



Рассмотрим множество  $\mathcal{G}$ , состоящее из таких функций  $f$ , что при всех  $x \in \text{int } I$  предел

$$\frac{d^+ f}{dS}(x) = \lim_{v \downarrow 0} \frac{f(x+v) - f(x)}{s(x+v) - s(x)}$$

существует и является функцией ограниченной вариации на любом интервале  $[a, b]$ ,  $l < a < b < r$ . Функция  $\frac{d^+ f}{dS}(x)$  непрерывна справа.

Если мера  $K(dx)$  не является абсолютно непрерывной по отношению к  $M(dx)$ , то существует такая мера  $N(dx)$ , сингулярная относительно меры  $M(dx)$ , что

$$K(dx) = \frac{dK}{dM}(x)M(dx) + N(dx), \quad (3)$$

где  $\frac{dK}{dM}(x)$  обозначает производную Радона–Никодима меры  $K(dx)$  по мере  $M(dx)$ .

Если  $f \in \mathcal{G}$ , то у знакопеременной меры, соответствующей функции ограниченной вариации  $\frac{d^+ f}{dS}(x)$ , существуют производные Радона–Никодима  $\frac{d}{dM} \frac{d^+ f}{dS}(x)$  и  $\frac{d}{dN} \frac{d^+ f}{dS}(x)$  по мерам  $M(dx)$  и  $N(dx)$  соответственно. Поэтому имеет место представление

$$\begin{aligned} \frac{d^+ f}{dS}(x) - \frac{d^+ f}{dS}(a) - \int_{]a,x[} f(v)K(dv) \\ = [L_1 f(x-) - L_1 f(a)] + [L_2 f(x-) - L_2 f(a)] + [L_3 f(x-) - L_3 f(a+)], \end{aligned} \quad (4)$$

где

$$L_1 f(x-) - L_1 f(a) = \int_{]a,x[} \left( \frac{d}{dM} \frac{d^+ f}{dS}(v) - \frac{dK}{dM}(v)f(v) \right) M(dv) \quad (5)$$

$$L_2 f(x-) - L_2 f(a) = \int_{]a,x[} \left( \frac{d}{dN} \frac{d^+ f}{dS}(v) - f(v) \right) N(dv), \quad (6)$$

а  $L_3 f(x)$  является такой непрерывной справа функцией ограниченной вариации, что соответствующая ей знакопеременная мера сингулярна по отношению к мерам  $M(dx)$  и  $K(dx)$ .

Введем обозначения:  $\mathcal{G}^+ = \{f \in \mathcal{G} : \text{функции } L_1 f, L_2 f, L_3 f \text{ не убывают}\}$ ;  $\mathcal{G}^- = \{f \in \mathcal{G} : \text{функции } L_1 f, L_2 f, L_3 f \text{ не возрастают}\}$ ;  $\mathcal{G}^0 = \mathcal{G}^+ \cap \mathcal{G}^- = \{f \in \mathcal{G} : L_1 f(x) \equiv L_2 f(x) \equiv L_3 f(x) \equiv 0\}$ .

Всякая функция из  $\mathcal{G}$  имеет единственное минимальное представление в виде разности двух функций из  $\mathcal{G}^+$ .

Справедливы следующие утверждения.

1. Функции  $h_1(x)$  и  $h_2(x)$  принадлежат  $\mathcal{G}^0$ , линейно независимы, и любая функция из  $\mathcal{G}^0$  является линейной комбинацией  $h_1(x)$  и  $h_2(x)$ .

2. Функция  $f$  является эксцессивной (для процесса  $X_t$ ) тогда и только тогда, когда  $f \in \mathcal{G}^-$ . Если точка  $l$  (и/или  $r$ ) достижима, то в этой точке (точках) накладываются дополнительные условия.

3. Цена игры  $V(x)$  в задаче (1) является минимальной (по функциям из  $\mathcal{G}^-$ ) мажорантой функции  $g(x)$ .

Напомним, что областью остановки в задаче (1) называется множество  $\{x : V(x) = g(x)\}$ . Ниже приводятся необходимые и достаточные условия для пороговой структуры области остановки.

**Теорема.** Область остановки в задаче (1) является интервалом вида  $[x^*, r[$ , где  $l < x^* < r$ , тогда и только тогда, когда:

а) функция  $g(x)$  является эксцессивной для процесса  $X_t$ , начинающегося в точке  $x \in ]x^*, r[$  и поглощающегося при достижении точки  $x^*$ ;

- б)  $g(x) < g(x^*)h_1(x)/h_1(x^*)$  при  $l < x < x^*$ ;  
в) либо  $g(x) = g(x^*)h_1(x)/h_1(x^*)$  при  $x^* \leq x < r$ , либо существует такое  $x_1$ ,  $x^* \leq x_1 < r$ , что  $g(x) = g(x^*)h_1(x)/h_1(x^*)$  при  $x^* \leq x \leq x_1$  и  $g(x) < g(x^*)h_1(x)/h_1(x^*)$  при  $x_1 < x < l$ .

Различные варианты условий, при которых решение задачи оптимальной остановки носит пороговый характер, рассматривались для менее общих диффузионных процессов в [3–10].

Работа выполнена при поддержке РФФИ (проект 13-01-00784) и РГНФ (проект 14-02-00036).

#### СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Ито К., Маккин Г. Диффузионные процессы и их траектории. М.: Мир, 1968.
2. Бородин А. Н., Салминен П. Справочник по броуновскому движению. СПб: Лань, 2000.
3. Аркин В. И. Пороговые стратегии в задачах оптимальной остановки одномерных диффузионных процессов. — Теория вероятн. и ее примен., 2014, т. 59, в. 2, с. 365–374.
4. Аркин В. И., Сластников А. Д. Вариационный подход к задачам оптимальной остановки диффузионных процессов. — Теория вероятн. и ее примен., 2008, т. 53, в. 3, с. 516–533.
5. Аркин В. И., Сластников А. Д. Пороговые правила остановки диффузионных процессов и задача Стефана. — Докл. Академии наук, 2012, т. 446, № 3, с. 247–250.
6. Croce F., Mordecki E. Explicit solutions in one-sided optimal stopping problems for one-dimensional diffusions. — Stochastics, 2014, v. 86, № 3, p. 491–509.
7. Dayanik S., Karatzas I. On the Optimal Stopping Problem for One-Dimensional Diffusions. — Stochastic Process. Appl., 2003, v. 107, p. 173–212.
8. Presman E. Solution of the optimal stopping problem for one-dimensional diffusion based on a modification of the payoff function. — In: Prokhorov and Contemporary Probability Theory. Springer Proceedings in Mathematics & Statistics, 2013, v. 33, p. 371–403.
9. Presman E. Solution of optimal stopping problem based on a modification of payoff function. — In: Inspired by Finance. The Musiela Festschrift./ Ed. by Yu. Kabanov, M. Rutkowski, Th. Zariphopoulou. Berlin etc.: Springer, 2014, p. 505–518.
10. Villeneuve S. On the threshold strategies and smooth-fit principle for optimal stopping problems. — J. Appl. Probab., 2007, v. 44, № 1, p. 181–198.