

## TOPICS FROM THE GAUSSIAN WORLD, PARTE II

### PROCESSI GAUSSIANI IN $\mathbb{R}^d$

I. MOTO BROWNIANO

[MORTERS - PERES]

1. MOTO BROWNIANO COME PROCESSO GAUSSIANO

#### DEFINIZIONE

UN PROCESSO REALE  $B = (B_t)_{t \geq 0}$  SI DICE MOTO BROWNIANO (M.B.) SE

a) È UN PROCESSO GAUSSIANO CENTRATO ( $E[B_t] \equiv 0$ ) E

$$\text{Cov}[B_s, B_t] = s \wedge t = \min\{s, t\}$$

b) LE TRAIETTORIE  $t \mapsto B_t(\omega)$  SONO CONTINUE, PER Q.O.  $\omega \in \Omega$ .

$(\Omega, \mathcal{A}, P)$  SP. PROBAB.  $B_t : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  V.A.

a')  $\forall k \in \mathbb{N}, \forall 0 \leq t_1 < t_2 < \dots < t_k : (B_{t_1}, \dots, B_{t_k}) \sim N(0, K)$

$$K_{ij} := t_i \wedge t_j$$

#### ESERCIZIO

UN PROCESSO REALE  $B = (B_t)_{t \geq 0}$  SODDISFA a)  $\Leftrightarrow$  a')  $\Leftrightarrow$  a'')  $\Leftrightarrow$  a''')

a'')  $\left\{ \begin{array}{l} \bullet B_0 = 0 \text{ Q.C.} \\ \bullet \text{INCREMENTI INDIPENDENTI: } \forall k \in \mathbb{N}, \forall 0 = t_0 \leq t_1 < \dots < t_k \end{array} \right.$

(2)

- $(B_{t_i} - B_{t_{i-1}})_{i=1, \dots, K}$  sono v.a. indip.
- INCREMENTI STAZIONARI GAUSSIANI:  $\forall 0 \leq s < t, B_t - B_s \sim N(0, t-s)$

$$\text{a)} \left\{ \begin{array}{l} \bullet B_0 = 0 \text{ Q.C.} \\ \bullet \forall k \in \mathbb{N}, \forall 0 < t_1 < \dots < t_k, \text{ IL VETTORE } (B_{t_1}, \dots, B_{t_k}) \text{ HA DENSITÀ} \\ f_{(B_{t_1}, \dots, B_{t_k})}(x_1, \dots, x_k) = C \cdot \exp \left\{ -\frac{1}{2} \sum_{i=1}^k \left( \frac{x_i - x_{i-1}}{\sqrt{t_i - t_{i-1}}} \right)^2 \right\} \\ \text{CON } t_0 = 0, x_0 = 0. \end{array} \right.$$

$$C = \frac{1}{(2\pi)^{\frac{k}{2}} \sqrt{t_1(t_2-t_1) \dots (t_k-t_{k-1})}}$$

$$\frac{\Delta \text{ SPAZIO}}{\sqrt{\Delta \text{ TEMPO}}}$$

$$\bullet \text{ SCALING DIFFUSIVO } \Delta \text{ SPAZIO} \approx \sqrt{\Delta \text{ TEMPO}} \quad \left\{ \begin{array}{l} B_t - B_s \stackrel{d}{=} \sqrt{t-s} Z \\ Z \sim N(0, 1) \end{array} \right.$$

$$|B_t - B_s| = |Z| \sqrt{t-s}$$

$$P(0.2 \leq |Z| \leq 2) \approx 80\%$$

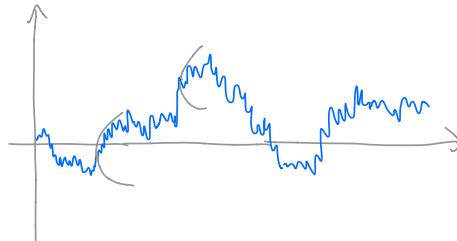
$$P(0.1 \leq |Z| \leq 3) \approx 92\%$$

### TEOREMA

PER Q.O.  $w \in \mathcal{S}$ , LE TRAIETTORIE  $t \mapsto B_t(w)$  NON SONO DERIVABILI IN NESSUN PUNTO E HANNO VARIAZIONE (PRIMA) INFINTA IN OGNI INTERVALLO  $(a, b)$ :

$$\sup_{\Pi} \sum_{i=1}^K |B_{t_i}(w) - B_{t_{i-1}}(w)| = \infty$$

$$\Pi = \{a = t_0 < t_1 < \dots < t_K = b\}$$



(3)

## 2. COSTRUZIONE ("ESPPLICITA") DEL M.B.

CONCENTRIAMOCI SU VETTORI GAUSSIANI IN  $\mathbb{R}^d$

SIA  $K \in \mathbb{R}^{d \times d}$  MATRICE SIMM., SEMI-DEF. POS., NON SINGOLARE ( $\det K \neq 0$ )

$$\text{ALLORA } X \sim N(0, K) \text{ HA DENSITÀ } f_X(x) = C \cdot \exp\left\{-\frac{1}{2} \langle x, K^{-1}x \rangle\right\}$$

$$= C \cdot \exp\left\{-\frac{1}{2} (x, x)\right\}$$

PRODOTTO SCALARE  $(x, y) := \langle x, K^{-1}y \rangle$

### PROPOSIZIONE

SIA  $V^{(1)}, \dots, V^{(d)}$  BASE DI  $\mathbb{R}^d$  ORTHONORMALE PER  $(\cdot, \cdot) = \langle \cdot, K^{-1}\cdot \rangle$

SIANO  $Z_1, \dots, Z_d$  V.A. IID  $N(0, 1)$  - ALLORA

$$X := \sum_{j=1}^d Z_j V^{(j)} \sim N(0, K)$$

→ COSTRUZIONE "ESPPLICITA" DI  $X$

DIM. SIA  $\vartheta \in \mathbb{R}^d$  - MOSTRIAMO CHE  $E[e^{i\langle \vartheta, X \rangle}] = e^{-\frac{1}{2} \langle \vartheta, K\vartheta \rangle}$

$$E[e^{i\langle \vartheta, X \rangle}] = E\left[\prod_{j=1}^d e^{i\langle \vartheta, V^{(j)} \rangle} Z_j\right] = \prod_{j=1}^d e^{-\frac{1}{2} \langle \vartheta, V^{(j)} \rangle^2} = e^{-\frac{1}{2} \sum_{j=1}^d \langle \vartheta, V^{(j)} \rangle^2}$$

$$\langle \vartheta, V^{(j)} \rangle = \langle V^{(j)}, K^{-1}K\vartheta \rangle = (V^{(j)}, K\vartheta)$$

$$\sum_{j=1}^d \langle \vartheta, V^{(j)} \rangle^2 = \sum_{j=1}^d (V^{(j)}, K\vartheta)^2 = (K\vartheta, K\vartheta) = \langle K\vartheta, K^{-1}K\vartheta \rangle$$

$$= \langle K\vartheta, \vartheta \rangle$$

□

(4)

- LO SPAZIO DI HILBERT  $(\mathbb{R}^d, (\cdot, \cdot) = \langle \cdot, K^{-1} \cdot \rangle)$  È DETTO SPAZIO DI CAMERON-MARTIN DELLA PROBAB.  $N(0, K)$ .
- SIA ORA  $K$  SINGOLARE ( $\det(K) = 0$ ), ALLORA  $\text{Ker}(K) \neq \{0\}$  - DEFINIAMO

$$H := \text{Im}(K) \subseteq \mathbb{R}^d$$

DATI  $x, y \in H$ ,  $\exists \hat{x}, \hat{y} \in \mathbb{R}^d$  T.C.  $x = K\hat{x}$ ,  $y = K\hat{y}$

DEFINIAMO UN PRODOTTO SCALARE SU  $H$  PONENDO

$$(x, y) := \langle \hat{x}, K \hat{y} \rangle = \langle K\hat{x}, y \rangle$$

LA DEFINIZIONE È BEN POSTA, OSSIA NON DIPENDE DALLA SCELTA DI  $\hat{x}$  E  $\hat{y}$ .

LO SPAZIO DI HILBERT  $(H, (\cdot, \cdot))$  È DETTO SPAZIO DI CAMERON-MARTIN

OSSERVIAMO CHE  $h := \dim(H) < d$ . ESCLUDIAMO  $h=0$ .

### PROPOSIZIONE

SIA  $V^{(1)}, \dots, V^{(h)}$  BASE ORTONORMALE DI  $(H, (\cdot, \cdot))$

SIANO  $Z_1, \dots, Z_h$  V.A. IID  $N(0, 1)$ . ALLORA

$$X := \sum_{j=1}^h Z_j V^{(j)} \sim N(0, K)$$

→ COSTRUZIONE "ESPLICATIVA"

(5)

TORNIAMO AL MOTO BROWNIANO (IN MODO EURISTICO)  $0 < t_1 < \dots < t_K \leq 1$

$$\begin{aligned}
 f_{(B_{t_1}, \dots, B_{t_K})}^{(x_1, \dots, x_K)} &= C \cdot \exp \left\{ -\frac{1}{2} \sum_{i=1}^K \left( \frac{x_i - x_{i-1}}{\sqrt{t_i - t_{i-1}}} \right)^2 \right\} \\
 &= C \cdot \exp \left\{ -\frac{1}{2} \sum_{i=1}^K \left( \frac{x_i - x_{i-1}}{t_i - t_{i-1}} \right)^2 (t_i - t_{i-1}) \right\} \\
 &\approx C \cdot \exp \left\{ -\frac{1}{2} \int_0^1 (x'(t))^2 dt \right\} \quad ? \\
 &= C \cdot \exp \left\{ -\frac{1}{2} (x, x)_{H_0^1} \right\}
 \end{aligned}$$

$$H_0^1 := \{ f : [0,1] \rightarrow \mathbb{R} : \exists h \in L^2([0,1]) \text{ t.c. } f(t) = \int_0^t h(s) ds \}$$

SE  $f \in H_0^1$  PONIAMO  $f' := h$   $\Rightarrow f(0) = 0$ .

$$\text{PER } f, g \in H_0^1 \text{ DEF. } (f, g)_{H_0^1} := \langle f', g' \rangle_{L^2} = \int_0^1 f'(s) g'(s) ds$$

FATTO

$(H_0^1, (\cdot, \cdot)_{H_0^1})$  E' UNO SPAZIO DI HILBERT

DOMANDA:  $H_0^1$  E' LO SPAZIO DI CAMERON-MARTIN DEL M.B. ?? SI:

TEOREMA

SIA  $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$  BASE ORTONORMALE DI  $H_0^1$ . (SET ORTHONORMALE COMPLETO)

SIANO  $(z_n)_{n \in \mathbb{N}}$  V.A. IID  $N(0, 1)$ . ALLORA

$$B_t := \sum_{n \in \mathbb{N}} z_n f_n(t) \xrightarrow{\text{COSTRUZIONE 'ESPLICITA'}} \text{E' UN M.B.}$$

(6)

OSS. Si ha  $\sum_{n \in \mathbb{N}} z_n^2 = \infty$  Q.C.  $\Rightarrow$  la serie non converge in  $H_0^1$ .

OSS: Se  $(h_n)_{n \in \mathbb{N}}$  base ortonormale di  $L^2([0,1])$ , allora

$(f_n(t) := \int_0^t h_n(s) ds)_{n \in \mathbb{N}}$  è base ortonormale di  $H_0^1$ .

DIM. (SKETCH)

$$B_t(\omega) = \sum_{n=1}^{\infty} z_n(\omega) f_n(t) = \lim_{N \rightarrow \infty} \underbrace{\sum_{n=1}^N z_n(\omega) f_n(t)}_{B_t^{(N)}(\omega)}$$

1)  $\forall N \in \mathbb{N}, \forall \omega \in \Omega, t \mapsto B_t^{(N)}(\omega)$  è continua.

2) Per Q.O.  $\omega \in \Omega, (B_t^{(N)}(\omega))_{N \in \mathbb{N}}$  è di Cauchy in  $(C[0,1], \|\cdot\|_\infty)$

$$C[0,1] := \{ f : [0,1] \rightarrow \mathbb{R} \text{ continua} \}, \|f\|_\infty := \max_{t \in [0,1]} |f(t)|.$$

DIMOSTRARE 2) NON È FACILE! SE SI VUOL FARLO "CON LE MANI",

TUTTO DIPENDE DALLA BASE  $(f_n)_{n \in \mathbb{N}}$  DI  $H_0^1$ , O EQUIV. DA  $(f'_n)_{n \in \mathbb{N}}$  DI  $L^2$ .

$$\bullet \{f'_n(s)\} = \{\sqrt{2} \cos(nx)\}_{n=0,1,\dots} \text{ DIFFICILE! (WIENER)}$$

$$\bullet \{f'_n(s)\} = \left\{ c \left( \mathbb{1}_{\left[\frac{k}{2^n}, \frac{k+1}{2^n}\right]} - \mathbb{1}_{\left[\frac{k+1}{2^n}, \frac{k+2}{2^n}\right]} \right) \right\}_{n=0,1,2,\dots, k=0,-,2^n-1} \text{ FACILE! (LÉVY)}$$

CON TECNICHE PIÙ AVANZATE SI DIMOSTA CHE 2) VALE A  $(f_n)$  BASE DI  $H_0^1$ .

(7)

ASSUMIAMO DI AVERE DEMOSTRATO 2) - PASSO DEFINIRE

$$B_t(\omega) := \lim_{N \rightarrow \infty} B_t^{(N)}(\omega) \quad \text{PER Q.D. WEIL.}$$

MOSTRIAMO CHE  $B = (B_t)_{t \in [0,1]}$  È M.B., OSSIA

a)  $B$  È PROCESSO GAUSSIANO CENTRATO ( $E[B_t] = 0$ ) CON

$$\text{Cov}[B_s, B_t] = s \wedge t$$

$B_t = \lim_{N \rightarrow \infty} B_t^{(N)}$  Q.C. , INOLTRE  $B^{(N)} = (B_t^{(N)})_{t \in [0,1]}$  È PROCESSO GAUSSIANO,  $\forall N \in \mathbb{N}$ .

$\Rightarrow B$  È PROCESSO GAUSSIANO E  $E[B_t] = \lim_{N \rightarrow \infty} E[B_t^{(N)}] = 0$

$$\text{Cov}[B_s, B_t] = \lim_{N \rightarrow \infty} \text{Cov}[B_s^{(N)}, B_t^{(N)}]$$

$$\begin{aligned} \text{Cov}[B_s^{(N)}, B_t^{(N)}] &= \text{Cov}\left[\sum_{n=1}^N Z_n f_n(s), \sum_{m=1}^N Z_m f_m(t)\right] \\ &= \sum_{n=1}^N f_n(s) f_n(t) = \sum_{n=1}^N \underbrace{\langle f_n, \mathbf{1}_{[0,s]} \rangle_{L^2}}_{\int_0^s f_n(x) dx} \underbrace{\langle f_n, \mathbf{1}_{[0,t]} \rangle_{L^2}}_{\int_0^t f_n(x) dx} \\ &= \int_0^s f_n(x) \mathbf{1}_{[0,s]}(x) dx = f_n(s) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{PARSEVAL} \Rightarrow \lim_{N \rightarrow \infty} \text{Cov}[B_s^{(N)}, B_t^{(N)}] &= \sum_{n=1}^{\infty} \langle f_n, \mathbf{1}_{[0,s]} \rangle_{L^2} \langle f_n, \mathbf{1}_{[0,t]} \rangle_{L^2} \\ &= \langle \mathbf{1}_{[0,s]}, \mathbf{1}_{[0,t]} \rangle_{L^2} = s \wedge t \end{aligned}$$

(7)

(8)

### 3. M.B. COME PROCESSO DI MARKOV

#### DEFINIZIONE

UN NUCLEO DI TRANSIZIONE (o DI PROB.) SU  $\mathbb{R}^d$  È UNA FUNZIONE

$$q: \mathbb{R}^d \times \mathcal{B}(\mathbb{R}^d) \rightarrow [0,1] \quad \text{T.C.}$$

$$(x, A) \mapsto q(x, A)$$

1)  $\forall x \in \mathbb{R}^d$ ,  $A \mapsto q(x, A)$  È UNA PROBAB. SU  $\mathbb{R}^d$

2)  $\forall A \in \mathcal{B}(\mathbb{R}^d)$ ,  $x \mapsto q(x, A)$  È MISURABILE

#### DEFINIZIONE

UN SEMIGRUPPO DI TRANSIZIONE (o DI MARKOV) SU  $\mathbb{R}^d$  È UNA FAMIGLIA  
 $(p_t(x, A))_{t \geq 0}$  DI NUCLEI DI TRANSIZ. T.C.  $\forall s, t \geq 0$ ,  $\forall x \in \mathbb{R}^d$ ,  
 $\forall A \in \mathcal{B}(\mathbb{R}^d)$

$$p_{t+s}(x, A) = \int_{\mathbb{R}^d} p_t(x, dy) p_s(y, A)$$

↗ CHAPMAN-KOLMOGOROV.

#### DEFINIZIONE

$$\forall s < t: \mathcal{F}_s \subseteq \mathcal{F}_t \subseteq \mathcal{A}$$

SIA  $(\Omega, \mathcal{A}, P)$  SP. PROB. MUNITO DI FILTRAZIONE  $\mathcal{F} = (\mathcal{F}_t)_{t \geq 0}$  -

UN PROCESSO  $X = (X_t)_{t \geq 0}$  DEF. SU  $\Omega$  A VALORI IN  $\mathbb{R}^d$  SI DICE

DI MARKOV (RISP. A  $\mathcal{F}$ ) SE  $\exists$  SEMIGRUPPO DI TRANSIZ. P T.C.

1)  $X$  È ADATTATO A  $\mathcal{F}$ :  $X_t \in \mathcal{F}_t$ -MIS.  $\forall t \geq 0$

2)  $\forall 0 \leq s < t$ ,  $\forall A \in \mathcal{B}(\mathbb{R}^d)$ :  $P(X_t \in A | \mathcal{F}_s) = p_{t-s}(X_s, A)$  Q.C.

↗ PROPRIETÀ DI MARKOV

$$\Leftrightarrow \forall C \in \mathcal{F}_s : P(X_t \in A, C) = E[P_{t-s}(x_s, A) \mathbb{1}_C] \quad (9)$$

IDEA:  $P(X_t \in A \mid C, X_s = x) = p_{t-s}(x, A) \quad (\forall C \in \mathcal{F}_s)$

### DEFINIZIONE

UN PROCESSO  $B = (B_t = (B_t^{(1)}, \dots, B_t^{(d)}))_{t \geq 0}$  A VALORI IN  $\mathbb{R}^d$  SI DICE

MOTO BROWNIANO IN  $\mathbb{R}^d \Leftrightarrow$  LE COMPONENTI  $B^{(i)} = (B_t^{(i)})_{t \geq 0}$

PER  $i=1, \dots, d$  SONO M.B. REALI INDIPENDENTI

### PROPOSIZIONE

IL M.B. IN  $\mathbb{R}^d$  È UN PROCESSO DI MARKOV RISP. A  $\mathfrak{F} = \{\mathcal{F}_t = \sigma(B_u : u \in [0, t])\}_{t \geq 0}$

CON NUCLEO DI TRANSIZIONE  $P_t(x, \cdot) = N(x, t \text{Id})$  - OSSIA

$$P_t(x, dy) = \frac{1}{\sqrt{(2\pi)^d t^d}} \exp \left\{ -\frac{1}{2} \frac{|x-y|^2}{t} \right\} dy \rightarrow \text{LEBESGUE}$$

NUCLEO DEL CALORE

DIM. ESERCIZIO - PUNTO CHIAVE: INDIP. + STAZ. DEGLI INCREMENTI  $\Rightarrow$

$\forall s \geq 0 : \hat{B} := (B_{s+u} - B_s)_{u \geq 0}$  È M.B. INDIP. DA  $\mathcal{F}_s$ . "PROPRIETÀ DI MARKOV DEL M.B."

D'ORA IN AVANTI CI CONCENTRIAMO SUL MB IN  $\mathbb{R}$  -

(10)

PROPOSIZIONE

SIA  $B = (B_t)_{t \geq 0}$  M.B. IN  $\mathbb{R}$  - IL PROCESSO  $X = (X_t := |B_t|)_{t \geq 0}$  È  
DI MARKOV (RISP. ALLA FILTRAZ. NAT. DI  $B$ ) CON NUCLEO DI TRANSIZ.

$$q_t(x, \cdot) = \begin{cases} \text{LEGGE DI } |x + Y| \text{ CON } Y \sim N(0, t) & \text{SE } x \geq 0 \\ \text{ARBITRARIA} & \text{SE } x < 0 \end{cases}$$

CIOÈ  $q_t(x, dy) = \{g_t(y-x) + g_t(-y-x)\} \mathbb{1}_{[0, \infty)}(y) dy \quad \forall x \geq 0$ .

DIM. ESERCIZIO

□

ATTENZIONE! IN GENERALE, SE  $B = (B_t)_{t \geq 0}$  È UN PROC. DI MARKOV,  
NON È DETTO CHE  $X = (X_t := \varphi(B_t))_{t \geq 0}$  SIA DI MARKOV, PER  
UNA GENERICA  $\varphi: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ .

DEFINIZIONE

SI DICE MOTO BROWNIANO RIFLESSO UN PROC.  $X = (X_t)_{t \geq 0}$  A VALORI  
IN  $[0, \infty)$  T.C.

- 1)  $X$  È DI MARKOV CON NUCLEO DI TRANSIZ.  $q_t^\uparrow$  (COME  $|B|$ )
- 2)  $t \mapsto X_t$  CONTINUE Q.C.

(11)

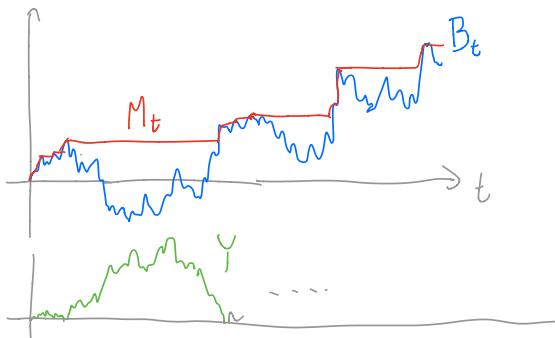
CONCLUDIAMO CONSIDERANDO IL MASSIMO  $M$  DEL MOTO BROWNIANO  $B$ :

$$M_t := \max_{s \in [0, t]} B_s \quad \begin{array}{l} \text{ASSUMIAMO CHE } t \mapsto B_t(\omega) \text{ SIA} \\ \text{CONTINUA } \forall \omega \in \Omega \end{array}$$

IL "PRINCIPIO DI RIFLESSIONE" AFFERMA CHE,  $\forall t > 0$  FISSATO,  $M_t \stackrel{d}{=} |B_t|$ .

### TEOREMA (LÉVY 1948)

IL PROCESSO  $Y := M - B = (Y_t := M_t - B_t)_{t \geq 0}$  È UN M.B. RIFLESSO  
(RISP. ALLA FILTRAZ. NATURALE DEL M.B.  $B$ ) -



DIM.  $Y_0 = 0$ ,  $t \mapsto Y_t$  È CONTINUA.; DOBBIAMO MOSTRARE CHE

$Y$  È DI MARKOV CON NUCLEO DI TRANS.  $\eta$

FISSO  $0 < s < t$ , DEFINIAMO

$$\left\{ \begin{array}{l} \hat{B}_{s,t} := B_t - B_s \\ \hat{M}_{s,t} := \max_{u \in [s,t]} \hat{B}_{s,u} = \max_{u \in [s,t]} (B_u - B_s) = \left( \max_{u \in [s,t]} B_u \right) - B_s \end{array} \right.$$

Allora  $M_t = M_s \vee (B_s + \hat{M}_{s,t})$  INOLTRE  $B_t = B_s + \hat{B}_{s,t}$

(12)

$$\Rightarrow Y_t = M_t - B_t = M_s + \hat{M}_{s,t} - B_s - \hat{B}_{s,t}$$

$$= \underbrace{(M_s - B_s)}_{Y_s} + \hat{M}_{s,t} - \hat{B}_{s,t}$$

$$[avc - b = (a-b) \vee (c-b)]$$

IN DEFINITIVA  $Y_t = Y_s \vee \hat{M}_{s,t} - \hat{B}_{s,t}$

$$Y_t = f(Y_s, \hat{M}_{s,t}, \hat{B}_{s,t})$$

$\searrow \quad \swarrow \quad \searrow$   
 $\mathcal{F}_s$ -MIS. INDIPENDENTI DA  $\mathcal{F}_s$

IL "LEMMA DEL CONGELAMENTO"

$$P(Y_t \in A | \mathcal{F}_s) = P(f(Y_s, \hat{M}_{s,t}, \hat{B}_{s,t}) \in A | \mathcal{F}_s)$$

$$= P(f(y, \hat{M}_{s,t}, \hat{B}_{s,t}) \in A) \Big|_{y=Y_s}$$

$$q_{t-s}(y, A)$$

DUNQUE  $Y$  È DI MARKOV CON NUCLEO DI TRANSIT.

$$q_{t-s}(y, A) = P(y \vee \hat{M}_{s,t} - \hat{B}_{s,t} \in A)$$

CI RESTA DA MOSTRARE CHE

$$Y \text{ con } Y \sim N(0, t-s)$$

$$\forall y \geq 0 : y \vee \hat{M}_{s,t} - \hat{B}_{s,t} \stackrel{d}{=} |y + \hat{B}_{s,t}|$$

(13)

$$\begin{aligned}
 \Leftrightarrow \forall \alpha > 0: P(y \vee \hat{M}_{s,t} - \hat{B}_{s,t} > \alpha) &= P(|y + \hat{B}_{s,t}| > \alpha) \\
 &= P((y - \hat{B}_{s,t}) \vee (\hat{M}_{s,t} - \hat{B}_{s,t}) > \alpha) \\
 &\stackrel{|}{=} P_1 + P_2 \\
 &= P(y + \hat{B}_{s,t} > \alpha) \\
 &\quad + P(y + \hat{B}_{s,t} < -\alpha)
 \end{aligned}$$

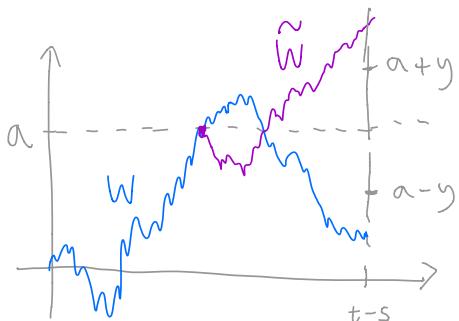
$$P_1 = P(y - \hat{B}_{s,t} > \alpha)$$

$$P_2 = P(y - \hat{B}_{s,t} \leq \alpha, \hat{M}_{s,t} - \hat{B}_{s,t} > \alpha)$$

DEF.  $W = (W_u := B_{t-u} - B_u)_{u \in [0,t]} \quad (t \text{ FISSATO!})$

$\leftarrow$  E.M.B.  $M_n^W := \max_{u \in [0,n]} W_u$

$$P_2 = P(M_{t-s}^W > \alpha, \underline{W_{t-s} \leq \alpha - y}) \quad (\text{ESEMPIO})$$



$$\begin{aligned}
 P_2 &= P(\hat{W}_{t-s} > \alpha + y) \\
 &\stackrel{|}{=} P(y + \hat{B}_{s,t} \leq -\alpha)
 \end{aligned}$$

