}_t = \bigcap_{s \leq t} \mathcal{N}_s(\mu)$ と記す。同様に、
 $\mathcal{F} = \bigcap_{t \geq 0} \mathcal{N}_t(\mu)$ と記す。

f) $\sigma : W \rightarrow [0, \infty]$ が Markov-time とは $\{\sigma < t\} \in \mathcal{F}_t$ をみたすこととする。

g) Markov time σ に対し $A \cap \{\sigma < t\} \in \mathcal{F}_t$ ($\forall t \geq 0$) なる $A \in \mathcal{F}$ の全体をつくる σ -field を \mathcal{F}_σ と記す。

h) X が強マルコフ性をもつとは、任意の Markov time σ に対し、

$$(1.4) \quad P_x[x_{\sigma+h} \in A | \mathcal{F}_\sigma] = P_{x_\sigma}[x_h \in A].$$

i) X が擬左連続性をもつとは、任意の Markov time の列 σ_n に対し $\{\sigma_n \uparrow, \lim \sigma_n < \infty\}$ の上 P_x -a.e. に $x_{\sigma_n} \rightarrow x_{\lim \sigma_n}$ が成立つこと。

定義 1.2. マルコフ過程が強マルコフ性と擬左連続性をもつとき、
standard process と呼ぶ。

定義 1.3. $b(t, w)$ が X の連続な additive functional とは、

$$(1.5) \quad b(t, w) \text{ は } \mathcal{F}_t \text{ 可測}$$

$$(1.6) \quad b(t+s, w) = b(t, w) + b(s, w_t^+), \quad \forall w \in W$$

$$(1.7) \quad 0 = b(0, w) \leq b(t, w) < \infty \quad \forall t < \infty$$

$$(1.8) \quad t \geq \zeta(w) \text{ では } b(t, w) = b(\zeta, w)$$

$$(1.9) \quad t \text{ の函数として連続}$$

f) A への first hitting time $\sigma_A(w) = \inf\{t > 0 : x_t(w) \in A\}$
 ($\inf \emptyset = \infty$).

g) a が A の regular point であるとは $P_a[\sigma_A = 0] = 1$.

h) S 上の有界連続函数の空間を $C(S)$, compact support の連続函数の空間を $C_0(S)$, uniform norm による $C_0(S)$ の closure を $C_\infty(S)$, S 上の有界 B 可測函数の空間を $B_0(S)$ と表わす。すべて函数 f は $f(\partial) = 0$ と約束する。

以下、standard process X を一つ固定して考える。

§2. Type L の Random Time.

マルコフ過程 X_t をある時刻 τ から逆にもどして、 $Z_t = X_{\tau-t}$ を作ったとき、 τ を直当にとらないと、 Z_t は時間的に一般なマルコフ過程にならない。そこでこの節では「適当」な時間として type L の random time という概念を導入する。

定義 2.1. 値を $[-\infty, \infty]$ にとる \mathcal{W} 上の函数 $\tau(w)$ が、

(2.1) $\tau(w)$ は \mathcal{F}_t -可測で $\tau(w) \leq \zeta(w)$,

(2.2) $\{0 < \tau(w) - t < \infty\} = \{0 < \tau(w_t^+) < \infty\}$, P_a -a.e.
 $(\forall a \in S)$

を満足するとき、type L の random time と呼ぶ。(又は L-time)

Lemma 2.2. $\tau(w)$ を type L の random time とすると、

(2.3) $l(a) = P_a[0 < \tau(w) < \infty]$

は excessive function である。

証明 $E_a[l(X_t)] = P_a[0 < \tau(w_t^+) < \infty]$

$= P_a[0 < \tau - t < \infty] \leq P_a[\tau < \infty] = l(a)$.

$\lim_{t \rightarrow 0} E_a[l(X_t)] = \lim_{t \rightarrow 0} P_a[t < \tau < \infty] = P_a[0 < \tau < \infty] = l(a)$

q.e.d.

定義 2.3. $\tau(w)$ が L-time であって、 $l(a) \neq 0$. 且つ

(2.4) 連続な additive functional $b(t, w)$ が存在して、

$E_a(b(\infty)) = l(a) \quad (a \in S)$.

を満足するとき、 $\tau(w)$ を regular L-time と呼ぶ。

このとき、 $b(t, w)$ を L-additive functional と呼ぶ。

次の二つの proposition は L-time の例を与えている。

proposition 2.4 $\zeta(w)$ は L-time である。

証明はほとんど明らかである。

定義 2.5. $D \subset S$ に対し、

(2.5) $\tau_D(w) = \sup\{t \geq 0; X_t \in D\}$ ($\sup \emptyset = -\infty$)

とおき、 ξ_D を D からの last exit time と呼ぶ。

Proposition 2.6 開集合 D に対し、 ξ_D は L -time である。⁰

証明 path は連続だから $\{\xi_D > t\} = \{\exists \text{ rational } r > t,$

$x_r(w) \in D\} \in \mathcal{N}$ i. e. (2.1). 次に (2.2) を示す。

$w \in \{0 < \xi_D(w) - t < \infty\}$ とすると

$$\begin{aligned} \xi_D(w) &= \sup [t + \delta; \exists \delta \geq 0, x_{t+\delta} \in D] \\ &= t + \sup [\delta; \exists \delta \geq 0, x_\delta(w_t^+) \in D] \\ &= t + \xi_D(w_t^+). \end{aligned}$$

従って、 $w \in \{0 < \xi_D(w_t^+) < \infty\}$

逆 $\{0 < \xi_D(w_t^+) < \infty\} \subset \{0 < \xi_D - t < \infty\}$ も明らか。 g. e. d.

注意 2.7 state space S からの last exit time を ξ_S とすると、

$$(2.6) \quad \xi_S(w) = \zeta(w), \quad \forall w \in \{\zeta(w) > 0\}.$$

である。従って、 P_a -a. e. の意味で ξ_S と ζ は同一視してよい。

ξ_D が regular L -time になる場合として、

Proposition 2.8. D を、その closure \bar{D} の全ての点が D の regular point になる開集合で、 $P_a[\xi_D < \infty] = 1$ を満たすとせよ。 $\xi_D(w)$ は regular L -time である。

$l(a) = P_a[0 < \xi_D < \infty]$ から、連続な additive functional がきまることを云えばよい。従って、次の Lemma を示せばよい。

([12] P 47, 定理 3.3.8 参照)。

Lemma 2.9. Proposition 2.8 の仮定の下で、 $l(a)$ は bounded regular excessive function である。

証明 bounded excessive function であることは prop 2.6 と Lemma 2.2 による。regular であること、i. e. $\sigma_n \uparrow \sigma$ なる任意の Markov time の列に対し、

⁰ 一般に D が nearly analytic set ならば ξ_D は L -time である。

$$\{\xi_D > t\} = \{\sigma_0(w_t^+) > 0\} \in \mathcal{F}.$$

$$(2.7) \quad \lim_{n \rightarrow \infty} E_a[\ell(x_{\sigma_n})] = E_a[\ell(x_\sigma)] \quad (\forall a \in S).$$

を満すことを示す.

$$\begin{aligned} \lim_{n \rightarrow \infty} E_a[\ell(x_{\sigma_n})] &= \lim_{n \rightarrow \infty} E_a[P_{x_{\sigma_n}}[0 < \xi_D < \infty]] \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} E_a[P_{x_{\sigma_n}}[\exists s > 0, x_{\sigma_n+s} \in D]] = \lim_{n \rightarrow \infty} P_a[\exists s > 0, x_{\sigma_n+s} \in D] \\ &= P_a[\bigcap_n \{\exists s > 0, x_{\sigma_n+s} \in D\}] \\ &= P_a[\bigcap_n A_n, \sigma > \xi_D] + P_a[\bigcap_n A_n, \sigma < \xi_D] + P_a[\bigcap_n A_n, \sigma = \xi_D] \\ &= I + II + III \text{ とおく. } \quad \text{ここで } A_n = \{w; \exists s > 0, x_{\sigma_n+s}(w) \in D\}. \\ I &= P_a[\bigcap_n A_n, \sigma > \xi_D] = P_a[\bigcap_n A_n, \sigma \geq \sigma_{n_0} > \xi_D] \\ &\quad A_{n_0} \text{ と } \{\sigma_{n_0} > \xi_D\} \text{ は矛盾するから,} \\ &= 0. \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} II &= P_a[\bigcap_n A_n, \sigma < \xi_D] = P_a[\exists s > 0, x_{\sigma+s} \in D] \\ III &= P_a[\bigcap_n A_n, \sigma = \xi_D, x_\sigma \in \bar{D}] + P_a[\bigcap_n A_n, \sigma = \xi_D, x_\sigma \notin \bar{D}] \\ &= III_1 + III_2 \text{ とおく.} \end{aligned}$$

(2.6) は σ に対しても成立するから,

$$\begin{aligned} \{\sigma = \xi_D\} &= \{\xi_D(w_\sigma^+) \leq 0, \sigma = \xi_D\}, \text{ 従って,} \\ III_1 &\leq P_a[\sigma = \xi_D, x_\sigma \in \bar{D}] \leq P_a[x_\sigma \in \bar{D}, \xi_D(w_\sigma^+) \leq 0] \\ &= E_a[P_{x_\sigma}[\xi_D \leq 0]; x_\sigma \in \bar{D}] = 0. \end{aligned}$$

何故なら, 仮定により, \bar{D} の点は D の regular point だから,

$$P_{x_\sigma}[\xi_D \leq 0] = 0, \quad P_a\text{-a.e. } \exists \text{ある. } P_a[\bigcap_n A_n, \sigma = \xi_D, \sigma_n - \sigma] = 0$$

だから

$$\begin{aligned} III_2 &= P_a[\bigcap_n A_n, \sigma = \xi_D, x_\sigma \notin \bar{D}, \bigcap_n (\sigma_n < \xi_D)] \\ &= P_a[B] \text{ とおく.} \end{aligned}$$

$T_n(w) = \sigma_n(w) + \sigma_D(w_{\sigma_n}^+)$ とおくと, T_n は Markov time だ, B の上では $\sigma_n \leq T_n \leq \xi_D = \sigma < \xi$. 従って,

$T_n(w) \uparrow \sigma(w) < \xi$, 且つ $x_{\tau_n}(w) \in \bar{D}$. 擬左連続性により

$$P_a[B] = P_a[\lim_{n \rightarrow \infty} x_{\tau_n} = x_\sigma, B] = P_a[x_\sigma = \lim_{n \rightarrow \infty} x_{\tau_n} \in \bar{D}, B] = 0.$$

以上をまとめ

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P_a[\ell(x_{\sigma_n})] = P_a[\exists s > 0, x_{\sigma+s} \in D] = E_a[P_{x_\sigma}[\exists s > 0, x_s \in D]]$$

$$= E_a [l(X_0)].$$

g. e. d.

regular L-time に関する F の Lemma 2.11 は reversed process の議論で基本的である。まず次のことをいう。

Lemma 2.10. $T(\omega)$ を regular L-time とする。任意の有界 \mathcal{F}_S -可測函数 $f(\omega)$ と $0 \leq s < t \leq \infty$ に対し。

$$(2.8) \quad E_a [f(\omega); s < T(\omega) \leq t] = E_a [f(\omega)(b(t) - b(s))]$$

証明 $E_a [f(\omega); s < T < \infty] = E_a [f(\omega) P_a [s < T < \infty | \bar{N}_s]]$
 $= E_a [f(\omega) P_a [0 < T(\omega_s^+) < \infty | \bar{N}_s]] = E_a [f(\omega) l(X_s)]$
 $= E_a [f(\omega) E_{X_s} [b(\infty)]] = E_a [f(\omega)(b(\infty) - b(s))]$

これから直ちに (2.8) を得る。

Lemma 2.11. $T(\omega)$ を regular L-time とする。任意の有界

$f_0, \dots, f_n \in B(S)$ 及び $0 < t_1 < \dots < t_n < T \leq \infty$ に対し。

$$(2.9) \quad E_a \left[\prod_{j=0}^n f_j(X_{\tau-t_j}) e^{-\alpha \tau}; t_n < \tau < T \right]$$

$$= E_a \left[\int_{t_n}^T \prod_{j=0}^n f_j(X_{t-t_j}) e^{-\alpha t} b(dt) \right].$$

が成立つ。ただし、 $f_0 \neq 1$ の時は $P_a [X_{\tau} \text{ が } S \text{ に存在} | 0 < \tau < \infty] = 1$ を仮定する。

証明 $E_a \left[\prod_{j=0}^n f_j(X_{\tau-t_j}) e^{-\alpha \tau}; t_n < \tau < T \right]$

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \sum_{0 \leq k < \frac{T-t_n}{h} - 1} E_a \left[\prod_{j=0}^n f_j(X_{t_n+k h - t_j}) e^{-\alpha(t_n+k h)}; t_n+k h < \tau \leq t_n+(k+1)h \right]$$

Lemma 2.10 により

$$= \lim_{h \rightarrow 0} \sum E_a \left[\prod_{j=0}^n f_j(X_{t_n+k h - t_j}) e^{-\alpha(t_n+k h)} (b(t_n+(k+1)h) - b(t_n+k h)) \right]$$

$$= E_a \left[\int_{t_n}^T \prod_{j=0}^n f_j(X_{t-t_j}) e^{-\alpha t} b(dt) \right]$$

jump の時刻は高々可算個だから

$$= E_a \left[\int_{t_n}^T \prod_{j=0}^n f_j(X_{t-t_j}) e^{-\alpha t} b(dt) \right]$$

g. e. d.

Killing time S が regular L-time になるための十分条件を

あげておく。

Proposition 2.12. φ_t を X の連続 additive functional, \bar{X} を X の $e^{-\varphi_t}$ subprocess とする。次の条件のどちらかあれば, \bar{X} の Killing time $\bar{\tau}$ は \bar{X} の regular L-time である。

(2.10) $\bar{P}_a [0 < \bar{\tau} < \infty]$ が a について連続。

(2.11) $\exists \alpha > 0$ に対し, $E_a [\int_0^\infty e^{-\alpha t} d\varphi_t]$ が uniformly (X, α) -excessive.

証明 (2.10) の場合, \bar{X} も standard と見なしてよいから, $u(a) = \bar{P}_a [0 < \bar{\tau} < \infty]$ が regular excessive なることをいへばよい。 $\bar{\sigma}_n \rightarrow \bar{\sigma}$ を \bar{X} の Markov time の列とする。 σ_n を $\bar{\sigma}_n$ に対応する X の Markov time ($\bar{\sigma}_n \wedge \bar{\tau} = \sigma_n \wedge \bar{\tau}$), $\lim \sigma_n = \sigma$ とすると

$$\begin{aligned} E_a [u(\bar{X}_{\bar{\sigma}_n})] &= E_a [u(X_{\sigma_n}) : \sigma_n < \bar{\tau}] = E_a [u(X_{\sigma_n}) e^{-\varphi_{\sigma_n}}] \\ &\rightarrow E_a [u(X_\sigma) e^{-\varphi_\sigma}] = E_a [u(X_\sigma)]. \end{aligned}$$

(2.11) の場合: u が uniformly \bar{X} -excessive なことをいう。

$$\begin{aligned} u(a) - E_a [u(\bar{X}_t)] &= \bar{P}_a [\bar{\tau} > 0] - \bar{P}_a [\bar{\tau} > t] \\ &= 1 - E_a [e^{-\varphi_t}] \leq E_a [\varphi_t] \\ &\leq e^{\alpha t} E_a [\int_0^t e^{-\alpha s} d\varphi_s] = e^{\alpha t} (v(a) - E_a [e^{-\alpha t} v(X_t)]) \\ &\rightarrow (t \downarrow 0) \quad (-\text{極}) \end{aligned}$$

ただし, $v(a) = E_a [\int_0^\infty e^{-\alpha s} d\varphi_s]$ とおいた。

§3. Regular L-time からの Reversed Process I.

τ を regular L-time とするとき, τ からの reversed process $Z_t = X_{\tau-t}$ が時間的一杯なマルコフ過程になることを示すのがこの節の目的である。

定義 3.1. τ を random time とし, $W_0 = \{0 < \tau < \infty\}$ とおく。

$$(3.1) \quad \begin{aligned} & X_{\tau-t}(W), \quad 0 < t < \tau(W) \\ Z_t(W) = & \begin{cases} X_{\tau-t}(W), & 0 < t < \tau(W) \\ \emptyset, & t \geq \tau(W) \end{cases} \quad W \in W_0 \end{aligned}$$

により定義された process $Z_t(W)$ ($W \in W_0$) を X_t の時刻 t からの reversed process と呼ぶ。次の仮定をおく。

A3.1. 函数 $p(t, a, b)$ ($t > 0, a, b \in S$), S 上の σ -finite measure m が存在して

- 1) $p(t, a, b)$ は非負かつ (a, b) について $B \times B$ 可測で,
 $E_a(f(X_t)) = \int p(t, a, b) f(b) m(db)$.
- 2) $p(t, a, b)$ は t について $(0, \infty)$ で右連続.
- 3) $\int p(t, a, b) m(db) p(s, b, c) = p(t+s, a, c)$
- 4) $p(t, a, b)$ は t, b を固定した時 a に対し有界.

注意 3.2. 1), 2) から, $p(t, a, b)$ が三変数について可測であることが分る。また, $t \geq s > 0$ ならば

$$p(t, a, b) \leq \sup_{s \geq 0} p(s, a, b). \quad \text{これは 3) から分る。}$$

$$(3.2) \quad g_\alpha(a, b) = \int_0^\infty e^{-\alpha t} p(t, a, b) dt \leq +\infty.$$

とおく。明かに,

Lemma 3.3. $\forall E \in \mathcal{B}, \forall \alpha > 0$ に対し

$$(3.3) \quad G_\alpha(a, E) = E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t} \chi_E(X_t) dt \right] = \int_E g_\alpha(a, b) m(db)$$

Lemma 2.11 と合せるとこれから証明する次の定理が本質的には Z_t のマルコフ性を示している。

定理 3.4. $b(t, W)$ を L -additive functional とする。”

任意の $n \geq 1, \alpha > 0, \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n > 0, 0 = t_0 < t_1 < \dots < \dots < t_n, f_0, \dots, f_n \in \mathcal{B}(S)$ に対し,

$$(3.4) \quad \int_0^\infty e^{-\alpha_1 t_1} dt_1 \int_{t_1}^\infty e^{-\alpha_2 t_2} dt_2 \int_{t_2}^\infty \dots \int_{t_{n-1}}^\infty e^{-\alpha_n t_n} dt_n E_a \left[\prod_{i=1}^n f_i(X_{t_i}) e^{-\alpha t} b(dt) \right]$$

連続な additive functional で, $E_a(b(\infty))$ が a について有界ならば十分である。

$$(3.4) = \int \cdots \int E_{a_1} \left[\int_0^\infty f_0(X_t) e^{-(x_1+x_2+\cdots+x_n)t} b(dt) \right] m(da_1) f_1(a_1) \mathcal{G}_{x_1+x_2+\cdots+x_n}(a_2, a_1) \\ \cdot m(da_2) f_2(a_2) \mathcal{G}_{x_1+x_2+\cdots+x_n}(a_3, a_2) \cdots \mathcal{G}_{x_1+x_n}(a_n, a_{n-1}) m(da_n) f_n(a_n) \mathcal{G}_\mu(a, a_n)$$

まず Lemma 3.5 を準備する。

Lemma 3.5. $R_N(a) = N \{ \ell(a) - E_a[\ell(X_{\frac{t}{N}})] \}$, $b_N(t, \omega) = \int_0^t \ell_N(X_s) ds$
とおくと、

$$(3.5) \quad P_a [b_N(t) \rightarrow b(t) \quad (N \rightarrow \infty) \quad t \text{ について広義-依}] = 1,$$

$$(3.6) \quad E_a [b_N(t)] \rightarrow E_a [b(t)] \quad (N \rightarrow \infty),$$

$$(3.7) \quad E_a [b_N(t)] \text{ は } a, N, t \text{ について有界.}$$

証明 (3.5) は [16] を用いて [6] (下巻) と同様な証明をすればよい。(3.6), (3.7) は [17] §1 にある証明が用いる。

Lemma 3.6. $T < \infty$ とする。[0, T] 上の有界重 $\Xi_n(dt)$ が連続有界測度重 (dt) に weak* に収束すれば、[0, T] で有界かつただかオ一種不連続の任意の函数 $f(t)$ に対し、

$$\int_{[0, T]} f(t) \Xi_n(dt) \rightarrow \int_{[0, T]} f(t) \Xi(dt) \quad (n \rightarrow \infty).$$

証明 $\varepsilon > 0$ に対し、 $t_0 = 0$, $t_{iN} = \inf \{ t : t_i < t \leq T, \text{ かつ } |f(t) - f(t_i)| \geq \varepsilon \}$ ($\inf \emptyset = T$) とおいて $\{t_i\}$ を定める。 f に対する仮定から、 $t_i < T$ ならば $t_i < t_{i+1}$ であり、また N が存在して $t_N = T$ である。

$$f_\varepsilon(t) = \sum_{i=0}^{N-1} f(t_i) \chi_{[t_i, t_{i+1})}(t) + f(T) \chi_{\{T\}}(t)$$

とおくと、 $|f(t) - f_\varepsilon(t)| < \varepsilon$. 従って

$$\left| \int_0^T f(t) \Xi(dt) - \int_0^T f_\varepsilon(t) \Xi(dt) \right| \leq \int_0^T |f(t) - f_\varepsilon(t)| \Xi(dt) < \varepsilon K.$$

$$\left| \int_0^T f_\varepsilon(t) \Xi(dt) - \int_{[0, T]} f_\varepsilon(t) \Xi_n(dt) \right| \leq \sum_{i=0}^{N-1} |f(t_i) \{ \Xi([t_i, t_{i+1})) - \Xi_n([t_i, t_{i+1})) \}| \\ + |f(T) \{ \Xi(\{T\}) - \Xi_n(\{T\}) \}| \rightarrow 0, \quad (n \rightarrow \infty).$$

$$\left| \int_{[0, T]} f_\varepsilon(t) \Xi_n(dt) - \int_{[0, T]} f(t) \Xi_n(dt) \right| < \varepsilon K$$

ここで $k = \sup_n \int_{[0, T]} \varpi_n < \infty$. 三つの不等式を合せて, 充分大きな n に対し,

$$\left| \int_0^T f(t) \varpi(dt) - \int_{[0, T]} f(t) \varpi_n(dt) \right| < 3 \varepsilon K. \quad \text{q. e. d.}$$

(定理 3.4 の証明) $f_j \in C(S)$, $f_j \geq 0$ の場合に証明すれば十分である. まず次のことを注意しておく. $f_j(x_{t-t_j})$ は $t \in [t_j, \tau - \varepsilon]$ に対し一様不連続だから, Lemma 3.6 により, $N \rightarrow \infty$ の時

$$(3.8) \quad \int_{t_n}^T \prod_{j=0}^n f_j(x_{t-t_j}) e^{-\alpha t} k_N(x_t) dt \rightarrow \int_{t_n}^T \prod_{j=0}^n f_j(x_{t-t_j}) e^{-\alpha t} b(dt)$$

である.²⁾ ただし, $\tau = \text{const} < \infty$ とし $T = T(W) = T \wedge (\tau - \frac{1}{N})$ とおく. 一方 (3.6) から $b_N(T)$ は N に対し一様可積分となり, それにより (3.8) の左辺も N に対し一様可積分となる. 従って

$$(3.9) \quad E_a \left[\int_{t_n}^T \prod_{j=0}^n f_j(x_{t-t_j}) e^{-\alpha t} k_N(x_t) dt \right] \rightarrow E_a \left[\int_{t_n}^T \prod_{j=0}^n f_j(x_{t-t_j}) e^{-\alpha t} b(dt) \right]$$

である. しかも (3.7) により (3.9) の左辺は, a, N, T に対し有界である.

さて, (3.4) を帰納法で証明しよう. まず $n=1$ の場合をいおう. 上の注意を用いて,

$$\begin{aligned} & \int_0^\infty e^{-\alpha t} dt, E_a \left[\int_{t_1}^\infty f_0(x_t) f_1(x_{t-t_1}) e^{-\alpha t} b(dt) \right] \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \lim_{N \rightarrow \infty} \int_0^T e^{-\alpha t} dt, E_a \left[\int_{t_1}^T f_0(x_t) f_1(x_{t-t_1}) e^{-\alpha t} k_N(x_t) dt \right] \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \lim_{N \rightarrow \infty} \int_0^T e^{-\alpha t} dt, \int_{t_1}^T e^{-\alpha t} dt E_a \left[f_1(x_{t-t_1}) E_{x_{t-t_1}} (f_0(x_t) k_N(x_t)); t_1 < \tau - \frac{1}{N} \right] \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \lim_{N \rightarrow \infty} \int_0^T e^{-(\alpha+\alpha_1)t} dt, \int_0^{T-t_1} e^{-\alpha t} dt E_a \left[f_1(x_{t_1}) E_{x_{t_1}} (f_0(x_t) k_N(x_t)); t_1 < \tau - \frac{1}{N} \right] \\ &= \lim_{T \rightarrow \infty} \lim_{N \rightarrow \infty} \int_0^T e^{-\alpha t} dt \int_0^{T-t_1} e^{-(\alpha+\alpha_1)t} dt, E_a \left[\int_0^\infty f_0(x_t) e^{-(\alpha+\alpha_1)t} b(dt) \right] \\ &= \int E_{a_1} \left[\int_0^\infty f_0(x_t) e^{-(\alpha+\alpha_1)t} b(dt) \right] m(da_1) f_1(a_1) g_\alpha(a, a_1) \end{aligned}$$

²⁾ $s > s'$ の時は $\int_s^{s'} b(dt) = 0$ と約束する.

すなわち、 $n=1$ の時 (3.4) がいえた。一般の n についても、
 同様な計算により

$$(3.10) \quad \int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-\alpha_n t_n} dt_n E_a \left[\int_{t_n}^{\infty} \prod_{j=0}^{n-1} f_j(x_{t-t_j}) e^{-\alpha t} b(dt) \right]$$

$$= \int E_{a_n} \left[\int_{t_{n-1}}^{\infty} \prod_{j=0}^{n-1} f_j(x_{t-t_j}) e^{-(x+\alpha_n)t} b(dt) \right] m(da_n) f_n(a_n) \mathcal{F}_x(a, a_n)$$

が得られる。従って、 $n-1$ の時 (3.4) が成立するとすると、次の計算により、 n の時も (3.4) が成立する。

$$(3.4) \text{ の左辺}$$

$$= \int_0^{\infty} e^{-x t} dt \dots \int_{t_{n-2}}^{\infty} e^{-\alpha_{n-1} t_{n-1}} dt_{n-1} E_{a_n} \left[\int_{t_{n-1}}^{\infty} \prod_{j=0}^{n-1} f_j(x_{t-t_j}) e^{-(x+\alpha_n)t} b(dt) \right]$$

$$\cdot m(da_n) f_n(a_n) \mathcal{F}_x(a, a_n)$$

$$= (3.4) \text{ の右辺.} \quad \text{g.e.d.}$$

以下、 T を regular L -time とする。更に σ -finite な測度 ν を初期分布にとり、

$$(3.11) \quad \eta(a) = \int \nu(d\theta) \mathcal{F}_0(\theta, a)$$

$$(3.12) \quad S_\eta = \{a; 0 < \eta(a) < \infty\}, \quad S_0 = S - S_\eta$$

とおく。次の仮定をおく。

A 3.2. 任意の compact 集合 K に対し

$$(3.13) \quad \int_0^{\infty} P_\nu [X_t \in K] dt < \infty$$

$$(3.14) \quad P_\nu [Z_t \in K] < \infty \quad (\forall t > 0).$$

$$(3.15) \quad \int_0^{\infty} e^{-\alpha t} dt P_\nu [Z_t \in K] < \infty \quad (\forall \alpha > 0).$$

ここで Z_t は X_t の t からの reversed process.

Lemma 3.7. Z_t に関しては S_0 は次の意味で無視可能である。

$$(3.16) \quad \int_0^{\infty} e^{-\alpha t} dt P_\nu [Z_t \in S_0] = 0. \quad (\forall \alpha > 0).$$

証明 compact 集合の列 $K_n \uparrow S$ をとる。Lemma 2.11, 定理

3.4 により

$$\int_0^{\infty} e^{-x t} dt P_\nu [Z_t \in S_0 \cap K_n] = \int_0^{\infty} e^{-x t} dt E_\nu \left[\int_t^{\infty} \chi_{S_0 \cap K_n}(X_{S-t}) b(dS) \right]$$

$$= \int E_a \left[\int_0^{\infty} e^{-x t} b(dt) \right] m(da) \chi_{S_0 \cap K_n}(a) \eta(a) = 0 \text{ or } \infty$$

ところが左辺は (3.15) により有限だから、これは 0 である。

$n \rightarrow \infty$ とすれば (3.16) を得る。 q.e.d.

さて、 $f \in B(S)$ に対し $a \in S_n$ と

$$(3.17) \quad U_f(\alpha, a) = \frac{1}{\eta(a)} \int \mathcal{Q}_\alpha(\theta, a) m(d\theta) f(\theta) \eta(\theta)$$

$$(3.18) \quad V_f(t, a) = \frac{1}{\eta(a)} \int p(t, \theta, a) m(d\theta) f(\theta) \eta(\theta)$$

とおこう。 $|U_f(\alpha, a)| \leq \frac{1}{\alpha} \|f\|$, $|V_f(t, a)| \leq \|f\|$ である。

何となれば $\mathcal{Q}_0(c, a) = \mathcal{Q}_\alpha(c, a) + \alpha \int \mathcal{Q}_0(c, \theta) \mathcal{Q}_\alpha(\theta, a) m(d\theta)$ から $\eta(a) \geq$

$$\alpha \int \eta(\theta) \mathcal{Q}_\alpha(\theta, a) m(d\theta) \text{ であり, } \int \mathcal{Q}_0(c, \theta) p(t, \theta, a) m(d\theta) =$$

$$\int_t^\infty p(s, c, a) ds \text{ から } \int \eta(\theta) p(t, \theta, a) m(d\theta) \leq \eta(a) \text{ であるから.}$$

(3.4) から Laplace 変換をはずすために、次の仮定をおく。

A3.3. 任意の $f \in C_0(S)$ と $\alpha > 0$ に対し

$$\varphi_f^\alpha(t, w) = U_f(\alpha, Z_t(w)) \quad (Z_t(w) \in S_n \text{ の時})$$

とおくと、 $P_\nu - a, e, w \in W_0$ に対し $\varphi_f^\alpha(t, w)$ が $t \in (0, T)$ に
 関し有界右連続な函数に拡張される。

定理 3.8 マルコフ過程 X は A.3.1 を満たし、 T は regular l-
 time, ν は A.3.2 をみたす σ -finite な測度で、A.3.3 も満
 たされるとする。この時、初期分布 ν の X_t に対する T からの
 reversed process Z_t は時間的一様マルコフ性をもち、その遷
 移確率は

$$(3.19) \quad P_\nu [Z_t \in d\theta | Z_s = a] = \begin{cases} p(t-s, \theta, a) \frac{\eta(\theta)}{\eta(a)} m(d\theta), & a \in S_n \\ 0, & a \notin S_n \end{cases}$$

($0 < s < t$) である。

Reversed process の遷移確率が T のとり方に依存せず、 X_t
 の初期分布と遷移確率のみに依存することは、注目すべき事象で
 ある。

証明 $f_1, \dots, f_n \in C_0(S)$, $0 < t_1 < \dots < t_n$ とし

$$(3.20) \quad E_\nu \left[\prod_{j=1}^n f_j(Z_{t_j}) : t_n < T < \infty \right] = E_\nu \left[\prod_{j=1}^n f_j(Z_{t_j}, X_{s_n} | Z_{t_{n-1}}) U_{f_n}(t_n - t_{n-1}, Z_{t_{n-1}}); \right. \\ \left. t_{n-1} < T < \infty \right]$$

を証明すればよい。Lemma 2.11, 定理 3.4 および Lemma 3.7 により, $\alpha_j > 0$ に対し,

$$\begin{aligned} & \int_0^\infty e^{-\alpha_1 t_1} dt_1 \int_{t_1}^\infty e^{-\alpha_2 t_2} dt_2 \cdots \int_{t_{n-1}}^\infty e^{-\alpha_n t_n} dt_n E_\nu \left[\prod_{j=1}^n f_j(z_{t_j}) ; t_n < \tau < \infty \right] \\ &= \int_0^\infty e^{-\alpha_1 t_1} dt_1 \cdots \int_{t_{n-1}}^\infty e^{-\alpha_n t_n} dt_n E_\nu \left[\prod_{j=1}^n f_j(z_{t_j}) \chi_{S_\eta}(z_{t_{n-1}}) ; t_n < \tau < \infty \right] \\ &= \int \cdots \int E_{a_1} \left[\int_0^\infty e^{-(\alpha_1 t + \cdots + \alpha_n) t} b(dt) \right] m(da_1) f_1(a_1) g_{\alpha_2 + \cdots + \alpha_n}(a_2, a_1) m(da_2) \\ & \quad \cdot f_2(a_2) \cdots g_{\alpha_{n-1} + \alpha_n}(a_{n-1}, a_{n-2}) m(da_{n-1}) f_{n-1}(a_{n-1}) \chi_{S_\eta}(a_{n-1}) g_{\alpha_n}(a_n, a_{n-1}) \\ & \quad \cdot m(da_n) f_n(a_n) \eta(a_n) \\ &= \int \cdots \int E_{a_1} \left[\int_0^\infty e^{-(\alpha_1 t + \cdots + \alpha_n) t} b(dt) \right] m(da_1) f_1(a_1) g_{\alpha_2 + \cdots + \alpha_n}(a_2, a_1) m(da_2) \\ & \quad \cdot f_2(a_2) \cdots g_{\alpha_{n-1} + \alpha_n}(a_{n-1}, a_{n-2}) m(da_{n-1}) f_{n-1}(a_{n-1}) \chi_{S_\eta}(a_{n-1}) u_{f_n}(\alpha_n, a_{n-1}) \eta(a_{n-1}) \\ &= \int_0^\infty e^{-\alpha_1 t_1} dt_1 \int_{t_1}^\infty e^{-\alpha_2 t_2} dt_2 \cdots \int_{t_{n-2}}^\infty e^{-(\alpha_{n-1} + \alpha_n) t_{n-1}} dt_{n-1} E_\nu \left[\prod_{j=1}^{n-1} f_j(z_{t_j}) \chi_{S_\eta}(z_{t_{n-1}}) \right] \\ & \quad \cdot u_{f_n}(\alpha_n, z_{t_{n-1}}) ; t_{n-1} < \tau < \infty \end{aligned}$$

次の Lemma 3.9 により, (測度 0 のあいまいさなく) $n-2$ 回までは Laplace 変換をはずすことができ,

$$\begin{aligned} & \int_{t_{n-2}}^\infty e^{-\alpha_{n-1} t_{n-1}} dt_{n-1} \int_{t_{n-1}}^\infty e^{-\alpha_n t_n} dt_n E_\nu \left[\prod_{j=1}^{n-1} f_j(z_{t_j}) ; t_n < \tau < \infty \right] \\ &= \int_{t_{n-2}}^\infty e^{-(\alpha_{n-1} + \alpha_n) t_{n-1}} dt_{n-1} E_\nu \left[\prod_{j=1}^{n-1} f_j(z_{t_j}) \chi_{S_\eta}(z_{t_{n-1}}) u_{f_n}(\alpha_n, z_{t_{n-1}}) ; t_{n-1} < \tau < \infty \right] \\ &= \int_{t_{n-2}}^\infty e^{-(\alpha_{n-1} + \alpha_n) t_{n-1}} dt_{n-1} E_\nu \left[\prod_{j=1}^{n-1} f_j(z_{t_j}) \varphi_{f_n}^{\alpha_n}(t_{n-1}) ; t_{n-1} < \tau < \infty \right] \end{aligned}$$

を得る。次に Lemma 3.9, A.3.3, (3.14) を使うともう一回 Laplace 変換をはずせる。すなわち

$$\begin{aligned} (3.21) \quad & \int_{t_{n-1}}^\infty e^{-\alpha_n t_n} dt_n E_\nu \left[\prod_{j=1}^{n-1} f_j(z_{t_j}) ; t_n < \tau < \infty \right] \\ &= e^{-\alpha_n t_{n-1}} E_\nu \left[\prod_{j=1}^{n-1} f_j(z_{t_j}) \varphi_{f_n}^{\alpha_n}(t_{n-1}) ; t_{n-1} < \tau < \infty \right] \end{aligned}$$

である。(3.21) は f_{n-1} が $B_0(S)$ の函数の場合にまで成り立つとしてよ。いから, 再び Lemma 3.7 により

$$\begin{aligned}
 (3.2) \text{の左辺} &= \int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-\alpha_n t_n} dt_n E_L \left[\prod_{j=1}^n f_j(z_{t_j}) \chi_{S_n}(z_{t_n}) ; t_n < \tau < \infty \right] \\
 &= e^{-\alpha_n t_{n-1}} E_L \left[\prod_{j=1}^{n-1} f_j(z_{t_j}) \chi_{S_n}(z_{t_{n-1}}) U_{f_n}(d_n, z_{t_{n-1}}) ; t_{n-1} < \tau < \infty \right] \\
 &= \int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-\alpha_n t_n} dt_n E_L \left[\prod_{j=1}^{n-1} f_j(z_{t_j}) \chi_{S_n}(z_{t_{n-1}}) U_{f_n}(t_n - t_{n-1}, z_{t_{n-1}}) ; t_{n-1} < \tau < \infty \right]
 \end{aligned}$$

この Laplace 変換を更にはずして (3.20) を得るには, (3.13) と $\beta(t, \alpha, e)$ に対する仮定から $V_{f_n}(t, a)$ が a について右連続であることに注意すればよい。

Lemma 3.9 $f_j \in B_0(S)$, $\alpha_j > 0$ ($j=1, \dots, n$) $1 \leq k \leq n-1$, $f_k \in C_0(S)$ とする。

$\int_{t_k}^{\infty} e^{-\alpha_{k+1} t_{k+1}} dt_{k+1} \dots \int_{t_{k-1}}^{\infty} e^{-\alpha_n t_n} dt_n E_L \left[\prod_{j=1}^n f_j(z_{t_j}) ; t_n < \tau < \infty \right]$ は t_k について右連続である。

証明 この函数を $h(t_k)$ とおこう。 $t_k \downarrow t_k$ とすると

$$\begin{aligned}
 |h(t_k') - h(t_k)| &\leq \int_{t_k}^{\infty} e^{-\alpha_{k+1} t_{k+1}} dt_{k+1} \dots E_L \left[\prod_{j \neq k} |f_j(z_{t_j})| |f_k(z_{t_k'}) - f_k(z_{t_k})| \right] \\
 &+ \int_{t_k}^{t_k'} e^{-\alpha_{k+1} t_{k+1}} dt_{k+1} \int_{t_{k+1}}^{\infty} \dots E_L \left[\prod_j |f_j(z_{t_j})| \right].
 \end{aligned}$$

$f_k(z_{t_k'}) - f_k(z_{t_k}) \rightarrow 0$ であり, (3.15) により, 有界収束定理が使えるから, 第1項 $\rightarrow 0$ である。第2項 $\rightarrow 0$ も (3.15) から明らか。
 g.e.d.

A. 3.3 を前提としたことは不満足であるが, 適当な (あまり強くない) 十分条件が見つからないので仮定して証明した。 l が potential であること或いは X の adjoint の存在を仮定すればいなくなる。(54, 56)

定理 3.8 により Prop. 2.8 の条件をみたす D からの last exit time からの reversed process が時間的一致マルコフ性をもつことが分った。ただし, A 3.1, 3.2, 3.3 がみたされる場合である。

§4. Regular L-time からの reversed process II.

X_{τ}^{-} が S に存在する場合には, τ からの reversed process $Z_t = X_{\tau-t}^{-}$ を $t=0$ を含めて考えることができ, Z_t の初期分布, $t=0$ を含めてのマルコフ性をも論ずることができる. この節では次の仮定をおく.

A.4.1. A3.1 と同じ仮定であるが, 4) を少し強めておく.

4) $p(t, a, \theta)$ は t を固定した時 (a, θ) に関し有界. 与えられた regular L-time τ と, それから定まる連続 additive functional $b(t, W)$ に関して,

A.4.2.

1) $P_a [X_{\tau}^{-} \text{ が } S \text{ に存在} \mid 0 < \tau < \infty] = 1^0 \quad (a \in S).$

2) σ -finite な測度 μ が存在して

(4.1) $E_a \left[\int_0^{\tau} f(X_t) e^{-\alpha t} b(dt) \right] = \int g_{\alpha}(a, \theta) f(\theta) \mu(d\theta).$

($f \in B(S), \alpha \geq 0, a \in S$) が成り立つ. $g_{\alpha}(a, \theta)$

は (3.2) で定義したもの.

X_{τ} の τ からの reversed process Z_t は, $t=0$ でも $Z_0(W) = X_{\tau}^{-}(W)$ によって定義しておく.

定理 4.1. 任意の $n \geq 1, \alpha \geq 0, 0 = t_0 < t_1 < \dots < t_n,$

$f_0, \dots, f_n \in B(S)$ に対し.

(4.2) $E_a \left[\prod_{j=0}^n f_j(Z_{t_j}) e^{-\alpha t}; t_n < \tau < \infty \right]$
 $= E_a \left[\int_{t_n}^{\infty} \prod_{j=0}^n f_j(X_{t-t_j}) e^{-\alpha t} b(dt) \right]$
 $= e^{-\alpha t_n} \int \dots \int \mu(da_0) f_0(a_0) p(t_1, a_1, a_0) m(da_1) f_1(a_1) \dots p(t_{n-1}, t_{n-2}, a_{n-1}, a_{n-2}) m(da_{n-1}) f_{n-1}(a_{n-1}) p(t_n, t_{n-1}, a_n, a_{n-1}) m(da_n) f_n(a_n) g_{\alpha}(a, a_n).$

証明 1式 = 2式は Lem. 2.11 で既に示したから 2式 = 3式を示せばよい. $f_j \in C_0(S), \alpha > 0$ とする. まず, $\alpha_n > 0$

1) $t < \tau$ ならば X_{τ}^{-} が存在するから, この仮定が問題にしているのは $t = \tau$ の場合である.

として

$$(4.3) \int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-\alpha_n t_n} dt_n E_a \left[\int_{t_n}^{\infty} \prod_{j=0}^n f_j(X_{t-t_j}) e^{-\alpha t} b(dt) \right]$$

$$= \int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-(\alpha+\alpha_n)t_n} dt_n \int \dots \int \mu(da_0) f_0(a_0) p(t, a_1, a_0) m(da_1) f_1(a_1) \dots$$

$$\dots p(t_n - t_{n-1}, a_n, a_{n-1}) m(da_n) f_n(a_n) g_{\alpha}(a, a_n)$$

を証明しよう。(3.10)により $n-1$ について (4.3) がいえたとする

$$(4.3) \text{の左辺} = e^{-(\alpha+\alpha_n)t_{n-1}} \int \dots \int \mu(da_0) f_0(a_0) p(t, a_1, a_0) m(da_1)$$

$$\cdot f_1(a_1) \dots p(t_{n-1} - t_{n-2}, a_{n-1}, a_{n-2}) m(da_{n-1}) f_{n-1}(a_{n-1}) g_{\alpha+\alpha_n}(a_n, a_{n-1}) m(da_n)$$

$$\cdot f_n(a_n) g_{\alpha}(a, a_n) = (4.3) \text{の右辺.}$$

すなわち n について (4.3) がいえる。(4.1) を用いれば同じ計算で (4.3) が $n=1$ の時いえるから、結局、(4.3) が証明された。

Lemma 3.9 の証明と同じ論法で、(4.2) の★2式は t_n について右連続である。一方、(4.2) の★3式も、 $\alpha > 0$ と μ, m が compact 集合に対し有限なことと A.4.1. 4) を用いれば、 t_n について右連続である。故に、(4.3) の Laplace 変換をはずすことができ、(4.2) の★2式 = ★3式がいった。 $\alpha = 0$ のときは $\alpha > 0$ の極限をとればよい。 q. e. d.

前節と同様、 σ -finite な測度 ν を初期分布にとり、 $\eta(a), S_{\eta}, S_0$ を (3.11), (3.12) によって定義する。仮定として、

A.4.3. 任意の compact 集合 K に対し

$$(4.4) \quad P_{\nu}[Z_t \in K] < \infty \quad (\forall t \geq 0).$$

Lemma 3.7 と同様、次のことがいえる。

$$\text{Lemma 4.2.} \quad P_{\nu}[Z_t \in S_0] = 0 \quad (\forall t \geq 0).$$

われわれの目標は次の定理である。

定理 4.3. standard process X は A.4.1 をみたし、 τ は A.4.2 をみたす regular L -time、 ν は A.4.3 をみたす σ -finite な測度とする。この時初期分布 ν の X_t に対する τ からの reversed process Z_t は時間的一様なマルコフ性をもつ。その遷移確率は

$$(4.5) \quad P_s[z_t \in dB | z_s = a] = p(t-s, \theta, a) \frac{\eta(\theta)}{\eta(a)} \mu(dB)$$

($0 \leq s < t$) であり, その初期分布は

$$(4.6) \quad P_s[z_0 \in dB] = \eta(\theta) \mu(dB)$$

である.

証明 (4.6) は Lem. 2.11 と (4.1) から明らか. (4.5) をいうには,

任意の $n > 1$, $0 = t_0 < \dots < t_n$, $f_0, \dots, f_n \in C_0(S)$ に対し

$$(4.7) \quad E_s \left[\prod_{j=0}^n f_j(z_{t_j}) ; t_n < t < \infty \right] = E_s \left[\prod_{j=0}^{n-1} f_j(z_{t_j}) \chi_{S_n}(z_{t_{n-1}}) V_{f_n}(t_n - t_{n-1}, z_{t_{n-1}}) ; \right.$$

をいえばよい, ところが定理 4.1, Lem. 4.2 により. $t_{n-1} < t < \infty$]

$$(4.7) \text{ の右辺} = E_s \left[\prod_{j=0}^n f_j(z_j) \chi_{S_n}(z_{t_{n-1}}) ; t_n < t < \infty \right]$$

$$= \int \dots \int \mu(da_0) f_0(a_0) p(t, a_1, a_0) \mu(da_1) f_1(a_1) \dots p(t_{n-1} - t_{n-2}, a_{n-1}, a_{n-2}) \mu(da_{n-1}) \\ \cdot f_{n-1}(a_{n-1}) \chi_{S_n}(a_{n-1}) V_{f_n}(t_n - t_{n-1}, a_{n-1}) \eta(a_{n-1})$$

$$= (4.7) \text{ の左辺.}$$

ただし, $n=1$ の時は先 2 式は $\int \mu(da_0) f_0(a_0) \chi_{S_1}(a_0) V_{f_1}(t_1, a_0) \eta(a_0)$ とする.

注意 4.4 条件 A 4.2 (2) をもっと見やすい条件でおきかえることを考えよう. A 4.1 があれば, 次の A 4.4 または A 4.5 から A 4.2 (2) がいえる.

A 4.4 $\mathcal{G}_\alpha(a, \theta)$ を (3.2) で定義した時.

1) $\mathcal{G}_\alpha(a, \theta)$ は a について, α -excessive かつ S - θ で α -harmonic ($\forall \alpha \geq 0$).

2) σ -finite な測度 μ が存在して

$$E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t} b(dt) \right] = \int \mathcal{G}_\alpha(a, \theta) \mu(d\theta), \quad (\exists \alpha \geq 0).$$

A 4.5 1) A 4.4 1) と同じ

2) $G_\alpha^* f(a) = \int \mu(d\theta) f(\theta) \mathcal{G}_\alpha(\theta, a)$ は $C_\infty(S)$ を $C_\infty(S)$ にうつし, $G_\alpha^* [C_\infty(S)]$ は $C_\infty(S)$ で dense. ($\alpha \geq 0$).

証明 A 4.4 が十分条件であることは先 2 章で証明した. A 4.5 を仮定しよう. 閉集合列 $\{G_n\}$ を, G_n^c が compact かつ $G_n^c \uparrow S$ に

とると $l(a) = P_a[0 < \tau < \infty] = E_a[b(\infty)]$ は

$$E_a[l(X_{\sigma_{G_n}})] = E_a[b(\infty) - b(\sigma_{G_n})] \rightarrow 0 \quad (n \rightarrow \infty)$$

をみたす。故に、[6] (下) p. 115, Prop. 5.1 によって、一意的に

σ -finite な測度 μ が定まって $l(a) = \int \mathcal{F}_0(a, \ell) \mu(d\ell)$ と表

わされる。すなわち A4.4 がいえた。

g.e.d.

注意 4.4 と §2 の結果により、 τ が特に last exit time の時は次の結論を得る。

定理 4.5 X を A4.1, A4.5 をみたす standard process とし、

開集合 D を、 \bar{D} の点 a がすべて D の regular point とし、

$P_a[\tau_D < \infty] = 1$ かつ $P_a[X_{\tau_D} \in S \text{ に存在}] = 1$ とする。 ν を A4.3

をみたす σ -finite な測度とすると、初期分布 ν の X_t に対す

る τ_D からの reversed process $Z_t, t \geq 0$ は時間的一杯なマル

コフ性を持ち、遷移確率は

$$P_a[Z_t \in d\ell \mid Z_s = a] = p(t-s, \ell, a) \frac{\nu(d\ell)}{\eta(a)} m(d\ell), \quad 0 \leq s < t.$$

仮定 A4.4 D) についての簡単な注意を与えておく。

Proposition 4.5 $p(t, a, \ell)$ が存在して A.3.1 を満し、加え

て、D compact support の連続函数 f に対し、

i) $\int m(da) f(a) \mathcal{G}_\alpha(a, b)$ は連続函数 ($\alpha \geq 0$)。 ii) f が連続なら

$$\lim_{t \downarrow 0} \int m(da) f(a) p(t, a, b) = f(b).$$

を満すならば、 $\mathcal{G}_\alpha(a, b)$ は A4.4 D) を満す。

証明 $\mathcal{G}_\alpha(a, b)$ が a の函数として α -excessive であることは

$$E_a[\mathcal{G}_\alpha(X_t, b) e^{-\alpha t}] = \int_t^\infty e^{-\alpha s} p(s, a, b) ds \uparrow \mathcal{G}_\alpha(a, b) \quad (t \downarrow 0).$$

である。次に $b \in D$ なる開集合に対し、

$\mathcal{G}_\alpha(a, b) = E_a[e^{-\alpha \sigma_D} \mathcal{G}_\alpha(X_{\sigma_D}, b)]$ を示す。support が D に含まれる任意の $f \in B(S)$ を取ると

$$H_D^\alpha \mathcal{G}_\alpha f(a) = E_a\left[\int_{\sigma_D}^\infty e^{-\alpha t} f(X_t) dt\right] = \mathcal{G}_\alpha f(a)$$

従って、 m -a.e. $b \in D$ に対し

$$\mathcal{G}_\alpha(a, b) = E_a[e^{-\alpha \sigma_D} \mathcal{G}_\alpha(X_{\sigma_D}, b)] \equiv H_D^\alpha \mathcal{G}_\alpha(a, b)$$

である。次に、 f を $f(b) = 1, f(a) = 0 \forall a \in D, f \leq 1$ なる連続
 函数、 $h \in C_0(S)$ とすると、

$$\begin{aligned} \int h(z) m(dz) \mathcal{F}_x(a, b) &= \lim_{t \downarrow 0} \int h(z) m(dz) \mathcal{F}_x(a, c) f(c) m(dc) e^{\alpha t} p(t, c, b) \\ &= \lim_{t \downarrow 0} \int h(z) m(dz) H_D^\alpha \mathcal{F}_x(a, c) f(c) m(dc) e^{-\alpha t} p(t, c, b) \\ &= \lim_{t \downarrow 0} \int h(z) m(dz) H_D^\alpha \mathcal{F}_x(a, dc) \int_t^\infty e^{-\alpha s} p(s, c, b) ds \\ &\quad - \lim_{t \downarrow 0} \int h(z) m(dz) H_D^\alpha \mathcal{F}_x(a, c) (1 - f(c)) m(dc) e^{-\alpha t} p(t, c, b) \end{aligned}$$

★-項 = $\int h(z) m(dz) H_D^\alpha \mathcal{F}_x(a, b)$

|★-項| $\leq K \lim_{t \downarrow 0} \int (1 - f(c)) m(dc) p(t, c, b) = 0$

ただし $|\int h(z) m(dz) H_D^\alpha \mathcal{F}_x(a, c)| \leq \int |h(z)| m(dz) \mathcal{F}_x(a, c) \leq K$. すなわち

$$\int h(z) m(dz) \mathcal{F}_x(a, b) = \int h(z) m(dz) H_D^\alpha \mathcal{F}_x(a, b) \quad \forall b \in S.$$

従って、

$$H_D^\alpha \mathcal{F}_x(a, b) = \mathcal{F}_x(a, b) \quad \forall b \in S, m-a. e., a \in S.$$

ところが、両項とも a の函数として、 α -excessive だから、

$\forall a \in S$ で成立つ。

g.e.d.

§5. Killing time からの reversed process.

この節では X を conservative とし、それから、連続な
 multiplicative functional により killing して得られた
 subprocess を \bar{X} とし、 \bar{X} の killing time $\bar{\zeta}$ からの reversed
 process を調べる。方針として、§4 の仮定をみたすための十分
 条件を与えることにする。

A.5.1. 1) $m(\text{open } \neq \emptyset) > 0$ なる σ -finite な測度 m と、三

次数の可測函数 $p(t, a, b)$ が存在して、

$$E_a(X_t \in E) = \int_E p(t, a, b) m(db) \quad (t \geq 0, E \in \mathcal{B}).$$

2) $p(t, a, b)$ は b について連続。

3) $0 < t$ を固定すると (a, b) について有界。

- 4) 任意の $f \in B(S)$ に対し $E_a[f(x_t)] \in C(S)$
 5) $g_\alpha(a, b) = \int_0^\infty e^{-\alpha t} p(t, a, b) dt$ とおくと, a の函数として,
 α -excessive かつ $S \setminus \emptyset$ を α -harmonic. ($\alpha > 0$).

A.5.1 から明らかに.

(5.1) $p(t, a, b) \geq 0$

(5.2) $\int p(t, a, b) m(db) p(t, b, c) = p(t+s, a, c)$

A.5.2. 連続な additive functional g_t と σ -finite 測度 μ が存在して.

(5.3) $E_a[\int_0^\infty e^{-\alpha t} \varphi(dt)] = \int g_\alpha(a, b) \mu(db) < \infty$ ($\alpha > 0$).

且つ, a の函数として, uniformly α -excessive.

以上の仮定をおき e^{-g_t} による subprocess を \bar{X} とする. 第2章で示したように.

Lemma 5.1. A.5.1 (5) と (5.3) から,

(5.4) $E_a[\int_0^\infty e^{-\alpha t} f(x_t) \varphi(dt)] = \int g_\alpha(a, b) f(b) \mu(db)$ ($\forall f \in B(S)$)

定義 5.2. $g(t, a, b) = p(t, a, b) - E_a[\int_0^t p(t-s, X_s, b) e^{-g_s} \varphi(ds)]$

定理 5.3 i) $\int_E g(t, a, b) m(db) = \bar{P}_a[\bar{X}_t \in E]$.

- ii) $0 \leq g(t, a, b) \leq p(t, a, b)$
- iii) $\int g(t, a, b) m(db) g(s, b, c) = g(t+s, a, c)$
- iv) 任意の $f \in B(S)$ に対し, $E_a[f(\bar{X}_t)] \in C(S)$.
- v) $g(t, a, b)$ は (t, b) を固定すると, a について有界連続.
- vi) $g(t, a, b)$ は $t > 0$ について右連続.

Lemma 5.4. $f \in B(S)$ に対し.

(5.5) $E_a[\int_0^t E_{X_s}(f(x_{t-s})) e^{-g_s} \varphi(ds)] = E_a[(1 - e^{-g_t}) f(x_t)]$.

証明 g_t の右連続逆函数を τ_s とすると (第1章参照),

$$E_a[\int_0^t E_{X_s}(f(x_{t-s})) e^{-g_s} \varphi(ds)] = E_a[\int_0^{g_t} [f(x_{t-y})] \Big|_{y=\tau_s} e^{-s} \varphi(ds)]$$

τ_s は Markov time であるから第1章 Lem. 1.1 により

$$= \int_0^{g_t} e^{-s} \varphi(ds) E_a[X_{\tau_s} < \tau_{g_t}] E_a[f(x_{t-\tau_s}(w_{\tau_s}^+)) | \mathcal{N}_{\tau_s}]$$

$$\begin{aligned}
 &= \int_0^{\infty} e^{-s} ds E_a[X_{(s < \tau_t)} f(X_t)] \\
 &= E_a\left[\int_0^{\tau_t} e^{-s} ds f(X_t)\right] \quad \text{g.e.d.}
 \end{aligned}$$

(定理 5.3. の証明)

i) $f \in B(S)$, $f \geq 0$ に対し.

$$\begin{aligned}
 &\int E_a\left[\int_0^t p(t-s, X_s, \theta) e^{-qs} d\varphi_s\right] f(\theta) m(d\theta) \\
 &= E_a\left[\int_0^t E_{X_s}[f(X_{t-s})] e^{-qs} d\varphi_s\right] \quad \text{Lem. 5.4 により} \\
 &= E_a[f(X_t)(1 - e^{-qt})] \\
 &= \int p(t, a, \theta) f(\theta) m(d\theta) - E_a[f(\bar{X}_t)]
 \end{aligned}$$

ii) $g(t, a, \theta) \leq p(t, a, \theta)$ は定義から明らか. i) により

m -a.e. θ について $g(t, a, \theta) \geq 0$. ところが, A5.1. 2) と定義 5.2 により $g(t, a, \theta)$ は θ について上半連続だから, 例外集は存在しない.

iii). $\int g(t, a, \theta) m(d\theta) g(s, \theta, c) = I_1 + I_2 + I_3 + I_4$.

$$I_1 = \int p(t, a, \theta) m(d\theta) p(s, \theta, c) = p(t+s, a, c)$$

$$I_2 = - \int p(t, a, \theta) m(d\theta) E_\theta\left[\int_0^s p(s-r, X_r, c) e^{-qr} d\varphi_r\right]$$

$$I_3 = - \int E_a\left[\int_0^t p(t-u, X_u, \theta) e^{-qu} d\varphi_u\right] m(d\theta) p(s, \theta, c)$$

$$I_4 = \int E_a\left[\int_0^t p(t-u, X_u, \theta) e^{-qu} d\varphi_u\right] m(d\theta) E_\theta\left[\int_0^s p(s-r, X_r, c) e^{-qr} d\varphi_r\right]$$

ii) により, 各項は, 絶対値が, I_1 をおさえられるので, 有限である. 各項を表現して.

$$I_2 = - E_a\left[E_{X_t}\left[\int_0^s p(s-r, X_r, c) e^{-qr} d\varphi_r\right]\right]$$

$$I_3 = - E_a\left[\int_0^t p(t+s-u, X_u, c) e^{-qu} d\varphi_u\right]$$

$$I_4 = E_a\left[\int_0^t e^{-qu} d\varphi_u E_{X_u}\left[E_{X_{t-u}}\left[\int_0^s p(s-r, X_r, c) e^{-qr} d\varphi_r\right]\right]\right]$$

$E_a\left[\int_0^s p(s-r, X_r, c) e^{-qr} d\varphi_r\right] \leq p(s, \cdot, c)$ は有界. 従って.

Lem. 5.4 を用いて

$$I_4 = E_a\left[(1 - e^{-qt}) E_{X_t}\left[\int_0^s p(s-r, X_r, c) e^{-qr} d\varphi_r\right]\right].$$

$$\begin{aligned}
 I_2 + I_3 + I_4 &= - E_a\left[\int_0^t p(t-s-u, X_u, c) e^{-qu} d\varphi_u\right] \\
 &\quad - E_a\left[e^{-qt} E_{X_t}\left[\int_0^s p(s-r, X_r, c) e^{-qr} d\varphi_r\right]\right]
 \end{aligned}$$

$$= -E_a \left[\int_0^{t+s} p(t+s-u, X_u, c) e^{-\varphi_u} d\varphi_u \right]$$

以上まとめて, $\sum_{i=1}^n I_i = g(t+s, a, c)$.

iv) $f \in B(S)$ に対し,

$g_a(a) = E_a [E_{X_t} [f(X_{t-a}) e^{-\varphi_{t-a}}]]$ とおくと, A.5.1 (4) により a について連続.

$$\begin{aligned} |g_a(a) - E_a [f(X_t) e^{-\varphi_t}]| &= |E_a [(1 - e^{-\varphi_a}) E_{X_{t-a}} [f(X_{t-a}) e^{-\varphi_{t-a}}]]| \\ &\leq \|f\| \|E_a [1 - e^{-\varphi_a}]\| \rightarrow 0 \quad (a \downarrow 0) \end{aligned}$$

この収束は a について一杯である (Prop. 2.12 の証明の後半を見よ).

v) $p(t, a, b)$ は a について有界だから, ii) により $g(t, a, b)$ も a について有界. 又, $0 < t_0 < t$ をとると iii) により $g(t, a, b) = E_a [g(t-t_0, X_{t_0}, b)]$ であるか. これは iv) により a について連続.

vi) $g(t+r, a, b) = E_a [g(t, X_r, b) e^{-\varphi_r}]$

path は右連続であるから v) を使えば vi) が結論される.

g.e.d.

定義 5.5. $\bar{g}_\alpha(a, b) = \int_0^\infty e^{-\alpha t} g(t, a, b) dt$ とおく. ($\alpha > 0$)

$$\bar{G}_\alpha f(a) = E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t} f(X_t) dt \right] = \int \bar{g}_\alpha(a, b) f(b) \mu(db)$$

である.

Lemma 5.6. $g_\alpha(a, b) = \bar{g}_\alpha(a, b) + E_a \left[\int_0^\infty g_\alpha(X_s, b) e^{-\alpha s - \varphi_s} d\varphi_s \right]$ $\alpha > 0$.

証明 $\int_0^\infty e^{-\alpha t} dt E_a \left[\int_0^t p(t-s, X_s, b) e^{-\varphi_s} d\varphi_s \right]$

$$= E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha s} d\varphi_s \int_s^\infty p(t-s, X_s, b) e^{-\alpha t} dt \right]$$

$$= E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha s - \varphi_s} d\varphi_s \int_0^\infty p(r, X_s, b) e^{-\alpha r} dr \right]$$

$$= E_a \left[\int_0^\infty g_\alpha(X_s, b) e^{-\alpha s - \varphi_s} d\varphi_s \right]$$

g.e.d.

Lemma 5.7. $K_\alpha^\alpha f(a) = E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha s - \beta \varphi_s} f(X_s) d\varphi_s \right]$ とおくと

$$(5.6) \quad K_\alpha^\alpha f(a) = \int \bar{g}_\alpha(a, b) f(b) \mu(db) \quad (\alpha \geq 0, f \in B(\mathbb{C}))$$

証明 $\alpha > 0$ に対し, 次の順序で示したように

$$K_t^\alpha f(a) = K_0^\alpha f(a) - K_t^\alpha \cdot K_0^\alpha f(a)$$

Lemma 5.1 により

$$\begin{aligned} &= \int \bar{g}_\alpha(a, b) f(b) \mu(db) - E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t - \varphi_t} d\varphi_t \int \bar{g}_\alpha(X_t, b) f(b) \mu(db) \right] \\ &= \int \left\{ \bar{g}_\alpha(a, b) - E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t - \varphi_t} d\varphi_t \bar{g}_\alpha(X_t, b) \right] \right\} f(b) \mu(db) \\ &= \int \bar{g}_\alpha(a, b) f(b) \mu(db) \end{aligned}$$

$\alpha \downarrow 0$ とすれば (5.6) で $\alpha=0$ の場合を得る。 $\bar{g}_\alpha(a, b) \uparrow \bar{g}_0(a, b)$ と $|K_0^\alpha f(a)| \leq \|f\|$ に注意すればよい。 g. e. d.

Lemma 5.8. \bar{X} の killing time $\bar{\tau}$ は \bar{X} の regular L-time であって、それから定まる L-additive functional $b(t)$ は、

$$(5.7) \quad E_a \left[\int_0^\infty f(\bar{X}_t) e^{-\alpha t} b(dt) \right] = \int \bar{g}_\alpha(a, b) f(b) \mu(db) \quad (\alpha \geq 0, f \in B(S))$$

を満足する。

証明 Prop. 2.12 の (2.11) がみたされているから、 $\bar{\tau}$ は regular L-time である。 X が conservative だから $\bar{\tau} < \infty$ ならば $X_{\bar{\tau}}$ が存在する。故に Lem. 2.11 により

$$E_a \left[\int_0^\infty f(\bar{X}_t) e^{-\alpha t} b(dt) \right] = E_a [f(X_{\bar{\tau}}) e^{-\alpha \bar{\tau}} : 0 < \bar{\tau} < \infty]$$

Lemma 2.11 と同様な計算により (X が conservative であることを用いる)。

$$\begin{aligned} &= E_a \left[\int_0^\infty f(X_t) e^{-\alpha t} e^{-\varphi_t} d\varphi_t \right], \quad \text{Lemma 5.7 により} \\ &= \int \bar{g}_\alpha(a, b) f(b) \mu(db) \quad \text{g. e. d.} \end{aligned}$$

定理 5.3 により \bar{X} は A4.1 をみたし、また上の Lemma により A4.2 もみたされるから、次の結論が得られる。¹⁾

定理 5.9 A5.1 をみたすマルコフ過程 X を A5.2 をみたす additive functional で killing した process を \bar{X} とする。初期分布 ν の \bar{X} に対する killing time $\bar{\tau}$ からの reversed process Z_t , $t \geq 0$ は時間的一様なマルコフ性を持ち、

1) \bar{X} は必ずしも standard process ではないが、 $l(a) = \bar{P}_a [0 < \bar{\tau} < \infty]$ が uniformly \bar{X} -excessive である、Lem. 3.5 がいえるために、同じように行くとこの節に限る。次の定理も X の standard を仮定しなくともよい。

$$(5.8) \quad \bar{P}_\nu [z(t) \in db \mid z_0 = a] = \bar{z}(t-s, \nu, a) \frac{\eta(b)}{\eta(a)} m(db), \quad (0 \leq s < t)$$

$$(5.9) \quad \bar{P}_\nu [z_0 \in db] = \eta(b) \mu(db)$$

である。ただし ν は任意の compact 集合 K と $t \geq 0$ に対し

$\bar{P}_\nu [z_t \in K] < \infty$ なる σ -finite measure.

$$(5.10) \quad \eta(a) = \int \nu(db) \bar{z}_0(\nu, a)$$

とする。

§ 6. Adjoint Process の優調和変換との関係

この節は adjoint process の存在がわかっている場合の議論である。次の仮定をおく。

A 6.1 σ -finite 測度 m と $B \times B$ -可測函数 $g_\alpha(a, b) \geq 0$ ($\alpha \geq 0$) が存在して、

$$1) \quad G_\alpha f(a) = \int g_\alpha(a, b) f(b) m(db)$$

$$2) \quad \hat{G}_\alpha f(a) = \int m(db) f(b) g_\alpha(b, a) \quad \text{を resolvent に持つマルコフ過程 } \hat{X} \text{ が存在する。}$$

$$3) \quad g_\alpha(a, b) \text{ は } \nu \text{ の函数として, } (\hat{X}, \alpha) \text{-excessive}$$

τ を X の regular L -time と A, Z をみたすとし $z_t, t \geq 0$ を X_t の τ からの reversed process とする。

A 6.2 ν は σ -finite な測度で、任意の compact 集合 K に対し

$$(6.1) \quad \int_0^\infty e^{-\alpha t} dt \bar{P}_\nu [z_t \in K] < \infty, \quad (\alpha > 0).$$

$$(6.2) \quad \bar{P}_\nu [z_0 \in K] < \infty.$$

優調和変換について簡単にのべる。 e を X の excessive function とし、 $S_e = \{a; 0 < e(a) < \infty\}$ 上に $P^e(t, a, E)$ を次の様に定義する。 $a \in S_e, E \subset S_e$ に対し

$$(6.3) \quad P^e(t, a, E) = \frac{1}{e(a)} E_a [e(X_t) \chi_E(X_t)] \\ = \frac{1}{e(a)} \int_E P(t, a, db) e(b).$$

Lemma 6.1 i) $P^e(t, a, S_e) \leq 1 \quad (a \in S_e, t \geq 0)$

$$ii) \int P^e(t, a, db) P^e(s, b, E) = P^e(t+s, a, E) \\ (t, s \geq 0, a \in S_e, E \subset S_e)$$

証明 i) $P^e(t, a, S_e) \leq \frac{1}{e(a)} E_a[e(X_t)] \leq 1$.

ii) $S_1 = \{a; e(a) = 0\}, S_2 = \{a; e(a) = \infty\}$ とおく.

$a \in S_e$ なら, $P(t, a, S_2) = 0$ である. 何故なら, $P(t, a, S_2) > 0$ とすると

$$\infty > e(a) \geq \int_{S_2} P(t, a, db) e(b) = \infty \quad \text{となり矛盾する.}$$

又, $a \in S_1$ に対しては, $E_a[e(X_t)] = 0$ であることに注意して, $a \in S_e$ に対し.

$$\int_{S_e} P^e(t, a, db) P^e(s, b, E) \\ = \frac{1}{e(a)} \int_{S_e} P(t, a, db) E_b[e(X_s) \chi_E(X_s)] \\ = \frac{1}{e(a)} \int_{S_e} P(t, a, db) E_b[e(X_s) \chi_E(X_s)] \\ = \frac{1}{e(a)} E_a[e(X_{s+t}) \chi_E(X_{s+t})] = P^e(t+s, a, E). \quad \text{q.e.d.}$$

従って, $P^e(t, a, E)$ は S_e 上の transition probability である.

$P^e(t, a, E)$ を $P(t, a, E)$ の e による遷調和変換と呼ぶ.

$P^e(t, a, E)$ を遷移確率として持つ S_e 上のマルコフ過程を X の e による遷調和変換と呼び, X^e で表わす.

Lemma 6.2. X の e による遷調和変換 $X^e = (X_t, \mathcal{N}_t, P_x^e, x \in S_e)$.

が存在する. X が右連続ならば X^e も右連続である. (ただし path space は S 上で右連続な path の全体とする.)

(証明は [10] 参照).

次の定理を説明しよう.

定理 6.3. A 6.1, A 6.2 の仮定の下に, 初期分布 ν の X に対す

る t からの reversed process は, X の ν による遷調和変換 X^ν

の初期分布 $\eta(a) \mu(da)$ の version である. こゝで

$$\eta(a) = \int \nu(db) f_0(b, a)$$

Lemma 6.4. $f_1, \dots, f_n \in \mathcal{B}(S)$ とすると,

$$\int_0^{\infty} e^{-x_1 t_1} dt_1 \int_{t_1}^{\infty} e^{-x_2 t_2} dt_2 \cdots \int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-x_n t_n} dt_n E_a \left[\prod_{j=1}^n f_j(x_{t_j}) \right] \\ - G_{\alpha_1 + \alpha_2 + \cdots + \alpha_n} (f_1 G_{\alpha_2} \cdots G_{\alpha_n} (f_2 G_{\alpha_3} \cdots G_{\alpha_n} (f_n \cdots G_{\alpha_n} f_n) \cdots)) \quad (a).$$

証明 帰納法による。\$n=1\$ のときは明らか。\$n-1\$ のとき成り立つとせよ。

$$\int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-x_n t_n} dt_n E_a \left[\prod_{j=1}^n f_j(x_{t_j}) \right] \\ = \int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-x_n t_n} dt_n E_a \left[\prod_{j=1}^{n-1} f_j(x_{t_j}) \mid X_{t_{n-1}} \right] \left[f_n(x_{t_n - t_{n-1}}) \right] \\ = e^{-x_n t_{n-1}} E_a \left[\prod_{j=1}^{n-1} f_j(x_{t_j}) G_{x_n} f_n(x_{t_n - t_{n-1}}) \right]$$

よって、\$n\$ の時も成り立つ。 g.e.d.

Lemma 6.5. \$S_\eta = \{a: 0 < \eta(a) < \infty\}\$, \$S_0 = S - S_\eta\$ とおくと

$$(6.4) \quad \int_0^{\infty} e^{-x t} P[Z_t \in S_0] dt = 0 \quad (\alpha > 0)$$

$$(6.5) \quad P[Z_0 \in S_0] = 0$$

証明 (6.4) は Lem. 3.7 と同様。(6.5) には (6.2) を用いればよい。

(定理 6.3 の証明) \$0 = t_0 < t_1 < \cdots < t_n, f_0, \dots, f_n \in C_0(S)\$ に対して

$$(6.6) \quad E_V \left[\prod_{j=0}^n f_j(x_{t_j}) ; t_n < \tau < \infty \right] = \hat{E}_\mu^\eta \left[\prod_{j=0}^n f_j(x_{t_j}) \right]$$

をいえはよい。Lem. 6.5 により

$$\int_0^{\infty} e^{-x_1 t_1} dt_1 \int_{t_1}^{\infty} e^{-x_2 t_2} dt_2 \cdots \int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-x_n t_n} dt_n E_V \left[\prod_{j=0}^n f_j(x_{t_j}) ; t_n < \tau < \infty \right] \\ = \int_0^{\infty} e^{-x_1 t_1} dt_1 \cdots \int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-x_n t_n} dt_n E_V \left[\prod_{j=0}^n f_j(x_{t_j}) \chi_{S_\eta}(x_{t-t_j}) ; t_n < \tau < \infty \right]$$

定理 3.4 と A 4.2 (2) により

$$= \int_{S_\eta} \cdots \int_{S_\eta} \mu(da_0) f_0(a_0) g_{\alpha_1 + \cdots + \alpha_n}(a_1, a_0) m(da_1) f_1(a_1) g_{\alpha_2 + \cdots + \alpha_n}(a_2, a_1) m(da_2) f_2(a_2) \\ \cdots g_{\alpha_n}(a_n, a_{n-1}) n(da_n) f_n(a_n) \eta(a_n) \\ = \int_{S_\eta} \cdots \int_{S_\eta} \mu(da_0) \eta(a_0) f_0(a_0) \frac{1}{\eta(a_0)} g_{\alpha_1 + \cdots + \alpha_n}(a_1, a_0) \eta(a_1) m(da_1) f_1(a_1) \\ \cdots \frac{1}{\eta(a_{n-1})} g_{\alpha_n}(a_n, a_{n-1}) \eta(a_n) m(da_n) f_n(a_n) \\ = \int_{S_\eta} \mu(da) \eta(a) f_0(a) \hat{G}_{\alpha_1 + \cdots + \alpha_n}^\eta (f_1 \hat{G}_{\alpha_2 + \cdots + \alpha_n}^\eta (f_2 \hat{G}_{\alpha_3 + \cdots + \alpha_n}^\eta \cdots \hat{G}_{\alpha_n}^\eta f_n) \cdots) \quad (a).$$

Lem. 6.4 により

$$= \int_0^\infty e^{-\alpha t_1} dt_1 \int_{t_1}^\infty e^{-\alpha t_2} dt_2 \cdots \int_{t_{n-1}}^\infty e^{-\alpha t_n} dt_n \hat{E}_{\mu_n}^\alpha \left[\prod_{j=0}^{n-1} f_j(X_{t_j}) \right]$$

(6.6) の両辺は $t_1 < t_2 < \cdots < t_n$ について右連続だから、上の計算の結果の Laplace 変換をはずせて (6.6) が成立する。 q.e.d.

閉集合 D からの last exit time ξ_D に対し A 4.2, 2) の条件を吟味しよう。

Lemma 6.6. X は A 6.1 をみたし、更に

(6.7) \hat{X} も standard process. $g_\alpha(a, \xi)$ は a の函数として (X, α) -excessive.

とする。 D を Prop. 2.3 の条件をみたす閉集合、 ξ_D からきまった L -additive functional を $b(t, \omega)$ とすると、 \bar{D} に support をもつ σ -finite な測度 μ_D が存在して、

$$(6.8) \quad E_a \left[\int_0^\infty e^{-\alpha t} f(X_t) b(dt) \right] = \int g_\alpha(a, \xi) f(\xi) \mu_D(d\xi), \quad \alpha > 0, f \in B(S).$$

証明 $b^\alpha(t) = \int_0^t e^{-\alpha s} b(ds)$ ($\alpha > 0$) とおく。 $E_a[b^\alpha(\infty)]$ は regular だから μ_D が存在して

$$(6.9) \quad E_a[b^\alpha(\infty)] = \int g_\alpha(a, \xi) \mu_D(d\xi)$$

([9] P. 99 参照). 任意の Markov time σ に対し

$$E_a[b^\alpha(\sigma)] \leq E_a[b(\sigma)] = l(a) - E_a[l(X_\sigma)] = P_a[0 < \xi_D \leq \sigma]$$

であるから $E_a[b^\alpha(\infty)]$ は \bar{D} の外で (X, α) -harmonic, 従って μ_D の support は \bar{D} を出ない ([9] P. 101). しかも次 2 章 § 6 を論じたように、 μ_D は α によらないから、 (6.9) で $\alpha \downarrow 0$ とすると

$$(6.10) \quad E_a[b(\infty)] = \int g_0(a, \xi) \mu(d\xi).$$

(6.9), (6.10) から (6.8) がいえることは次 2 章を示した。

§ 7. Approximate Markov Process.

§ 6 までで取扱った process は時間変数が $[0, \infty]$ であった。この節で扱う process は時間変数が $[-\infty, \infty]$ を動き、生まれる時間

と死ぬ時刻は *random* である。

定義 7.1. 次の各要素が与えられたとせよ。

- 1) space Ω , Ω 上の σ -field \mathcal{W} , \mathcal{W} 上の測度 P ($P(\Omega) = \infty$ を許す).
- 2) Ω 上の函数 $\alpha(w), \beta(w)$. $-\infty \leq \alpha(w) < \infty, -\infty < \beta(w) \leq \infty, \alpha(w) \leq \beta(w)$ を満す.
- 3) $(\alpha(w), \beta(w)) \times \Omega$ 上の函数 $Y(t, w)$. 値は *locally compact space* S 上にとる. もし $\alpha(w) > -\infty$ ならば $Y(\alpha(w), w) \in S$. (Y_t, α, β, P) が次の条件を満すとき *random process* であるという.

- 1) $\mathcal{W} \ni \{Y(t) \in A, \alpha \leq t < \beta\}$
 $(\forall t \in (-\infty, \infty), \forall A \in \mathcal{B})$
- 2) $P[Y(t) \in A, \alpha \leq t < \beta] < \infty$
 $(\forall A \in \mathcal{B}, \text{compact closure.})$
 $\Omega_t = \{\alpha \leq t < \beta\}$ とおく.

定義 7.2. $B = \Omega_t \cap \{Y_t \in A\}$ ($\forall A: \text{compact}$) に対し,

$$(7.1) \quad \int_B \phi(w) P(dw) < \infty$$

のとき, $\phi(w)$ は Ω_t 上で *locally P-integrable* であるという.

定義 7.3. \mathcal{W}_t は $\{Y_r \in A\}, (\forall A \in \mathcal{B}, \forall r \leq t)$ の形の集合から生成された σ -field.

\mathcal{W}^t は $\{Y_r \in A\}, (\forall A \in \mathcal{B}, \forall r \geq t)$ の形の集合から生成された σ -field:

定義 7.4. (A) 任意の \mathcal{W}_t (\mathcal{W}^t)-可測で Ω_t 上で *locally P-integrable* な函数 f_1, f_2 に対し,

$$(7.2) \quad E[f_1(w) f_2(w) | Y_t] = E[f_1 | Y_t] E[f_2 | Y_t]$$

が成立するとき, (Y_t, α, β, P) は *Markov property* を持つと云う.

そこで $E[f] = \int f(w) P(dw)$, $E[f | Y_t]$ は *conditional expectation*.

(B) 更に transition probability $P(t, \alpha, E)$ が存在して、任意の $S \leq t$, A ; compact に対し、

$$(2\exists) \quad P[y_t \in A | y_s] = P(t-s, y_s, A)$$

となるとき, stationary Markov property を持つという。

定義 7.5. $\sigma(\omega)$ が次の性質を持つとき, (y_t, α, β, P) の reducing time という。

1) $\sigma(\omega)$ は \mathcal{N}_t -可測で $\alpha \leq \sigma \leq \beta$.

2) $\omega \in \Omega' = \{-\infty < \sigma < \infty\}$ に対し

$$Y(\omega) = \beta(\omega) - \sigma(\omega), \quad y'(t, \omega) = y(\sigma(\omega) + t, \omega) \quad (\forall t \geq 0)$$

とおくと, $(y'_t, 0, Y, P)$ は (Ω, \mathcal{N}_t) 上の stationary Markov property をもつ random process である。

このとき $(y'_t, 0, Y, P)$ を (y_t, α, β, P) の σ による reduced process と呼ぶ。

定義 7.6. (y_t, α, β, P) が次の条件を満たすとき approximate Markov process と呼ぶ。

$-\infty < \alpha^n(\omega) \leq +\infty$ $\alpha^n \downarrow \alpha (n \rightarrow \infty)$ P -a.e. を満たす。

reducing time の列 $\{\alpha^n\}$ が存在して, 各 reduced process の transition probability は n に依らない。

§8. Approximate Markov process の time reversion.

この節では (y_t, α, β, P) は approximate Markov process とする。次の仮定をおく。

A8.1. 1) y_t の sample path は右連続。

2) (y_t, α, β, P) の $\{\alpha^n\}$ による全ての reduced process は一つの standard process と equivalent である。すなわち $(y_t^n, 0, Y^n, P)$ を α^n による reduced process とし、

$\nu_n(A) = P[y^n(0) \in A]$ とすると, standard process $X = (X_t,$

5. F_t, P_t が存在して, (y_t^x, α, Y^x, P) は $(X_t, P_{y_t^x})$ と equivalent ($\forall x$).

3) $\tau(A) = E[\int_{\alpha}^{\beta} \chi_A(y_t) dt] < \infty$ (\forall compact A).

定義 8.1. $(y_t, \alpha, \beta, P), (y_t^m, \alpha, Y^m, P)$ の集合 D からの last exit time を $\xi_D(\omega), \xi_D^m(\omega)$ とする. i.e.

(8.1) $\xi_D(\omega) = \sup\{t; y_t(\omega) \in D\}$ ($\sup \emptyset = -\infty$)

(8.2) $\xi_D^m(\omega) = \sup\{t \geq 0; y_t^m(\omega) \in D\}$ ($\sup \emptyset = -\infty$)

Lemma 8.2. D が閉集合ならば $\xi_D(\omega), \xi_D^m(\omega)$ は \mathcal{F}_t -可測.

証明 sample path が右連続だから.

Lemma 8.3. $m_0(\omega)$ が存在して, $\forall m \geq m_0(\omega)$ に対し.

(8.3) $\alpha^m(\omega) + \xi_D^m(\omega) = \xi_D(\omega)$.

証明 $\Omega_1 = \{\omega; \exists m_0(\omega), y_{t_0}^{m_0}(\omega) \in D, 0 \leq t_0 < \infty\}$

$\Omega_2 = \{\omega; \forall m$ に対し, $y_t^m(\omega) \notin D, 0 \leq t < \infty\}$.

とおくと $\Omega = \Omega_1 \cap \Omega_2$, $\omega \in \Omega_2$ ならば, $\xi_D^m(\omega) = -\infty$ ($\forall m$),

$\xi_D(\omega) = -\infty$. 次に $\omega \in \Omega_1$ とすると,

$\forall m \geq m_0(\omega)$ に対し $\infty > t \geq 0$ が存在して

$$y(\alpha^m + t, \omega) = y^m(t, \omega) \in D$$

であるから, $\xi_D(\omega) > \alpha^m(\omega)$. 従って

$$\xi_D(\omega) = \sup\{t + \alpha^m; y(\alpha^m + t, \omega) \in D\} = \alpha^m(\omega) + \xi_D^m(\omega) \quad \text{q.e.d.}$$

定義 8.4. $\tau^m(A) = E[\int_0^{\beta} \chi(y^m(t)) dt]$

(8.4) $\tau(A) = E[\int_{\alpha}^{\beta} \chi_A(y(t)) dt]$ とおく.

Lemma 8.5 $\tau^m(\forall m)$, τ は transition probability $P(t, a, E)$ に対し

τ excessive, 且つ $\tau^m \uparrow \tau$ ($m \rightarrow \infty$) である.

証明 任意の $A \in \mathcal{B}$ に対し $\tau^m(A) = E[\int_0^{\beta - \alpha^m} \chi_A(y(\alpha^m + t)) dt]$

$$= E[\int_{\alpha^m}^{\beta} \chi_A(y(t, \omega)) dt] \xrightarrow{\text{ex } \uparrow \infty} \tau(A)$$

$$\int \tau^m(da) P(t, a, A) = E[\int_0^{\beta} P(t, y^m(r), A) dY]$$

$$= E \left[\int_0^{y^m(t)} \chi_A(y^m(t+r)) dr \right] = E \left[\int_t^{y^m(t)} \chi_A(y^m(r)) dr \right]$$

$$\leq \tau^m(A) \leq \tau(A). \quad (\forall A; \text{compact})$$

$$\int \tau(da) P(t, a, A) = \lim \int \tau^m(da) P(t, a, A) \leq \tau(A)$$

g.e.d.

定義 8.6. $\hat{\alpha}(w) = -\beta(w)$, $\hat{\beta}(w) = -\alpha(w)$, $\hat{y}_t(w) = y_{-t}^-(w) - (\lim_{s \rightarrow t} y_s(w))$
として得られた $(\hat{y}_t, \hat{\alpha}, \hat{\beta}, P)$ を (y_t, α, β, P) の *reversed process* という。

以下では $(\hat{y}, \hat{\alpha}, \hat{\beta}, P)$ が *approximate Markov process* になることを示すのが目的である。§4, 又は §6 の結果を適用する必要上, A 8.1 に更に次の仮定を加える。

A 8.2. A 8.1. 2) の *standard process* が 次の条件を満足する。

- 1) σ -finite な測度 m と $P(t, a, b) \geq 0$ が存在して

$$P(t, a, E) = \int_E P(t, a, b) m(db).$$
- 2) $g_\alpha(a, b) = \int_0^\infty e^{-\alpha t} P(t, a, b) dt \quad (\alpha \geq 0)$ は A 8.1 と A 4.5 をみたす。
- 3) "regular boundary" を持ち, compact closure の開集合の列 $\{D_k\}$ が存在して, $D_k \subset D_{k+1}$, $D_k \uparrow S$ を満す。
- 4) compact closure の開集合 D に対し,
a.e. P で $\xi_0 < \infty$ の $y_{\xi_0}^-$ が存在。

定理 8.7. $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_n$, $E_j \in \mathcal{B}$ に対し,

$$(8.5) \quad P \left[y^m(\xi_{D_k}^m - t_j) \in E_j, 0 \leq j \leq n; t_n < \xi_{D_k}^m \right]$$

$$= \int \dots \int \mu_{D_k}(da_0) \chi_{E_0}(a_0) P(t_1, a_1, a_0) m(da_1) \chi_{E_1}(a_1) P(t_2 - t_1, a_2, a_1)$$

$$m(da_2) \chi_{E_2}(a_2)$$

$$\dots P(t_n - t_{n-1}, a_n, a_{n-1}) \chi_{E_n}(a_n) \tau^m(da_n)$$

ここで μ_{D_k} は番号 m によらないある測度

証明 $y^m(0)$ の分布を ν_m とすると

$$P \left[y^m(\xi_{D_k}^m - t_j) \in E_j, 0 \leq j \leq n, t_n < \xi_{D_k}^m \right]$$

$$= P_{\nu_m} \left[\chi(\xi_{D_k}^m - t_j) \in E_j, 0 \leq j \leq n, t_n < \xi_{D_k}^m \right]$$

§5 の全ての仮定が D a regular point の時, D は regular boundary を持ちと云う。

故に定理 4.1 を用いればよい。

q. e. d.

次の仮定をおく。

A 8.3. 任意の $K, + \geq 0$, compact 集合 K に対し

$$P[\gamma^-(\xi_{D_K} - t) \in K, \xi_{D_K} - t > \alpha] < \infty$$

定理 8.8 $(\gamma, \alpha, \beta, P)$ は A. 8.1 及び A. 8.2 を満すとする。

reversed process $(\hat{\gamma}_t, \hat{\alpha}, \hat{\beta}, P)$ は approximate Markov process であって、その reducing time は $\{-\xi_{D_K}\}$, transition probability は $\hat{P}(t, a, A)$ である。但し、 \hat{P} は

$$(8.6) \quad \hat{P}(t, a, A) = \int_A p(t, b, a) \frac{\eta(b)}{\gamma(a)} m(db)$$

$$\eta(b) = \lim_{m \rightarrow \infty} \int_0^\infty \nu_m(da) \int_0^\infty p(t, a, b) dt \Rightarrow$$

証明 $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_n$. $E_j \in \mathcal{B}$ をとる。

$$B = \{\gamma^-(\xi_{D_K} - t_j) \in E_j, 0 \leq j \leq n; \xi_{D_K} - t_j > \alpha\}$$

$$B_m = \{\gamma^{m-}(\xi_{D_K}^m - t_j) \in E_j, 0 \leq j \leq n; \xi_{D_K}^m > t_n\}$$

とおくと B_m では $\xi_{D_K} = \alpha^m + \xi_{D_K}^m$ となり、 $B_m \uparrow B$ である。

定理 8.7. により

$$P[B_m] = \int \dots \int \mu_{D_K}(da_0) \chi_{E_0}(a_0) \dots p(t_n - t_{n-1}, a_n, a_{n-1}) \chi_{E_n}(a_n) \eta^m(da_n)$$

この式で $m \rightarrow \infty$ とすると

$$P[B] = \int \dots \int \mu_{D_K}(da_0) \chi_{E_0}(a_0) \dots p(t_n - t_{n-1}, a_n, a_{n-1}) \chi_{E_n}(a_n) \eta(da_n)$$

$S_\eta = \{a : 0 < \eta(a) < \infty\}$ とおくと A 8.3 により

$$= \int \dots \int \mu_{D_K}(da_0) \chi_{E_0}(a_0) \dots \chi_{E_{n-1}}(a_{n-1}) \chi_{S_\eta}(a_{n-1}) \eta(da_{n-1})$$

$$\hat{P}(t_n - t_{n-1}, a_{n-1}, E_n)$$

$$= E[\hat{P}(t_n - t_{n-1}, \gamma^-(\xi_{D_K} - t_{n-1}), E_n); \gamma^-(\xi_{D_K} - t_j) \in E_j, 0 \leq j \leq n-1]$$

$$\gamma^-(\xi_{D_K} - t_j) = \hat{\gamma}(-\xi_{D_K} + t_j) \text{ である。又、} \hat{\gamma}^k(t) = \hat{\gamma}(-\xi_{D_K} + t)$$

とおくと、

$$P[\hat{\gamma}^k(t_j) \in E_j; 0 \leq j \leq n]$$

$$= E[\hat{P}(t_n - t_{n-1}, \hat{\gamma}^k(t_{n-1}), E_n); \hat{\gamma}^k(t_j) \in E_j, 0 \leq j \leq n-1]$$

2) $\int \nu_m(da) \int_0^\infty p(t, a, b) dt$ は m a. e. \mathcal{E} に対し \uparrow 故に limit $m \rightarrow \infty$ 存在

し、 $\eta(d\mathcal{E}) = \eta(\mathcal{E}) m(d\mathcal{E})$ である。

これから (7.2) に当るものも得られるから $\{-\xi_{D_k}\}$ は $(\hat{y}_t, \hat{\alpha}, \hat{\beta}, P)$ を transition probability $\hat{P}(t, a, E)$ の stationary Markov property をもつ random process $(\hat{y}^k, \hat{\alpha}, \hat{\beta}, P)$ に reduce した。

また, $-\xi_{D_k} \downarrow -\beta = \hat{\alpha}$, $-\infty < -\xi_{D_k} \leq +\infty$. であるから, 証明は終る。

§9. Approximate Markov Process の構成

与えられた standard process $X = (X_t, \mathcal{F}_t, P_a)$ と \mathcal{J} -finite な excessive measure η とから approximate Markov process (y_t, α, β, P) を構成して, その reduced process が X と同じ transition probability $P(t, a, E)$ をもち, かつ,

$$(9.1) \quad E \left[\int_{\alpha}^{\beta} \chi_A(y_t) dt \right] = \eta(A) \quad (A \in \mathcal{B})$$

が成り立つようにしたい。これが構成の問題である。

この構成を完全に行うことはまだ筆者にはできないが, その途中の段階として, 次のようなものまでは構成できることを, 以下述べることにしよう。

$\Omega, \mathcal{M}, P, y_t, \alpha, \beta$ は次のような要素である。

- 1) space Ω , Ω 上の field \mathcal{M} (σ -field とは限らない), \mathcal{M} 上の finitely additive function P (σ -additive とは限らない), $0 \leq P \leq +\infty$.
- 2) Ω 上の函数 $\alpha(\omega), \beta(\omega)$ で $-\infty < \alpha(\omega) < \beta(\omega) \leq +\infty$
- 3) $\omega \in \Omega$, $t \in [\alpha(\omega), \beta(\omega))$ に対して定まった函数 $y(t, \omega)$, 値は locally compact space S 上にとる。 $y(t, \omega)$ は t に関して右連続。
- 4) Ω 上で定まった函数 $\alpha^m(\omega)$ があり, $\alpha^m(\omega) \leq \beta(\omega)$ かつ $\alpha^m(\omega) \downarrow \alpha(\omega)$ ($m \rightarrow \infty$). 更に, $\gamma^m(\omega) = \beta(\omega) - \alpha^m(\omega)$; $y^m(t, \omega) = y(\alpha^m(\omega) + t, \omega)$ ($0 \leq t < \gamma^m(\omega)$) とおき $\{y^m(t);$

$t \geq 0$ から生成された Ω 上の σ -field を \mathcal{M}^m とおくと、
 $\mathcal{M}^m \subset \mathcal{M}$ かつ \mathbb{P} は \mathcal{M}^m 上で measure となり、 $(\mathcal{Y}^m(t), 0, \mathcal{Y}^m, \mathbb{P})$ は stationary Markov property をもつ random process となる。そして、その transition probability は与えられた $P(t, \alpha, E)$ と一致する。

$$(5) \lim_{m \rightarrow \infty} E \left[\int_{\alpha^m}^{\beta} \chi_A(y_t) dt \right] = \eta(A) \quad (A \in \mathcal{B}, \bar{A} \text{ compact}).$$

まず、 χ に対して次の仮定をおく。

A9.1 $f \in C_0$ に対し $Gf \in C_\infty$ かつ $G[C_0]$ は C_∞ を dense.

$$\text{ここで } G \text{ は } G(\alpha, A) = E_\alpha \left[\int_0^\infty \chi_A(X_t) dt \right].$$

Huntの結果から、必要ないくつかの lemma を簡単に述べる。くわしくは [5] 又は [7] を参照せよ。

excessive measure η に対して有界測度の列 $\{\mu_n\}$ が存在して、 $\mu_n G \uparrow \eta$ である。 $\mu_n H_A G \uparrow$ であるから

$$(9.2) \quad L_A \eta = \lim_{n \rightarrow \infty} \mu_n H_A G \quad (A: \text{analytic}).$$

とおいて L_A を定義する。この定義は、 μ_n のとり方にはよらない。

Lemma 9.1 compact closure をもつ $A \in \mathcal{B}$ に対し $\{\mu_n H_A\}$ は uniformly bounded. また、 $n \rightarrow \infty$ の時その weak* - limit ν_A が存在し、

$$(9.3) \quad \nu_A G = L_A \eta$$

である。

証明 $G[C_0]$ は C_∞ を dense だから、 $Gg(\alpha) \equiv 1$ ($\alpha \in \bar{A}$)

となる $g \in C_0$ が存在する。

$$\begin{aligned} \mu_n H_A(S) &= \mu_n H_A(\bar{A}) \leq \int_S \mu_n H_A(da) Gg(\alpha) \\ &= \int_S \mu_n H_A G(da) g(\alpha) \leq \int \eta(da) g(\alpha) \leq K < \infty. \end{aligned}$$

$\forall f \in C_0$ に対し

$$\langle L_A \eta, f \rangle = \lim_{n \rightarrow \infty} \langle \mu_n H_A G, f \rangle$$

$$\text{よって } \mu_n G(A) = \int \mu_n(da) G(\alpha, A), \mu_n H_A G(B) = \iint \mu_n(da) H_A(\alpha, ab) G(\beta, B),$$

$$H_A(\alpha, B) = P_\alpha[X_{T_A} \in B, T_A < \infty]$$

$$= \lim_{n \rightarrow \infty} \langle \mu_n \uparrow H_A, Gf \rangle = \langle \nu_A, Gf \rangle = \langle \nu_A, Gf \rangle \quad 2)$$

従って

$$\nu_A G = L_A \eta.$$

q.e.d.

Lemma 9.2.

- 1) $L_A \eta$ は excessive measure 且 $L_A \eta \leq \eta$.
- 2) A 上では $L_A \eta = \eta$.
- 3) $\nu_{A_1}, H_A = \nu_A$ ($A \subset A_1$, A は open)

証明

1) $\mu_n \uparrow H_A G$ は excessive 且 $\mu_n \uparrow H_A G \uparrow L_A \eta$ だから

$L_A \eta$ は excessive. $\mu_n \uparrow H_A G \leq \mu_n G$ から $L_A \eta \leq \eta$.

2) A 上では $\mu_n \uparrow H_A G = \mu_n G$ だから $L_A \eta = \eta$.

3) 任意の $f \geq 0$ に対し $H_A G f$ は excessive であるから,

$\mu_n \uparrow H_{A_1} G \uparrow \nu_{A_1} G$ から $\mu_n \uparrow H_{A_1} H_A G \uparrow \nu_{A_1} H_A G$ がいえる.

$G[C_0]$ が dense だから, 従って $\mu_n \uparrow H_{A_1} H_A \rightarrow \nu_{A_1} H_A$ を得る.

一方, $A \subset A_1$ かつ A は open だから, $H_{A_1} H_A = H_A$. 故に,

$\mu_n \uparrow H_{A_1} H_A = \mu_n \uparrow H_A \rightarrow \nu_A$. すなわち, $\nu_A = \nu_{A_1} H_A$ がいえた.

q.e.d.

次に, \overline{D}_n : compact, $D_n \uparrow S$ となる開集合の列 $\{D_n\}$ を一つ取って固定し, $\nu_n = \nu_{D_n}$ とおく.

$$(9.4) \quad \sigma_n(w) = \inf \{ t > 0 : X_t(w) \in D_n \} \quad (\inf \emptyset = \infty)$$

とし, $\tau(w)$ を次のように定義する. なお standard process X は右連続な path の空間 W で定義しておく.

定義 9.3.

$$(9.5) \quad \tau(w) = \sigma_m(w), \quad w \in \{ \sigma_1(w) = \dots = \sigma_{m-1}(w) = \infty, \sigma_m(w) < \infty \}$$

とおく.

W 上に $y(t, w) = y_t(w)$ を次のように定義する.

定義 9.4. $w \in W$ に対し

$$(9.6) \quad \alpha(w) = -\tau(w), \quad \beta(w) = \xi(w) - \tau(w)$$

$$y_t(w) = X_{\tau(w)+t}(w) \quad (\alpha(w) \leq t < \beta(w))$$

$$\Rightarrow \langle \nu, f \rangle = \int \nu(dx) f(x).$$

とおく。更に

$$(9.7) \quad \alpha^m(w) = \sigma_n(w) - \tau(w) \quad (\sigma_n(w) < \infty \text{ の時}) \\
 = B(w) \quad (\sigma_n(w) = \infty \text{ の時})$$

とおき、 $\{y_{\alpha^{m+t}}; t \geq 0\}$ から生成された W の上の σ -field を \mathcal{M}^m 、 $\mathcal{M} = \bigcup_m \mathcal{M}^m$ とおく。

Lemma 9.5. $B \in \mathcal{M}^m$, $n' > n > m$ ならば

$$(9.8) \quad P_{V_n}(B) \leq P_{V_{n'}}(B)$$

である。特に $B \subset \{\alpha^m < \beta\}$ ならば (9.8) を等号が出来る。

証明 $B = \{y_{\alpha^{m+t_j}} \in A_j; j=1, \dots, N\}$, $0 \leq t_j \leq t_N$, $A_j \in \mathcal{B}$ とする。

Lemma 9.2 を用いて、

$$\begin{aligned} P_{V_n}(B) &= P_{V_n}[\sigma_m + t_N < \xi, X_{\sigma_m + t_j} \in A_j; j=1, \dots, N] \\ &= P_{V_n}[\sigma_n(w) < \infty, \sigma_m(w_{\sigma_n}^+) + t_N < \xi(w_{\sigma_n}^+), X(\sigma_m(w_{\sigma_n}^+) + t_j, w_{\sigma_n}^+) \\ &\quad \in A_j; j=1, \dots, N] \\ &= P_{V_n}[\sigma_n < \infty, \sigma_m + t_N < \xi, X_{\sigma_m + t_j} \in A_j; j=1, \dots, N] \\ &= P_{V_n}[\sigma_n < \infty, B]. \end{aligned}$$

すなわち、

$$(9.9) \quad P_{V_n}[B] = P_{V_{n'}}[\sigma_n < \infty, B]$$

である。上のような形の B の全体は [2] の用語で π -system をなすから、(9.9) が成り立つような B の全体 \mathcal{L} が λ -system をなすことをいえば、 $\mathcal{L} \subset \mathcal{M}^m$ である。

λ -system の条件のうち $W \in \mathcal{L}$ 以外は明らか。

$$\begin{aligned} P_{V_n}[W] &= P_{V_n}[\sigma_m = \infty] + P_{V_n}[y_{\alpha^m} \in S] \\ &= P_{V_n}[\sigma_n(w) < \infty, \sigma_m(w_{\sigma_n}^+) = \infty] + P_{V_n}[y_{\alpha^m} \in S] \\ &= P_{V_n}[\sigma_n < \infty, \sigma_m = \infty] + P_{V_n}[\sigma_n < \infty, y_{\alpha^m} \in S] \\ &= P_{V_n}[\sigma_n < \infty]. \end{aligned}$$

故に $W \in \mathcal{L}$ もいえたから (9.8) が証明された。

$B \subset \{\alpha^m < \beta\}$ の時には実は $B \subset \{\sigma_n < \infty\}$ であるから

$$P_{V_n}[B] = P_{V_{n'}}[B] \text{ である。}$$

故に Lemma の後半もいえる。

q.e.d.

この Lemma から次の定義が可能である。

定義 9.6. $B \in \mathcal{M}$ に対し

$$(9.10) \quad P(B) = \lim_{n \rightarrow \infty} P_{t_n}(B) \quad \text{とおく.}$$

とおく.

定理 9.7. W の上で 以上のように定義した (y_t, x, β, P)

および α_n は (1) - (5) を満足する。

証明 (1) - (3) は定義から明らか。 $\beta \geq \alpha^m \downarrow \alpha$ も明らかである。

任意の $0 \leq t_1 < t_2 < \dots < t_N$, $A_j \in \mathcal{B}$ に対し Lemma 9.5

により ($n > m$)

$$\begin{aligned} & P[y_{t_j}^m \in A_j; j=1, \dots, N] = P[y_{\alpha^m + t_j} \in A_j; j=1, \dots, N] \\ & = P_{\nu_n}[\sigma_m + t_N < \zeta, x_{\sigma_m + t_j} \in A_j; j=1, \dots, N] \\ & = E_{\nu_n}[P_{x_{\sigma_m + t_{N-1}}} [x_{t_N - t_{N-1}} \in A_N, t_N - t_{N-1} < \zeta]; \sigma_m + t_{N-1} < \zeta, \\ & \quad x_{\sigma_m + t_j} \in A_j, j=1, \dots, N-1] \\ & = E_{\nu_n}[P(t_N - t_{N-1}, x_{\sigma_m + t_{N-1}}, A_N); \sigma_m + t_{N-1} < \zeta, x_{\sigma_m + t_j} \in A_j, j=1, \dots, N-1] \\ & = E[P(t_N - t_{N-1}, y_{t_{N-1}}^m, A_N); y_{t_j}^m \in A_j, j=1, \dots, N-1] \end{aligned}$$

従って

$$P[y_t^m \in A \mid y_u^m, 0 \leq u \leq s] = P(t-s, y_s^m, A)$$

従って (4) が示された。次に (5) を示そう。 $n > m$ とすると

$$\begin{aligned} E\left[\int_{\alpha^m}^{\beta} \chi_A(y_t) dt\right] &= E_{\nu_n}\left[\int_{\sigma_m}^{\zeta} \chi_A(x_t) dt\right] \\ &= E_{\nu_m}\left[\int_0^{\zeta} \chi_A(x_t) dt\right] = \nu_m(A) = L_{D_m} \eta(A), \\ &\rightarrow \eta(A) \end{aligned}$$

ここに Lemma 9.2 を用いた。

q.e.d.

参考文献

- [1] Doob, J. L., *Stochastic processes* New York (1953).
- [2] Dynkin, E. B., *Foundations of the theory of Markov processes*. Moscow (1959) (ロシア語, 英訳あり).
- [3] Dynkin, E. B., *Markov processes* (1963) (ロシア語)
- [4] Hunt, G. A. *Markoff chains and Martin boundaries*. Ill. J. Math. 4 (1960), 316-340.
- [5] Hunt, G. A. *Markoff processes and potentials*. Ill. J. Math. I (1957), 44-93, 316-369; 2 (1958) 151-213.
- [6] 池田, 上野, 田中, 佐藤, 多次元拡散過程の境界問題(上)(下)
(Seminar on prob. vol. 5.6)
- [7] Kolmogoroff, A., *Zur Theorie der Markoffschen Ketten*,
Math. Ann. 112 (1953), 155-160.
- [8] Kolmogoroff, A., *Zur Umkehrbarkeit der statistischen
Naturgesetze*, Math. Ann. 113 (1936), 766-772.
- [9] 近藤亮司, *Markov 過程と Potential*, (Seminar on prob. vol.
11 (1962).
- [10] 圓田寛, (未発表. Seminar on prob. vol. 17?)
- [11] Meyer, P. A. *Fonctionnelles multiplicatives et additives
de Markov*. Ann. Inst. Fourier, 12 (1962) 125-230.
- [12] 本尾実, *マルコフ過程の Additive Functional*. (Seminar
on prob. vol. 15)

- [13] Nagasawa, M., The adjoint process of diffusion with reflecting barrier, *Kōdai Math. Sem. Rep.* 13 (1961), 235-248.
- [14] Nagasawa, M. and K. Sato, Remarks to the above paper. *Kōdai Math. Sem. Rep.* 14 (1962), 119-122.
- [15] Nelson, E. The adjoint Markov process, *Duke Math. J.* 25 (1958), 671-690.
- [16] Šur, M. G., Continuous additive functionals of Markov processes and excessive functions. *Dokl. Akad. Nauk SSSR*, 137 (1961), 800-803. (ロシア語)
- [17] Volkonskiĭ, V. A., Additive functionals of Markov processes. *Trudy. Mosk. Mat. Ob.* 9 (1960), 143-190.

才4章 境界問題と境界上の process (ν -process)

Markov 過程の境界問題について次の二つの研究方向が考えられる。①与えられた Markov 過程から適当に境界を構成して空間を拡張しその上に、内部ではもとと同じ行動をする新たな process を構成すること。②適当な空間 S 上に Markov 過程 IM が与えられたとして S の適当な subset B の上で 1) path のとり得る可能な行動の type をあげ 2) その典型的なものの特徴を知ること。(B が $S-B$ の適当な意味での境界であるときには② 1) は 解析的にいえば、可能な境界条件の全てを求めるということになる)。

もちろん①と②は切り離せない問題であるが、この章では②の設定の下で議論を行なう。②を調べるについては、 IM から一定の方法で $S-B$ 上の process と B 上の process を導き、両者の相互関係を見るのが適当な方法である。§1 から §4 まではかなり一般的な仮定の下で、 B 上の process を導きその process のいくつかの性質を、特に $S-B$ 上の process から定まる量との関係に於て、調べる。§5 では古典的拡散過程の場合に反射壁過程のもつ着るしい特徴について触れる。

しかし、現在の所このような一般的な仮定の下では、② 1) の問題は未解決である。

§1 でその存在を仮定した m, μ なる基礎の measure を IM の minimal part だけに関係するように定めて、Green 函数の分解を行なうという問題は才5章で扱われる。

尚 この章は 筆者が池田信行氏と共同で調べたものの一節を筆者がまとめたものである。§4, §5 に扱った Dirichlet norm の定義は渡辺信三氏に教わったものである。(福歸)

§ 1. Green 函数の分解.

今後 位相空間 E に対して

$\mathbb{C}(E) = \{u : u \text{ は } E \text{ 上で定義された実数値の有界連続函数}\}$

$\mathbb{C}^+(E) = \{u : u \in \mathbb{C}(E), u \geq 0\}$ とおく.

S を可算公理を満たす compact な Hausdorff 空間とする.

今 S を state space に持つ二つの強マルコフ過程 $M = \{W, \mathcal{F}_t, P_x, x \in S\}$, $\hat{M} = \{\hat{W}, \hat{\mathcal{F}}_t, \hat{P}_x, x \in S\}$ があって次にあげる仮定

(A.1) (A.2) (A.3) (A.4) を満たすものとする. (以後 M に関する諸

量は \wedge をつけて表わすことにする).

(A.1) M, \hat{M} 共に conservative.

$W = \{w : w \text{ は } I = [0, +\infty) \text{ で定義された } S \text{ の値をとる.}$

右連続且つ右一様不連続函数}\}

W の $t \in I$ に於ける値を $X_t(w)$ とする.

(A.2) $\forall f \in \mathbb{C}(S) \quad E_x f(x) = E_x(f(X_t)), \quad \hat{E}_x f(x) = \hat{E}_x(f(\hat{X}_t)), \quad f \in \mathbb{C}(S),$ とお

く. ここに E_x, \hat{E}_x は各々 P_x, \hat{P}_x による平均. このとき

1) $\{\hat{V}_t f(x), t \geq 0\}, \{\hat{V}_t, t \geq 0\}$ は $\mathbb{C}(S)$ を $\mathbb{C}(S)$ に移す operator. 且つ強連続な semigroup をなす.

2) S 上の非負 Radon measure $m(dy)$, 及び $(0, +\infty) \times S \times S$ 上の非負連続函数 $p(t, x, y)$ が存在して,

$\hat{V}_t f(x) = \int_S p(t, x, y) f(y) m(dy), \quad \hat{V}_t f(x) = \int_S p(t, x, y) f(y) m(dy) \quad f \in \mathbb{C}(S).$

以後 $g_\alpha(x, y) = \int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} p(t, x, y) dt, \quad G_\alpha f(x) = E_x \left(\int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} f(X_t) dt \right),$ とおく. 明らかに $G_\alpha f(x) = \int_S g_\alpha(x, y) f(y) m(dy)$ である.

(A.3) $S = D + \partial D$ なる $D, \partial D$ を考え. D は locally compact,

∂D は closed で次の性質を満たすとする.

1) $m(\partial D) = 0.$

2) ∂D の任意の点は ∂D に対し (M, \hat{M} に対し) regular である.

即ち, $\forall x \in \partial D, P_x(\sigma_{\partial D} = 0) = 1, \quad \hat{P}_x(\hat{\sigma}_{\partial D} = 0) = 1.$

3) \mathcal{F}_t の定義は次の通りである. \mathcal{B}_t を t までできる W の Borel field, $M^+(S)$ を

S の非負有界測度全体, $P_\mu(B) = \int P_x(B) \mu(dx)$ とするとき $\mathcal{F}_t = \bigcap_{\mu \in M^+(S)} \mathcal{B}_t^\mu.$

こゝに \mathcal{B}_t^μ は \mathcal{B}_t の P_μ による completion.

ここに ECS に対して $\sigma_E(W)$ は次の様に定義されているものとする。
 $\sigma_E(W) = \inf \{t: t > 0, X_t(W) \in E\}$ 但し $\inf \emptyset = +\infty$ とする。

(A.4) ∂D 上の非負有界測度 μ , $D \times \partial D$ 上の非負連続函数 $f(x, b)$, $\hat{f}_x(b, x)$, $x \in S$, $b \in \partial D$ があって

$$E_x(f(X_{\sigma_{\partial D}})) = \int_{\partial D} f(x, b) \mu(db)$$

$$\hat{E}_x(f(\hat{X}_{\sigma_{\partial D}})) = \int_{\partial D} f(b) \hat{f}_x(b, x) \mu(db), \quad f \in C(\partial D).$$

(path の右連続性と ∂D の compactness より $P_x(X_{\sigma_{\partial D}} \in \partial D) = 1$ が成立することに注意). ∂D の任意の relative open set の μ -measure は strictly positive であるとしておく。

注意

i) (A.3) i) は ∂D 上に滞留のないことを示す。実際 $\forall \alpha > 0$,

$E_x \left(\int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} \chi_{\partial D}(X_t) dt \right) = \int_{\partial D} g_x(x, y) m(dy) = 0$. であるから path の ∂D での滞留時間の Lebesgue measure は P_x -I で 0 である。ここに $\chi_{\partial D}$ は ∂D の indicator function.

ii) 更に D は fine topology で考えて S で dense である。実際、 E を S の non empty, fine open set とすると $G_x \chi_E(x) > 0$, $x \in E$, 従って $m(E) > 0$. (II p. 94 参照). $m(\partial D) = 0$ だから $S - \partial D = D$ は S で dense.

$S = D \cup \partial D$ 上の与えられたマルコフ過程 M を path の D に於ける行動と ∂D に於ける行動に分けて考察することにより調べて行くのが本章を通じての目標である。

今後簡単のため ∂D を D の "境界" と呼ぶ。

iii) (A.2) ii) は M と \hat{M} とが互に dual であるための条件である。

semigroup property. $\forall t, s, f(x) = V_{t+s} f(x)$, $t, s > 0$ より

$$\int \left[\int P(t, x, z) P(s, z, y) m(dz) \right] f(y) m(dy) = \int_S P(t+s, x, y) f(y) m(dy).$$

が任意の $f \in C(S)$ について成立する。従って

$$\int_S P(t, x, z) P(s, z, y) m(dz) = P(t+s, x, y)$$

が m -measure 0 を除いて従って ii) と同じ注意により

(fine topology で) S で dense な y につき成立つが $P(s, z, y)$

の y に関する連続性と z, y に関する有界性より任意の $y \in S$ に

ついで成立することがわかる。これを使うと

$$e^{-\alpha t} E_x(g_\alpha(X_t, Y)) = \int_{\partial D} e^{-\alpha t} P(t, X, Z) m(dZ) \int_0^{+\infty} e^{-\alpha s} P(s, Z, Y) ds$$

$$= \int_t^{+\infty} e^{-\alpha s} P(s, X, Y) ds \quad \uparrow \quad g_\alpha(X, Y) \quad (t \downarrow 0) \text{ が出る。}$$

即ち $g_\alpha(X, Y)$ は Y を固定したとき X の函数として (V_t, α) -excessive である。
同様にして $g_\alpha(X, Y)$ が X を固定した時 Y の函数として (\hat{V}_t, α) -excessive であることもわかる。従って [11] 第 5 章 § 2 の意味で M と \hat{M} は dual である。

次の Lemma は [11] 第 5 章定理 2.2 の特別な場合であり証明は省略するが最後まで本質的な役割を果たす。

Lemma 1: $\forall x, y \in S \quad \forall \alpha > 0$

$$(1) E_x(e^{-\alpha \sigma_{\partial D}} g_\alpha(X_{\sigma_{\partial D}}, Y)) = \hat{E}_y(e^{-\alpha \hat{\sigma}_{\partial D}} g_\alpha(X, \hat{X}_{\hat{\sigma}_{\partial D}}))$$

定義 1 $\alpha > 0$. f を D 上の有界可測函数とするとき $x \in D$ に対し

$$(2) G_\alpha^\circ f(x) = E_x \left(\int_0^{\sigma_{\partial D}} e^{-\alpha t} f(X_t) dt \right)$$

$$(2') \hat{G}_\alpha^\circ f(x) = \hat{E}_x \left(\int_0^{\hat{\sigma}_{\partial D}} e^{-\alpha t} f(\hat{X}_t) dt \right)$$

とおく。更に $\alpha > 0$. $x, y \in S$ に対し

$$(3) g_\alpha^\circ(x, y) = g_\alpha(x, y) - E_x(e^{-\alpha \sigma_{\partial D}} g_\alpha(X_{\sigma_{\partial D}}, Y)) \quad \text{とおく。}$$

定義 2 $\alpha > 0 \quad x \in D \quad b \in \partial D$ に対し

$$(4) h_\alpha(x, b) = h(x, b) - \alpha \int_D g_\alpha^\circ(x, y) h(y, b) m(dy)$$

$$(4') \hat{h}_\alpha(b, x) = \hat{h}(b, x) - \alpha \int_D \hat{h}(b, y) g_\alpha^\circ(y, x) m(dy)$$

とおく。

Lemma 2

i) x or $y \in \partial D$ なら $g_\alpha^\circ(x, y) = 0$. D 上の有界函数 f . $x \in D$ に対し

$$(5) G_\alpha^\circ f(x) = \int_D g_\alpha^\circ(x, y) f(y) m(dy)$$

$$(5') \hat{G}_\alpha^\circ f(x) = \int_D g_\alpha^\circ(y, x) f(y) m(dy)$$

ii) $f \in C(\partial D)$. $x \in D$ に対し

$$(6) E_x(e^{-\alpha \sigma_{\partial D}} f(X_{\sigma_{\partial D}})) = \int_{\partial D} h_\alpha(x, b) f(b) \mu(db)$$

$$(6') \hat{E}_x(e^{-\alpha \hat{\sigma}_{\partial D}} f(\hat{X}_{\hat{\sigma}_{\partial D}})) = \int_{\partial D} f(b) \hat{h}_\alpha(b, x) \mu(db)$$

特に $h_\alpha(x, b) \geq 0$. $\hat{h}_\alpha(b, x) \geq 0 \quad \forall x \in D \quad \forall b \in \partial D$

証明

i) 境界値の regularity に関する仮定 (A.3) 0) と Lemma 1 より x

x は D が境界上にあれば $\mathcal{G}_\alpha^\circ(x, y) = 0$ がすぐに出る. 又 Dynkin の公式より

$$\int_D \mathcal{G}_\alpha(x, y) f(y) m(dy) = E_x \left(\int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} f(X_t) dt \right) - E_x \left(\int_0^{\sigma_D} e^{-\alpha t} f(X_t) dt \right) + E_x \left(e^{-\alpha \sigma_D} G_\alpha f(X_{\sigma_D}) \right).$$

この式と (3) の両辺を $f(y) m(dy)$ で y につき積分した式を比べて, (5) を得る. (5) は同様に計算して Lemma 1 を使うと得られる.

ii) $f \in C(\partial D)$ に対し $h f(x) = \int_{\partial D} h_\alpha(x, b) f(b) \mu(db)$ とおく (A.4) と (5) より

$$\begin{aligned} \alpha \int_D \mathcal{G}_\alpha^\circ(x, y) h f(y) m(dy) &= \alpha \int_D \mathcal{G}_\alpha^\circ(x, y) E_y(f(X_{\sigma_D})) m(dy) \\ &= \alpha E_x \left(\int_0^{\sigma_D} e^{-\alpha t} E_{X_t}(f(X_{\sigma_D})) dt \right) \\ &= \alpha \int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} E_x(f(X_{\sigma_D}) : t < \sigma_D) dt \quad (\text{Markov 性}) \\ &= \alpha E_x \int_0^{\sigma_D} e^{-\alpha t} dt \cdot f(X_{\sigma_D}) = E_x(f(X_{\sigma_D})) - E_x(e^{-\alpha \sigma_D} f(X_{\sigma_D})) \end{aligned}$$

この等式と (4) の両辺を $f(b) \mu(db)$ で b につき積分した式とを比べて (6) を得る. (6) も全く同様にして得られる. (6) より $h_\alpha(x, b) \geq 0$ が μ -measure 0 を除いた b について従って (A.4) より dense な b で成立するが $h_\alpha(x, b)$ の連続性に注意して (4) の右辺に Fatou の Lemma を使うことでいたる所 $h_\alpha(x, b) \geq 0$ がわかる.

定理 1. (Green kernel の Feller 式分解) $x, y \in D$ のとき

$$(7) \quad \mathcal{G}_\alpha(x, y) = \mathcal{G}_\alpha^\circ(x, y) + \int_{\partial D} \int_{\partial D} h_\alpha(x, b) \mathcal{G}_\alpha(b, c) \hat{h}_\alpha(c, y) \mu(db) \mu(dc) \quad x \in \partial D, y \in D \text{ のとき}$$

$$(8) \quad \mathcal{G}_\alpha(x, y) = \int_{\partial D} \mathcal{G}_\alpha(x, c) \hat{h}_\alpha(c, y) \mu(dc) \quad x \in D, y \in \partial D \text{ のとき}$$

$$(9) \quad \mathcal{G}_\alpha(x, y) = \int_{\partial D} h_\alpha(x, b) \mathcal{G}_\alpha(b, y) \mu(db)$$

証明 E を ∂D の Borel set, χ_E をその indicator function とすると Lemma 2, ii) により $E_x(e^{-\alpha \sigma_D} \chi_E(X_{\sigma_D})) = \int_E h_\alpha(x, b) \mu(db)$ E から $x \in D, y \in \partial D$ の場合 (A.4) の $\hat{P}_y(\hat{\sigma}_D = 0) = 1$ に注意すると, (7) は Lemma 1 の式を置きかえたものに過ぎないことがわかる. (8) も同様である. (3) より $x \in D$ のときは

$$\mathcal{G}_\alpha(x, y) = \mathcal{G}_\alpha^\circ(x, y) + \int_{\partial D} h_\alpha(x, b) \mathcal{G}_\alpha(b, y) \mu(db).$$

これに (8) を代入して (7) を得る。

Lemma 3 次の等式が成立する。

i) (resolvent equation)

$$(10) \quad g_\alpha^\circ(x, y) - g_\beta^\circ(x, y) + (\alpha - \beta) \int_D g_\alpha^\circ(x, z) g_\beta^\circ(z, y) m(dz) = 0$$

$\alpha, \beta > 0 \quad x, y \in D$

ii)

$$(11) \quad h_\alpha(x, b) - h_\beta(x, b) + (\alpha - \beta) \int_D g_\alpha^\circ(x, y) h_\beta(y, b) m(dy) = 0$$

$$(11)' \quad h_\alpha(x, b) - h_\beta(x, b) + (\alpha - \beta) \int_D g_\beta^\circ(x, y) h_\alpha(y, b) m(dy) = 0$$

$$(12) \quad \hat{h}_\alpha(b, x) - \hat{h}_\beta(b, x) + (\alpha - \beta) \int_D \hat{h}_\beta(b, y) g_\alpha^\circ(y, x) m(dy) = 0$$

$$(12)' \quad \hat{h}_\alpha(b, x) - \hat{h}_\beta(b, x) + (\alpha - \beta) \int_D \hat{h}_\alpha(b, y) g_\beta^\circ(y, x) m(dy) = 0$$

$\alpha, \beta > 0 \quad x \in D, b \in \partial D$

証明 i) 定義 1 より $G_\alpha^\circ f, f \in C(D)$ は M を \mathcal{G}_0 で killing した Markov 過程の Green 函数である。従って

$$G_\alpha^\circ f - G_\beta^\circ f + (\alpha - \beta) G_\alpha^\circ G_\beta^\circ f = 0$$

が任意の $f \in C(D)$ に対し成立する。故に Lemma 2 の (5) 式より m -measure 0 を除いて、従って fine topology で dense な Y に対し (10) が成立する。

ところが、 $g_\alpha^\circ(x, y)$ の定義の式 (3) を見ればわかるように (10) の左辺は y の函数として g_α, g_β の right potential の差を書けている。right potential が \hat{V}_t -excessive であることを注意し iii) と同じようにして証明できるから (10) の左辺は Y に対し fine continuous である。従って (10) は全ての y について成立する。

ii) h_α の定義の式 (4) より

$$h_\alpha(x, b) - h_\beta(x, b) = \beta \int_D g_\beta^\circ(x, y) h(y, b) m(dy) - \alpha \int_D g_\alpha^\circ(x, y) h(y, b) m(dy)$$

$$= \beta \int_D (g_\beta^\circ(x, y) - g_\alpha^\circ(x, y)) h(y, b) m(dy) + (\beta - \alpha) \int_D g_\alpha^\circ(x, y) h(y, b) m(dy)$$

$$= \beta(\alpha - \beta) \int_D \int_D g_\alpha^\circ(x, z) g_\beta^\circ(z, y) h(y, b) m(dz) m(dy)$$

$$+ (\beta - \alpha) \int_D g_\alpha^\circ(x, y) h(y, b) m(dy)$$

$$= (\alpha - \beta) \int_D g_\alpha^\circ(x, y) (h(y, b) - h_\beta(y, b)) m(dy) + (\beta - \alpha) \int_D g_\alpha^\circ(x, y) h(y, b) m(dy)$$

$$= (\beta - \alpha) \int_D g_\alpha^\circ(x, y) h(y, b) m(dy)$$

個々の積分は発散しないから 上の形状は可能である。
 (11) (12) (12)' も同様にして得られる。

§2. U -process と境界条件

この節で M, \hat{M} から \mathbb{R}^D 上の Markov 過程の system を導く。それは M, \hat{M} を各々特定の (\mathbb{R}^D 上のみで増加する) additive functional で time change して得られるものであり上野氏により定式化されたので U eno process あるいは U -process と呼ぶことにしよう。本節では更に U -process の generator とその process M (あるいは \hat{M}) の所謂 "境界条件" との相互関係を調べる。ここでいう境界条件とは M (\hat{M}) の generator の domain に指定されるべき必要条件の一つという意味に了解する。W. Feller は [5] で、Markov chain で境界点有限ヶの場合に、§1 の定理 1 に相当する式を前提として この問題を解く重要な手がかりを与えた。この節のいくつかの定理は formal には [5] の結果の拡張である。

上野氏は逆に最初に境界条件を与えたときに、それに対応すべき境界上の process なる概念を定式化し、それを媒介として与えられた境界条件を満す Markov process がどのように構成されるべきかという議論を一般的な形で展開された。[7], [19].

Feller [5] の結果や、本節の結果だけでは しかし、境界条件のわからなさを U -process のわからなさにそのままおし込めた形になり、 U -process そのものの解析を更に進める必要がある。

§3, §4 ではその問題を扱おう。

以下 (A.1) (A.2) (A.3) (A.4) の他に、次の仮定をおく。

(A.5) $\alpha > 0$ の $x \in S$ に対し

$$K^\alpha f(x) = \int_{\mathbb{R}^D} g_\alpha(x, c) f(c) \mu(dc), \quad \hat{K}^\alpha f(x) = \int_{\mathbb{R}^D} \hat{g}_\alpha(c, x) f(c) \mu(dc) \text{ とおくと } f \in C(\mathbb{R}^D) \text{ なら } K^\alpha f \in C(S), \hat{K}^\alpha f \in C(S).$$

(A.6) $f \in C(\partial D)$ に対し

$$\hat{h}f(x) = \int_{\partial D} \hat{h}(x,b) f(b) \mu(db), \quad f \hat{h}(x) = \int_{\partial D} f(b) \hat{h}(b,x) \mu(db) \quad \text{とおく}$$

< $\hat{h}f \in C(D)$ $f \hat{h} \in C(D)$. $\forall \alpha > 0$ $u \in C(D)$ に対し

$$u \hat{h}_\alpha(b) = \int_D u(x) \hat{h}_\alpha(x,b) m(dx), \quad \hat{h}_\alpha u(b) = \int_D \hat{h}_\alpha(b,x) u(x) m(dx)$$

とおくと $u \hat{h}_\alpha \in C(\partial D)$, $\hat{h}_\alpha u \in C(\partial D)$

Lemma 4 (Hunt の条件). K^α は 次の性質を持つ.

- (i) (completely maximum principle) $f, g \in C^+(\partial D)$ に対し
(13) g の support の上で $K^\alpha f \geq K^\alpha g$
(14) $K^\alpha f \geq K^\alpha g$

が ∂D 上の全ての点で成立する.

ii) $\exists \hat{h}_n, \hat{h}_n \in C^+(\partial D)$, $K^\alpha \hat{h}_n \uparrow 1$ on ∂D

iii) $\{K^\alpha f / \partial D; f \in C(\partial D)\}$ は $C(\partial D)$ で dense である.²⁾

証明 i) 先ず $f \in C^+(\partial D)$ に対し $K^\alpha f$ は $(\forall t, d)$ -excessive であることに注意する. 実際, 定義より

$$e^{-\alpha t} V_t K^\alpha f(x) = \int_{\partial D} \left[\int_t^{+\infty} e^{-\alpha s} P(S, x, C) ds \right] f(C) \mu(dC) \uparrow K^\alpha f(x) \quad (t \downarrow 0)$$

次に $C_g = \{b; b \in \partial D, g(b) > 0\}$ とおくと g は連続であるから

C_g は ∂D の relative open set である.

即ち $S \supset O$ なる open set O が存在して $O \cap \partial D = C_g$.

$b \in C_g$ のとき path の右連続性より

$P_b(t > 0)$ が存在して $0 < s < t$ なる任意の s に対し $X_s \in O = 1$

又 ∂D の点は ∂D に対し regular であるから (A.3) 口)

$P_b(\text{任意の } t \text{ に対し } 0 < s < t \text{ が存在して } X_s \in \partial D) = 1$

従って

$P_b(\text{任意の } t \text{ に対し } 0 < s < t \text{ が存在して } X_s \in C_g) = 1$

即ち

$$(V5) \quad P_b(\delta_{C_g} = 0) = 1.$$

つまり C_g の任意の点は C_g に対し regular であることがわかった. 同様に (V5) $\hat{P}_b(\hat{\delta}_{C_g} - 0) = 1 \quad \forall b \in C_g$.

²⁾ $K^\alpha f / \partial D$ は $K^\alpha f$ の ∂D への restriction の意味.

更に, path の右連続性より $\forall x \in S$

$$(16) \quad P_x(X_{\sigma_{C_g}} \in \bar{C} \mid \sigma_{C_g} < +\infty) = 1$$

$\bar{C} \subset \partial D$ であり, $K_\alpha f, K_\alpha g$ の連続性と (i) の仮定 (13) より

$$(13)' \quad K_\alpha f \geq K_\alpha g \quad \text{on } \bar{C}_g$$

以上の準備をして (i) の証明に移る。 $K^\alpha f$ は α -excessive だから $\forall x \in S$

$$\begin{aligned} K^\alpha f(x) &\geq E_x(e^{-\alpha \sigma_{C_g}} K^\alpha f(X_{\sigma_{C_g}})) && \text{[1] P. 58 参照.} \\ &\geq E_x(e^{-\alpha \sigma_{C_g}} K^\alpha g(X_{\sigma_{C_g}})) && (16) (13)' \text{ による} \\ &= \int_{\partial D} E_x(e^{-\alpha \sigma_{C_g}} g_\alpha(X_{\sigma_{C_g}}, b)) g(b) \mu(db) \\ &= \int_{C_g} E_b(e^{-\alpha \hat{\sigma}_{C_g}} g_\alpha(x, X_{\hat{\sigma}_{C_g}})) g(b) \mu(db) && \text{Lemma 1 による} \\ &= \int_{C_g} g_\alpha(x, b) g(b) \mu(db) \\ &= K^\alpha g(x) \end{aligned}$$

(ii) S で恒等的に 1 である函数は α -excessive であるから

$$\exists f_n \in C^+(S) \quad G_\alpha f_n \uparrow 1 \quad \text{on } S. \quad \text{[1] P. 57 参照}$$

$$\text{今 } b \in \partial D \text{ に対し } h_n(b) = \int_D \hat{h}_\alpha(b, y) f_n(y) m(dy) \text{ とおくと}$$

(A.6) より $h_n \in C^+(\partial D)$ である。定理 1 の (8) の式より, $b \in \partial D$

$$\text{なら } K^\alpha h_n(b) = G_\alpha f_n(b) \text{ であるから } K^\alpha h_n \uparrow 1 \text{ on } \partial D. \quad (n \rightarrow \infty)$$

(iii) $\forall t, t \geq 0$ は $C(S)$ 上の強連続 semigroup であるから

$\{G_\alpha f; f \in C(S)\}$ は dense in $C(S)$. 従って

$\{G_\alpha f / \partial D; f \in C(S)\}$ は dense in $C(\partial D)$. (ii) の場合と同

$$\text{様に } b \in \partial D \text{ に対し } h(b) = \int_D \hat{h}_\alpha(b, y) f(y) m(dy) \text{ とおくと}$$

$h \in C(\partial D)$ で $K^\alpha h(b) = G_\alpha f(b)$ であるから $\{K^\alpha h / \partial D\}$ は

dense in $C(\partial D)$. 当然 $\{K^\alpha f / \partial D; f \in C(\partial D)\}$ は dense in $C(\partial D)$.

(g. e. d.)

今後 $K^\alpha f$ はその ∂D への restriction のみを考えるので $K^\alpha f / \partial D$ を改めて $K^\alpha f$ と記す。

定義 3 $b, b' \in \partial D$ に対し $U_\alpha(b, b') = \alpha \int_D \hat{h}_\alpha(b, m) h(x, b') m(dx)$

($\alpha > 0$) とおき α -位の Feller の kernel と呼ぶ。 $f \in C(\partial D)$ には

$$\text{対し } U_\alpha f(b) = \int_{\partial D} U_\alpha(b, b') f(b') \mu(db') \text{ とおくと (A.6) より}$$

$U_\alpha : C(\partial D) \rightarrow C(\partial D)$ である。

Lemma 5 i) $\exists \alpha_0 > 0, U_{\alpha_0}(b, b') < +\infty$ なら $\forall \alpha > 0, U_\alpha(b, b') < +\infty$

であって、このような b, b' に対しては $\forall \alpha, \beta > 0$

$$(17) \quad U_\alpha(b, b') - U_\beta(b, b') = (\alpha - \beta) \int_D \hat{h}_\alpha(b, x) \hat{h}_\beta(x, b') m(dx)$$

ii) $\mathbb{C}(\partial D) \ni f, \alpha, \beta > 0$ に対し

$$(18) \quad K^\alpha f - K^\beta f + K^\alpha (U_\alpha - U_\beta) K^\beta f = 0$$

注意 2 i) より $U_\alpha(b, b')$ は α に関し単調増大であることがわかる。

$\lim_{\alpha \rightarrow \infty} U_\alpha(b, b')$ を $U(b, b')$ と書いて単に Feller の kernel と呼ぶ。

($U_\alpha(b, b') = +\infty$ のときは $U(b, b') = +\infty$ とする)。後で示すよ

うに K^α は α 位の U -process の 0 次の resolvent operator であり

従って (18) は α を動かした時の U -process の相互の関係を示す式

である。この式は S_t が可算々の集から成り ∂D が有限々の場合に

に Neveu [15] によって導かれた。

Lemma 5 の証明 i) $U_{\alpha_0}(b, b') < +\infty$ なら、定義 3 により

$$\forall \alpha > \alpha_0 \quad U_\alpha(b, b') \leq \frac{\alpha}{\alpha_0} U_{\alpha_0}(b, b') < +\infty$$

今 $\alpha \geq \alpha_0 > \beta$ なる任意の β をとると、(4) (12) を使って

$$+\infty > U_\alpha(b, b') + (\beta - \alpha) \int_D \hat{h}_\alpha(b, x) \hat{h}_\beta(x, b') m(dx)$$

$$= \beta \int_D \hat{h}_\alpha(b, x) \hat{h}_\beta(x, b') m(dx) + (\alpha - \beta) \int_D \hat{h}_\alpha(b, x) (\hat{h}_\alpha(x, b') - \hat{h}_\beta(x, b')) m(dx)$$

$$= \beta \int_D \hat{h}_\alpha(b, x) \hat{h}_\beta(x, b') m(dx) + \beta (\alpha - \beta) \int_D \int_D \hat{h}_\alpha(b, x) \hat{g}_\beta^\alpha(x, y) \hat{h}_\beta(y, b') m(dx) m(dy)$$

$$= \beta \int_D \hat{h}_\alpha(b, x) \hat{h}_\beta(x, b') m(dx) + \beta \int_D (\hat{h}_\beta(b, x) - \hat{h}_\alpha(b, x)) \hat{h}_\beta(x, b') m(dx)$$

$$= U_\beta(b, b')$$

従って $U_\beta(b, b') < +\infty$ である。任意の $\alpha, \beta > 0$ に対して (17) が

成立することは上の計算から明らか。

ii) resolvent equation より ($a \in \partial D$)

$$K^\alpha f(a) - K^\beta f(a) = \int_{\partial D} (\hat{g}_\alpha(a, b) - \hat{g}_\beta(a, b)) f(b) \mu(db)$$

$$= (\beta - \alpha) \int_{\partial D} \int_D \hat{g}_\alpha(a, x) \hat{g}_\beta(x, b) f(b) m(dx) \mu(db)$$

一方 定理 1 と Lemma 5 i) より $a \in \partial D$ に対し

$$K^\alpha (U_\alpha - U_\beta) K^\beta f(a)$$

$$= (\alpha - \beta) \int_{\partial D} \int_D \int_D \hat{g}_\alpha(a, b) \hat{h}_\alpha(b, x) \hat{h}_\beta(x, c) K^\beta f(c) \mu(db) m(dx) \mu(dc)$$

$$= (\alpha - \beta) \int_{\partial D} \int_D g_\alpha(a, x) \bar{g}_\beta(x, b) f(b) m(dx) \mu(db) \quad (g.e.d.)$$

さて U -process を conservative にするための条件として次の仮定をおこう.

(A.7) $\forall x \in D$.

$$P_x(\sigma_{\partial D} < +\infty) = 1, \quad \hat{P}_x(\hat{\sigma}_{\partial D} < +\infty) = 1.$$

Lemma 6 i) $\mathbb{C}(\partial D)$ の K^α による range を \mathcal{R} とすると \mathcal{R} は α に無関係に $\mathbb{C}(\partial D)$ で dense である.

又対応 $K^\alpha: \mathbb{C}(\partial D) \rightarrow \mathcal{R}$ は one to one である.

ii) $\exists Q: \mathcal{R} \rightarrow \mathbb{C}(\partial D)$ closed operator

(19) $-(K^\alpha)^{-1} = Q - U_\alpha$

iii) $f \in \mathbb{C}(\partial D)$ に対し $\lim_{\alpha \rightarrow \infty} K^\alpha f = 0$ (∂D 上で一様).

$f \in \mathcal{R}$ に対し $\lim_{\alpha \rightarrow \infty} K^\alpha U_\alpha f = f$ (∂D 上で一様).

iv) $I \in \mathcal{R}, QI = 0$

証明 i) \mathcal{R} が dense であることは Lemma 4 iii) で既に示した.

これが α に無関係なことは Lemma 5 の (18) 式より容易に証明できる. $K^\alpha: \mathbb{C}(\partial D) \leftrightarrow \mathcal{R}$ が one to one であることは, Lemma 4 i) ii) iii) より証明できる. 証明について例えば [11] p. 40 参照.

ii). $u \in \mathcal{R}$ とすると $\exists f \in \mathbb{C}(\partial D)$ $u = K^\beta f$ と替ける. $f = (K^\beta)^{-1}u$.

(18) より

$$K^\alpha f - u + K^\alpha(U_\alpha - U_\beta)u = 0$$

$$f - (K^\alpha)^{-1}u + (U_\alpha - U_\beta)u = 0$$

即ち

$$-(K^\alpha)^{-1}u + U_\alpha u = -(K^\beta)^{-1}u + U_\beta u$$

従って $Qu = -(K^\alpha)^{-1}u + U_\alpha u$ とおくと Q は α に無関係に (19) の式を得る. Q が closed であることは K^α, U_α の有界性より出る.

iii). $f \in \mathbb{C}^+(\partial D)$ として一般性を失わない.

$$K^\alpha f(b) = \int_{\partial D} g_\alpha(b, c) f(c) \mu(dc) = \int_0^\infty e^{-\alpha t} dt \int_{\partial D} P(t, b, c) f(c) \mu(dc).$$

$\therefore K^\alpha f \downarrow 0$ ($\alpha \rightarrow \infty$) Dini より一様収束.

又 $f \in \mathcal{R}$ とすると (19) より $K^\alpha(Q - U_\alpha)f = -f$
 $K^\alpha Q f \xrightarrow{\alpha \rightarrow \infty} 0$ (一杯) だから $K^\alpha U_\alpha f \xrightarrow{\alpha \rightarrow \infty} f$ (一杯)

(iv) M は conservative であるから

$$\forall x \in S \quad \alpha \int_D \mathcal{F}_\alpha(x, y) m(dy) = 1.$$

又仮定 (A.7) より $\forall x \in D, \hat{h}1(x) = \int_{\partial D} \hat{h}(x, b) \mu(db)$
 $= P_x(X_{\sigma_{\partial D}} \in \partial D) = P_x(X_{\sigma_{\partial D}} \in \partial D, \sigma_{\partial D} < +\infty) = 1.$

従って $b \in \partial D$ のとき 定理 I より

$$\begin{aligned} 1 &= \alpha \int_{\partial D} \int_D \mathcal{F}_\alpha(b, c) \hat{h}_\alpha(c, y) m(dy) \mu(dc) \\ &= \int_{\partial D} \mathcal{F}_\alpha(b, c) [\alpha \int_D \hat{h}_\alpha(c, y) \hat{h}1(y) m(dy)] \mu(dc). \\ &= K^\alpha U_\alpha 1. \end{aligned}$$

$$\therefore 1 \in \mathcal{R} \text{ 上 } Q1 - (K^\alpha)^{-1} 1 + U_\alpha 1 = 0. \quad (\text{g.e.d.})$$

次の仮定は S3, S4 に於て本質的であるが 0位の U -process の群の強直統性を保証するためさしあたって必要なので こゝでもうけることにする。

(A.8) $(0, +\infty) \times D \times \partial D$ 上の連続函数 $H_u(x, b), \hat{A}_u(b, x), u \in (0, +\infty), x \in D, b \in \partial D$ があって

$$\hat{h}(x, b) = \int_0^{+\infty} H_u(x, b) du, \quad \hat{h}_x(b, x) = \int_0^{+\infty} \hat{A}_u(b, x) du.$$

且つ

$$(20) \quad \int_D P^\circ(v, x, dy) H_u(y, b) = H_{u+v}(x, b)$$

$$(20)' \quad \int_D \hat{A}_u(b, y) \hat{P}^\circ(v, x, dy) = H_{u+v}(b, x)$$

$$\text{こゝに } P^\circ(v, x, E) = P_x(X_v \in E, v < \sigma_\infty),$$

$$\hat{P}^\circ(v, x, E) = \hat{P}_x(\hat{X}_v \in E, v < \hat{\sigma}_\infty) \quad E \text{ は } D \text{ の Borel } \sigma$$

Ney *et al.* [16] の言葉に従えば (20) を満たす H を exit law, (20)' を満たす \hat{A} を entrance law と呼ぶべきである。

Lemma 7 i) $\forall \alpha \geq 0, x \in D, b \in \partial D$

$$(21) \quad \hat{h}_\alpha(x, b) = \int_0^{+\infty} e^{-\alpha u} H_u(x, b) du$$

$$(21)' \quad \hat{h}_\alpha(b, x) = \int_0^{+\infty} e^{-\alpha u} H_u(b, x) du.$$

ii) $u > 0$ $b, b' \in \partial D$ に対し

$$(22) \quad A_u(b, b') = \int_D \hat{H}_v(b, x) H_{u-v}(x, b') m(dx) \quad 0 < v < u$$

とおくと A_u は v のとり分は無関係で

$$(23) \quad U_\alpha(b, b') = \int_0^{+\infty} (1 - e^{-\alpha u}) A_u(b, b') du$$

証明 i) $\hat{h}_\alpha(x, b)$ の定義 (定義 2) より

$$\begin{aligned} \hat{h}_\alpha(x, b) &= \int_0^{+\infty} H_u(x, b) du - \alpha \int_D g_\alpha^0(x, y) m(dy) \int_0^{+\infty} H_u(y, b) du \\ &= \int_0^{+\infty} H_u(x, b) du - \alpha \int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} dt \int_D P^0(t, x, dy) \int_0^{+\infty} H_u(y, b) du \\ &= \int_0^{+\infty} H_u(x, b) du - \alpha \int_0^{+\infty} \int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} H_{u+t}(x, b) du dt \\ &= \int_0^{+\infty} H_u(x, b) du - \int_0^{+\infty} H_u(x, b) \left(\int_0^u \alpha e^{-\alpha t} dt \right) du \\ &= \int_0^{+\infty} e^{-\alpha u} H_u(x, b) du. \end{aligned}$$

(21)' も同様の計算を得られる。

ii) E, F を D の Borel set とすると $\int_E m(dx) \hat{P}^0(t, x, F)$

$$= \int_F \hat{P}^0(t, y, E) m(dy) \quad \text{であることは容易にわかるから} \quad 0 < v < w < u \text{ とすると}$$

$$\begin{aligned} \int_D \hat{H}_v(b, x) H_{u-v}(x, b') m(dx) &= \iint_D \hat{H}_v(b, y) \hat{P}^0(w-v, x, dy) H_{u-v}(x, b') m(dx) \\ &= \int_D \int_D \hat{H}_v(b, y) P^0(w-v, y, dx) H_{u-v}(x, b') m(dx) \\ &= \int_D \hat{H}_v(b, y) H_{u-v}(y, b') m(dy). \end{aligned}$$

即ち A_u は v のとり分は無関係に定まる。又

$$\begin{aligned} \int_0^{+\infty} (1 - e^{-\alpha u}) A_u(b, b') du &= \int_0^{+\infty} \int_0^u \alpha e^{-\alpha v} A_u(b, b') dv du \\ &= \alpha \int_D m(dy) \int_0^{+\infty} e^{-\alpha v} \hat{H}_v(b, y) dv \int_0^{+\infty} H_{u-v}(y, b') du \\ &= \alpha \int_D \hat{h}_\alpha(b, y) \hat{h}(y, b') m(dy) = U_\alpha(b, b') \quad (\text{q. e. d.}) \end{aligned}$$

以上の準備の下に ∂D の process の system の存在定理に入る。

定理 2

i) $\mathbb{C}(\partial D)$ 上の強連続な semigroups の system $\{T_t^\alpha; \alpha \geq 0\}$ が存在して

$$(24) \quad \forall f \in \mathbb{C}(\partial D), \alpha > 0, K^\alpha f(a) = \int_0^{+\infty} T_t^\alpha f(a) dt \quad a \in \partial D$$

$T_t^\alpha, \alpha > 0$ の generator は $Q - U_\alpha$, $T_t = T_t^0$ の generator は Q である。

ii) $f \in \mathbb{C}(\mathcal{D})$ に対し $K_\lambda^\alpha f(a) = \int_0^{+\infty} e^{-\lambda t} T_t^\alpha f(a) dt$, $\alpha \geq 0, \lambda > 0$ とおくと K_λ^α による $\mathbb{C}(\mathcal{D})$ の image は \mathcal{R} である。

$$(25) \quad K_\lambda^\alpha f - K_\lambda^\beta f + K_\lambda^\alpha (U_\alpha - U_\beta) K_\lambda^\beta f = 0 \quad \alpha, \beta \geq 0, \lambda > 0 \text{ が成立する.}$$

証明 先ず $\alpha > 0$ の場合を示す。Lemma 6 より。

- $(Q - U_\alpha) K_\lambda^\alpha f = f$ がわかった。

$$K_\lambda^\alpha = \sum_{k \geq 0} (-\lambda)^k (K^\alpha)^{k+1} \quad 0 \leq \lambda < 1/\|K^\alpha\|$$

$$(26) \quad K_{\tilde{\lambda}}^\alpha = \sum_{k \geq 0} (\lambda - \tilde{\lambda})^k (K_\lambda^\alpha)^{k+1} \quad 0 \leq \tilde{\lambda} < 2\lambda$$

としていくと 任意の $\lambda > 0$ に対し K_λ^α が定義できて

i) $(\lambda - Q + U_\alpha) K_\lambda^\alpha f = f \quad \forall f \in \mathbb{C}(\mathcal{D})$

ii) Lemma 5 i) の complete maximum principle より positive maximum principle が成る。即ち $\forall g \in \mathcal{R}$ a が g の positive maximum point ならば $-(Q - U_\alpha) g(a) \geq 0$

iii) \mathcal{R} は $\mathbb{C}(\mathcal{D})$ で dense.

従って Hille-Yosida の定理より 強連続な半群 T_t^α があって

(24) が成立し、その generator は $Q - U_\alpha$ である。又

$K_\lambda^\alpha f - K_\mu^\alpha f + (\lambda - \mu) K_\lambda^\alpha K_\mu^\alpha f = 0$, $\alpha > 0, \lambda, \mu \geq 0$ 。だから K_λ^α の range は \mathcal{R} に等しい。今 $u \in \mathcal{R}$ とすると $u = K_\lambda^\alpha f$, $\alpha > 0, \lambda \geq 0$ $f \in \mathbb{C}(\mathcal{D})$ と書ける。

$$(\lambda - Q + U_\beta) u - (\lambda - Q + U_\alpha) u + (U_\alpha - U_\beta) u = 0$$

両辺に K_λ^β を operate して

$$K_\lambda^\alpha f - K_\lambda^\beta f + K_\lambda^\beta (U_\alpha - U_\beta) K_\lambda^\alpha f = 0$$

を得る。

最後に $T_t = T_t^0$ の存在を示そう。 $\mathbb{C}(\mathcal{D})$ に於ける norm を

$\|\cdot\|$ で表わす。先ず (23) より $b \in \mathcal{D}$ に対し

$$U_\alpha I(b) = \int_0^{+\infty} (1 - e^{-\alpha u}) A_u I(b) du \downarrow 0 \quad (\alpha \rightarrow 0)$$

ここに $A_u I(b) = \int_b A_u(b, b') \mu(db')$ 。従って Dini により

$\|U_\alpha I\| \rightarrow 0$ ($\alpha \rightarrow 0$)。 U_α の operator としての norm を

$$\|U_\alpha\| \text{ とか } \|U_\alpha\| \leq \|U_\alpha I\| \rightarrow 0 \quad (\alpha \rightarrow 0)$$

次に $\lambda > 0$ とすると (25) より

$$\|K_\lambda^\alpha - K_\lambda^\beta\| \leq \|K_\lambda^\beta\| \|U_\beta - U_\alpha\| \|K_\lambda^\alpha\| \leq \frac{1}{\lambda} \|U_\beta - U_\alpha\| \rightarrow 0 \quad (\alpha, \beta \rightarrow 0)$$

故に $\|K_\lambda \lim_{\alpha \rightarrow 0} K_\lambda^\alpha = K_\lambda$ in norm.

$K_\lambda : \mathbb{C}(\partial D) \rightarrow \mathbb{C}(\partial D)$ であるが K_λ に対し、次の i) ii) iii) が成立する。

i) $f \in \mathbb{C}(\partial D)$ に対し $K_\lambda f \in R$ で $(\lambda - Q) K_\lambda f = f$

ii) $f \in R$ $a \in \partial D$ が f の positive maximum point とすると $Q f(a) \leq 0$

iii) $D(Q) = R : \text{dense in } \mathbb{C}(\partial D)$

iv) は (25) より

$$K_\lambda f - K_\lambda^\alpha f - K_\lambda U_\alpha K_\lambda^\alpha f = 0, \quad K_\lambda^\alpha f - K_\lambda f - K_\lambda U_\alpha K_\lambda^\alpha f = 0$$

が出来ることに注意すれば明らかである。

i) の証明. $f \in \mathbb{C}(\partial D)$ に対し $(\lambda - Q) K_\lambda^\alpha f + U_\alpha K_\lambda^\alpha f = f$ $\alpha > 0, \lambda > 0$ である. ところが $\|U_\alpha K_\lambda^\alpha\| \leq \frac{1}{\lambda} \|U_\alpha\| \xrightarrow{\alpha \rightarrow 0} 0$ 従って Q の closed 性を使って $(\lambda - Q) K_\lambda f = f$ を得る.

ii) の証明. $f \in R$. a を f の positive maximum point とする. $\forall \alpha > 0$. ii) より

$$(Q - U_\alpha) f(a) \leq 0 \quad Q f(a) \leq U_\alpha f(a)$$

最初の注意より α を充分小さくして右辺をいくらでも 0 に近くすることが出来る. 従って $Q f(a) \leq 0$

ii) iii) がわかったから Hille-Yosida の定理により Q を generator とする semigroup T_t があって

$$K_\lambda f = \int_0^{+\infty} e^{-\lambda t} T_t f dt \quad \lambda > 0 \quad f \in \mathbb{C}(\partial D). \quad (\text{g.l.d.})$$

定義 4 $\{T_t, t \geq 0\}$ から導かれる ∂D 上の Markov 過程を $\mathbb{M}_{\partial D}$ と書き \mathbb{M} から ∂D に導びかれた U -process と呼ぶ. $\{T_t^\alpha, t \geq 0\}$ $\alpha > 0$ に対応する ∂D 上の Markov 過程を $\mathbb{M}_{\partial D}^\alpha$ と書き \mathbb{M} から ∂D に導びかれた α 位の U -process という.

$Q1 = 0$ から $T_t 1 = 1$ が出来るから $\mathbb{M}_{\partial D}$ は conservative である.

\mathbb{M} から今までの同じことを繰り返すことにより ∂D 上に

Markov 過程の system が解かれるが、これに対しては §4 で融れる。

次に $M_{\partial D}^{\alpha}$ は M を適当に time change して得られることを示そう。

定理 3 ∂D のみで増加する M の continuous additive functional

$S(t, w)$ があって $\forall \alpha \geq 0 \quad \forall f \in C(\partial D)$

$$(27) \quad T_t^{\alpha} f(b) = E_b(e^{-\alpha S^{-1}(t, w)} f(X_{S^{-1}(t, w)})) \quad b \in \partial D$$

$$\text{ここに } S^{-1}(t, w) = \max \{ u : S(u, w) \leq t \}.$$

証明 先ず (A.2) 1) と (A.5) より $\alpha > 0$ に対し $K^{\alpha} I(x) = \int_{\partial D} g_{\alpha}(x, b)$

$\mu(db)$ が uniformly $(\forall \epsilon, \alpha)$ -excessive であることがわかる。

従って Tanaka の定理 [7] より ∂D 上のみで増加する additive

functional (continuous) $S^{\alpha}(t, w) \geq 0$ があって $K^{\alpha} I(b) =$

$E_b(S^{\alpha}(+\infty, w))$, $S(t, w) = \int_0^t e^{\alpha S} dS^{\alpha}(t, w)$. とおくとこれは α に

無関係で $K^{\alpha} I(b) = E_b(\int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} dS(t, w))$ が任意の $\alpha > 0$ について成

立する。 K_{λ}^{α} の定義 (26) より $\frac{1}{\lambda} = K_{\lambda} I(b) = \lim_{\alpha \rightarrow 0} K_{\lambda}^{\alpha} I(b) =$

$E_b(\int_0^{+\infty} e^{-\lambda S(t)} dS(t)) = \frac{1}{\lambda} - \frac{1}{\lambda} E_b(e^{-\lambda S(+\infty)})$ がわかるから

$P_b(S(+\infty) = +\infty) = 1$ である。一方第 2 章 §4 の表現定理によつて $\forall f \in C(\partial D)$

$$K^{\alpha} f(b) = E_b(\int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} f(X_t) dS(t, w)) = \int_0^{+\infty} E_b(e^{-\alpha S^{-1}(t)} f(X_{S^{-1}(t)})) dt.$$

再び (26) より

$$K_{\lambda}^{\alpha} f(b) = \int_0^{+\infty} e^{-\lambda t} E_b(e^{-\alpha S^{-1}(t, w)} f(X_{S^{-1}(t, w)})) dt. \quad \forall \lambda > 0.$$

一方 $K_{\lambda}^{\alpha} f(b) = \int_0^{+\infty} e^{-\lambda t} T_t^{\alpha} f(b) dt$. とおきか

$E_b(e^{-\alpha S^{-1}(t, w)} f(X_{S^{-1}(t, w)}))$ は t に対し右連続であり $T_t^{\alpha} f(b)$ は

t に対し連続である。従つて

$$T_t^{\alpha} f(b) = E_b(e^{-\alpha S^{-1}(t, w)} f(X_{S^{-1}(t, w)})) \quad \forall \alpha > 0.$$

又 $K_{\lambda} f(b) = \lim_{\alpha \rightarrow 0} K_{\lambda}^{\alpha} f(b) = \int_0^{+\infty} e^{-\lambda t} E_b(f(X_{S^{-1}(t, w)})) dt$. と $K_{\lambda} f(b) =$

$\int_0^{+\infty} e^{-\lambda t} T_t f(b) dt$ を比べて $T_t f(b) = E_b(f(X_{S^{-1}(t, w)}))$ を得る。

(g.e.d.)

以下 M の境界条件を $M_{\partial D}$ の generator Q を使って表現する問題を与えよう。

この節の以下の部分だけに次の仮定を設ける。

(A.9) V_t の generator を \mathcal{G} , その domain を $\mathcal{D}(\mathcal{G})$ と置く。

任意の $f \in \mathcal{C}(\partial D)$ に対し $\hat{h}_\alpha f(x) = \int \hat{h}_\alpha(x, b) f(b) \mu(db)$ とおくと $x \in D$ に対し

$$\mathcal{G}_f(\hat{h}_\alpha f)(x) = \lim_{t \downarrow 0} \frac{V_t(\hat{h}_\alpha f)(x) - \hat{h}_\alpha f(x)}{t}$$

が well defined であり $\mathcal{G}_f(\hat{h}_\alpha f)(x) = \alpha \hat{h}_\alpha f(x)$.

Lemma 8 $\forall f \in \mathcal{C}(D)$ に対し $\mathcal{G}_f(G_\alpha^\circ f)(x)$, $x \in D$ が well defined であり

$$(28) \int_D \hat{h}(b, x) \mathcal{G}_f(G_\alpha^\circ f)(x) m(dx) = - \int_D \hat{h}_\alpha(b, x) f(x) m(dx)$$

証明 定理 I より $G_\alpha f(x) = G_\alpha^\circ f(x) + \int_{\partial D} \hat{h}_\alpha(x, b) G_\alpha f(b) \mu(db)$ である

\mathcal{G}_f の定義より $\mathcal{G}_f(G_\alpha f) = \alpha G_\alpha f - f$ 従って (A.9) より

$$\mathcal{G}_f(G_\alpha^\circ f)(x) = \alpha G_\alpha^\circ f(x) - f(x), \quad x \in D \quad \text{さて } f \in \mathcal{C}(D) \text{ 且}$$

support が compact とする。

$$\begin{aligned} \int_D \hat{h}(b, y) \mathcal{G}_f(G_\alpha^\circ f)(y) m(dy) &= \int_D \hat{h}(b, y) (\alpha G_\alpha^\circ f(y) - f(y)) m(dy) \\ &= \alpha \int_D \int_D \hat{h}(b, y) \mathcal{G}_f^\circ(y, z) f(z) m(dz) m(dy) - \int_D \hat{h}(b, y) f(y) m(dy) \\ &= \int_D (\hat{h}(b, z) - \hat{h}_\alpha(b, z)) f(z) m(dz) - \int_D \hat{h}(b, y) f(y) m(dy) \\ &= - \int_D \hat{h}_\alpha(b, y) f(y) m(dy) \end{aligned}$$

support compact な函数で近似して $f \in \mathcal{C}(D)$ に対し (28) を得る。

定理 4 (境界条件) $u \in \mathcal{D}(\mathcal{G})$ なる $u|_{\partial D} \in \mathcal{R}$ であり

$$(29) \quad Qu(b) - \int_D \hat{h}(b, x) \mathcal{G}_f u(x) m(dx) = 0 \quad b \in \partial D$$

が成立する。

証明 $u \in \mathcal{D}(\mathcal{G})$ とすると $\exists f \in \mathcal{C}(S)$ $u = G_\alpha f$ 定理 I より

$$(30) \quad u(x) = G_\alpha^\circ f(x) + \int_{\partial D} \hat{h}_\alpha(x, b) u(b) \mu(db) \quad x \in D$$

$$(31) \quad u(b) = K^\alpha \cdot [\hat{h}_\alpha f](b) \quad b \in \partial D$$

但し $[\hat{h}_\alpha f](c) = \int_D \hat{h}_\alpha(c, x) f(x) m(dx)$ とする (31) と (19) より

$$[\hat{h}_\alpha f](b) = (K^\alpha)^{-1} u(b) = -Qu(b) + U_\alpha u(b)$$

(30) と (A.9) と Lemma 8 とにより

$$\int_D \hat{h}(b, x) Q_U(x) m(dx) = - \int_D \hat{h}_\alpha(b, x) f(x) m(dx) + U_\alpha U(b) \\
 = QU(b) - U_\alpha U(b) + U_\alpha U(b) = QU(b). \quad (\text{q.e.d.})$$

注意 $\int_D \hat{h}(b, x) Q_U(x) m(dx)$ に相当する量を Feller は [5] の場合に U の b に於ける "normal derivative analogue" と呼んだ。実際にはそれは U を定理 1 の型に分解したときの g に関する potential の part の normal derivative に類似である。これは Lemma 8 からも推察できるが、境界が regular な古典的な拡散過程などでは確かめることができる事実である。

Harmonic part の normal derivative に analogous な情報は (境界条件を知るにはこれが最も重要なものであるが) Q の中に入っているとみるべきである。

§3. U -process から算かれる space-time process.

この節では定理 3 の $S(t, w)$ に対し $(S^{-1}(t, w), X_{S^{-1}}(t, w))$ の分布により $[0, +\infty) \times \partial D$ 上の Markov 過程を導く。この process の Lévy measure を計算することにより最初の process M の excursion (path が ∂D より D に入ってから最初に ∂D に達するまでの path の行動) の状態を調べるのをこの節の主な目標とする。

(A.1) ~ (A.8) を仮定する。

定理 4 $\bar{I} = [0, +\infty]$ 即ち $I = [0, +\infty)$ の one point compact 化とする。 $\mathbb{C}(\bar{I} \times \partial D)$ 上の強連続な semigroup $\{F_t, t \geq 0\}$ があって次の性質を満す。

$$h(u, b) = e^{-\alpha u} f(b), \quad u \in \bar{I}, b \in \partial D, f \in \mathbb{C}(\partial D)$$

なる函数に対しては

$$(32) \quad F_t h \cdot (u, b) = e^{-\alpha u} T_t^\alpha f(b)$$

証明 \bar{I} の Borel set J , ∂D の Borel set B , $b \in \partial D$ に対し

$$(33) \quad F_t^x(J; b, B) = P_b^x(S^{-1}(t, w) \in J; X_{S^{-1}(t, w)} \in B)$$

とおく. 定理 3 より $T_t^x f(b) = E_b^x(e^{-\lambda S^{-1}(t, w)} f(X_{S^{-1}(t, w)}))$.

であるから.

$$(34) \quad T_t^x f(b) = \int_0^{+\infty} \int_{\partial D} e^{-\lambda u} f(b') F_t^x(du; b, db')$$

が $f \in C(\partial D)$, $b \in \partial D$ に対して成立する. 今 $h(u, b) \in C(\bar{I} \times \partial D)$ に対し

$$(35) \quad F_t h(u, b) = \int_0^{+\infty} \int_{\partial D} h(u+v, b') F_t^x(dv; b, db')$$

とおこう. (32) が成立することは (34) から明らか. F_t が強連続な semigroup であることを示そう.

先ず $F_t: C(\bar{I} \times \partial D) \rightarrow C(\bar{I} \times \partial D)$ を示す.

$$D = \{h \in C(\bar{I} \times \partial D); h(u, b) = e^{-\lambda u} f(b), \lambda \geq 0, f \in C(\partial D)\}$$

とおくと Stone-Weierstrass の定理より D は $C(\bar{I} \times \partial D)$ で dense である. 任意の $h \in C(\bar{I} \times \partial D)$ に対し $h_n \in D$, $h_n \rightarrow h$ ($n \rightarrow \infty$) なる $\{h_n\}$ をとる. (32) より $F_t h_n \in C(\bar{I} \times \partial D)$ であ

$$\begin{aligned} \text{って } |F_t h(u, b) - F_t h_n(u, b)| &\leq \|h - h_n\| \int_0^{+\infty} \int_{\partial D} F_t^x(du, b, db') \\ &= \|h - h_n\| T_t 1(b) = \|h - h_n\|, \end{aligned}$$

従って連続函数の一致収束の極限として $F_t h \in C(\bar{I} \times \partial D)$ であり F_t の operator としての norm が 1 であることもわかる.

$h \in D$ に対しては (32) より明らかに

$$F_t F_s h = F_{t+s} h \quad t, s \geq 0$$

$$\|F_t h - h\| \rightarrow 0 \quad t \downarrow 0$$

である. D が $C(\bar{I} \times \partial D)$ で dense で F_t が有界であることからこの関係は全ての $h \in C(\bar{I} \times \partial D)$ について成立する. (q.e.d.)

定義 5 F_t から導かれる $\bar{I} \times \partial D$ 上の Markov 過程を $M_{\bar{I} \times \partial D}^x$ と書く. これを U-process $\{M_{\partial D}^x; \lambda \geq 0\}$ から導かれる space-time process と呼ぶ.

$f \in C(\partial D)$, J を \bar{I} の Borel set とするとき $\int_{\partial D} F_t^x(J, b, db') f(b')$ を $F_t^x(J, b, f)$ とかくことにする.

Lemma 9

i) $F_t^*(\{0\}, b, f) = 0, F_t^*(\{+\infty\}, b, f) = 0$

$0 < t < +\infty \quad b \in \partial D \quad f \in \mathcal{C}(\partial D)$

ii) $\int_0^{+\infty} F_t^*(du, b, f) dt = du \int_{\partial D} P(u, b, b') f(b') \mu(db')$ $f \in \mathcal{C}(\partial D)$

iii)

(36) $(1 - e^{-u}) \frac{F_t^*(du, b, f)}{t} \xrightarrow{t \downarrow 0} (1 - e^{-u}) A_u f(b) du$

収束は du の measure としての弱収束の意味. $f \in \mathcal{R}$,

$A_u f(b) = \int_{\partial D} A_u(b, b') f(b') \mu(db')$ とする.

証明 i) (34) より

$\lim_{\alpha \rightarrow +\infty} T_t^\alpha f(b) = F_t^*(\{0\}, b, f)$

$\lim_{\alpha \rightarrow +\infty} (T_t^\alpha f(b) - T_t^\alpha f(b)) = F_t^*(\{+\infty\}, b, f)$

である. $T_t^\alpha f(b) = E_b(e^{-\alpha S^{-1}(t, w)} f(X_{S^{-1}(t, w)}))$ より $\lim_{\alpha \rightarrow +\infty} T_t^\alpha f(b) = T_t f(b)$ はすぐわかる.

$|T_t^\alpha f(b)| \leq \|f\| \cdot T_t^\alpha 1(b)$

Lemma 6 iii) より.

$\lim_{\alpha \rightarrow +\infty} K_t^\alpha 1(b) = \int_0^{+\infty} \lim_{\alpha \rightarrow +\infty} T_t^\alpha 1(b) dt = 0$

$\lim_{\alpha \rightarrow +\infty} T_t^\alpha 1(b) = P_b(S^{-1}(t, w) = 0)$ は t に関する減少函数だから.

全ての t に対し $\lim_{\alpha \rightarrow +\infty} T_t^\alpha 1(b) = 0$.

ii) $\int_0^{+\infty} e^{-\alpha u} du \int_{\partial D} P(u, b, b') f(b') \mu(db') = \int_0^{+\infty} f(b)$

$= \int_0^{+\infty} T_t^\alpha f(b) dt = \int_0^{+\infty} e^{-\alpha u} \int_0^{+\infty} F_t^*(du, b, f) dt$

が任意の $\alpha > 0$ に対し成立するから.

iii) 定理 2 より $f \in \mathcal{R}$ に対し.

$\frac{T_t f - f}{t} \xrightarrow{t \downarrow 0} Qf, \quad \frac{T_t^\alpha f - f}{t} \xrightarrow{t \downarrow 0} Qf - U_\alpha f$

従って $\frac{T_t f - T_t^\alpha f}{t} \xrightarrow{t \downarrow 0} U_\alpha f$. 書きかえると (34) と (23) より

$\int_0^{+\infty} (1 - e^{-\alpha u}) \frac{F_t^*(du, b, f)}{t} \xrightarrow{t \downarrow 0} \int_0^{+\infty} (1 - e^{-\alpha u}) A_u f(b) du$

が任意の α について成立することになる. $f \in \mathcal{R}$ を non-negative として一般性を失わない (36) の右辺が t に関し一様有界な measure であることがわかるから弱収束する部分列を含む.

一方 $f(x) = \int_0^{+\infty} \frac{1 - e^{-\alpha x}}{1 - e^{-\alpha}} \nu(du)$ とおく時 $\{f(\alpha), \alpha > 0\}$ は

measure $\nu \in \mathcal{E}$ を完全にさめる. 以上に注意すると iii) を得る.
(q.e.d)

さて $\mathbb{I} \times \mathbb{D}$ の確率法則を $\tilde{P}(u, b)$ ($(u, b) \in \mathbb{I} \times \mathbb{D}$, path の七座標を $(\eta_t, \gamma_t) \in \mathbb{I} \times \mathbb{D}$ としよう. path は右区間で左から極限を持つ version をとっておく.

$+\infty > u_0 > 0$ を固定して $\mathbb{I} \times \mathbb{D}$ における strip G を次の様にさめる.

$$G = \{(u, b) \in \mathbb{I} \times \mathbb{D}; 0 \leq u < u_0, b \in \mathbb{D}\}$$

τ_G を path の G からの first leaving time とする. 即ち

$$\tau_G = \inf \{t, t \geq 0, (\eta_t, \gamma_t) \notin G\}$$

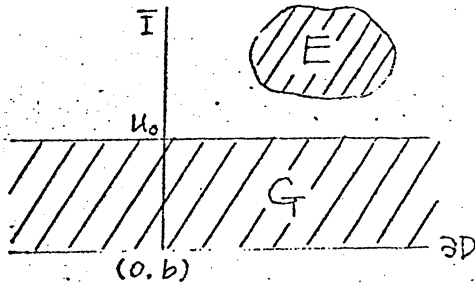
$$= +\infty \quad \text{if there is no such } t$$

$\mathbb{I} \times \mathbb{D} - G$ に含まれる Borel set を E とした時次の定理が成立する. 但し E と G の距離は真に正とする.

定理 5

$$\tilde{P}(u, b) \{(\eta_{\tau_G}, \gamma_{\tau_G}) \in E\} = \int_0^{u_0} \int_{\mathbb{D}} P(u, b, b') du \mu(db') \iint_{\mathbb{E}} A_{v-u}(b, c) dv \mu(dc)$$

証明



証明は Markov 過程の Lévy measure についての商形式を論じた Semi on Prob. vol. 13 [18] 次 3 章 §1 に従って行なう. (尚 [9] 参照) $\varepsilon > 0$ を任意に与えたとき

$g \in \mathcal{C}(\mathbb{I})$, $g(u) = 0$ $0 \leq u < u_0 + \varepsilon$ なる g と任意の $f \in \mathcal{R}$ に対し $h(u, b) = g(u) f(b)$ ($(u, b) \in \mathbb{I} \times \mathbb{D}$) とおくと $h \in \mathcal{C}(\mathbb{I} \times \mathbb{D})$ で h の support は G^c に含まれ, その G からの距離は真に正である. しかも $\frac{F_t h(u, b)}{t}$ は $(u, b) \in G$ で一様有界で

$$(37) \quad \lim_{t \downarrow 0} \frac{F_t h(u, b)}{t} = \int_{u_0}^{+\infty} \int_{\mathbb{D}} A_{v-u}(b, b') h(v, b') dv \mu(db')$$

である. 但し $(u, b) \in G$. 一様有界

$$\frac{F_t h(u, b)}{t} = \frac{1}{t} \int_0^{+\infty} \int_{\mathbb{D}} g(u+v) f(b') F_t^*(dv; b, db')$$

$$= \int_0^{+\infty} \frac{g(u+v)}{1-e^{-v}} (1-e^{-v}) \frac{F_t'(dv, b, f)}{t}$$

ところが g に関する仮定により $0 \leq u < u_0$ なる限り、
 $g(u+v)/1-e^{-v}$ は v の函数として $\mathcal{C}(I)$ に属することから
ら Lemma 9 iii) より

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{F_t h(u, b)}{t} = \int_0^{+\infty} \frac{g(u+v)}{1-e^{-v}} (1-e^{-v}) A_v f(b) dv$$

$$= \int_{u_0}^{+\infty} A_{v-u} f(b) dv$$

となり (37) を得る. $\sup_{0 \leq u \leq u_0, 0 \leq v < +\infty} \frac{g(u+v)}{1-e^{-v}} = C$ とおくと $C < +\infty$

$$\left| \frac{F_t h(u, b)}{t} \right| \leq C \cdot \|f\| \cdot \frac{T_t 1(b) - T_t^1 1(b)}{t} \xrightarrow{(unif. in b)} C \|f\| \cdot U_1 1(b)$$

であるから (37) の収束が G で一様であることを得る。

次に $\tilde{P}(u, b)$ による平均を $\tilde{E}(u, b)$ と表わした時 $b \in \mathcal{D}$ に対し

$$(38) \quad \tilde{E}(0, b)(\tau_G) < +\infty$$

であることを示そう。 G の indicator function を χ_G とおくと

$$\tilde{E}(0, b)(\tau_G) = \tilde{E}(0, b) \left(\int_0^{\tau_G} \chi_G(\gamma_t, Y_t) dt \right) \leq \tilde{E}(0, b) \left(\int_0^{+\infty} \chi_G(\gamma_t, Y_t) dt \right)$$

$$= \int_0^{+\infty} F_t \chi_G(0, b) dt = \int_0^{+\infty} dt \int_{\mathcal{D}} F_t'(du, b, db')$$

故に Lemma 9 ii) より

$$\tilde{E}(0, b)(\tau_G) \leq \int_0^{u_0} du \int_{\mathcal{D}} P(u, b, b') \mu(db') \leq e^{\alpha u_0} \int_0^{u_0} e^{-\alpha u} du \int_{\mathcal{D}} P(u, b, b') \mu(db')$$

$$\leq e^{\alpha u_0} K \times 1(b) < +\infty \quad (\alpha > 0)$$

更に

$$(39) \quad \tilde{E}(0, b) \left(\int_0^{\tau_G} \chi_F(\gamma_t, Y_t) dt \right) = \int_F \int P(u, b, b') du \mu(db')$$

である。ここに F は G に含まれる Borel set とする。実際

$$(39) \text{ の左辺} = \int_0^{+\infty} \tilde{P}(0, b) (\gamma_t, Y_t) \in F, t < \tau_G dt$$

ところが後で示すように γ_t は t に関する増加函数と考えてよ
いから $\gamma_t \in [0, u_0]$ なら $t < \tau_G$ である。従って

$$(39) \text{ の左辺} = \int_0^{+\infty} \tilde{P}(0, b) ((\gamma_t, Y_t) \in F) dt = \int_0^{+\infty} dt \int_F F_t'(du, b, db')$$

となり Lemma 9 ii) より (39) を得る。

以上証明した (37) (38) (39) により、[13] の定理 3.1 が成立す
るための条件が全てそろったから、この定理を我々の場合にあ

てはめて蓄くと、

$$\tilde{E}_{(a,b)}(f(\eta_{\tau_G}, Y_{\tau_G})) = \iint_{\mathcal{G}} P(u, b, b') du \mu(db') \iint_{\mathcal{G}^c} A_{v-u}(b, c) f(v, b') d\nu \mu(dc)$$

となる。但し f は証明の最初の部分に於ける性質を持つ函数とする。これより定理5が従うことは明らかであろう。(q.e.d)

最後に定理5をもとの process M の言葉でいいかえることを考へる。 $M = \{W, P_b, X_t\}$ と定理3の $S(t, w)$ に対し

$$P(u, b)(S^{-1}(t, w), X_{S^{-1}(t, w)} \in E) = P_b((S^{-1}(t, w) + u, X_{S^{-1}(t, w)} \in E) \quad (E \text{ は } \bar{I} \times \partial D \text{ の Borel set})$$

によつて $P(u, b)$ を定義していくと process $\{W, P(u, b), (u, b) \in \bar{I} \times \partial D, (S^{-1}(t, w), X_{S^{-1}(t, w)})\}$ と process $\{\tilde{P}(u, b), (u, b) \in \bar{I} \times \partial D, (\eta_t, Y_t)\}$ は Dynkin の意味で equivalent になる。(33) (35) より $f \in \mathcal{C}(\bar{I} \times \partial D)$ に対し

$$E_{(u, b)}(f(S^{-1}(t, w), X_{S^{-1}(t, w)})) = E_t f(u, b) = \tilde{E}_{(u, b)}(f(\eta_t, Y_t))$$

かわかり両者の transition probability が一致するからである。従つて後者を前者と思つて差し支えない。 $S^{-1}(t, w)$ は t に関し増加函数であり定理5の証明の中で η_t を t に関し増加函数と考へて一般性を失なわなかつたわけである。定理5をこの立場で考へると

$$\tau_G(w) = \inf \{t : t \geq 0, S^{-1}(t, w) \geq u_0\} = S(u_0, w)$$

であるから

系 $0 < u_0 < u_1 < u_2 < +\infty$, ∂D の Borel set B に対し

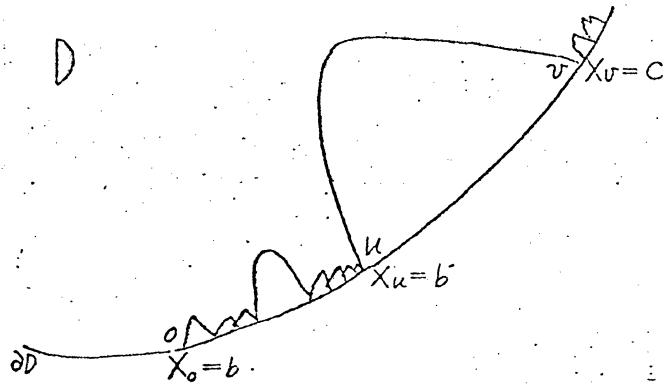
$$P_b(S^{-1}(S(u_0, w), w) \in (u_1, u_2), X_{S^{-1}(S(u_0, w), w)} \in B)$$

$$= \int_0^{u_0} \int_{\partial D} P(u, b, b') du \mu(db') \int_{u_1}^{u_2} \int_B A_{v-u}(b, c) d\nu \mu(dc)$$

が成立する。

証明 定理5で $E = (u_1, u_2) \times B$ とおけばよい。

これにより $(S^{-1}, X_{S^{-1}})$ の jumping measure が kernel $A_u(b, b')$ により与えられている事柄がわかる。 $S(t)$ は path が D にいる時は増加しないから S^{-1} の jump の中だけの時間 path は D を excursion している。



§4. U -process に関する Dirichlet norm

この節では §2 で作った U -process $M_{\partial D}$ に関して、函数の Dirichlet norm を確率論的に定義し、それを kernel A_u あるいは U によって表現する。一方それの $Q(M_{\partial D}$ の semigroup の generator) による表現も考える。ここに得られる等式はもとの Markov process M に関する Green のオー公式にあたるものと考えられる。その事情は §5 で更に明らかになるであろう。

(A.1) ~ (A.8) を仮定する。

§3 で M より $M_{\partial D}^*$ を導いたが \hat{M} より同じように U -process の system が作られる。定理 2 の dual として、次の定理が成立することは §2 の議論を \wedge をつけて繰返せばわかる。

(A.5) より $\hat{K}^\alpha f(b) = \int_{\partial D} g_\alpha(c, b) f(c) \mu(dc)$ で定義される \hat{K}^α は $C(\partial D)$ を $C(\partial D)$ に移すことがわかるが更に

定理 2'

i) $C(\partial D)$ 上の強連続な semi-group の system $\{\hat{T}_t^\alpha; \alpha \geq 0\}$ が存在して

$$\forall f \in C(\partial D), \alpha > 0, \hat{K}^\alpha f(a) = \int_0^{+\infty} \hat{T}_t^\alpha f(a) dt, \quad a \in \partial D$$

$C(\partial D)$ の \hat{K}^α による image (indep. of α) を \hat{R} とおき

$u \in \hat{R}$ に対し $\hat{Q} = -(\hat{K}^\alpha)^\dagger + \hat{U}_\alpha$ とおいたとき \hat{Q} は α に無関係で

$\hat{T}_t^\alpha, \alpha > 0$ の generator は $\hat{Q} - \hat{U}_\alpha$

$\hat{T}_t = \hat{T}_t^0$ の generator は \hat{Q}

である。但し $\hat{U}_\alpha f(b) = \int_{\partial D} U_\alpha(c, b) f(c) \mu(dc)$ $f \in \mathcal{C}(\partial D)$ とする。

ii). $\alpha \geq 0, \lambda > 0$ に対し $\hat{K}_\lambda^\alpha f(a) = \int_0^{+\infty} e^{-\lambda t} \hat{T}_t^\alpha f(a) dt$, $f \in \mathcal{C}(\partial D)$ とおくと。

$$(40) \quad \hat{K}_\lambda^\alpha f - \hat{K}_\lambda^\beta f + \hat{K}_\lambda^\alpha (\hat{U}_\alpha - \hat{U}_\beta) \hat{K}_\lambda^\beta f = 0 \quad \alpha, \beta \geq 0 \quad \lambda > 0$$

が成立する。

定義 4 $\{\hat{T}_t^\alpha; t \geq 0\}$ から作られる ∂D 上の Markov 過程を $\hat{M}^{\alpha, \partial D}$ と書き, \hat{M} から ∂D に導びかれた α -位の \mathcal{U} -process と呼ぶ。
 $\hat{M}^{\alpha, \partial D}$ を $\hat{M}^{\partial D}$ と書き単に \hat{M} から導びかれる \mathcal{U} -process という。
 $M^{\partial D}$ と $\hat{M}^{\partial D}$ の関係について次の Lemma が成立する。

Lemma 10 i). ∂D 上の measure μ は $M^{\partial D}$ と $\hat{M}^{\partial D}$ の common invariant measure である。即ち $\forall \lambda > 0, \forall f \in \mathcal{C}(\partial D)$ 。

$$(41) \quad \lambda \int_{\partial D} K_\lambda f(b) \mu(db) = \int_{\partial D} f(b) \mu(db)$$

$$(41)' \quad \lambda \int_{\partial D} \hat{K}_\lambda f(b) \mu(db) = \int_{\partial D} f(b) \mu(db)$$

ii). $\forall \lambda > 0, f_\lambda(b, c)$ なる函数があって $f_\lambda(b, c)$ は c を固定したとき b の函数として (T_t, λ) -excessive, b を固定したとき c の函数として (\hat{T}_t, λ) -excessive,

且つ $\forall f \in \mathcal{C}(\partial D)$

$$(42) \quad K_\lambda f(b) = \int_{\partial D} f_\lambda(b, c) f(c) \mu(dc), \quad \hat{K}_\lambda f(b) = \int_{\partial D} f_\lambda(c, b) f(c) \mu(dc)$$

従って $M^{\partial D}$ と $\hat{M}^{\partial D}$ とは μ に関し互に adjoint である。

証明 ii) より i) が出る。 $M^{\partial D}, \hat{M}^{\partial D}$ 共に conservative であるから $\forall f \in \mathcal{C}(\partial D)$

$$\lambda \int_{\partial D} K_\lambda f(b) \mu(db) = \lambda \int_{\partial D} \hat{K}_\lambda 1(b) \cdot f(b) \mu(db) = \int_{\partial D} f(b) \mu(db)$$

となるからである。(41)' も同様にして出る。従って ii) を証明すればよい。

先ず $\forall f, g \in \mathcal{C}(\partial D)$

$$(43) \quad \int_{\partial D} f(b) K_\lambda g(b) \mu(db) = \int_{\partial D} \hat{K}_\lambda f(b) \cdot g(b) \mu(db)$$

であることを示す。 $\alpha > 0$ のときは

$$\int_{\partial D} f(b) K_\lambda^\alpha g(b) \mu(db) = \int_{\partial D} \int_{\partial D} f(b) g_\alpha(b, c) g(c) \mu(db) \mu(dc) = \int_{\partial D} \hat{K}_\lambda^\alpha f(b) \cdot g(b) \mu(db).$$

これより $\forall n$; 自然数

$$\int_{\partial D} f(b) ((K^\alpha)^n g)(b) \mu(db) = \int_{\partial D} ((\hat{K}^\alpha)^n f)(b) \cdot g(b) \mu(db)$$

がわかる。但し $(K^\alpha)^n$ は K^α の n 回の iteration. 従って $\lambda > 0$ に対する K_λ^α の定義の式 (26) と \hat{K}_λ^α に関する類似の式より

$$\int_{\partial D} f(b) K_\lambda^\alpha g(b) \mu(db) = \int_{\partial D} \hat{K}_\lambda^\alpha f(b) \cdot g(b) \mu(db)$$

がわかる。ここでは μ が finite measure であることに注意すればよい。上式で $\alpha \rightarrow 0$ として (43) を得る。

さて、 $\alpha \geq 0, \lambda > 0$ のとき $K_\lambda^\alpha f(b), f \in \mathcal{C}(\partial D)$ は $\mathcal{C}(\partial D)$ の非負線型汎関数だから ∂D 上の measure $\rho_\lambda^\alpha(b, dc)$ があって

$$K_\lambda^\alpha f(b) = \int_{\partial D} \rho_\lambda^\alpha(b, dc) f(c) \text{ と書ける。}$$

$\rho_\lambda^\alpha(b, dc) = \hat{\rho}_\lambda^\alpha(b, dc)$ は $\mu(dc)$ に関して絶対連続である。なぜなら $\alpha > 0$ のとき resolvent equation より $f \in \mathcal{C}^+(\partial D)$ に対し

$$K_\lambda^\alpha f(b) = K_\lambda^\alpha f(b) - \lambda K_\lambda^\alpha K_\lambda^\alpha f(b) \leq K_\lambda^\alpha f(b).$$

従って $\rho_\lambda^\alpha(b, E) \leq \int_E g_\lambda(b, c) \mu(dc)$, E は ∂D の Borel set かわかるから $K_\lambda^\alpha(b, dc)$ は $\mu(dc)$ に関し絶対連続である。

更に (25) より $K_\lambda^\alpha f(b) = K_\lambda^\alpha f(b) - K_\lambda U_\lambda K_\lambda^\alpha f(b)$ が任意の $f \in \mathcal{C}(\partial D)$ について成立することから $K_\lambda(b, dc)$ の $\mu(dc)$ に関する絶対連続性がわかる。

今 $K_\lambda(b, dc)$ の $\mu(dc)$ に関する density を $\tilde{\rho}_\lambda(b, c)$ とする。 $\hat{K}_\lambda^\alpha f(b)$ より定まる measure を $\hat{\rho}_\lambda^\alpha(dc, b)$ とおくと (43) と $K_\lambda, \hat{K}_\lambda$ に関する resolvent equation を使って $\mu \int \tilde{\rho}_\lambda(b, c) \hat{\rho}_{\lambda+\mu}(dc', c)$ (dc', c) が μ に関し単調増大であることがわかるので

$$\rho_\lambda(b, c) = \lim_{\mu \rightarrow \infty} \mu \int \tilde{\rho}_\lambda(b, c') \hat{\rho}_{\lambda+\mu}(dc', c)$$

とおく。このようにして得られる $\rho_\lambda(b, c)$ が ii) の条件を全て満たすことが証明できる。これには再び (43) と $K_\lambda, \hat{K}_\lambda$ の resolvent equation を使うのでめまが 詳しくは国田; Semi on Prob vol. 17 を参照されたい。 (q.e.d)

次に $M_{\partial D}, M_{\partial D}$ に関する函数の Dirichlet norm を定義するための準備をする。 $\lambda > 0$ とする。 $M_{\partial D}$ の $e^{-\lambda t}$ による sub-process

の確率測度を \tilde{P}_b^λ , $b \in \partial D$, それに関する平均を \tilde{E}_b^λ , path の t 座標を $Y_t(w)$ と書く. この subprocess に関する semigroup は $e^{-\lambda t} T_t$ である.

$u \in \mathcal{D}(Q)$ に対し

$$(44) \quad S_u^\lambda(t, w) = u(Y_t) - u(Y_0) + \int_0^t (\lambda - Q) u(Y_s) ds$$

とおくと次の Lemma が成立する.

Lemma 11 i) $S_u^\lambda(t, w)$ は additive functional であり

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} S_u^\lambda(t, w) = S_u^\lambda(+\infty, w) \text{ が } \tilde{P}_b^\lambda\text{-measure } 1 \text{ で存在して}$$

$$\tilde{E}_b^\lambda(S_u^\lambda(+\infty, w)) = 0 \quad \forall b \in \partial D.$$

ii) $\mu_u(b) = \tilde{E}_b^\lambda(S_u^\lambda(+\infty, w)^2)$ は有限で finite measure の λ -potential である. 即ち ∂D 上の finite non negative measure $\zeta_u^\lambda(db)$ があって

$$(45) \quad \nu(b) = \int_{\partial D} p_\lambda(b, b') \zeta_u^\lambda(db') \quad \text{と書ける.}$$

証明 i). $S_u^\lambda(t)$ が additive functional であることは明らかである.

$(\lambda - Q)u = f$ とおくと $u = K_\lambda f = \int_0^{+\infty} e^{-\lambda t} T_t f dt$ だから $\forall t > 0 \quad \forall b \in \partial D$

$$\tilde{E}_b^\lambda(S_u^\lambda(t, w)) = e^{-\lambda t} T_t K_\lambda f - K_\lambda f + \int_0^t e^{-\lambda s} T_s f ds = 0$$

平均 0 の additive functional だから $S_u^\lambda(t, w)$ は martingale

である. 又 $E_b(S_u^\lambda(t, w)) \leq 2\|u\| + \frac{1}{\lambda}\|f\|$ だから $S_u^\lambda(t, w)$ は

uniformly integrable である. 従って $\lim_{t \rightarrow +\infty} S_u^\lambda(t, w) = S_u^\lambda(+\infty, w)$

が $\tilde{P}_b^\lambda - 1$ で存在して $E_b^\lambda(S_u^\lambda(+\infty, w)) = \lim_{t \rightarrow +\infty} E_b^\lambda(S_u^\lambda(t, w)) = 0$.

Doob [2] 参照

$$ii) \quad \tilde{E}_b^\lambda(S_u^\lambda(t, w)^2) \leq 6\|u\|^2 + 3\tilde{E}_b^\lambda\left\{\left(\int_0^t f(Y_s) ds\right)^2\right\}$$

$$\tilde{E}_b^\lambda\left\{\left(\int_0^t f(Y_s) ds\right)^2\right\} = 2\tilde{E}_b^\lambda\left(\int_0^t f(Y_s) \int_0^s f(Y_r) dr ds\right)$$

$$\leq 2\|f\| \tilde{E}_b^\lambda\left(\int_0^t |f(Y_s)| ds\right) \leq 2\|f\|^2 \int_0^t s e^{-\lambda s} ds \leq 2 \frac{\|f\|^2}{\lambda^2}$$

即ち $0 < C < +\infty$ なる constant C があって $\tilde{E}_b^\lambda(S_u^\lambda(t, w)^2) \leq C$

(C は t と b に関係しない) 従って Fatou より

$$\nu(b) = \tilde{E}_b^\lambda(S_u^\lambda(+\infty, w)^2) \leq C$$

又 S_u^λ の additivity と平均 0 の性質より

$$\nu(b) = \tilde{E}_b^\lambda[(S_u^\lambda(t, w) + S_u^\lambda(+\infty, w_t^+))^2]$$

$$= \widehat{E}_b^\lambda (S_u^\lambda(t, \omega)^2) + 2\widehat{E}_b^\lambda (S_u^\lambda(t, \omega) \widehat{E}_{Y_t}^\lambda (S_u^\lambda(+\infty))) + \widehat{E}_b^\lambda (\widehat{E}_{Y_t}^\lambda (S_u^\lambda(+\infty)^2)) \\
 = \widehat{E}_b^\lambda (S_u^\lambda(t, \omega)^2) + e^{-\lambda t} T_t V(b).$$

従って $e^{-\lambda t} T_t V(b) \uparrow V(b) \quad (t \downarrow 0)$ であり

v は (T_t, λ) -excessive である。さて $V(db) = V(b)\mu(db)$ とおくと V は有界函数であり μ は有界な measure だから V も有界な measure となる。しかも V は excessive だから (42) より ∂D の Borel set E に対し

$$\lambda \int_{\partial D} V(db) \widehat{P}_\lambda(b, E) = \lambda \int_E \mu(dc) \int_{\partial D} \widehat{P}_\lambda(c, b) V(b) \mu(db) \leq V(E)$$

となり V は (\widehat{T}_t, λ) -excessive measure である。有界な λ -excessive measure はある非負有界測度 ζ_u^λ の λ -potential measure である。即ち

$$(46) \quad V(E) = \int_{\partial D} \zeta_u^\lambda(db') \widehat{P}_\lambda(b', E)$$

と書ける。ここに ζ_u^λ の total mass $\zeta_u^\lambda(\partial D)$ は

$$(47) \quad \zeta_u^\lambda(\partial D) = \lim_{t \downarrow 0} \frac{1}{t} \int_{\partial D} (V(db) - e^{-\lambda t} V \widehat{T}_t(db))$$

で与えられる。尚 $\widehat{T}_t(c, db)$ は $\widehat{T}_t f(c)$, $f \in C(\partial D)$ から定まる measure とし, $V \widehat{T}_t(db) = \int V(dc) \widehat{T}_t(c, db)$. (46) (47) については [1] P. 76 参照. (46) を書きかえると (45) が μ -measure O の b を除いて成立することかわかるが、両辺が excessive で fine continuous であることにより (45) が全ての b で成立するわけである. (q.e.d.)

定義 6 $u \in \mathcal{D}(Q)$ とする。Lemma 11 で定まった measure ζ_u^λ に対し

$$(48) \quad D(u, u) = \lim_{\lambda \downarrow 0} \zeta_u^\lambda(\partial D)$$

とおき $\sqrt{D(u, u)}$ を u -process $M_{\partial D}$ に関する u の Dirichlet norm と呼ぶ。又 $u, v \in \mathcal{D}(Q)$ に対し

$$D(u, v) = \frac{1}{2} (D(u+v, u+v) - D(u-v, u-v))$$

を u, v の Dirichlet の内積と呼ぶ。

尚 $\lim_{\lambda \downarrow 0} \zeta_u^\lambda(\partial D)$ が 確定することは次の定理からわかる。又

Lemma 11 に於ける $\zeta_u^\lambda(\partial D)$ は (47) で与えられるが (43) より $\int_{\partial D} f(b) T_t g(b) \mu(db) = \int_{\partial D} \hat{T}_t f(b) \cdot g(b) \mu(db)$ が従うことに注意すると (47) は次の様に変えかえることができる:

$$(49) \quad \zeta_u^\lambda(\partial D) = \lim_{t \downarrow 0} \int_{\partial D} (v(b) - e^{-\lambda t} T_t v(b)) \mu(db)$$

今定義した U -process に関する Dirichlet norm をもとの process M と \hat{M} に於ける ∂D への hitting measure から定まる所の kernel A_u, U によって表現することと, U -process の generator Q により表現することを考えよう.

定理 6 $u \in \mathcal{D}(Q)$ とする.

i) u に対して $N(u, u)$ なる非負の定数が定まって.

$$(50) \quad D(u, u) = \int_0^{+\infty} du \int_{\partial D} \int_{\partial D} (u(b) - u(c))^2 A_u(b, c) \mu(db) \mu(dc) + N(u, u)$$

$$(50)' \quad = \int_{\partial D} \int_{\partial D} (u(b) - u(c))^2 U(b, c) \mu(db) \mu(dc) + N(u, u)$$

$$(51) \quad D(u, u) = -2 \int_{\partial D} u(b) Q u(b) \mu(db)$$

(証明) ii) の証明 $u \in \mathcal{D}(Q)$, $S_u^\lambda(t, w) = u(Y_t) - u(Y_0) + \int_0^t (\lambda - Q) u(Y_s) ds$.

$v(b) = \hat{E}_b^\lambda (S_u^\lambda(+\infty, w)^2)$ とおく. $v(b) - e^{-\lambda t} v(b) = \hat{E}_b^\lambda (S_u^\lambda(t, w)^2)$ であることと (49) より

$$D(u, u) = \lim_{\lambda \downarrow 0} \lim_{t \downarrow 0} \frac{1}{t} \int_{\partial D} \hat{E}_b^\lambda (S_u^\lambda(t, w)^2) \mu(db)$$

$\hat{P}_\mu^\lambda(B) = \int_{\partial D} \mu(db) \hat{P}_b^\lambda(B)$ による平均を \hat{E}_μ^λ と書くと

$$\begin{aligned} \frac{1}{t} \hat{E}_\mu^\lambda (S_u^\lambda(t, w)^2) &= \frac{1}{t} \hat{E}_\mu^\lambda \left\{ (u(Y_t) - u(Y_0) + \int_0^t (\lambda - Q) u(Y_s) ds)^2 \right\} \\ &= \frac{1}{t} \hat{E}_\mu^\lambda \left\{ (u(Y_t) - u(Y_0))^2 \right\} + 2 \hat{E}_\mu^\lambda \left\{ (u(Y_t) - u(Y_0)) \cdot \frac{1}{t} \int_0^t (\lambda - Q) u(Y_s) ds \right\} \\ &\quad + \hat{E}_\mu^\lambda \left\{ \left(\int_0^t (\lambda - Q) u(Y_s) ds \right)^2 \right\} \end{aligned}$$

ところが path の右連続性より

$$\frac{1}{t} \int_0^t (\lambda - Q) u(Y_s) ds \xrightarrow[t \downarrow 0]{} (\lambda - Q) u(Y_0) \quad \text{有界収束}$$

従って上の最後の2つの項は $t \downarrow 0$ としたとき0になる. 故に \hat{E}_b^λ を $M_{\partial D}$ の確率測度による平均とすると

$$\begin{aligned}
 D(u, u) &= \lim_{\lambda \downarrow 0} \lim_{t \downarrow 0} \frac{1}{t} \tilde{E}_\mu^\lambda ((u(Y_t) - u(Y_0))^2) \\
 &= \lim_{\lambda \downarrow 0} \left\{ \lim_{t \downarrow 0} \frac{1}{t} \int_{\mathcal{D}} \tilde{E}_b((u(Y_t) - u(Y_0))^2) \mu(db) + \lambda \int_{\mathcal{D}} u^2(b) \mu(db) \right\} \\
 &= \lim_{t \downarrow 0} \frac{1}{t} \int_{\mathcal{D}} (T_t u^2(b) - u^2(b)) \mu(db) - 2 \lim_{t \downarrow 0} \int_{\mathcal{D}} u(b) \frac{T_t u(b) - u(b)}{t} \mu(db)
 \end{aligned}$$

Lemma 10 (i) より μ は invariant measure であるから最初の項は 0 である. $\frac{T_t u(b) - u(b)}{t} \xrightarrow{t \downarrow 0} Q u(b)$ は b に関して一様収束であるから (51) を得る.

i) の証明 $T_t f(b)$, $f \in C(\mathcal{D})$ より定まる measure を $T_t(b, dC)$

$$\text{とすると } D(u, u) = \lim_{t \downarrow 0} \frac{1}{t} \int_{\mathcal{D}} \tilde{E}_b((u(Y_t) - u(Y_0))^2) \mu(db)$$

$$\therefore = \lim_{t \downarrow 0} \frac{1}{t} \int_{\mathcal{D}} \int_{\mathcal{D}} T_t(b, dC) (u(C) - u(b))^2 \mu(db)$$

となる. §3 の (33) で定義した F_t を考えると (34) であるから

$$D(u, u) = \lim_{t \downarrow 0} \int_0^{+\infty} \int_{\mathcal{D}} F_t(d\mu; b, dC) (u(C) - u(b))^2 \mu(db)$$

である. 今

$$(52) \quad \gamma_t(d\mu) = \frac{1}{t} \int_{\mathcal{D}} \int_{\mathcal{D}} F_t(d\mu; b, dC) (u(C) - u(b))^2 \mu(db)$$

とおくと $\gamma_t(d\mu)$ は非負の $I = [0, +\infty]$ 上の measure であり

$$(53) \quad \int_0^{+\infty} \gamma_t(d\mu) \xrightarrow{t \downarrow 0} D(u, u)$$

であるが 更に

$$(54) \quad \forall \alpha > 0 \quad \int_0^{+\infty} e^{-\alpha u} \gamma_t(d\mu) \quad \text{は } t \downarrow 0 \text{ のとき収束する.}$$

もし $\forall \alpha > 0$

$$(55) \quad \int_0^{+\infty} (1 - e^{-\alpha u}) \gamma_t(d\mu) \xrightarrow{t \downarrow 0} \int_{\mathcal{D}} \int_{\mathcal{D}} U_\alpha(b, b) (u(b) - u(b))^2 \mu(db) \mu(db) < +\infty$$

であることがいえれば (53) に注意して (54) を得る.

(55) を証明しよう. 先ず $f \in \mathcal{D}(Q)$ に対しては §3 Lemma 9

$$\text{iii) の証明の部分でのべたように } \frac{(T_t - T_t^\alpha) f(b)}{t} \xrightarrow{t \downarrow 0} U_\alpha f(b) \quad (b)$$

に関し一様である. $f \in C(\mathcal{D})$ とし任意の ε に対し $\|f - g\| < \varepsilon$ なる $g \in \mathcal{D}(Q)$ をとると

$$\left| \frac{(T_t - T_t^\alpha) f(b)}{t} - U_\alpha f(b) \right| \leq \varepsilon \cdot \frac{(T_t - T_t^\alpha) 1(b)}{t} + \left| \frac{(T_t - T_t^\alpha) g(b)}{t} - U_\alpha g(b) \right|$$

$$+ \varepsilon \cdot U_x 1(b)$$

となるから $1 \in \mathcal{D}(Q)$ に注意すると

$$\frac{(T_t - T_t^\varepsilon) f(b)}{\varepsilon} \xrightarrow{\varepsilon \downarrow 0} U_x f(b) \quad b \text{ に対し一様} \quad \forall f \in \mathcal{C}(\mathcal{D})$$

であることがわかる。ところが (52) と (34) により

$$\int_0^{+\infty} (1 - e^{-xu}) U_x(du) = \int_{\mathcal{D}} \frac{(T_t - T_t^\varepsilon) u^2(b)}{\varepsilon} \mu(db) - 2 \int_{\mathcal{D}} u(b) \frac{(T_t - T_t^\varepsilon) u(b)}{\varepsilon} \mu(db) \\ + \int_{\mathcal{D}} u^2(b) \frac{(T_t - T_t^\varepsilon) 1(b)}{\varepsilon} \mu(db)$$

である。これより直ちに (55) を得る。

さて (53) より non negative measure $\gamma_\varepsilon(du)$ は一様有界であることがわかり、弱収束する部分列がとれるが (53) と (54) により極限の measure は unique でなければならない。極限の measure を $\gamma(du)$ と表わそう。

$$U_x(b, b') = \int_0^{+\infty} (1 - e^{-xu}) A_u(b, b') du$$

であるから (55) より

$$\int_0^{+\infty} (1 - e^{-xu}) \gamma(du) = \int_0^{+\infty} (1 - e^{-xu}) du \int_{\mathcal{D}} \int_{\mathcal{D}} A_u(b, b') (u(b') - u(b))^2 \mu(db') \mu(db)$$

が任意の $x > 0$ に対し成立することになる。従って 適当な非負実数 $N(u, u)$ があって

$$\gamma(du) = N(u, u) \delta_0(du) + du \int_{\mathcal{D}} \int_{\mathcal{D}} A_u(b, b') (u(b') - u(b))^2 \mu(db) \mu(db')$$

と表わされる。ここに $\delta_0(du)$ は 0 に於ける δ -measure である。

(53) より

$$D(u, u) = \int_0^{+\infty} \gamma(du) = N(u, u) + \int_0^{+\infty} du \int_{\mathcal{D}} \int_{\mathcal{D}} A_u(b, b') (u(b') - u(b))^2 \mu(db) \mu(db')$$

を得る。 $U(b, b') = \int_0^{+\infty} A_u(b, b') du$ に注意すれば (50)' がいえる。

(q. e. d.)

$M_{\mathcal{D}}$ に dual な U -process $\hat{M}_{\mathcal{D}}$ についても同じ議論ができる。

$u \in \mathcal{D}(\hat{Q})$ に対し、定換 $\hat{\sigma}$ と同じようにして $\hat{D}(u, u)$ が定換できて、定理 6 に相当する事実が成立する。それについて。

系1 i) $u \in \mathcal{D}(\hat{Q})$ とする. 非負実数 $\hat{N}(u, u)$ が定まって

$$\hat{D}(u, u) = \int_{\partial D} \int_{\partial D} (u(b) - u(c))^2 U(b, c) \mu(db) \mu(dc) + \hat{N}(u, u).$$

ii) $u \in \mathcal{D}(Q) \cap \mathcal{D}(\hat{Q})$ とすると $D(u, u) = \hat{D}(u, u)$, 従って
 $N(u, u) = \hat{N}(u, u)$.

証明 i) は定理6 i) の dual である. 定理6 ii) の dual として

$$u \in \mathcal{D}(\hat{Q}) \text{ なら } \hat{D}(u, u) = -2 \int_{\partial D} u(b) \hat{Q} u(b) \mu(db)$$

が成立する. ところが (43) より $u \in \mathcal{D}(Q)$ $v \in \mathcal{D}(\hat{Q})$ なら

$$(56) \quad \int_{\partial D} Q u(b) \cdot v(b) \mu(db) = \int_{\partial D} u(b) \hat{Q} v(b) \mu(db)$$

であるから $u \in \mathcal{D}(Q) \cap \mathcal{D}(\hat{Q})$ なら $\hat{D}(u, u) = D(u, u)$ となり

ii) がわかる.

系2 $u, v \in \mathcal{D}(Q) \cap \mathcal{D}(\hat{Q})$ とすると

$$(57) \quad \begin{aligned} & \int_{\partial D} \int_{\partial D} (u(b) - u(c))(v(b) - v(c)) U(b, c) \mu(db) \mu(dc) + N(u, v) \\ &= - \int_{\partial D} u(b) (Q v(b) + \hat{Q} v(b)) \mu(db) \end{aligned}$$

ここに $N(u, v)$ は $\mathbb{M}_{\partial D}$ により定まる bilinear functional:

証明 定義6の $D(u, v)$ を計算し (56) に注意すればよい. 但し

$$N(u, v) = \frac{1}{2} (N(u+v, u+v) - N(u-v, u-v)) \text{ と定義する.}$$

(57) の式は classical な場合の Green の第一公式

$$\int_D (\text{grad } H u, \text{grad } H v) dx = c \int_{\partial D} u \frac{\partial(Hu)}{\partial n} d\sigma$$

の拡張と考えられる. (但し Hu は u を境界値とする調和函数)

この事情は次の節で触れる.

§5. 反射壁拡散過程の特徴

この節では伊藤清三氏 [10] により構成された放物型微分方程式の基本解に対応する Markov 過程を考察する.

記号は sem. on prob. vol. 5.6 に従い, そこにある諸結果はそのまま使うことにする.

D を N -次元 Euclid 空間の bounded domain とし, そ

の境界 ∂D は \mathbb{C}^3 -級の超曲面になっているとする。

議論を簡単にするために、次の様な self-adjoint な elliptic 作用素 A を考える。

$$Au(x) = \frac{1}{\sqrt{a(x)}} \frac{\partial}{\partial x^i} (a^{ij}(x) \sqrt{a(x)} \frac{\partial u(x)}{\partial x^j})$$

ここに (x^1, x^2, \dots, x^M) は x の local coordinate, a^{ij} は \bar{D} で strictly positive definite な contravariant tensor で $a(x) = \det((a^{ij}(x))^{-1})$ とする。 $a^{ij} \in \mathcal{C}^3(\bar{D})$ と仮定。

$dx, d\bar{z}, \frac{\partial}{\partial n_{\bar{z}}}$ を各点基本 tensor a^{ij} から定まる D の体積要素, ∂D の面積要素, $\bar{z} \in \partial D$ に於ける法線微分としよう。 $P^+(t, x, y)$ を A と境界条件 $\frac{\partial u}{\partial n} = 0$ に対応する基本解, $P^0(t, x, y)$ を A と境界条件 $u = 0$ に対応する基本解とする。

$\{P^+(t, x, y) dy\}$ を transition probability にとも path の連続な Markov 過程を M^+ , $\{P^0(t, x, y) dy\}$ に対応する Markov 過程を M^0 とおくと, M^0 は M^+ を ∂D への first passage time で killing して得られることかわかる。(7) 第 2 章 §4)。

先ず M^0 に関する harmonic function の Dirichlet norm を定義し, それを表現する問題を考えよう。

$$G_\alpha(x, y) = \int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} P^0(t, x, y) dt, \quad G(x, y) = G_0(x, y) \quad x, y \in D.$$

$$h_\alpha(x, \bar{z}) = h_\alpha(\bar{z}, x) = \frac{\partial}{\partial n_{\bar{z}}} G_\alpha(x, \bar{z}), \quad h(x, \bar{z}) = h_0(x, \bar{z}) \quad x \in D, \bar{z} \in \partial D$$

$$U_\alpha(\bar{z}, \eta) = \alpha \int_D h_\alpha(\bar{z}, z) h(z, \eta) dz, \quad \bar{z}, \eta \in \partial D$$

と順次おいて行くと。

$$(58) \quad h(x, \bar{z}) = \alpha \int_D G(x, z) h_\alpha(z, \bar{z}) dz + h_\alpha(x, \bar{z}) \quad \alpha > 0$$

$$(59) \quad U_\alpha(\bar{z}, \eta) = \int_0^{+\infty} (1 - e^{-\alpha t}) \frac{\partial^2}{\partial n_{\bar{z}} \partial n_\eta} P(t, x, \eta) dt, \quad \alpha > 0$$

が成立する。 $U(\bar{z}, \eta) = \lim_{\alpha \rightarrow +\infty} U_\alpha(\bar{z}, \eta) = \int_0^{+\infty} \frac{\partial^2}{\partial n_{\bar{z}} \partial n_\eta} P(t, \bar{z}, \eta) dt$ を Feller の kernel と呼ぶ。

∂D 上の連続函数 u に対し

$$Hu(x) = \int_{\partial D} h(x, \bar{z}) u(\bar{z}) d\bar{z} \quad \text{とおくと} \quad \lim_{t \rightarrow \infty} Hu(X_t) = u(X_{\sigma_0^-}).$$

$Hu(x) = E_x(u(X_{\sigma_0^-}))$ M^0 に関し 確率 1 で成立する。

ここに σ_∞ は killing time, $X_{\sigma_\infty} = \lim_{t \uparrow \sigma_\infty} X_t$ とする.

$v(x) = E_x^0((U(X_{\sigma_\infty}) - HU(X_0))^2)$ が potential であることを示そう.

$$S_t = HU(X_t) - HU(X_0) \quad t < \sigma_\infty$$

$$= U(X_{\sigma_\infty}) - HU(X_0) \quad t \geq \sigma_\infty \text{ とおく.}$$

S_t は additive functional であり $E_x(S_{t+\infty}) = 0$ だから

$$v(x) = E_x^0(S_{t+\infty}^2; t \geq \sigma_\infty) + E_x^0(S_t^2; t < \sigma_\infty) + E_x^0(v(X_t); t < \sigma_\infty)$$

が成立することが容易にわかる. これより $v(x)$ が excessive function であることが従う.

一方 $\{D_n\}$ を D の exhaustion とし. σ_n を D_n への first passage time とすると

$$E_x^0(v(X_{\sigma_n})) = v(x) - E_x(S_{\sigma_n}^2) \longrightarrow 0 \quad (n \rightarrow +\infty).$$

従って v は potential であり ([7] PP115 参照)

non negative measure ν により

$$(60) \quad v(x) = \int_D G(x, y) \nu(dy).$$

と書ける. $D^0(HU) = \nu(D)$ とおき これを HU の M^0 に関する Dirichlet norm という.

($U \in C^3(\partial D)$ なら $D^0(HU) = \int_D a^{ij}(x) \frac{\partial U(x)}{\partial x^i} \frac{\partial U(x)}{\partial x^j} dx$ であることがわかる.)

定理 7. $HU \in C^1(\bar{D})$ のとき

$$(61) \quad D^0(HU) = \int_{\partial D} \int_{\partial D} (u(\xi) - u(\eta))^2 U_\alpha(\xi, \eta) d\xi d\eta$$

証明 $D^0(HU) < +\infty$ なら 簡単な計算により

$$\int_{\partial D} \int_{\partial D} (u(\xi) - u(\eta))^2 U_\alpha(\xi, \eta) d\xi d\eta - \alpha \int_{\partial D} \int_D f_{\alpha x}(\xi, x) v(x) dx d\xi$$

$$(62) \quad = \alpha \int_{\partial D} \int_D (HU(x) - u(\xi))^2 f_{\alpha x}(\xi, x) dx d\xi.$$

ところが (62) を使うと

$$\alpha \int_{\partial D} \int_D f_{\alpha x}(\xi, x) v(x) dx d\xi = \int_{\partial D} \int_D (f_{\alpha x}(\xi, x) - h_{\alpha x}(\xi, x)) \nu(dx) d\xi$$

$$\uparrow \int_{\partial D} \int_D h_{\alpha x}(\xi, x) \nu(dx) d\xi = \nu(D) \quad (\alpha \rightarrow +\infty)$$

従って (62) の右辺が $\alpha \rightarrow +\infty$ のとき 0 に収束することが (61) の成立する必要条件である。

固定した Euclid 座標に属する基本群の次の評価式 ([7] §3 参照) を使おう。

$$\frac{\partial}{\partial n_{\xi}} P^{\circ}(t, \xi, \kappa) \leq (C_1 t^{-\frac{1}{2}} + C_2) t^{-\frac{1}{2}} \alpha \times P\left(-\frac{C_3 \sum_{i=1}^n |x^i - \xi^i|^2}{4t}\right)$$

(C_1, C_2, C_3 は定数)

$Hu \in C^1(\bar{D})$ なら 上の Euclid 座標に属し

$$|Hu(\kappa) - u(\xi)| \leq C \sum_{i=1}^n |x^i - \xi^i|, \quad \forall \kappa \in D \quad \forall \xi \in \partial D$$

が適当な C について成立する。ところが各 ξ に対し

$$\begin{aligned} \alpha \int_D h_{\alpha}(\xi, x) |x^i - \xi^i|^2 dx^1 \dots dx^n &= \alpha \int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} \left\{ \frac{\partial}{\partial n_{\xi}} P^{\circ}(t, \xi, x) |x^i - \xi^i|^2 dx^1 \dots dx^n \right\} dt \\ &\leq \alpha \int_0^{+\infty} e^{-\alpha t} dt \int_D (C_1 t^{-\frac{1}{2}} + C_2) t \cdot (y^i)^2 e^{-\frac{C_3}{2} \sum_{i=1}^n (y^i)^2} dy^1 \dots dy^n \\ &\leq \frac{C''}{\sqrt{\alpha}} \end{aligned}$$

ここで $y^i = \frac{x^i - \xi^i}{\sqrt{2t}}$ とおいた。 C', C'' は $\xi \in \partial D$ に無関係である。これより直ちに (62) の右辺が $\alpha \rightarrow +\infty$ のとき 0 に tend することが従う。

さて、 IM^+ について考えよう。

IM^+ に対しては、§4 の結果を導くための仮定 (A.1) ~ (A.7) が全く満たされていることが容易に確かめ得る。Kernel U は上に定義した U をとればよく、又、 $Au(\xi, \eta)$ は IM^+ の場合 $\frac{\partial}{\partial n_{\xi}} \frac{\partial}{\partial n_{\eta}} P^{\circ}(u, \xi, \eta)$ となる。

IM^+ から §2 に従って U -process を作りその generator を Q とする。§2 の結果より、 $u \in \mathcal{D}(Q)$ に対し $D(u)$ をその U -process に関する Dirichlet norm とすると、 $\exists N(u, u) \geq 0$ 且

$$D(u) = 2 \int_{\partial D} u(\xi) Q u(\xi) d\xi = \int_{\partial D} (u(\xi) - u(\eta))^2 U(\xi, \eta) d\xi d\eta + N(u, u).$$

ところが [7] §4 章 §3 より

$u \in C^3(\partial D)$ ならば $u \in \mathcal{D}(Q)$, $Hu \in C^2(\bar{D})$ で

$$Qu(\xi) = \frac{\partial}{\partial n} (Hu)(\xi) \quad \text{である.}$$

従って $u \in C^3(\partial D)$ ならば Green のオ-公式より

$$(63) \quad 2 \int_{\partial D} u(\xi) Q u(\xi) d\xi = \int_D \rho^{ij}(x) \frac{\partial u(x)}{\partial x^i} \frac{\partial u(x)}{\partial x^j} dx$$

(63) と (61) より

定理 8

$u \in C^3(\partial D)$ のとき
 $D(u) = D^0(Hu)$, 従って $N(u, u) = 0$.

この定理は、反射壁過程は境界上で energy の増加がないこと、
 いいかえると 新たな randomness が境界上につけ加わっていないことを示すと考えられる。(その点についての詳しい議論は省く) $\frac{\partial}{\partial n}(Hu)(\xi)$ を Au で表現することにより (63) も直接証明できるが、それも省略する。

尚 上のような $D(u)$ を norm とする Hilbert 空間を考え、そこで potential 論が展開できて、適当な条件の下に Markov 過程が対応するのであるが、まだ十分研究されていない。これは Markov 過程を構成する一つの方法になり得るかもしれない。幸災、Green space などでの反射壁 process の構成のための有力な手段と思われるので注目する必要がある。([1], [3], [4] 参照)

文 献 表

- [1] A. Beurling and J. Denig; Dirichlet spaces, Proc. Nat. Acad. Sc. U.S.A., 45, (1959) 208-215.
- [2] J. L. Doob; Stochastic processes. 1953.
- [3] " ; Boundary properties of functions with finite Dirichlet integrals. Ann. Inst. Fourier, 12 (1962) 573-622.
- [4] J. Elliott; Une application des espaces de Dirichlet. Seminaire Brelot-Choquet-Deniy, 6 (1961-62) n° 5.
- [5] W. Feller; On boundaries and lateral conditions for the Kolmogorov differential equations, Ann. of Math., 65 (1957), 527-570.
- [6] G. A. Hunt; Markov processes and potentials. I, II, III, Illinois J. Math., 1, 2.
- [7] 池田, 上野, 田中, 佐藤; 多次元拡散過程の境界問題 (上)
(F) Sem. on prob. Vol 5. 6
- [8] N. Ikeda, S. Watanabe; On some relations between the harmonic measure and Levy measure for a certain class of Markov processes, J. Math. Kyoto univ., 2 (1962)
- [9] 伊藤清; Subordination について (数理学研究班第 2 班報告 6 (1959)).
- [10] S. Ito; Fundamental solutions of parabolic differential equations and boundary value problems. Jap. J. Math., 27 (1957), 55-102.

- [1] 近藤啓司 ; Markov-過程と Potential.
Sem. on prob, vol 11.
- [2] P.-A. Meyer ; Interprétation probabiliste de la
notion d'énergie. Séminaire Brelot-Choquet-Deny 7,
1962/63 n° 5.
- [3] 本尾実 ; マルコフ過程の Additive functional.
Sem. on prob, vol 15.
- [4] M. Nagasawa ; The adjoint process of a diffusion
with reflecting barrier. Kōdai. Math. Sem. Rep. 13 (1961).
235-248.
- [5] J. Neveu ; Une généralisation des processus à accrois-
sements positifs indépendants. Abh. Math. Sem. Univ. Hamburg, 25
(1961), 36-61.
- [6] J. Neveu ; Sur les états d'entrée et les états fictifs
d'un processus de Markov, Ann. Inst. Poincaré (1962) 323-337.
- [7] 竹内, 山田, 渡辺(信), 安定過程 - Riesz ポテンシャル
path の性質 —, Sem. on prob vol 13.
- [8] T. Ueno ; The diffusion satisfying Wentzell's
boundary condition and the Markov process on the
boundary. I, II, Proc. Jap. Acad. 36, (1960) 533-538, 625-
629.

第5章 Green作用素の分解 (Minimal Process と U-Process)

$D + \partial D$ で与えられたマルコフ過程が、境界 ∂D で滞在をもたず、内部への jump をしない時、それを minimal process の部分と境界上の process (U-process) の部分の2つの要素に分解することを考える。具体的には、その Green作用素 G_α を、

$$(0.1) \quad G_\alpha f = \hat{G}_\alpha f + K^\alpha \hat{h}_\alpha f$$

(\hat{G}_α は minimal process の、 K^α は U-process の Green作用素) と分解し、 \hat{h}_α は minimal process だけから決まるようにする。これは diffusion が generator の local な形と境界条件で定まる等閑の、ある段階における確率論的表現である。

(0.1) は、diffusion を微分作用素と境界条件が与えられた時、上野氏 ([2] 第3章) が解析的に得た分解の special case であるが、われわれはこれに逆の方向 (process が与えられたとし、境界条件等は分っていない場合) から近づく。既に前章 §1 (0.1) と形式的には同じ分解が求められているが、前章の場合には作用素 \hat{h}_α の定義に不変測度 m を用いており、 m は minimal process だけでは決らないので分解 (0.1) の意味が明瞭でなく、不満足であった。

以下で (0.1) を求める方法の key point は、Hunt [1] の公式 (前章 Lemma 1) を、time reversion を用いて、より確率論的に求めることにある。 (佐藤)

§1. 仮定

S を σ^2 可算公理をみたす compact な Hausdorff 空間、 D を S 内の領域で closure が S に一致するものとし、

$\partial D = S - D \neq \emptyset$ とする。extra point ∞ を、位相は孤立点として S に附加しておく。次の (1.1) - (1.3) をみたす $w: [0, +\infty] \rightarrow S \cup \infty$ の全体を W とする。

(1.1) $w(t)$ は t について $[0, +\infty)$ で右連続かつ左極限をもつ。

(1.2) $0 \leq \zeta(\omega) \leq +\infty$ が存在して、 $t < \zeta(\omega)$ では $w(t) \in S$,
 $t \geq \zeta(\omega)$ では $w(t) = \partial$.

(1.3) $w(t)$ が ∂ ならば、 $\lim_{s \uparrow t} w(s) \in \partial D$ の時かつその時に限り
 $w(t) \in \partial D$.

$X_t(w) = w(t)$ とかく。(1.1) により、 $\zeta(w) < \infty$ ならば $X_{\zeta-0}(w)$
 も S に存在する。

次の様に定義する。

$$\sigma(w) = \inf \{ t > 0 : X_{t-0}(w) \in \partial D \}$$

$$\zeta(w) = \sup \{ t : 0 \leq t < \zeta \text{ から } X_t(w) \in \partial D \}$$

ただし、 $\inf \emptyset = +\infty$, $\sup \emptyset = -\infty$ とする。

$$\tau(w) = \tau_{\zeta(w)}(w) = \sup \{ t : 0 \leq t < \zeta \text{ から } X_t \in \partial D \}$$

$$W_0 = \{ w \in W : \zeta(w) < \infty \}$$

更に $w \in W_0$ に対して

$$\hat{X}_t(w) = \begin{cases} X_{\zeta(w)-t-0}(w) & (0 \leq t < \zeta(w)) \\ \partial & (t \geq \zeta(w)) \end{cases}$$

$$\hat{\sigma}(w) = \inf \{ t > 0 : \hat{X}_{t-0}(w) \in \partial D \}$$

とおく。従って

$$\hat{X}_{t-0} = \lim_{s \uparrow t} \hat{X}_s = \lim_{s \uparrow t} X_{\zeta-s-0} = X_{\zeta-t}$$

$$\hat{\sigma}(w) = \inf \{ \zeta - t : t < \zeta \text{ から } X_t \in \partial D \} = \zeta - \tau$$

である。

S 上の連続函数の全体を $C(S)$, 有界可測函数の全体を $B(S)$ と
 おく。各 α の非負の元の全体を $C^+(S)$, $B^+(S)$ とかく。 S 上の函数
 f はすべて、 $f(\partial) = 0$ として $S \cup \partial$ に拡張しておく。

マルコフ過程、強マルコフ性等の定義は、オ3章 §1 に従う。

次の条件 (1.4), (1.5) をみたすマルコフ過程 $\dot{X} = (X_t, W, \dot{P}_\alpha : \alpha \in S)$
 が与えられたとし、以後ずっと固定しておく。

$$(1.4) \quad \dot{P}_\alpha(\zeta = \sigma) = 1$$

この場合にはマルコフ過程の定義において、オ3章 (1.2) の代りに
 $P_\alpha(X_0 = \alpha \text{ or } \partial) = 1, \alpha \in S$ とする。

$$(1.5) \quad G_\alpha f(a) = \mathbb{E}_a \left(\int_0^\infty e^{-\alpha t} f(x_t) dt \right), \quad \alpha > 0 \quad \text{とす. } c \text{ とす}$$

$$G_\alpha : C(S) \rightarrow C(S).$$

m_0 を任意に固定した S 上の測度 ($0 < m_0(S) < \infty$).

とし, α_0 を任意に固定した正数として, $m(da) = m_0 G_{\alpha_0}(da)$ とおく.

関を次のような (A1)-(A5) をみたすマルコフ過程 $X = (x_t, W, P_a; a \in S)$ の全体とする.

(A1) 強マルコフ性を持つ.

(A2) conservative

$$(A3) \quad \mathbb{E}_a \left(\int_0^\infty e^{-\alpha t} f(x_t) dt \right) = G_\alpha f(a), \quad \forall \alpha > 0, \forall f \in B(S)$$

(A4) $P(t, a, b)$ という非負関数 ($0 < t < \infty, a, b \in S$) が存在して, t を固定した時 (a, b) について有界可測, (a, b) を固定した時 t について右連続で,

$$P_a(x_t \in db) = P(t, a, b) m(db).$$

次のようにおく.

$$g_\alpha(a, b) = \int_0^\infty e^{-\alpha t} P(t, a, b) dt.$$

$$G_\alpha f(a) = \int g_\alpha(a, b) f(b) m(db) = \mathbb{E}_a \left(\int_0^\infty e^{-\alpha t} f(x_t) dt \right)$$

$$f G_\alpha(b) = \int f(a) m(da) g_\alpha(a, b)$$

$$T_t f(a) = \int P(t, a, b) f(b) m(db) = \mathbb{E}_a(f(x_t))$$

$$f T_t(b) = \int f(a) m(da) P(t, a, b)$$

(A5) $f \in C(S)$ ならば

$$(16) \quad G_\alpha f \in C(S)$$

$$(17) \quad f G_\alpha \in C(S)$$

$$(18) \quad f T_t(b) \text{ は } (t, b) = \text{変数について連続 } (t > 0, b \in S)$$

$$(19) \quad \lim_{t \downarrow 0} f T_t(b) = f(b) \quad (\text{有界収束}).$$

注意 W の条件 (13) は, 内部から境界への jump, 境界から内部への jump が無いことを示している. $X \in \mathcal{K}$ なら境界での滞留がない, などなら.

$$m(\partial D) = \int m_0(da) \overset{\circ}{G}_{X_0} \chi_{\partial D}(a) = \int m_0(da) \overset{\circ}{E}_a \left(\int_0^\infty \chi_{\partial D}(X_t) e^{-X_0 t} dt \right) = 0$$

$$G_X \chi_{\partial D}(a) = \int \tilde{g}_X(a, b) \chi_{\partial D}(b) m(db) = 0$$

$X \in \mathcal{X}$ に対し Z の e^{-Xt} -subprocess を $X^\alpha = (X_t, W, P_a^\alpha; a \in S)$

とおく. 明かに

$$E_a^\alpha \left(\int_0^\infty f(X_t) dt \right) = G_X f(a).$$

$$P_a^\alpha(W_0) = 1.$$

S2. Time reversion I (Signed measure (U_α^f))

$\alpha > 0, a \in S$ に対し $h_\alpha(a, db) = E_a(e^{-\alpha \sigma}; X_{\sigma-0} \in db)$. とおく.

これは ∂D 上の測度である. 更に, $h_\alpha f(a) = \int_{\partial D} h_\alpha(a, db) f(b)$.

とおく.

Lemma 2.1 $h_\alpha(a, db)$ は \mathcal{X} だけから決まる (すべての $X \in \mathcal{X}$ に共通である)

証明 $\gamma(W) = \tilde{W}$ を, $\zeta(\tilde{W}) = \sigma(W) \wedge \zeta(W)$, $X_t(\tilde{W}) = X_t(W)$ ($0 \leq t < \zeta(\tilde{W})$) によって定義する. γ は $W \rightarrow W$ の可測写像で,

$\gamma^{-1}(X_t \in B, t < \zeta) = (X_t \in B, t < \sigma \wedge \zeta)$ である. $\tilde{P}_a(B) = P_a(\gamma^{-1}B)$

とおくと (A3) から

$\tilde{P}_a = \overset{\circ}{P}_a$ である. 任意の有界可測 f に対し $\tilde{E}_a(f) = E_a(f \circ \gamma)$ であるから,

$$\begin{aligned} h_\alpha f(a) &= E_a(e^{-\alpha \sigma} f(X_{\sigma-0})) = E_a(e^{-\alpha \sigma} f(X_{\sigma-0}); \sigma < \infty) \\ &= E_a(e^{-\alpha(\sigma \wedge \zeta)} f(X_{\sigma \wedge \zeta-0})) = E_a(e^{-\alpha \zeta(\gamma W)} f(X_{\zeta(\gamma W)-0}(\gamma W))) \\ &= \tilde{E}_a(e^{-\alpha \zeta} f(X_{\zeta-0})) = \overset{\circ}{E}_a(e^{-\alpha \zeta} f(X_{\zeta-0})) \end{aligned}$$

Lemma 2.2 $\forall f \in B(S), \forall \alpha > 0$ に対し

$$(2.1) \quad G_\alpha f(a) = G_X^\circ f(a) + h_\alpha G_X f(a).$$

証明 ρ を S の metric とし, $A_n = \{a \in S; \rho(a, \partial D) < \frac{1}{n}\}$.

$\sigma_n(W) = \inf \{t > 0; X_t(W) \in A_n\}$ とおく. (1.3) より

$\sigma < \infty$ ならば $\sigma_n < \sigma$ かつ $\sigma_n \uparrow \sigma$ である.

$$\begin{aligned} G_\alpha f(a) &= E_a \left(\int_0^{\sigma_n} e^{-\alpha t} f(x_t) dt \right) + E_a \left(\int_{\sigma_n}^{\infty} e^{-\alpha t} f(x_t) dt \right) \\ &= E_a \left(\int_0^{\sigma_n} e^{-\alpha t} f(x_t) dt \right) + E_a \left(e^{-\alpha \sigma_n} E_{x_{\sigma_n}} \left(\int_0^{\infty} e^{-\alpha t} f(x_t) dt \right) \right) \\ &\rightarrow E_a \left(\int_0^{\sigma} e^{-\alpha t} f(x_t) dt \right) + E_a \left(e^{-\alpha \sigma} E_{x_{\sigma}} \left(\int_0^{\infty} e^{-\alpha t} f(x_t) dt \right) \right) \end{aligned}$$

ここで (1.6) を用いた。

q.e.d.

次のような ν を初期分布に用いることが、今後のすべての計算の基礎になる。

Lemma 2.3. 有限な total variation をもつ S 上の signed measure ν が存在して

$$(2.2) \quad \int_S \nu(da) G_{\alpha_0}(a, b) = 1. \quad (\text{m.-a. e. } b)$$

この ν はすべての $X \in \mathfrak{K}$ に共通にとれる。

証明 $\int \nu(da) G_{\alpha_0} f(a) = \int f(a) m(da), \quad \forall f$ にとればよい。

Lem. 2.2 より

$$\begin{aligned} \int f(a) m(da) &= \iint m_0(da) G_{\alpha_0}(a, db) f(b) \\ &= \int m_0(da) \left[\int G_{\alpha_0}(a, db) f(b) - \iint h_{\alpha_0}(a, dc) G_{\alpha_0}(c, db) f(b) \right] \end{aligned}$$

故に

$$(2.3) \quad \nu(da) = m_0(da) - \int_{a' \in S} m_0(da') h_{\alpha_0}(d, da)$$

にとればよい。

q.e.d.

Lemma 2.4.

任意の $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_n$ と $f_0, f_1, \dots, f_n \in B(S)$ に対し

$$(2.4) \quad \begin{aligned} E_\nu^{x_0} \left(\prod_{i=0}^{n-1} f_i(\hat{X}_{t_i}) : t_n < \hat{\sigma} \right) &= \int_S \alpha_0 m(da) f_n(a) e^{-\alpha_0 t_n} \\ E_a \left(\prod_{i=0}^{n-1} f_i(X_{t_n - t_i}) : t_n < \sigma \right) \end{aligned}$$

である。従ってこの値は $X \in \mathfrak{K}$ によらない。

証明 左辺を t_n について Laplace 変換しよう。

$$\begin{aligned} &\int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-\beta t_n} \times t_n E_\nu^{x_0} \left(\prod_{i=0}^{n-1} f_i(\hat{X}_{t_i}) : t_n < \hat{\sigma} \right) \\ &= E_\nu^{\alpha_0} \left(\prod_{i=0}^{n-1} f_i(\hat{X}_{t_i}) \int_{t_{n-1}}^{\hat{\sigma}} e^{-\beta t_n} f_n(\hat{X}_{t_n}) dt_n : t_{n-1} \leq \hat{\sigma} \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \hat{\sigma} = \zeta - \tau. \text{ だから 変換 } \zeta - t_n = t \text{ により} \\ & = E_{\nu}^{\alpha_0} \left(\prod_{i=0}^{n-1} f_i(X_{\zeta-t_i-0}) \right) \int_{\tau \vee 0}^{\zeta-t_{n-1}} e^{-\beta(\zeta-t)} f_n(X_{t-0}) dt; \tau \vee 0 \leq \zeta - t_{n-1} \\ & = E_{\nu} \left(\int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-\alpha_0 s} ds \prod_{i=0}^{n-1} f_i(X_{s-t_i-0}) \chi_{\{\tau_s \leq s-t_{n-1}\}} \int_{\tau \vee 0}^{\zeta-t_{n-1}} e^{-\beta(\zeta-t)} f_n(X_{t-0}) dt \right) \end{aligned}$$

jump は高々可算個だから、ここで、 X_{s-t_i-0} , X_{t-0} を X_{s-t_i} , X_t としてよい。 $\zeta > s > t \geq 0$ ならば

$$\tau_s \leq t \iff \sigma(w_t^+) \geq s - t$$

であるから

$$\begin{aligned} & = \alpha_0 E_{\nu} \left(\int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-\alpha_0 s - \beta s} ds \int_0^{\infty} e^{\beta t} dt \prod_{i=0}^{n-1} f_i(X_{s-t_i}) f_n(X_t) \chi_{\{\tau_s \leq t \leq s-t_{n-1}\}} \right) \\ & = \alpha_0 E_{\nu} \left(\int_0^{\infty} e^{\beta t} dt f_n(X_t) \chi_{\{t_{n-1} \leq \sigma(w_t^+)\}} \int_{t+t_{n-1}}^{t+\sigma(w_t^+)} e^{-\alpha_0 s - \beta s} \prod_{i=0}^{n-1} f_i(X_{s-t_i}) ds \right) \\ & = \alpha_0 E_{\nu} \left(\int_0^{\infty} e^{-\alpha_0 t} f_n(X_t) \chi_{\{t_{n-1} \leq \sigma(w_t^+)\}} dt \int_{t_{n-1}}^{\sigma(w_t^+)} e^{-\alpha_0 s - \beta s} \prod_{i=0}^{n-1} f_i(X_{t+s-t_i}) ds \right) \\ & = \alpha_0 E_{\nu} \left(\int_0^{\infty} e^{-\alpha_0 t} f_n(X_t) dt E_{X_t} \left(\chi_{\{t_{n-1} \leq \sigma\}} \int_{t_{n-1}}^{\sigma} e^{-\alpha_0 s - \beta s} \prod_{i=0}^{n-1} f_i(X_{s-t_i}) ds \right) \right) \end{aligned}$$

Lemma 2.3. より

$$\begin{aligned} & = \alpha_0 \int_S m(da) f_n(a) E_a \left(\chi_{\{t_{n-1} \leq \sigma\}} \int_{t_{n-1}}^{\sigma} e^{-\alpha_0 s - \beta s} \prod_{i=0}^{n-1} f_i(X_{s-t_i}) ds \right) \\ & = \int_{t_{n-1}}^{\infty} e^{-\beta t_n} dt_n \int_S \alpha_0 m(da) f_n(a) e^{-\alpha_0 t_n} E_a \left(\prod_{i=0}^{n-1} f_i(X_{t_n-t_i}); t_n < \sigma \right) \end{aligned}$$

Laplace 変換は1村1だから、従って a, e, t_n に対し証明すべき式が成立する。証明すべき式は両辺とも t_n について右連続だから、すべての t_n に対して成り立つ。

Lemma 2.5. $\alpha > 0, f_0, f_1 \in B(S)$ とすると、

$$E_a^{\alpha_0} \left(e^{-(\alpha-\alpha_0)\hat{\sigma}} f_0(\hat{X}_0) f_1(\hat{X}_{\hat{\sigma}-0}); \hat{\sigma} < \infty \right) \text{ は } a \text{ について有界.}$$

証明 $\alpha \geq \alpha_0$ なら明かだから、 $\alpha < \alpha_0$ とする。

$$\begin{aligned} & \left| E_{\alpha_0}^{\alpha_0} (e^{-(\alpha-\alpha_0)\hat{\sigma}} f_0(\hat{x}_0) f_1(\hat{x}_{\hat{\sigma}_0}) : \hat{\sigma} < \infty) \right| \\ & \leq \|f_0\| \cdot \|f_1\| E_{\alpha_0}^{\alpha_0} (e^{-(\alpha-\alpha_0)\zeta}) \\ & = \|f_0\| \cdot \|f_1\| \alpha_0 E_{\alpha_0} \left(\int_0^{\infty} e^{-\alpha_0 s - (\alpha-\alpha_0)s} ds \right) = \|f_0\| \cdot \|f_1\| \frac{\alpha_0}{\alpha}. \end{aligned}$$

定義 $\alpha > 0$, $f \in B(S)$ に対し

$$(2.5) \quad \frac{1}{\alpha_0} E_{\alpha_0}^{\alpha_0} (e^{-(\alpha-\alpha_0)\hat{\sigma}} f(\hat{x}_0) f_1(\hat{x}_{\hat{\sigma}_0}) : \hat{\sigma} < \infty) = \int_{\partial D} f_1(a) \mu_{\alpha}^{\dagger}(da)$$

によって, 有限 total variation の signed measure μ_{α}^{\dagger} を定義する.

定理 2.1

μ_{α}^{\dagger} は $X \in \mathcal{K}$ によらない.

証明 $\gamma: W \rightarrow W$ を

$$\gamma(w) = \tilde{w} : \begin{cases} \zeta(\tilde{w}) = \hat{\sigma}(w) \wedge \zeta(w) \\ X_t(\tilde{w}_t) = \hat{x}_t(w) \quad \text{for } t < \zeta(\tilde{w}) \end{cases}$$

によって定義する. $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_n$, $B_0, \dots, B_n \in B(S)$ に対し

$$\gamma^{-1}(X_0 \in B_0, \dots, X_{t_n} \in B_n, \zeta > t_n)$$

$$= (\hat{x}_0 \in B_0, \dots, \hat{x}_{t_n} \in B_n, \hat{\sigma} \wedge \zeta > t_n)$$

$$\gamma^{-1}(X_0 \in B_0, \dots, X_{t_k} \in B_k, X_{t_{k+1}} = \dots = X_{t_n} = \partial)$$

$$= \gamma^{-1}(X_0 \in B_0, \dots, X_{t_k} \in B_k, t_k < \zeta \leq t_{k+1})$$

$$= (\hat{x}_0 \in B_0, \dots, \hat{x}_{t_k} \in B_k, t_k < \hat{\sigma} \wedge \zeta \leq t_{k+1})$$

$$= (\hat{x}_0 \in B_0, \dots, \hat{x}_{t_k} \in B_k, t_k < \hat{\sigma} \wedge \zeta)$$

$$= (\hat{x}_0 \in B_0, \dots, \hat{x}_{t_k} \in B_k, \hat{x}_{t_{k+1}} \in S, t_{k+1} < \hat{\sigma} \wedge \zeta).$$

故に γ は可測で, $\tilde{P}(B) = P_{\alpha_0}^{\alpha_0}(\gamma^{-1}B)$ とおくと Lem. 2.4 に

より \tilde{P} は $X \in \mathcal{K}$ によらない. 任意の有界可測な $f(w)$ に対し,

$\tilde{E}(f) = E_{\alpha_0}^{\alpha_0}(f \circ \gamma)$. であることと, Lem. 2.5 を用いると

$$E_{\alpha_0}^{\alpha_0} (e^{-(\alpha-\alpha_0)\hat{\sigma}} f(\hat{x}_0) f_1(\hat{x}_{\hat{\sigma}_0}) : \hat{\sigma} < \infty)$$

$$\begin{aligned}
 &= E_{\nu}^{\alpha_0} (e^{-(\alpha-\alpha_0)(\hat{\sigma}\wedge\zeta)} f(\hat{X}_0) f_1(\hat{X}_{\hat{\sigma}\wedge\zeta-0}) : \hat{\sigma}\wedge\zeta < \infty, \hat{X}_{\hat{\sigma}\wedge\zeta-0} \in \partial D) \\
 &= E_{\nu}^{\alpha_0} (e^{-(\alpha-\alpha_0)\zeta(\gamma W)} f(x_0(\gamma W)) f_1(x_{\zeta(\gamma W)-0}(\gamma W)) : \zeta(\gamma W) < \infty, \\
 &\quad X_{\zeta(\gamma W)-0}(\gamma W) \in \partial D) \\
 &= \lim_{\tau \rightarrow \infty} \tilde{E}(e^{-(\alpha-\alpha_0)(\zeta \wedge \tau)} f(x_0) f_1(x_{\zeta-0}) : \zeta < \infty, x_{\zeta-0} \in \partial D)
 \end{aligned}$$

これは $X \in \mathcal{X}$ によらない。 g.e.d.
 次節で使うため、次のことも示しておく。

Lemma 2.6. $\forall f_0, f_1 \in B(S)$. $\forall \alpha > 0$ に対し

$$\lim_{T \rightarrow \infty} E_{\nu}^{\alpha_0} (f_0(\hat{X}_0) \int_0^{\hat{\sigma} \wedge T} e^{-(\alpha-\alpha_0)t} f_1(\hat{X}_t) dt) = \alpha_0 \int m(da) f_1(a) \tilde{G}_{\alpha}^0 f_0(a)$$

証明

$$\begin{aligned}
 &E_{\nu}^{\alpha_0} (f_0(\hat{X}_0) \int_0^{\hat{\sigma} \wedge T} e^{-(\alpha-\alpha_0)t} f_1(\hat{X}_t) dt) \\
 &= \int_0^T e^{-(\alpha-\alpha_0)t} dt E_{\nu}^{\alpha_0} (f_0(\hat{X}_0) f_1(\hat{X}_t) : t < \hat{\sigma})
 \end{aligned}$$

Lemma 2.4 により

$$\begin{aligned}
 &= \alpha_0 \int_0^T e^{-\alpha t} dt \int m(da) f_1(a) E_{\alpha} (f_0(X_t) : t < \sigma) \\
 &\rightarrow \alpha_0 \int m(da) f_1(a) \tilde{G}_{\alpha}^0 f_0(a) \quad \text{g.e.d.}
 \end{aligned}$$

§3. Time reversal II (G_{α} の分解)

(0.1) の形までは行かないが、 G_{α} の分解を(3.7)まで行なうのがこの節の目標である。

Lemma 3.1. 任意の $\alpha > 0$, $0 = t_0 < t_1 < \dots < t_{n-1} < T < \infty$, $f_0, \dots, f_n \in B(S)$ に対して

$$\begin{aligned}
 (3.1) \quad &E_{\nu}^{\alpha_0} (\prod_{i=0}^{n-1} f_i(\hat{X}_{t_i}) \int_{t_{n-1}}^T e^{-(\alpha-\alpha_0)t} f_n(\hat{X}_t) dt) \\
 &= e^{-(\alpha-\alpha_0)t_{n-1}} E_{\nu}^{\alpha_0} (\prod_{i=0}^{n-1} f_i(\hat{X}_{t_i}) \cdot f_n P_{\alpha}(T-t_{n-1}, \hat{X}_{t_{n-1}}))
 \end{aligned}$$

ただし、

$$(3.2) \quad f R_\alpha(t, t) = \int_0^t e^{-\alpha s} ds \int_S p(s, a, \cdot) f(a) m(da)$$

証明 $g(t, a, t) = e^{-\alpha t} p(t, a, t)$ と記す. 次ニ 定理 4.1 を得たのと同じ計算で.

$$\begin{aligned} (3.1) \text{ の左辺} &= \int_{t_{n-1}}^T e^{-(\alpha-\alpha_0)t_n} dt_n E_{\nu}^{\alpha_0} \left(\prod_{i=0}^n f_i(\tilde{X}_{t_i}) \right) \\ &= \int_{t_{n-1}}^T e^{-(\alpha-\alpha_0)t_n} dt_n \int \dots \int \alpha_0 m(da_0) f_0(a_0) g(t_1, a_1, a_0) m(da_1) f_1(a_1) \\ &\quad \cdot g(t_2 - t_1, a_2, a_1) m(da_2) f_2(a_2) \dots g(t_n - t_{n-1}, a_n, a_{n-1}) m(da_n) f_n(a_n) \\ &\quad \cdot g_{\alpha_0}(a, a_n) \nu(da). \end{aligned}$$

Lemma 2.3 を使おうと.

$$\begin{aligned} &= e^{-(\alpha-\alpha_0)t_{n-1}} \int \dots \int \alpha_0 m(da_0) f_0(a_0) g(t_1, a_1, a_0) m(da_1) f_1(a_1) \dots \\ &\quad \dots g(t_{n-1} - t_{n-2}, a_{n-1}, a_{n-2}) m(da_{n-1}) f_{n-1}(a_{n-1}) f_n R_\alpha(T - t_{n-1}, a_{n-1}) \\ \text{一方同じ計算で, (3.1) の右辺もこれに等しいことが分るから} \\ \text{証明を終る. 以上の説明の中で } p(t, a, t) \text{ に対する仮定 (A.4)} \\ \text{を用いた.} \end{aligned}$$

定義 $\rho: W_0 \rightarrow [0, +\infty]$ が \wedge -Markov time とは $\forall t \geq 0$ に対し $\{\rho < t\}$ が $(\tilde{X}_s; 0 \leq s \leq t)$ 可測なることとする.

Lemma 3.2 $\alpha > 0, 0 \leq s < T < \infty$ とし. $f_0(W)$ を有界かつ $(\tilde{X}_t; 0 \leq t \leq s)$ 可測. $f_1 \in B(S)$ とすると.

$$\begin{aligned} (3.3) \quad &E_{\nu}^{\alpha_0} (f_0(W) \int_s^T e^{-(\alpha-\alpha_0)t} f_1(\tilde{X}_t) dt) \\ &= e^{-(\alpha-\alpha_0)s} E_{\nu}^{\alpha_0} (f_0(W) f_1 R_\alpha(T-s, \tilde{X}_s)). \end{aligned}$$

証明 Lemma 3.1 を拡張して得られる.

Lemma 3.3

ρ が \wedge -Markov time ならば 任意の $\alpha > 0, T > 0, f_0, f_1 \in B(S)$ に対し

$$(3.4) \quad E_{\nu}^{\alpha_0} (f_0(\tilde{X}_0) \int_{\rho \wedge T}^T e^{-(\alpha-\alpha_0)t} f_1(\tilde{X}_t) dt)$$

$$(3.4) = E_{\nu}^{\alpha_0} (e^{-(\alpha-\alpha_0)p} f_0(\hat{x}_0) f, R_{\alpha}(T-p, \hat{x}_p) ; p < T).$$

証明 $f_1 \in C(S)$ とし て 証明 す れ ば 十 分 .

$$P_n(w) = \begin{cases} \frac{k}{2^n} & (\frac{k-1}{2^n} \leq p < \frac{k}{2^n}) \\ +\infty & (p = +\infty) \end{cases}$$

と お こ と , $P_n \downarrow p$. である .

$$\begin{aligned} & E_{\nu}^{\alpha_0} (f_0(\hat{x}_0) \int_{p \wedge T}^T e^{-(\alpha-\alpha_0)t} f_1(\hat{x}_t) dt) \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} E_{\nu}^{\alpha_0} (f_0(\hat{x}_0) \int_{P_n \wedge T}^T e^{-(\alpha-\alpha_0)t} f_1(\hat{x}_t) dt) \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} \sum E_{\nu}^{\alpha_0} (f_0(\hat{x}_0) \int_{\frac{k}{2^n}}^T e^{-(\alpha-\alpha_0)t} f_1(\hat{x}_t) dt ; \frac{k-1}{2^n} \leq p < \frac{k}{2^n}) \\ & \quad 0 < \frac{k}{2^n} < T. \end{aligned}$$

Lemma 3.2 に よ り .

$$\begin{aligned} &= \lim_{n \rightarrow \infty} \sum e^{-(\alpha-\alpha_0)\frac{k}{2^n}} E_{\nu}^{\alpha_0} (f_0(\hat{x}_0) f, R_{\alpha}(T-\frac{k}{2^n}, \hat{x}_{\frac{k}{2^n}}) ; \frac{k-1}{2^n} \leq p < \frac{k}{2^n}) \\ &= \lim E_{\nu}^{\alpha_0} (e^{-(\alpha-\alpha_0)p} f_0(\hat{x}_0) f, R_{\alpha}(T-p, \hat{x}_p) ; p_n < T). \end{aligned}$$

$f, R_{\alpha}(t, b) = f, G_{\alpha}(b) - e^{-\alpha t} f, G_{\alpha} T_t(b)$ であるから, (17), (18) により f, R_{α} は (t, b) について連続. 故に

$$= E_{\nu}^{\alpha_0} (e^{-(\alpha-\alpha_0)p} f_0(\hat{x}_0) f, R_{\alpha}(T-p, \hat{x}_p) ; p < T) \quad \text{g. e. d.}$$

Lemma 3.4 任意の $f \in B(S)$, $\alpha > 0$ に対し m -almost every

$a \in \int_{\partial D} g_{\alpha}(a, b) \mu_{\alpha}^f(db)$ が存在して

$$(3.5) \quad G_{\alpha} f(a) = G_{\alpha}^0 f(a) + \int_{\partial D} g_{\alpha}(a, b) \mu_{\alpha}^f(db)$$

証明 $f, \in C(S)$ を任意にとり, P を \wedge -Markov time とすると.

$$\begin{aligned} & E_{\nu}^{\alpha_0} (f(\hat{x}_0) \int_0^T e^{-(\alpha-\alpha_0)t} f_1(\hat{x}_t) dt) \\ &= E_{\nu}^{\alpha_0} (f(\hat{x}_0) \int_0^{P \wedge T} e^{-(\alpha-\alpha_0)t} f_1(\hat{x}_t) dt) + E_{\nu}^{\alpha_0} (f(\hat{x}_0) \int_{P \wedge T}^T e^{-(\alpha-\alpha_0)t} f_1(\hat{x}_t) dt) \\ &= \quad \quad + E_{\nu}^{\alpha_0} (e^{-(\alpha-\alpha_0)p} f(\hat{x}_0) f, R_{\alpha}(T-p, \hat{x}_p) ; p < T). \end{aligned}$$

Lemma 2.2 の証明中の A_n を用いて, $\hat{\sigma}_n = \inf \{t > 0; \hat{x}_t \in A_n\}$.

とおき, $\rho = \sigma_n$ とし, $n \rightarrow \infty$ とすると,

$$= E_{\hat{x}_0}^{x_0} (f(\hat{x}_0)) \int_0^{\hat{\sigma} \wedge T} e^{-\alpha(\hat{x}_0)t} f(\hat{x}_t) dt + E_{\hat{x}_0}^{x_0} (e^{-\alpha(\hat{x}_0)\hat{\sigma}} f(\hat{x}_0) f_{R_x}(T-\hat{\sigma}, \hat{x}_{\hat{\sigma}-0}) : \hat{\sigma} < T)$$

である. 最初の式は Lem. 3.1 により $E_{\hat{x}_0}^{x_0} (f(\hat{x}_0) f_{R_x}(T, \hat{x}_0))$

であるから, $T \rightarrow \infty$ とし, Lem. 2.6, 2.5 を用いると

$$E_{\hat{x}_0}^{x_0} (f(\hat{x}_0) f_{G_x}(\hat{x}_0)) = \alpha_0 \int f_1(a) \hat{G}_x f(a) m(da) + E_{\hat{x}_0}^{x_0} (e^{-\alpha(\hat{x}_0)\hat{\sigma}} f(\hat{x}_0) f_{G_x}(\hat{x}_{\hat{\sigma}-0}) : \hat{\sigma} < \infty)$$

Lem. 2.4 により $P_{\hat{x}_0}^{x_0}(\hat{x}_0 \in d\ell) = \alpha_0 m(d\ell)$ だから

$$\alpha_0 \int f_{G_x}(\ell) f(\ell) m(d\ell) = \alpha_0 \int f_1(a) \hat{G}_x f(a) m(da) + \alpha_0 \int f_{G_x}(\ell) \mu_{\alpha}^f(d\ell)$$

故に

$$(3.6) \quad \int f_1(a) G_x f(a) m(da) = \int f_1(a) \hat{G}_x f(a) m(da) + \int \int f_1(a) m(da) g_x(a, \ell) \mu_{\alpha}^f(d\ell)$$

故に, f の任意性により, 証明が終った.

Lem. 3.5. $f \in B^+(S)$ ならば $\mu_{\alpha}^f \geq 0$.

証明

$u(a) = \int_{\sigma_0} g_x(a, \ell) \mu_{\alpha}^f(d\ell)$ とおく. これは m -a.e. で定義さ

れて $u(a) = G_x f(a) - \hat{G}_x f(a) = E_a \left(\int_0^{\infty} e^{-\alpha t} f(x_t) dt \right)$ である. 故に

$$e^{-\alpha t} T_t u(a) = e^{-\alpha t} E_a \left(E_{x_t} \left(\int_0^{\infty} e^{-\alpha s} f(x_s) ds \right) \right)$$

$$= e^{-\alpha t} E_a \left(\int_{\sigma(W_t^+)}^{\infty} e^{-\alpha s} f(x_{s+t}) ds \right) = E_a \left(\int_{t+\sigma(W_t^+)}^{\infty} e^{-\alpha s} f(x_s) ds \right) \leq u(a)$$

$f_1 \in C^+(S)$ としよう. μ_{α}^f を正の部分と負の部分に分けて Fubini の定理を使えば

$$\int f_1(a) u(a) m(da) = \int f_{G_x}(\ell) \mu_{\alpha}^f(d\ell)$$

に分る. 同様に

$$\int f_1(a) e^{-\alpha t} T_t u(a) m(da) = e^{-\alpha t} \int f_{G_x}(T_t(\ell)) \mu_{\alpha}^f(d\ell)$$

である. 故に,

$$0 \leq \int f_1(a) \frac{u(a) - e^{-\alpha t} T_t u(a)}{t} m(da) = \int \frac{f_{G_x}(\ell) - e^{-\alpha t} f_{G_x}(T_t(\ell))}{t} \mu_{\alpha}^f(d\ell)$$

$$= \int \mu_{\alpha}^f(d\ell) \frac{1}{t} \int_0^t e^{-\alpha s} ds \int f_1(a) m(da) p(s, a, \ell) \rightarrow \int f_1(\ell) \mu_{\alpha}^f(d\ell)$$

最後の収束は (1.9) による。故に $\mu_\alpha^f \geq 0$. q.e.d.

定理 3.1. 任意の $f \in B(S)$, $\alpha > 0$. $a \in S$ に対し

$$(3.7) \quad G_\alpha f(a) = \overset{\circ}{G}_\alpha f(a) + \int_{\mathcal{D}_0} g_\alpha(a, \ell) \mu_\alpha^f(d\ell).$$

証明 m -a.e. については Lemma 3.4 で云った。例外点がないということも $f \in B(S)$ としていおう。

$$e^{-\alpha t} T_t G_\alpha f(a) = E_a \left(\int_t^\infty e^{-\alpha s} f(x_s) ds \right) \uparrow G_\alpha f(a).$$

$$e^{-\alpha t} T_t (G_\alpha f - \overset{\circ}{G}_\alpha f)(a) = E \left(\int_{t+\sigma(\omega_t)}^\infty e^{-\alpha s} f(x_s) ds \right) \uparrow E_a \left(\int_0^\infty e^{-\alpha s} f(x_s) ds \right) \\ = G_\alpha f - \overset{\circ}{G}_\alpha f$$

故に、

$$e^{-\alpha t} T_t \overset{\circ}{G}_\alpha f(a) = \overset{\circ}{G}_\alpha f(a).$$

一方 Lem. 3.5 により $\int g_\alpha(a, \ell) \mu_\alpha^f(d\ell)$ は $\forall a$ に対して定義

$$\text{さる. } e^{-\alpha t} \int p(t, a, \ell) m(d\ell) \int g_\alpha(\ell, c) \mu_\alpha^f(dc)$$

$$= \int_t^\infty e^{-\alpha s} ds \int p(s, a, c) \mu_\alpha^f(dc) \uparrow \int g_\alpha(a, \ell) \mu_\alpha^f(d\ell).$$

故に、例外点なし.

q.e.d.

S4. 作用素 \hat{R}_α

Lemma 4.1 任意の $f \in B(S)$, $B \in B(S)$, $\alpha > 0$ に対し

$$(4.1) \quad |\mu_\alpha^f(B)| \leq \|f\| \mu_\alpha^1(B)$$

証明 $\|f\| - f \geq 0$. だから、Lem. 3.5 により $0 \leq \mu_\alpha^{\|f\| - f} =$

$$\|f\| \mu_\alpha^1 - \mu_\alpha^f. \quad \text{同様に } 0 \leq \mu_\alpha^{\|f\| + f} = \|f\| \mu_\alpha^1 + \mu_\alpha^f \quad \text{q.e.d.}$$

Lemma 4.2 任意の $\alpha, \beta > 0$, $f \in B(S)$ に対し、

$$(4.2) \quad \mu_\alpha^f - \mu_\beta^f + (\alpha - \beta) \mu_\alpha^{\overset{\circ}{G}_\beta f} = 0$$

証明 $\beta > \alpha$ とする。まず、

$$(4.3) \quad g_\alpha(a, \ell) = g_\beta(a, \ell) + (\beta - \alpha) \int g_\alpha(a, c) m(dc) g_\beta(c, \ell)$$

\cup $B(S)$ は S の topological Borel field

に注意する、 $f \in B^+(S)$ とすると、

$$\begin{aligned} G_\alpha f(\alpha) &= G_\beta f + (\beta - \alpha) G_\alpha G_\beta f \\ &= \overset{\circ}{G}_\beta f(\alpha) + \int \mathcal{F}_\beta(\alpha, e) \mu_\beta^f(d\ell) + (\beta - \alpha) \int \mathcal{F}_\alpha(\alpha, e) m(d\ell) \\ &\quad \left(\overset{\circ}{G}_\beta f(e) + \int \mathcal{F}_\beta(e, c) \mu_\beta^f(dc) \right) \\ &= \overset{\circ}{G}_\alpha f + (\alpha - \beta) \overset{\circ}{G}_\alpha \overset{\circ}{G}_\beta f + \int \mathcal{F}_\alpha(\alpha, e) \mu_\beta^f(d\ell) + (\beta - \alpha) \int \mathcal{F}_\alpha(\alpha, e) m(d\ell) \\ &\quad \overset{\circ}{G}_\beta f(e) \\ &= \overset{\circ}{G}_\alpha f + \int \mathcal{F}_\alpha(\alpha, e) \mu_\beta^f(d\ell) + (\beta - \alpha) \int \mathcal{F}_\alpha(\alpha, e) \mu_\alpha^{\overset{\circ}{G}_\beta f}(d\ell). \end{aligned}$$

故に $\int \mathcal{F}_\alpha(\alpha, e) \mu_\alpha^f(d\ell)$

$$= \int \mathcal{F}_\alpha(\alpha, e) \left[\mu_\beta^f(d\ell) + (\beta - \alpha) \mu_\alpha^{\overset{\circ}{G}_\beta f}(d\ell) \right]$$

あとは L.e.m. 3.5 の証明と同様にして (4.3) が示される。

q. e. d.

定理 4.1 $\{\mu_\alpha^f : \alpha > 0\}$ は互いに絶対連続な measure である。

証明 $\mu_\alpha^f(B) = 0$ とすると (4.1) により $\mu_\alpha^{\overset{\circ}{G}_\beta f}(B) = 0$

故に、(4.2) により $\mu_\beta^f(B) = 0$. q. e. d.

定義 $\mu_{\alpha_0}^f = \mu$ とおき

$$(4.4) \quad \frac{d\mu_\alpha^f}{d\mu} = \hat{h}_\alpha f$$

によって $\alpha > 0, f \in B(S)$ に対し $\hat{h}_\alpha f$ を定義する。

定理 4.2. \hat{h}_α は $L_\infty(dm) \rightarrow L_\infty(d\mu)$ の非負、有界な linear operator である ($\alpha \in \mathbb{R}$ によらない)。更に

$$(4.5) \quad \hat{h}_\alpha f - \hat{h}_\beta f + (\alpha - \beta) \hat{h}_\alpha \overset{\circ}{G}_\beta f = 0$$

を満たす。

証明 $f = f' \circ \alpha, e(m)$ ならば $\hat{h}_\alpha f = \hat{h}_\alpha f'$ なることは μ_α^f の定義と、 $P_\alpha^{\alpha_0}(\hat{x}_0 \in d\ell) = \alpha_0 m(d\ell)$ なることから明らか。

$\hat{h}_\alpha f$ が μ -essentially bounded なることは、(4.1)、

(4.2) から、 $\alpha \geq \alpha_0$ では

$$|\mu_\alpha^f(B)| \leq \|f\| \mu_\alpha^1(B) \leq \|f\| \mu(B).$$

$0 < \alpha < \alpha_0$ の時

$$\begin{aligned} |\mu_\alpha^f(B)| &= |\mu_{\alpha_0}^f(B) + (\alpha_0 - \alpha) \overset{\circ}{G}_\alpha f| \\ &\leq \|f\| \mu(B) + (\alpha_0 - \alpha) \|\overset{\circ}{G}_\alpha f\| \\ &\leq \left(1 + \frac{\alpha_0 - \alpha}{\alpha}\right) \|f\| \mu(B). \end{aligned}$$

であることから分る。同時に \hat{h}_α の有界性も示された。 \hat{h}_α が $X \in \mathfrak{K}$ によらないことは、Th. 2.1 から、非負性は Lem. 3.5 から、(4.5) は Lemma 4.2 から。 g.e.d.

定義

$$(4.6) \quad K^\alpha f(x) = \int_{\mathfrak{S}_0} g_\alpha(x, t) f(t) \mu(dt), \quad \alpha > 0, f \in B(S).$$

定理 4.3. K^α は $L_\infty(d\mu) \rightarrow B(S)$ の非負、有界な linear operator である。

$$(4.7) \quad K^\alpha f - K^\beta f + (\alpha - \beta) \overset{\circ}{G}_\alpha K^\beta f = 0.$$

をみたす。

証明 非負、linear は明か。 $\alpha \geq \alpha_0$ の時

$$\begin{aligned} |K^\alpha| &= \int g_\alpha(x, t) \mu_\alpha^1(dt) \leq \int g_{\alpha_0}(x, t) \mu_{\alpha_0}^1(dt) \\ &= G_{\alpha_0} | - \overset{\circ}{G}_{\alpha_0} | \leq \frac{1}{\alpha_0} \end{aligned}$$

$0 < \alpha < \alpha_0$ の時

$$|K^\alpha| \leq \int g_\alpha(x, t) \mu_\alpha^1(dt) = G_\alpha | - \overset{\circ}{G}_\alpha | \leq \frac{1}{\alpha}$$

であるから有界である。(4.7) は (4.3) から明らか。 g.e.d.

定理 4.4 任意の $\alpha > 0$, $f \in B(S)$ に対し

$$(4.8) \quad G_\alpha f = \overset{\circ}{G}_\alpha f + K^\alpha \hat{h}_\alpha f$$

証明 定理 3.1 を K^α , \hat{h}_α の定義に従って書きなおしたもの。

§5. U -process.

Lemma 5.1. $K^{\alpha_0} |$ は有界かつ uniformly (X, α_0) -excessive.

証明 有界, 非負は既に云った. $\hat{h}_{x_0} 1 = 1$ により

$$K^{\alpha_0} | = G_{x_0} | - \hat{G}_{x_0} | = E_a \left(\int_0^{\infty} e^{-\alpha_0 t} dt \right).$$

$$e^{-\alpha_0 t} \tau_t K^{\alpha_0} | (a) = E_a \left(\int_{t+\sigma(w_t)}^{\infty} e^{-\alpha_0 s} ds \right) \leq K^{\alpha_0} |.$$

$G_{x_0} |, \hat{G}_{x_0} |$ は共に連続だから

$$e^{-\alpha_0 t} \tau_t K^{\alpha_0} | (a) \rightarrow K^{\alpha_0} | (a). \quad t \downarrow 0.$$

しかも単調だから a について一杯.

• q. e. d.

[2] により, X に対し連続な α_0 -additive functional $\varphi_t^{\alpha_0}(w)$ が P_a 測度の $(\forall a)$ を除いて唯一つ存在して.

$$(5.1) \quad E_a(\varphi_{\infty}^{\alpha_0}) = K^{\alpha_0} | (a).$$

とかける,

$$(5.2) \quad \varphi_t(w) = \int_0^t e^{\alpha_0 s} d\varphi_s^{\alpha_0}(w)$$

よって X の連続 additive functional を定義する.

定義 X に対し, φ_t による time change, $e^{-\alpha t}$ による killing を拖して得られる process \tilde{X}^{α} を, X から定まる α -order の U -process という.

定理 5.1. X から定まる α -order の U -process \tilde{X}^{α} の state space は \mathcal{D} 上にあり, その 0 次の Green operator は K^{α} である.

証明 オ1章, オ2章の結果により,

\tilde{X}^{α} の 0 次の Green operator は

$$E_a \left(\int_0^{\infty} e^{-\alpha t} f(x_t) d\varphi_t \right) = \int_{\mathcal{D}} g_{\alpha}(a, e) f(e) \mu(de) = K^{\alpha} f(a).$$

以上の結果により, 次のことが分る.

定理 5.2 $X^{(1)}, X^{(2)} \in \mathcal{K}$ に対し次の条件は同値.

- (i) $X^{(1)} = X^{(2)}$
- (ii) $\forall \alpha > 0, (\tilde{X}^\alpha)^{(1)} = (\tilde{X}^\alpha)^{(2)}$
- (iii) $\exists \alpha > 0, (\tilde{X}^\alpha)^{(1)} = (\tilde{X}^\alpha)^{(2)}$
- (iv) $\forall \alpha > 0, (K^\alpha)^{(1)} = (K^\alpha)^{(2)}$
- (v) $\exists \alpha > 0, (K^\alpha)^{(1)} = (K^\alpha)^{(2)}$

肩にある (1), (2) をつけたのは, それぞれ $X^{(1)}, X^{(2)}$ に関する語彙である。

次のことは, 本尾氏が証明を与えられた。紙数の関係で, 結果だけとする。

定理 5.3. $X^{(1)}, X^{(2)} \in \mathcal{K}$ とする。 W 上に $\varphi_t(w)$ を適当に定義して,

$$P_a^{(i)} (\forall t, \varphi_t = \varphi_t^{(i)}) = 1, \quad i=1,2$$

とできる。 $\varphi_t^{(i)}$ は, $X^{(i)}$ に対し, (5.2) で定義した連続 additive functional である。

第 5 章 文献

[1] Hunt, G. A., Markoff processes and potentials, III. *Dbl. J. Math.* 2 (1958), 151-213.

[2] 池田信行, 上野正, 田中洋, 佐藤健一, 多次元拡散過程の境界問題, *Sem. on Probab.* 5 (1960), 6 (1961).