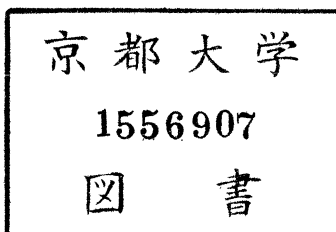


SEMINAR ON PROBABILITY

Vol. 21

拡散過程と正則点

神 田 護

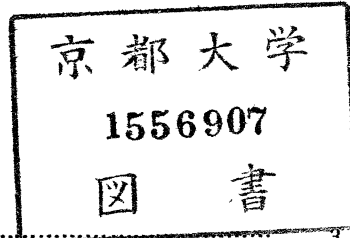


数理解析研究所

1 9 6 5

確率論セミナー

目 次



第 I 章	Hölder 連続係数を持つ拡散過程の正則点	3
§ 1	基本解	3
§ 2	Canonical diffusion process	6
§ 3	Excessive, superharmonic, harmonic	9
§ 4	Green 函数	11
§ 5	Riesz の表現定理について	14
§ 6	Wiener test と regular point	27
第 II 章	連続係数を持つ拡散過程の正則点 (回転不変の場合)	38
第 III 章	不連続係数を持つ拡散過程の正則点 (self-adjoint の場合)	51
§ 1	Green kernel よりの Markov process の構成 I (Resolvent)	51
§ 2	"	II (semi-group)	52
§ 3	Canonical diffusion process の dual process について	59
§ 4	不連続係数を持つ拡散過程の構成 I (微分方程式論からの準備)	61
§ 5	"	II (Green 函数)	69
§ 6	"	III (正則点及び path の連続性)	75
附 録	85

§ 0 序

このノートは、楕円形偏微分方程式に関連する正則点の問題を扱ったものである。この問題は、Perron-Wiener [30] [31] による一般領域における、一般解 (Laplace 方程式の) 概念の導入以来、その解が境界上で与えられた連続関数の値をとりうるための、境界の正則条件として、更に一般の場合に多くの人によつて論じられてきた。たとえば Puschel [23], Tautz [29], Oleinik [22], Herve [4], Littman, Stampacchia, Weinberger [13]。

確率論では、Ito-Mckean [5] によつて、Brown 運動の一問題として、Laplace 方程式の Dirichlet 問題は定式化され、正則点の判定は、いわゆる Borel-Cantelli の Lemma に帰着されるという、直観的にも明白な形で把握されて以来、確率論の概念として、2階の偏微分方程式と無関係に、たとえば random walk [35], stable process の場合 [34], Markov chain の場合 [11] 等でとり扱われ、特に、natural topology の確率論的な導入以来、正則点の問題は重要性をましつつある。

このノートの目的は、Ito-Mckean [5] の線に従つて、一般の楕円形偏微分方程式に関連する正則点の問題を整理する事にある。

まず、第 I 章では、Dynkin [1] による、Hölder 連続係数を持つ偏微分作用素 ((1, 1) 参照) を generator として持つ、canonical diffusion process の概念を利用して、その正則点と Brown 運動の正則点とが一致する事を証明する。(これは、Herve [] の結果に対応する)、尚、§ 5 において、Shur [32] [33] の方法を真似する事によつて、canonical diffusion process の場合にも、いわゆる Riesz の表現定理がなりたつ事が証明される。

第 II 章では、係数に連続性のみを仮定した場合、一点がそれ自身に関して正則点であるという異常な事がなりたつ事を例をあげて示した。Process に回転不変の条件を加えた場合、係数が簡単な形で表現されるので、汚い証明であるがのせておいた。

第 III 章では、係数に有界可測性のみを仮定した場合に、self-adjoint の形の偏微分作用素をとり扱った。この場合に Markov process の存在は知られてなかつたが、Littman, Stampacchia, Weinberger [13] の構成した Green kernel $G(x, y)$ の発散の order が、Brown 運動のそれと同じ事を用いて、それから導かれる resolvent kernel G^λ の値域が C_0 で dense な事が証明でき (§ 2 参照)、従つて standard

process が構成される。正則点については第 I 章の方法にもちこんで、第 I 章の結論と同じ事がいえる。(この結論は Littman, Stampacchia, Weinberger [13] に対応する) なお、上の方法を用いてある条件の下で第 I 章の canonical diffusion process の dual process が構成できる。

一般に基本的な新しい結果がない時には、その整理の明確さ、あるいは斬新さが要求される。残念ながら、このノートは 2 つともみたまされてないし、結果も不十分である。(特に第 II 章) これは筆者の能力の不足と怠惰さによるものであり、前もつて、読んで下さる方におわびをし、恥かしいような間違いがあるのは、期日にせまられてあわてたためと、厚かましい弁解をしておきます。

尚、このノートの作製にあたって、度々セミナーを開いて下さった伊藤先生始め関西確率論セミナーのメンバーの方に心から謝意を表します。特に池田、渡辺(信) 両氏には、細部にわたって助言及び叱正をたまわり、両氏なしでは、完成し得なかつたであろう事を、感謝の念を持つて、つけ加えておきます。

註、原則として、Dynkin [1] 及び過去に出版された Seminar note の結果は証明なしに用いる。

第 I 章 Holder 連続係数を持つ拡散 過程の正則点

§ 1 準備 — 基本解 —

n 次元ユークリッド空間 R^n における, 次の偏微分作用素 \mathcal{L} を考える。

$$(1.1) \quad \mathcal{L} f(x) = \sum_{i,j=1}^n a_{ij}(x) \frac{\partial^2}{\partial x_i \partial x_j} f(x) + \sum_{i=1}^n b_i(x) \frac{\partial}{\partial x_i} f(x) - c(x) f(x)$$

(1.1.A) $a_{ij}(x), b_i(x), c(x)$ 有界で Holder 連続 (*), $a_{ij} = a_{ji}$

(1.1.B) Strictly elliptic 即ち, ある定数 $\gamma_i > 0$ ($i=1, 2$) が存

在して, 任意の x 及び実数の組 $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ に対して

$$\gamma_1 \sum_{i=1}^n \lambda_i^2 \geq \sum_{i,j=1}^n a_{ij}(x) \lambda_i \lambda_j \geq \gamma_2 \sum_{i=1}^n \lambda_i^2$$

(1.1.C) $c(x) \geq 0$

函数 $P(t, x, y)$ ($t > 0, x, y \in R^n$) が次の条件をみたす時

$$(1.2) \quad \frac{\partial u}{\partial t} = \mathcal{L} u$$

の基本解という。

(1.2.A) $P(t, x, y)$ は t, x, y に関して連続で, x に関して 2 回連続的
 微分可能で, t と x に関して, (1.2) をみたす。

(1.2.B) 任意の有界連続函数 $f(x)$ に対して

$$(1.3) \quad \lim_{t \downarrow 0} \int_{R^n} P(t, x, y) f(y) dy = f(x) \quad x \in R^n$$

その収束は, R^n の任意の有界部分集合の上で一様である。

(1.2.C) 任意の $\delta > 0$ に対して, $P(t, x, y)$ は $t + |x - y| \geq \delta$ で有界

(*) $f(x)$ が G で Holder 連続であるとは, ある constant $0 < C$ が存在して, 任意の x, y に対して $|f(x) - f(y)| < C|x - y|^\lambda, \lambda > 0$ 定数

である。特に (1.1.A) ~ (1.1.c) をみたす に対しては一意的に、基本解 $P(t, x, y)$ が存在して、次の性質を有する。

定理 1.1 が (1.1.A) ~ (1.1.C) をみたす偏微分作用素の時、(1.2) の基本解 $P(t, x, y)$ が一意的に定まる。

更に次の評価がなりたつ

i) 任意の $t > 0, x, y \in R^n$ に対して、 $P(t, x, y) > 0$

ii) ある定数 $M, \alpha > 0$ が存在して

$$(1.4) \quad P(t, x, y) \leq Mt^{-n/2} e^{-\frac{\alpha |y-x|^2}{t}}$$

$$(1.5) \quad \left| \frac{\partial P(t, x, y)}{\partial x_i} \right| \leq Mt^{-\frac{n+1}{2}} e^{-\frac{\alpha |y-x|^2}{t}}$$

$$(1.6) \quad \left| \frac{\partial^2 P(t, x, y)}{\partial x_i \partial x_j} \right| \leq Mt^{-\frac{n+1}{2}} e^{-\frac{\alpha |y-x|^2}{t}}$$

$$(1.7) \quad \left| \frac{\partial P(t, x, y)}{\partial t} \right| \leq Mt^{-\frac{n+2}{2}} e^{-\frac{\alpha |y-x|^2}{t}}$$

iii) ある定数 $M_1, M_2, \alpha_1, \alpha_2, \lambda > 0$ が存在して

$$(1.8) \quad P(t, x, y) \geq M_1 t^{-n/2} e^{-\frac{\alpha_1 |y-x|^2}{t}} - M_2 t^{-n/2+\lambda} e^{-\frac{\alpha_2 |y-x|^2}{t}}$$

いずれの評価式も、例えば \mathcal{A} を generator とする Markov process の構成の際、必要となるが、ここでは省略する。例えば [10] 参照

次に述べる定理は、D. Girbarg 及び J. Serrin [3] によつて証明されたもので、いわゆる maximum principle の拡張されたものとなつている。

定理 1.2 \mathcal{A} を (1.1) の形の作用素で、(1.1.A) ~ (1.1.C) の仮定をみたし、更に $C(x) \equiv 0$ とする。 S_0 を半径 t_0 の球で中心を抜いたもの、即ち $x; 0 < r \left(\sum_{i=1}^n x_i^2 \right)^{1/2} \leq r_0$ とする。今、non constant function $u(x)$ が S_0 で

$\Delta u \geq 0$ をみだし, 更に

$$(1.9) \quad u = \begin{cases} o(\log r) & n=2 \\ o(r^{2-n}) & n \geq 3 \end{cases} \quad \text{as } r \downarrow 0$$

がなりたつならば, $M = \max_{r=r_0} u$ とおけば

$$(1.10) \quad u < M \quad \text{in } 0 < r < r_0 \text{ でありかも}$$

$$(1.11) \quad \limsup_{x \rightarrow 0} u(x) < M$$

となる。

注意1 このことは, 係数 a_{ij} の条件は, Holder 連続より, 弱い Dini 連続の条件でよい。

注意2 $C(x) \leq 0$ の時は, $M = \max(0, u)$ とすれば, 上の主張がなりたつ。

証明 $g \equiv r^{2-n} (n \geq 3)$, $\equiv \log(r_0/r) (n=2)$ とおく。

K をある正の定数として, $h \equiv g(1+Kr^\lambda)$ (λ は Holder 係数) とする。そのとき, 十分大きな K と十分小さな r_1 に対して $S_1 = \{x; 0 < (\sum_{i=1}^n x_i^2)^{1/2} \leq r_1\}$

で

$$(1.12) \quad \Delta h \leq 0$$

なぜならば, g が $r > 0$ では $\sum_{i,j=1}^n \delta_{ij} \frac{\partial^2}{\partial x_i \partial x_j} g = 0$ に注意すると, $n \geq 3$ の時

$$\begin{aligned} (*) (1.13) \quad h &= (1+Kr^\lambda) \sum_{i,j=1}^n (a_{ij} - \delta_{ij}) \frac{\partial^2}{\partial x_i \partial x_j} g \\ &+ 2 \sum_{i,j=1}^n a_{ij} \frac{\partial}{\partial x_i} g \cdot \frac{\partial}{\partial x_j} (1+Kr^\lambda) + g \cdot \sum_{i,j=1}^n a_{ij} \frac{\partial^2}{\partial x_i \partial x_j} (1+Kr^\lambda) \\ &+ (1+Kr^\lambda) \sum_{i=1}^n b_i \frac{\partial}{\partial x_i} g + g \cdot \sum_{i=1}^n b_i \frac{\partial}{\partial x_i} (1+Kr^\lambda) \\ &= (1+Kr^\lambda) \sum_{i,j=1}^n (a_{ij} - \delta_{ij}) \left\{ n(n-2) r^{-n-1} \frac{x_i x_j}{r} \right. \\ &\quad \left. + (2-n) r^{-n} \delta_{ij} \right\} \end{aligned}$$

(*) 一般性を失うことなしに中心 0 で $a_{ij}(0) = \delta_{ij}(0)$ としてよいから, この後, 計算では, $a_{ij}(0) = \delta_{ij}$ とする。

$$\begin{aligned}
 &+ 2 \sum_{i,j=1}^n a_{ij} \cdot K \cdot \lambda (2-n) r^{\lambda-n} \frac{x_i x_j}{r^2} \\
 &+ r^{2-n} \sum_{i=1}^n a_{ij} K \cdot \left\{ \lambda (\lambda-2) r^{\lambda-3} \frac{x_i x_j}{r} + \lambda r^{\lambda-2} \delta_{ij} \right\} \\
 &+ (1+Kr^\lambda) \sum_{i=1}^n b_i (2-n) r^{-n} x_i + r^{2-n} \sum_{i=1}^n b_i \cdot K \cdot \lambda r^{\lambda-2} x_i
 \end{aligned}$$

従つて、十分小さい r に対して、 K を十分大きくとつておくと、(1.1.B) に注意すれば

$$\begin{aligned}
 (1.14) \quad \Delta h &\leq Kn(n-2) r^\lambda \cdot r^{-n} + 2K \cdot \lambda \cdot (2-n) \cdot r^\lambda r^{-n} \cdot \frac{1}{r^2} r_2 \sum_{i=1}^n x_i^2 \\
 &+ K\lambda (\lambda-2) r^{-n} r^\lambda r^{-2} r_2 \sum_{i=1}^n x_i^2 + K\lambda r^{-n} r^\lambda \sum_{i=1}^n a_{ii} \\
 &= Kn(n-2) r^\lambda r^{-n} + 2K\lambda (2-n) r_2 r^\lambda r^{-n} \\
 &+ K\lambda (\lambda-2) r^\lambda r^{-n} r_2 + K\lambda r^\lambda r^{-n} \sum_{i=1}^n a_{ii} \\
 &\leq 0.
 \end{aligned}$$

2次元の場合も、同様にできるから、(1.11) がなりたつ。次に $M_1 = \max_{r=r_1}$ に対して

$$(1.15) \quad v = u - \epsilon h - M_1 \quad \epsilon > 0$$

と定義すると、明らかに S_1 で $\Delta v \geq 0$ 、しかも $v \leq 0$ on $r = r_1$ 、さらに仮定(1.9)より十分小さい r に対して $v \leq 0$ 。従つて maximum principle より S_1 で $v < 0$ 。又、領域 $\frac{1}{2} r_1 < r < r_0$ に maximum principle を適用すると、 $\max_{r_1} u < \max(M, M_1)$ 、 $M_1 < M$ それゆえ $u < M$ in $0 < r < r_0$ 、 $\lim_{x \rightarrow 0} \sup u \leq M_1 < M$ 。

§2 Canonical diffusion process

§1 に与えた Δ の closed extension を generator とする Markov process を構成するには、例えば確率微分方程式を用いる方法、あるいは Hill-Yoshida の定理にもちこむ方法等があるが、ここでは §1 で述べた基本解 $P(t, x, y)$ を用いて Markov process を構成し、Dynkin の意味での canonical diffusion process 及び stopped canonical diffusion process を定義しよう。

定理 2.1 [Dynkin] $P(t, x, y)$ を §1 にのべた $u = \frac{\partial u}{\partial t}$ の基本解とする。
 その時 R^n 上に

$$(2.1) \quad T_t f(x) = \int_{R^n} P(t, x, y) f(y) dy$$

でもって定義される semi-group $\{T_t\}$ に対応する強 Feller, \hat{C} -diffusion process $X = (x_t, M_t, \zeta, P_x)$ が存在する。 M_t は Borel field, ζ は killing time, X が diffusion process であるとは continuous Markov process で \mathcal{L} をその characteristic operator, 即ち, 任意の $\beta^{(*)}$ -可測函数 f に対して

$$(2.2) \quad \mathcal{L}f(x) = \lim_{V \ni x} \frac{E_x f(x_{\tau(V)}) - f(x)}{E_x \tau(V)} \quad V: \text{open set } \ni x$$

$$\tau(V) = \inf(t \geq 0, x_t \in V^c) \\ \zeta(\omega) \quad \text{if } (\quad) = \phi$$

$\mathcal{D}\mathcal{L}(x)$ をその定義域 (即ち $f(x) < \infty$ なる β -可測 f の全体)

$\mathcal{D}(x)$ を \mathcal{D} の定義とした時に全ての $x \in R^n$ に対して $\mathcal{D}(x) \subseteq \mathcal{D}\mathcal{L}(x)$ をみたすことである。 X が \hat{C} -process であるとは, $T_t \hat{C} \subset \hat{C}$ となる事を意味する。ここに \hat{C} は $\varepsilon > 0$ に対して compact set K が存在して, $R^n - K$ で ε より小なる連続函数全体を示す。

強 Feller であるとは T_t が有界 β -可測函数を連続函数にうつす事を意味する。任意の diffusion process は normal $(**)$ (Dynkin [1] lemma 5.11), stockstic continuous $(***)$

(同上) である事に注意すると, この process X は C -process であるからいわゆる Dynkin の意味での standard process となる。(Dynkin [1] Th.3.14). semi-compact space (E, β) 上の Markov process $X = (x_t, \zeta, M_t, P_x)$ が standard process であるというのは normal, 強 Markov, 右連続及び quasi-left-連続な process であり, 更に path space Ω 上の Borel field M_t は次の条件をみたすことを意味する。

(*) $\bar{\beta}$ は, R^n 上の通常の意味での Borel field β を全ての確率分布 μ で completion したものである。

- (**) $P(+0, x, R^n) = 1, \quad x \in R^n$
 (***) U open set $x \in U \quad \lim_{t \downarrow 0} P(t, x, U) = 1$

(*) (2.3) $M^0 = M^0$ $M_{t+0} = M_t$, $t \geq 0$, B は位相的Borel field

この定理の証明はDynkin [1] のTh.5.11を参照してもらうことにして、次にstopped processを定義しよう。その前に、Dynkin [1] による次のlemmaを与える。証明はDynkin [1] Th.10.2参照

LEMMA 2.1 X を (E, β) 上の完全^(**)な強Markov processで強可測^(***)とする。更に次の仮定をみたすとする。

(2.1.A) $\forall x \in E, \exists \omega \in \Omega$ (path space), $x_t(\omega) = x$,
 $t \in [0, +\infty)$ 今, G を $\tau(G) = \inf \{ t \geq 0 \mid x_t \notin G \}$, $\zeta, \text{if } \{ \quad \} = \emptyset$
 に対して $\{ \tau > t \} \in M_t \cap \bar{N}$ ^(***)となる集合とした時,

$$(2.4) \quad \tilde{\zeta}(\omega) = \begin{cases} \zeta(\omega) & \text{if } \tau(\omega) = \zeta(\omega) \\ +\infty & \text{if } \tau(\omega) < \zeta(\omega) \end{cases}$$

$$x_t(\omega) = x_{t \wedge \tau}(\omega)(\omega) \quad 0 \leq t < \tilde{\zeta}(\omega)$$

$$M_t; \{ A \in M_0, A \subseteq \{ \tilde{\zeta} > t \}, \{ A, \tau > t \} \in M_t \}$$

とおけば $\tilde{X} = (\tilde{x}_t, \tilde{\zeta}, \tilde{M}_t, P_x)$ は (E, \bar{B}) 上の強Markov processとなる。これを X の G におけるstopped processと呼ぶ。

注意 (2.1.A) は本質的な仮定ではない。任意の $x \in E$ に対して $P_x(\tilde{\Omega}) = 0$ なるpathの集合 $\tilde{\Omega}$ をつけ加えればよいからである。

今、このlemmaをcanonical diffusion processに適用するとstandardであるから、任意のopen set D に対して τD はlemmaの仮定をみたし、 D 上のstopped diffusion processが定義出来る。これをstopped canonical diffusion process $X^D = (x_t^D, \zeta^D, M_t^D, P_x^D)$ と呼ぶ。これが R^n 上のcontinuous standard processである事は明らかである。

(*) 序でのべたように、ここでは全てDynkinのnotationに従う。

M_t, M^0 についてはDynkin [1] 116, M_{t+0} についてはp128を参照。

(**) $M^0 = \bar{M}^0, M_t = \bar{M}_t$

(***) $\forall \Gamma \in \beta \quad \{ (u, \omega) ; x_u(\omega) \in \Gamma \} \in \beta [0, \infty) \times \bar{N}$

(***) N の定義についてはDynkin [1] p119

更に, D がclass \mathbb{A} に属するsetとする。その時 X はC-processで任意の $t > 0$, $x \in D$, $dy \in D$ に対して transition probability density $P^D(t, x, y)$ が存在して, t と x に関して

$$(2.5) \quad \frac{\partial P^D}{\partial t} = P^D, \quad \lim_{x \rightarrow a} \frac{\partial P^D(t, x, y)}{\partial D} = 0$$

$$(2.6) \quad P^D(t, x, y) \leq K t^{-n/2} e^{-|y-x|^2 / 2th}, \quad K, h > 0 \text{ 定数}$$

以後のsectionでは断わらない限り, X はcanonical diffusion process X^D は D でのstopped canonical diffusion processとする。

又, D はclass \mathbb{A} に属するset,あるいは R^n とする。

注意 (2.5), (2.6)の事はDynkinの本ではpart processに関するとして証明されているが, $x \in D$, $dy \in D$ に限るならばstopped process X^D についてもなりたつ事は明らかである。

§3 excessive, superharmonic, harmonic functions

定義3.1 函数 f が X -excessive functionであるとは, 次の3条件をみたす事である。

- i) 非負, \bar{B} -可測
- ii) $T_t f(x) \leq f(x), \quad t > 0, \quad x \in R^n$
- iii) $T_t f(x) \rightarrow f(x) \quad t \downarrow 0, \quad x \in R^n$

同様に X^D -excessive functionをも定義する。

(*) D がclass \mathbb{A} に属するとはconnected founded, Open setで, 任意の境界点 a で $(1, \lambda)$ のなめらかさを持つ。即ち a の ε -近傍を $U_\varepsilon(a)$ とした時, a の近傍でその1次の偏導函数が, λ 次のHolder条件をみたす函数 g が存在して

$$U_\varepsilon(a) \cap D = U_\varepsilon(a) \cap \{x; g(x_1; g(x_1, \dots, x_{n-1})) < x^n\}$$

$$x = (x_1, x_2, \dots, x_n)$$

定義 3.2 函数 f が open set G で, superharmonic (X^D) であるとは, 次の3条件をみたす事である。

- i) almost Borel, C^0 -連続^(*), $(-\infty, +\infty]$ の値をとる。
- ii) 任意の $U \in \mathcal{U}(G)$ ^(**) で下から有界
- iii) $\forall x \in G, \forall U \in \mathcal{U}(G), E_x^D f(x_{\tau_U}) \leq f(x)$

注意1 D_1, D_2 を $D_1 \supset \bar{D}_2$ なる open set とする。 D_2 で superharmonic (X) な函数の class と, D_2 で superharmonic (X_{D_1}) な函数の class は一致する。

(Dynkin [1] Th12.9)

注意2 D_1 を open set とする。 D_1 で superharmonic (X) な, 非負な函数の class は, X^{D_1} -excessive な函数の class と一致する。(同上)

注意3 D_1 を open set とする。 D_1 で函数 $f(x)$ が superharmonic (X) であるための必要十分条件は, 次の条件をみたすことである。 $\forall U \in \mathcal{U}(D_1)$ に対して

3.A) $\forall x \in U$ ある定数 C に対して

$$f(x) \geq C P_x \{ \tau(U) < \zeta \}$$

3.B) $T_t^U f(x) \leq f(x) \quad (t \geq 0, x \in D_1)$

3.C) $\lim_{t \downarrow 0} T_t^U f(x) = f(x) \quad (x \in D_1)$

Dynkin [1] Th 12.10'

注意4 D を open set とする。その時, 下に有界な superharmonic (X^D) な函数 $f(x)$ は $P_x^D(\tau < \tau(D)) = 1$ なる任意の Markov time τ に対して

$$(3.1) \quad E_x^D f(x_\tau) \leq f(x)$$

である。(Dynkin [1] p518)

定義 3.3 f が X^D -harmonic であるとは, 次の条件をみたす事である。

- i) f は任意の compact set 上で有界
- ii) $T_t^D f(x) = f(x) \quad t \geq 0, x \in R^n$

(*) 函数 f が almost Borel measurable とは, 任意の確率分布 μ に対して B-可測函数 $f_1, f_2, f_1 \leq f \leq f_2$ が存在して, $P_\mu \{ f_1(x_t) = f_2(x_t), t \in [0, \zeta(\omega)] \} = 1$. C_0 -continuous とは細位相 (natural topology) で連続。

(**) $\mathcal{U}(G) = \{ \text{open set } U, \bar{U} \text{ compact}, \bar{U} \subset G \}$

定義 3.4 G を open set とする。函数 f が G で harmonic (X^D) であるとは、次の条件をみたすことである。

- i) f は almost Borel measurable
- ii) f は $U \in \mathcal{O}(G)$ で bounded
- iii) $x \in G$ $U \in \mathcal{O}(G)$ に対して $E_x^D f(x_{\tau U}) = f(x)$

注意 5 G を open set とする。 G で harmonic (X) な函数の class は G で $\Delta f(x) = 0$ なる。2回連続的微分可能な函数の class と一致する。(Dynkin [1] Th.13.9)

注意 6 D を open set とする。 D で harmonic (X) な函数の class は、 D で harmonic (X^D) な函数の class と一致する。(Dynkin [1]).

注意 7 函数 f が X^{D_1} -harmonic ならば、 D_1 で harmonic (X) である。
 Dynkin [1] Th12.13.

注意 8 D_1, D_2 を $D_1 \supset \bar{D}_2$ なる open set とする。もし函数 f が D_1 で harmonic (X) ならば、 D_2 で X^{D_2} -harmonic である。(同上)

注意 9 DD を open set, Γ を $D \supset \bar{\Gamma}$ なる compact closure を持つ analytic set とする。 $\sigma_\Gamma = \inf(t > 0, x_t \in \Gamma)$, もし存在しない時 ∞ とする。その時 $P_x^D(\sigma_D < \infty)$ は x の函数として X^D -excessive, 更に $D - \bar{\Gamma}$ で harmonic (X^D). X^D -excessive であることは Dynkin [1] 12章 p498 と同じ理由からであり, harmonic (X^D) であることは強 Markov 性より任意の $U \in \mathcal{O}(D - \bar{\Gamma})$ に対して $P_x^D(\sigma_D < \infty) = P_x^D(\sigma_\Gamma(\omega_{\tau U}^+) < \infty) = E_x^D(P_{x_{\tau U}}(\sigma_\Gamma < \infty))$

§ 4 Green 函数

ここで与える Green 函数の定義は Dynkin [1] p565 によるものである。

定義 4.1 D を open set とする。函数 $G(x, y) = G_y(x)$ が D の全ての点 $x \neq y$ で定義されていて、次の条件をみたす時、 D の Green 函数という。

- i) D に含まれる任意の y の近傍の外で $G_y(\cdot)$ は有界
- ii) $G_y(\cdot)$ は $D - y$ で連続, $y_n \rightarrow y$ ならば、 y の任意の近傍の外で一様に $G_{y_n}(\cdot) \rightarrow G_y(\cdot)$
- iii) D に含まれる任意の Borel set Γ に対して

$$(4.1) \quad \int_\Gamma G(x, y) dt = E_x \int_0^{\tau_\Gamma} X_\Gamma(x_t) dt$$

注意1 canonical diffusion process X の transition probability density $P(t, x, y)$ が, ある区間 (S, ∞) で積分可能な函数 $\alpha(t)$ で

$$(4.2) \quad P(t, x, y) \leq \alpha(t) \quad (t > 0, \quad x, y \in R^n)$$

ならば, 次のように定義された $G(x, y)$ は

$$(4.3) \quad G(x, y) = \int_0^\infty P(t, x, y) dt$$

R^n の Green 函数となる。従つて $n \geq 3$ ならば, (1.4) により $\alpha(t)$ として $t^{-n/2}$ をとれるから R^n の Green 函数が定義できる。

更に D を class A に属する set とする。 $P^D(t, x, y)$ を §2 の終りにのべた, X^D の D における transition probability density とすれば

$$(4.4) \quad G^D(x, y) = \int_0^\infty P^D(t, x, y) dt$$

は, process X に関する D の Green 函数^(*) となる。しかも $a \in \partial D$ ならば

$$(4.5) \quad \lim_{x \rightarrow a} G^D(x, y) = 0 \quad (\text{Dynkin [1] Th. 13.19})$$

注意2 更に $G^D(y, y) = \lim_{x \rightarrow y} G^D(x, y)$ とすれば, $G^D(x, y)$ は, 任意の $y \in D$ を固定すると, D で superharmonic (X) . $D-y$ で harmonic (X)

(Dynkin [1] Th. 13.21)

以後, $G^D(x, y)$ は, 上のように修正したものを考え, D 外では 0 の値をとるものとする。

注意3 D_1, D_2 を $D_1 \supset \bar{D}_2$ なる open set とする。その時

$$(4.6) \quad G^{D_2}(x, y) = G^{D_1}(x, y) - E_x G^{D_1}(x \tau_{D_2}, y)$$

又, 明らかに, $G^{D_2}(x, y) = G^{D_1}(x, y) - E_x^{D_1} G^{D_1}(x \tau_{D_2}, y)$ でもある。

定理4.1 D を class A に属する set とする。 K を D に含まれる compact set とすれば, K のみに depend する正定数^(*) C_1, C_2 が定まつて, 任意の $x, y \in K$ に対し

$$(4.7) \quad C_2 \phi(r) \leq G^D(x, y) \leq C_1 \phi(r)$$

ここに $r = |x - y|$, $\phi(r) = 1/r^{n-2}$ ($n \geq 3$) $\log \frac{1}{r}$ ($n=2$)

(*) $n=2$ でもよい。

(*) C_1, C_2 は係数 a_{ij} には depend しているかも知れないが, 今はある係数 a_{ij} を fix して考えているから, その事を断らない事にする。

証明 i) $G^D(x, y) \leq C_1 \phi(r)$ の証明. このことは (4.3), (4.4) 及び (1.4), (2.6) から明らかである.

ii) $G^D(x, y) \geq C_2 \phi(r)$, $x, y \in K$ の証明, $G^D(x, y) = G_y^D(x)$ は §4 注意2 より, $D-y$ で harmonic (X). 従つて §3 注意5 より $D-y$ で $G_y^D(\cdot) = 0, G_y^D(\cdot)$ に定理1.2を適用すると $G_y^D(\cdot) > 0$ 及び (4.5) に注意すれば, $G_y^D(x)$ の y での発散の order は 0 ($\phi(|x-y|)$) であるはずはない. それ由 i) の結果を併せると $G_y^D(\cdot)$ の y での発散の order は $\phi(|\cdot-y|)$ のそれと一致するから, 任意の $y \in K$ に対して, 正定数 C_y が存在して,

$$(4.8) \quad \lim_{x \rightarrow y} \frac{G^D(x, y)}{\phi(|x-y|)} = C_y$$

適当に小さい r を固定すると, (任意の $y \in K$ に対して, y を中心とする半径 r の球 $U(y)$ が完全に D の中に含まれるような r), ある定数 $C'_y > 0$ が存在して, 全ての $x \in U_r(y)$ に対して

$$(4.9) \quad C'_y \phi(|x-y|) \leq G^D(x, y)$$

となる. というのは, (4.9) より, y の十分小さい近傍 U'_y に含まれる x に対しては

$$(4.10) \quad \frac{1}{2} C_y \phi(|x-y|) \leq G^D(x, y)$$

とする事ができ,

$$(4.11) \quad \frac{G(x, y)}{\phi(|x-y|)} \phi(|x-y|) = G(x, y)$$

に注意すると, $\frac{G(x, y)}{\phi(|x-y|)}$ が $\overline{U_r(y)} - U'_y$ で x に関して連続で, strict に正であるからある定数 $C''_y > 0$ が存在して

$$(4.12) \quad C''_y \leq \frac{G(x, y)}{\phi(|x-y|)}$$

C'_y を $C''_y \wedge \frac{1}{2} C_y$ とおけば, (4.9) 式がなりたつ.

今, $\inf_{y \in K} C'_y = 0$ とすれば, $K_n = K \cap \{ C'_y < \frac{1}{n} \}$ とおいた時, 全ての n に対して K_n は空でない. 従つて

$$(4.13) \quad \bigcap_{n \geq 1} K_n \neq \emptyset$$

$\bigcap_n \overline{K_n} \subseteq K$ であるから, $K \in y_0$ なる点が存在して

$$(4.14) \quad C'y_0 = 0$$

これは、矛盾。今までの事をあわせると、十分小さい r に対して正定数 $C' > 0$ が存在して、 $|x-y| < r$ なる限り

$$(4.15) \quad C' \phi(|x-y|) \leq G(x, y)$$

一方、全ての $|x-y| \geq r$ なる x, y に対しては正定数 β が存在して $G^D(x, y) > \beta$ となる事が分るから、 $C'' = \beta / \phi(r)$ とおけば

$$(4.16) \quad G^D(x, y) > C'' \phi(|x-y|) \quad |x-y| \geq r$$

従つて (4.9) と (4.16) から、 $C_2 = C' \wedge C''$ とおけば

$$(4.17) \quad G^D(x, y) > C_2 \phi(r) \quad x, y \in K$$

注意 4 $n \geq 3$ の時は、(4.3) (4.4) に注意すると、基本解 $P(t, x, y)$ の評価 (1.4) 及び (1.8), 及び関係式 (4.6) のみを用いる事によつて定理 4.1 が証明される。

§ 5 Riesz の表現

たとえば、Brown 運動では、ある compact closure を持つ analytic set の hitting time が有限であるという確率が、その set の closure に concentrate する measure と Brown 運動の Green 函数とで積分の形であらわされる事はよく知られている。([5], [6]) この § では、§ 2 で定義した stopped canonical diffusion process について、上の事実がなりたつことを示そう。以後、class に属する D を固定し、そこでの stopped process X^D を考える。以下の結果及び証明は Schur [32] [33] が $a_{ij} \in C^2, b_i \in C^1$ の場合に行なつたのをいくらか modify したものである。

最初に次の分解定理を証明しよう。

定理 5.1 $f(x)$ を有界 X^D -excessive function D_1 を \bar{D}_1 D なる open set とする。その時 $\bar{D}_1(D_1)$ に concentrate する measure $\tilde{\mu}(\mu)$ が存在して次の等式がなりたつ。

$$(5.1) \quad f(x) = \tilde{g}(x) + \int_{\bar{D}_1} G^D(x, y) \tilde{\mu}(dy) \quad \forall x \in D_1$$

$$(5.2) \quad f(x) = g(x) + \int_{D_1} G^D(x, y) \mu(dy) \quad \forall x \in D_1$$

ここに \tilde{g}, g は D_1 で harmonic (X^D)

証明のために、Lemma を 2, 3 準備しよう。

LEMMA 5.1 $f(x)$ を有界 X^D -excessive function とする。その時

$$(5.3) \quad f = g + \int_0^\infty R_t^\downarrow u_t$$

ここに g は X^D -harmonic, $u_t = t^{-1} (f - T_t^D f)$, $R^D f = \int_0^\infty T_t^D f dt$

証明 任意の定数 c に対して, 次の等式がなりたつ事に注意すればよい。

$$(5.4) \quad \int_0^c T_s^D (f - T_t^D f) ds = \int_0^t T_s^D f ds - \int_c^{c+t} T_s^D f ds$$

LEMMA 5.2 D_1 を $\bar{D}_1 < D$ なる open set とする。 f は有界とする。その時, 次のように定義された g は D_1 で harmonic (X) である。

$$(5.5) \quad g = R^D f - R^{D_1} f$$

証明 $E_x^D \tau < \infty$ なる X^D の Markov time で $\tau \leq \tau_{D_1}$ となるものを考える。 Dynkin の公式より

$$(5.6) \quad E_x^D R^D f(x_\tau) - R^D f(x) = -E_x^D \int_0^\tau f(x_s) ds$$

τ は明なかに X^{D_1} の Markov time でもあるから, 同様に Dynkin の公式から

$$(5.7) \quad E_x^{D_1} R^{D_1} f(x_\tau) - R^{D_1} f(x) = -E_x^{D_1} \int_0^\tau f(x_s) ds$$

$\tau \leq \tau_{D_1}$ に注意すると (5.6) は次のようにかきかえられる。

$$(5.8) \quad E_x^{D_1} R^D f(x_\tau) - R^D f(x) = -E_x^{D_1} \int_0^\tau f(x_s) ds$$

従つて (5.7) と (5.8) から

$$(5.9) \quad E_x^{D_1} \{ R^D f(x_\tau) - R^{D_1} f(x_\tau) \} = R^D f(x) - R^{D_1} f(x)$$

それ由 $g = R^D f(x) - R^{D_1} f(x)$ は D_1 で harmonic (X^{D_1}) 従つて §3 注意6より D_1 で harmonic (X)

LEMMA 5.3 $f(x)$ を有界 X^D -excessive function. τ_1, τ_2 共に $\leq \tau_D$ を X^D の Markov time で $P_x^D(\tau_1 \geq \tau_2) = 1$ $x \in D$ とする。そのとき

$$(5.10) \quad E_x^D f(x_{\tau_1}) \leq E_x^D f(x_{\tau_2})$$

証明 lemma 5.1 より f は X^D -harmonic な部分と, potential part とに分けることが出来る。 harmonic part g については, 明らかに g は X^D -excessive だから §3 注意4より

$$(5.11) \quad E_x^D f(x_{\tau_i}) \leq f(x) \quad i=1, 2$$

$g' \equiv -f(x) + \inf_{x \in \mathbb{R}^D} (-f(x))$ を考えると, stopped process だから定数は h harmonic であることに注意すると g' は X^D -excessive. 従つて (5.11) の不等号を逆にしたものになりたつ. 次に potential part について証明しよう. $\mathbb{R}^D h$ について調べてみると, Dynkin の公式より

$$(5.12) \quad f(x) - E_x^D f(x_{\tau_1}) = E_x^D \int_0^{\tau_1} h(x_t) dt$$

従つて

$$(5.13) \quad f(x) - E_x^D f(x_{\tau_1}) = f(x) - E_x^D f(x_{\tau_2}) + E_x^D \left(\int_{\tau_2}^{\tau_1} h(x_t) dt \right) \\ \geq f(x) - E_x^D f(x_{\tau_2})$$

それ由, $R^D u(x_t)$ の t についての単調性に注意すれば証明は終る.

LEMMA 5.4 $\bar{D}_2 \subset D$ なる球とする. $G^D(x, y) \equiv G_y^D(x)$ とおけば, 次のように定義された $h_s(x, y)$ は任意の $x \in D_2$ を固定すると $y \in D$ の函数として連続

$$(5.14) \quad h_s(x, y) = T_s^D G_y^D(x)$$

証明 $h_s(x, y)$ を次のようにかきかえておく.

$$(5.15) \quad h_s(x, y) = T_s^D \left\{ G_y^D(x) - E_x^D G_y^D(x_{\tau_{D_2}}) \right\} + T_s^D \left\{ E_x^D G_y^D(x_{\tau_{D_2}}) \right\}$$

1) $T_s^D \left\{ E_x^D G_y^D(x_{\tau_{D_2}}) \right\}$ の連続性の証明, $x \in D_2$ を固定する.

$$(5.16) \quad T_s^D \left\{ E_x^D G_y^D(x_{\tau_{D_2}}) \right\} = E_x^D \left\{ E_{x_s}^D G^D(x_{\tau_{D_2}}, y), s < \tau_{D_2} \right\} +$$

$$+ E_x^D \left\{ G^D(x_{\tau_{D_2}}, y), s \geq \tau_{D_2} \right\} = E_x^D \left\{ E_{x_s}^D G(x_{\tau_{D_2}}, y), s < \tau_{D_2} \right\} +$$

$$+ E_x^D \left\{ G^D(x_{\tau_{D_2}}, y), s \geq \tau_{D_2} \right\} = E_x^D G^D(x_{\tau_{D_2}}, y)$$

従つて, $E_x^D G^D(x_{\tau_{D_2}}, y)$ について主張を証明すれば良い. 今, 任意の $y \in D - \bar{D}_2$ を固定すると, $G^D(x, y)$ は, $D - y$ で harmonic (X). それゆゑ, $x \in D_2$ に注意すると

$$(5.17) \quad G^D(x, y) = E_x G^D(x_{\tau_{D_2}}, y) = E_x^D G^D(x_{\tau_{D_2}}, y)$$

$y \in \partial D_2$ に対しては、点列 $\{y_n\}$ を $y_n \in D - \bar{D}_2$ で、 D_2 の中心と y を結ぶ半径方向上にあつて $y_n \rightarrow y$ となるようにとる。その時任意の $u \in \partial D_2$ に対しては (4.7) より

$$(5.18) \quad G^D(u, y_k) \leq C_1 \phi(|u - y_k|) \leq C_1 \phi(|u - y|) \leq \frac{C_1}{C_2} G^D(u, y)$$

であるから

$$(5.19) \quad \lim_{n \rightarrow \infty} E_x^D G^D(x_{\tau_{D_2}}, y_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} E_x^D (G^D(x_{\tau_{D_2}}, y_n), G^D(x_{\tau_{D_2}}, y) < \infty)$$

$$+ \lim_{n \rightarrow \infty} E_x^D (G^D(x_{\tau_{D_2}}, y_n), G^D(x_{\tau_{D_2}}, y) = \infty) = E_x^D G^D(x_{\tau_{D_2}}, y)$$

又、 y, y' を D_2 の内部にあるものとする

$$(5.20) \quad \left| E_x^D \{ G^D(x_{\tau_{D_2}}, y') - G^D(x_{\tau_{D_2}}, y) \} \right| \leq \sup_{z \in \partial D_2} |G^D(z, y') - G^D(z, y)|$$

$G^D(x, y)$ の一様連続性に注意すれば $y' \rightarrow y$ ならば右辺 $\rightarrow 0$

従つて (5.17) (5.19) (5.20) をあわせると $D - D_2$ 及び D_2 で連続。それ由

$$(5.21) \quad \lim_{\substack{y_n \rightarrow y \\ y_n \in D_2 \\ y \in \partial D_2}} E_x^D G^D(x_{\tau_{D_2}}, y_n) = G^D(x, y)$$

がいえればよい。 $G_y^D(x)$ が superharmonic (X) に注意すると、Fatouのlemmaを用いて

$$(5.22) \quad \overline{\lim}_{\substack{y_n \rightarrow y \\ \uparrow \\ D_2}} E_x^D G^D(x_{\tau_{D_2}}, y_n) \geq \lim_{\substack{y_n \rightarrow y \\ \uparrow \\ \partial D_2}} E_x^D G^D(x_{\tau_{D_2}}, y_n)$$

$$\geq E_x^D \lim_{y_n \rightarrow y} G^D(x_{\tau_{D_2}}, y_n)$$

$$= E_x^D G^D(x_{\tau_{D_2}}, y)$$

$$(5.17) \text{ と } (5.19) \text{ より } = G^D(x, y)$$

$$\overline{\lim}_{y_n \rightarrow y} E_x^D G^D(x_{\tau_{D_2}}, y_n) \leq \overline{\lim}_{y_n \rightarrow y} G^D(x, y_n) = G^D(x, y)$$

((5.21) がいえた。

ii) 残りの部分の連続性を証明する。

まず, $x, y \in D_2$ に限ると, $x \in \partial D_2$ ならば, D_2 は球だから $G_y^{D_2}(x) = 0$ に注意して

$$\begin{aligned} (5.23) \quad T_s^{D_2} \{ G_y^D(x) - E_x^D G_y^D(x_{\tau_{D_2}}) \} &= T_s^{D_2} G_y^{D_2}(x) \\ &= \int_{D_2} G^{D_2}(z, y) P^{D_2}(s, x, z) dz \\ &= \int_{D_2} \int_0^\infty P^{D_2}(t, z, y) dt P^{D_2}(s, x, z) dz \\ &= \int_0^\infty P^{D_2}(t+s, x, y) dt = \int_s^\infty P^{D_2}(t, x, y) dt \end{aligned}$$

従つて, y の函数として D_2 で連続。 D_2^c では |) で証明したように $G_y^D(x) = E_x^D G_y^D(x_{\tau_{D_2}})$ 。

それと (5.21) をあわせれば証明は終る。

LEMMA 5.5 $f(x)$ を有界 X^D -excessive function とする。

その時

$$(5.24) \quad \mu_n(A) = t_n^{-1} \int_A [f(y) - T_{t_n}^{D_1} f(y)] dy$$

は, $n \rightarrow \infty$ につれて support が \bar{D}_1 に含まれる finite measure $\tilde{\mu}$ に弱収束するように $\{t_n\}$ が選べる。

証明 　まず, 次の等式に注意すると

$$(5.25) \quad t^{-1} \int_0^t T_s^D f(x) ds = g + t^{-1} R^D [f - T_t^D f]$$

ここに $g(x) \equiv \lim T_s^D f(x)$ は有界, X^D -harmonic 従つて任意の $t > 0$, $x \in D$ に対して $t^{-1} R^D [f - T_t^D f]$ は一様に有界. lemma 5.3 において $\tau_1 = t \wedge \tau_D, \tau_2 = t \wedge \tau_{D_1}$ と思うと, (5.10) より

$$(5.26) \quad T_t^{D_1} f(x) \geq T_t^D f(x)$$

だから, $t^{-1} R^D [f - T_t^D f]$ も一様に有界, それ由, ある定数 C が存在して

$$(5.27) \quad t^{-1} \int_{D_1} [f(y) - T_t^{D_1} f(y)] G^D(x, y) dy \leq C$$

\bar{D}_2 を D_1 を含み, $D_2 \subset D$ なる compact set とすると

$$(5.28) \quad r \equiv \inf_{x, y \in D_2} G^D(x, y)$$

とおくと $r > 0$. それ由, D_2 で

$$(5.29) \quad \int_{D_1} t^{-1} [f(y) - T_t^{D_1} f(y)] dy \leq Cr^{-1}$$

f は X^D -excessive だから, §3 注意2より, D で superharmonic (X). 従つて

§3 注意3の3, B) より

$$(5.30) \quad f \geq T_t^{D_1} f$$

明らかに D_1^c で $f - T_t^{D_1} f = 0$. 従つて適当に $\{t_n\}$ を選ぶと \bar{D}_1 に concentrate する

finite measure $\tilde{\mu}$ に弱収束させることが出来る。以上の lemma を用いると, 定理

定理5.1が証明できる。即ち

定理5.1の証明 まず $x \in D_1$ に対して次の式がなりたつ事に注意しよう。

$$(5.31) \quad t^{-1} \int_0^t T_s^{D_1} f(x) ds = g'(x) + t^{-1} R^{D_1} [f - T_t^{D_1} f]$$

ここに $g'(x)$ は有界 X^{D_1} -harmonic. 今, g_t を次のように定義すると

$$(5.32) \quad g_t = g' - t^{-1} [R^D(f - T_t^{D_1} f) - R^{D_1}(f - T_t^{D_1} f)]$$

g' は X^{D_1} -harmonic だから, D_1 で harmonic (X), lemma 5.2より右辺の後半は

D_1 で harmonic (X). 従つて g_t も D_1 で harmonic (X). §3の注意8より任意の

open set $D_2, \bar{D}_2 \subset D_1$ で, g_t は X^{D_2} -harmonic である。又, (5.31), (5.32)

をあわせると

$$(5.33) \quad t^{-1} \int_0^t T_s^{D_1} f(x) ds = g_t(x) + t^{-1} \int_{D_1} G^D(x, y) [f(y) - T_t^{D_1} f(y)] dy$$

となるから, $f_t(x)$ を次のように定義すると

$$(5.34) \quad f_t(x) = t^{-1} \int_0^t T_s^{D_1} f(x)$$

$g_t(x)$ が X^{D_2} -harmonic に注意すると

$$(5.35) \quad T_s^{D_2} f_{t_n}(x) = g_{t_n}(x) + \int_{D_1} h_s(x, y) \mu_n(dy)$$

ここに $h_s(x, y)$, $\mu_n(dy)$ はそれぞれ (5.14), (5.24) で定義されたものとする。 $f_{t_n}(x)$ は一様に有界で、 $f(x)$ に収束、従つて

$$(5.36) \quad \lim_{n \rightarrow \infty} T_s^{D_2} f_{t_n}(x) = T_s^{D_2} f(x)$$

lemma 5.4により、 $\bar{D}_2 \subset D_1$ を、球をすると $h_s(x, y)$ は $y \in D$ で連続だから lemma 5.5より $\{t_n\}$ を適当に選んで、

$$(5.37) \quad \lim_{n \rightarrow \infty} \int_{D_1} h_s(x, y) \mu_n(dy) \rightarrow \int_{D_1} h_s(x, y) \tilde{\mu}(dy)$$

と出来る。従つて有界 harmonic 函数 $g_t(x)$ もある D_1 で harmonic (X) な函数 $\tilde{g}(x)$ に収束する。以上の事から

$$(5.38) \quad T_s^{D_2} f(x) = \tilde{g}(x) + \int_{D_1} h_s(x, y) \tilde{\mu}(dy) \quad x \in D_2$$

$G^D(x, y)$ は D で superharmonic (X) だから、しかも非負だから、§3注意1より X^{D_2} -excessive せよ

$$(5.39) \quad h_s(x, y) \leq G^D(x, y), \quad S \downarrow 0$$

$f(x)$ を X^{D_2} -excessive である事に注意すると (5.38) と (5.39) から (5.1) が得られる。(5.2) を得るには、 $g(x)$ を

$$(5.40) \quad g(x) = \tilde{g}(x) + \int_{\partial D_1} G^D(x, y) \tilde{\mu}(dy)$$

とおけばよい。定理 5.1 を用いる事によつて Riesz の表現定理が証明出来る。即ち

定理 5.2 A を compact closure を持つ analytict set で $\bar{A} \subset D$ とする。

今

$$(5.41) \quad f(x) = P_x^D(\sigma_A < \infty) \quad (*)$$

とおくと、 \bar{A} に concentrate する finite measure μ_A が unique に定まつて

$$(5.42) \quad f(x) = \int_{\bar{A}} G^D(x, y) \mu_A(dy)$$

ままず、lemma をいくつか準備しよう。

$$(*) \quad \sigma_A = \inf \{t > 0, x_t \in A\}, \quad +\infty \text{ if } (\cdot) = \emptyset$$

LEMMA 5.6 D を class \mathbb{A} に属する open set. λ_1, λ_2 を D 内に compact support を持つ finite measure とする。もし

$$(5.43) \quad \int_D G^D(x, y) \lambda_1(dy) = \int_D G^D(x, y) \lambda_2(dy) \quad \forall x \in D$$

ならば

$$(5.44) \quad \lambda_1 = \lambda_2$$

証明 任意の open set $\omega \subset D$ に対して

$$(5.45) \quad \int_\omega G^D(x, y) \lambda_1(dy) = \int_\omega G^D(x, y) \lambda_2(dy)$$

が言えればよい。今、 $h(x)$ を次のようにおき

$$(5.46) \quad h(x) = \int_D G^D(x, y) \lambda_i(dy) \quad i=1, 2$$

$h_\omega(x)$ を下のよう ω に定義する。

$$(5.47) \quad h_\omega(x) = \inf_{f \in \mathbb{G}} f(x) \\ = \{ f \text{ は } D \text{ で positive superharmonic } (X) \\ \text{ かつ } f - h \text{ は } \omega \text{ で superharmonic } (X) \}$$

h_ω が well-defined である事は、明らかに G は空でなく、 $f, g \in \mathbb{G}$ ならば $f \wedge g \in \mathbb{G}$ である事から分る。次に

$$(5.48) \quad I_\omega(x) = \int_\omega G^D(x, y) \lambda_1(dy)$$

とおくと

$$(5.49) \quad (h - I_\omega)(x) = \int_{D-\omega} G^D(x, y) \lambda_1(dy)$$

は ω で harmonic (X) . 従つて $I_\omega \in \mathbb{G}$. それゆゑ

$$(5.50) \quad I_\omega \geq h_\omega$$

さて、 K を compact set で $K \subset \omega$ とする。 I_K を (5.48) の形で定義されたものとする。任意の $h' \in \mathbb{G}$ に対して $h' - I_K$ は $D - K$ で superharmonic (X) . かつ $h' - h$ は ω で superharmonic (X) だから、 $h' - I_K = h' - h + I_{D-K}$ は ω で superharmonic (X) . 従つて $h' - I_K$ は D で superharmonic (X) . しかも

$$(5.51) \quad \liminf_{\substack{x \rightarrow a \\ \uparrow \\ D}} h' - I_k \geq 0$$

従つて

$$(5.52) \quad h' \geq I_k \quad x \in D \quad (*)$$

(5.50) (5.52) をあわせると (5.45) が言えて、証明が終る。

LEMMA 5.7 λ_1, λ_2 は D の内部に concentrate している finite measure とする。更に D は class A に属するものとする。

$$(5.53) \quad h_i(x) = \int_D G^D(x, y) \lambda_i(dy) \quad i=1, 2$$

$$(5.54) \quad h_2(x) = h_1(x) + h(x) \quad ; h(x) \text{ は } D \text{ で harmonic } (X)$$

(5.53) 及び (5.54) がなりたつならば

$$(5.55) \quad h(x) = 0 \quad \forall x \in D$$

証明 open set の列 $\{F_k\}$ を $F_k \uparrow D, F_k \subsetneq F_{k+1}$ となるようにとる。

$$(5.56) \quad \omega_k(y) = E_x^D G^D(x(\tau_{F_k}), y)$$

とおくと, $x \in F_{k_0}, y \in F_{k_0+1}$ の場合, $k \geq k_0 + 2$ とおけば

$$(5.57) \quad \omega_k(y) \leq \sup_{\substack{z \in D \setminus F_{k_0+2} \\ y \in F_{k_0+1}}} G^D(z, y) \leq C_1 = \text{定数}$$

次に, $\omega_k(y) \leq G^D(x, y)$ に注意すると, $x \in F_{k_0}, y \in D \setminus F_{k_0+1}$ ならば

$$(5.58) \quad \omega_k(y) \leq C_2 = \text{定数}$$

(5.57) 及び (5.58) より, limit の交換ができて

$$(5.59) \quad E_x^D G^D(x(\tau_{F_k}), y) \rightarrow 0 \quad (k \rightarrow \infty, y \in D)$$

(*) 今, D で superharmonic (下に有界) (X) な函数 g が, $\liminf g(x) \geq 0$ であつたとする。 g は下半連続だから, g が D で負であつたとすると, 定数 $k < 0$ が存在して, $\inf g(x) = k$, しかも k はある点 $x_0 \in D$ で attain, かつ $f - k$ は非負 superharmonic (X) , かつ D 内の点 x_0 で 0

それゆゑ $f \equiv k \quad \forall x \in D$ 矛盾

従つて

$$(5.60) \quad \lim_{k \rightarrow \infty} E_x^D h_i(x(\tau_{F_k})) = 0$$

それ由、 $h(x)$ は D で harmonic (X) に注意すると、(5.54) 式及び (5.60) から

$$(5.61) \quad \lim_{k \rightarrow \infty} E_x^D h(x(\tau_{F_k})) = \lim_{k \rightarrow \infty} h(x) = 0$$

LEMMA 5.8 $f(x)$ を (5.41) のそれとし、class A に属する D_n を

$D_n \uparrow D$ となるように選ぶ。その時

$$(5.62) \quad \lim_{n \rightarrow \infty} E_x^D f(x_{\tau_{D_n}}) = 0$$

証明 任意の n について $D_n \not\supseteq A$ としておいて差支えない。今、 $D_e \not\supseteq D_k$ とする。

$$(5.63) \quad E_x^D f(x(\tau_{D_n})) = P_x^D(\sigma_A < \infty) = f(x)$$

次に $\sigma_{D_e}^*(\omega) = \inf(t \geq 0, x_t \in D_l)$ において、 $\xi_n(\omega)$ を次のように定義すれば

$$(5.64) \quad \xi_n(\omega) = \sigma_{D_l}(\theta_{\tau_{D_n}}(\omega)) + \tau_{D_n}(\omega)$$

$$(5.65) \quad E_x^D f(x_{\tau_{D_n}}) = E_x^D f(x(\xi_n)) \leq P_x^D(\xi_n < \infty)$$

しかるに

$$(5.66) \quad \varphi(x, \bar{D}_l) = \int_{\bar{D}_l} G^D(x, y) dy, \quad \delta = \min_{x \in \partial D_l} \varphi(x, \bar{D}_l)$$

とおくと、 $\delta > 0$ だから

$$(5.67) \quad E_x^D \varphi(x_{\xi_n}, \bar{D}_l) \geq \delta P_x^D(\xi_n < \infty)$$

$\xi_n \geq \tau_{D_n}$ に注意して

$$(5.68) \quad E_x^D \varphi(x_{\xi_n}, \bar{D}_l) = E_x^D \int_{\xi_n}^{\tau_{D_l}} \tau_D \chi_{\bar{D}_l}^-(x_t) dt \leq E_x^D \int_{\tau_{D_n}}^{\tau_{D_l}} \tau_D \chi_{\bar{D}_l}^-(x_t) dt$$

$$\rightarrow 0, \quad n \downarrow \infty$$

従つて (5.67) より

$$(5.69) \quad P_x^D(\xi_n < \infty) \rightarrow 0$$

(5.65) をあわせると (5.62) がでる。

定理 5.2 の証明 定理 5.1 より

$$(5.70) \quad f(x) = f_n(x) + \int_{D_n} G^D(x, y) \mu_n(dy) \quad x \in D_n$$

ここに f_n は D_n で harmonic (X)

a) μ_n は \bar{A} に concentrate している。なぜならば $f(x), \int_{D_n} G^D(x, y) \mu_n(dy)$ は共に $D_n \setminus \bar{A}$ で harmonic (X) . 従つて $\int_{D_n} G^D(x, y) \mu_n(dy)$ も $D_n \setminus \bar{A}$ で harmonic (X) . 今, $h_0(X)$ を次のようにおくと。

$$(5.71) \quad h_0(x) = \int_D G^D(x, y) \lambda(dy)$$

ここに λ は μ_n を $D_n - \bar{A}$ に制限した measure とする。 $h_0(x)$ も $D_n - A$ で harmonic (X) 。 D_n / A U open set で $\lambda(U) > 0$ とする。

§4. 注意3より

$$(5.72) \quad G^U(x, y) = G^D(x, y) - E_x^D G^D(x(\tau_U), y), \quad x, y \in U$$

であり, $G^U(x, y) > 0, x, y \in U$ に注意すると

$$(5.73) \quad E_x^D G^D(x(\tau_U), y) < G^D(x, y) \quad x, y \in U$$

従つて:

$$(5.74) \quad \int_{D_n} E_x^D G^D(X_{\tau_U}, y) \lambda(dy) < \int G^D(x, y) \lambda(dy)$$

それゆえ

$$(5.75) \quad E_x^D h_0(X_{\tau_U}) \neq h_0(x) \quad x \in U$$

矛盾

b) \bar{A} に concentrate する measure μ が一意的に定つて

$$(5.76) \quad f(x) = \hat{f}_n(x) + \int G^D(x, y) \mu(dy) \quad \forall x \in D_n$$

なぜならば $1 > n$ とすれば, 定理 5.1 より

$$(5.77) \quad f(x) = \hat{f}_l(x) + \int G^D(x, y) \mu_l(dy) \quad x \in D_e$$

ここに $\hat{f}_l(x)$ は D_l で harmonic (X). (5.77) と (5.70) をあわせて

lemma 5.7 を適用すれば,

$$(5.78) \quad \int G^D(x, y) \mu_l(dy) = \int G^D(x, y) \mu_n(dy) \quad \forall x \in D_n$$

§4 注意 3 を用いると, (5.78) は

$$(5.79) \quad \begin{aligned} & \int G^{D_n}(x, y) \mu_l(dy) + \int E_x^D G^D(X_{\tau_{D_n}}, y) \mu_l(dy) \\ &= \int G^{D_n}(x, y) \mu_n(dy) + \int E_x^D G^D(X_{\tau_{D_n}}, y) \mu_n(dy) \end{aligned} \quad \forall x \in D_n$$

(5.16) より $E_x G^D(X_{\tau_{D_n}}, y)$ は X -harmonic. 従つて §3 注意7より, D_n で harmonic (X) だから lemma 5.7 が使えて

$$(5.80) \quad \int_{G^{D_n}}(x, y) \mu_l(Dy) = \int_{G^{D_n}}(x, y) \mu_n(dy) \quad x \in D_n$$

それゆゑ, lemma 5.6より $\mu_l = \mu_n$ それを μ とおけばよい。

$$c) \quad \lim_{n \rightarrow \infty} \hat{f}_n(x) = 0$$

なぜならば, $\{D_n\}$ を class に属する open set で $D_n \subset D_{n+1}$, $D_n \uparrow D$ とすると

(5.76) より

$$(5.81) \quad E_x^D f(X_{\tau_{D_{n-1}}}) = E_x^{D \wedge} \hat{f}_n(X_{\tau_{D_{n-1}}}) \\ + E_x^D G^D(X_{\tau_{D_{n-1}}}, y) \mu(dy), \quad x \in D_n$$

左辺は lemma 5.8 より, $n \rightarrow \infty$ につれて 0 に近づく。右辺の第2項は (5.60) より,

$n \rightarrow \infty$ につれて 0 になる。第1項は \hat{f}_n が D_n で harmonic (X) に注意すると

$$E_x^{D \wedge} \hat{f}_n(X_{\tau_{D_{n-1}}}) = \hat{f}_n(x). \quad \text{従つて}$$

$$(5.82) \quad \lim_{n \rightarrow \infty} \hat{f}_n(x) = 0$$

(5.76) と (5.82) より, 定理 5.2 は証明される。

§ 6. Wiener test と regular point

この § では、今まで扱ってきた stopped canonical diffusion process $X^D = (x_t^D, \zeta^D, M_t^D, P_x^D)$ に対して、いわゆる Wiener test がなりたつ事を示し、それを用いて、ある点が compact closure をもつ analytic set に対して stopped canonical diffusion process X^D に関する regular point であるという事は、その点が同じ集合に対して、Brown 運動に関する regular point であるという事と equivalent である事を証明する。この後、勿論 D は十分なめらかな境界をもつ有界領域とし、固定する。ある点 x が compact closure をもつ analytic set A に対して、 X^D に関する regular point であるとは、次の (6.1) がなりたつことである。

$$(6.1) \quad P_x^D (6_A = 0) = 1$$

0-1-law より、 $P_x^D (6_A = 0) = 1$ or 0 であることに注意する。

以後、添字の D は省略して、 P_x, M_t 等と書きあらわすことにする。

最初に capacity の概念を導入し、Brown 運動の場合に、Hunt [] に従って capacity の 2, 3 の性質を述べておこう。

任意の compact closure を持つ analytic set A に対して、 \bar{A} に mass をもつ measure μ_A が一意的に定まり

$$(6.2) \quad P_x (6_A < \infty) = \int G(x, y) \mu_A(dy)$$

と表現出来る事は、§ 5 の結果であるが、この A に対し capacity $C(A)$ を次のように定義する。

定義 6.1 $C(A) \equiv \mu_A(\bar{A})$

特に Brown 運動の場合は $C^B(A)^{(*)}$ とかくことにする。まず次の lemma に注意して、Brown 運動の capacity について大切な性質を述べよう。

Lemma 6.1 任意の compact closure を持つ analytic set A に対して $P_x^{(*)}, P_{x^{(*)}}$ を次のように定義すると

(*) 以後、断りなしに肩に "B" をつけることによって Brown 運動に関する用語をあらわすものとする。たとえば $G^B(x, y), P_x^B, \text{etc.}$

$$(6.3) \quad P_x^{(*)}(6_A < \infty) = \inf \{ P_x(6_G < \infty), G: \text{open set } \supset A \}$$

$$(6.4) \quad P_x^{(*)}(6_A < \infty) = \sup \{ P_x(6_K < \infty), K: \text{compact set } \subset A \}$$

それらは $P_x(6_A < \infty)$ に等しい。即ち

$$(6.5) \quad P_x(6_A < \infty) = P_x^{(*)}(6_A < \infty) = P_x^{(*)}(6_A < \infty)$$

証明 \mathcal{G} を D 上の open set から生成される Borel algebra としよう。その時 $P_x(6_A < \infty) \equiv \varphi(A)$ は \mathcal{G} の上で定義された。いわゆる order 2 の capacity となる。即ち $[0, 1]$ の値をとり

$$A) \quad \Gamma_1, \Gamma_2 \in \mathcal{G}, \Gamma_1 \subset \Gamma_2 \quad \varphi(\Gamma_1) \leq \varphi(\Gamma_2)$$

$$B) \quad \Gamma_n \in \mathcal{G}, \Gamma_n \uparrow \Gamma \Rightarrow \Gamma \in \mathcal{G} \quad \text{かつ} \quad \lim_{n \rightarrow \infty} \varphi(\Gamma_n) = \varphi(\Gamma)$$

$$C) \quad \text{任意の compact set } \Gamma \text{ 及び任意の } \varepsilon > 0 \text{ に対して open set } G \supset \Gamma \text{ が存在して } \varphi(G) - \varphi(\Gamma) < \varepsilon$$

$$D) \quad \Gamma, \tilde{\Gamma}, B \in \mathcal{G}, \tilde{\Gamma} \subset \Gamma \quad \varphi(\Gamma \cup B) - \varphi(\tilde{\Gamma} \cup B) < \varphi(\Gamma) - \varphi(\tilde{\Gamma})$$

をみす。A) は明らかである。B) については $\Gamma = \bigcup_{n=1}^{\infty} \Gamma_n$ であるから $\{6_{\Gamma_n} < \infty\}$ の単調性に注意すると $\lim_{n \rightarrow \infty} P_x\{6_{\Gamma_n} < \infty\} = P_x\{\lim_{n \rightarrow \infty} (6_{\Gamma_n} < \infty)\} = P_x\{\bigcup_{n=1}^{\infty} (6_{\Gamma_n} < \infty)\} = P_x\{6_{\Gamma} < \infty\}$ 。C) を言うには、単調な open set の列 $\{G_n\}$ で $G_n \supset \Gamma, \bigcap_{n=1}^{\infty} G_n = \Gamma$ に対して $P_x(6_{G_n} < \infty) \downarrow P_x(6_{\Gamma} < \infty)$ が言えれば十分である。まず $\{6_{G_n} < \infty\}$ の単調性から $\lim_{n \rightarrow \infty} P_x(6_{G_n} < \infty) = P_x\{\bigcup_{n=1}^{\infty} (6_{G_n} < \infty)\}$ となる事に注意する。今、 D は有界な領域であるから $P_x(\tau_D < \infty) = 1$ であり、又 6_{G_n} の定義より $P_x(6_{G_n} < \infty) = P_x(6_{G_n} < \tau_D)$ に注意すると、 $\bigcup_{n=1}^{\infty} \{6_{G_n} < \infty\}$ に含まれる殆んど全ての ω に対してある有限な値 ℓ_0 (ω に depend して) が定まつて $\lim_{n \rightarrow \infty} 6_{G_n}(\omega) = \ell_0$ 。又 path の右連続性から $\lim_{n \rightarrow \infty} x_{6_{G_n}}(\omega) = x_{\ell_0}(\omega)$ であり、又 $\lim_{n \rightarrow \infty} x_{6_{G_n}}(\omega) \in \Gamma$ 、なぜならば任意の n_0 に対して、 $n > n_0$ なる全ての n に対して $x_{6_{G_n}}(\omega) \in G_{n_0}$ 従つて $\lim_{n \rightarrow \infty} x_{6_{G_n}} \in G_{n_0}$ 、 n_0 任意だから $\lim_{n \rightarrow \infty} x_{6_{G_n}}(\omega) \in \bigcap_{n_0=1}^{\infty} G_{n_0} = \Gamma$

これらの事から $6\Gamma(\omega) \leq \ell_0 < \infty$. 由にC) はいえた。

D) については $P_x(6\Gamma \cup B < \infty) - P_x(6\bar{\Gamma} \cup B < \infty) = P_x(6\Gamma \cap B < \infty, 6\bar{\Gamma} \cap B = \infty) = P_x(6\Gamma < \infty, 6\bar{\Gamma} \cup B = \infty) \leq P_x(6\Gamma < \infty, 6\bar{\Gamma} = \infty) = P_x(6\Gamma < \infty) - P_x(6\bar{\Gamma} < \infty)$ より明らか。従つて Dynkin [1] P178 定理1より Lemma の主張が証明される。

注意 上の主張は任意の初期分布 μ に対する P_μ についてもなりたつことはすぐ分る。

Lemma 6.2 任意の compact closure を持つ analytic set A に対して $C^{B(*)}(A)$, $C_{(*)}^B(A)$ を次のように定義すると

$$(6.6) \quad C^{B(*)}(A) \equiv \inf \{ C^B(G), G \text{ open set } \supset A \}$$

$$(6.7) \quad C_{(*)}^B(A) \equiv \sup \{ C^B(K), K \text{ compact set } \subset A \}$$

それらは $C^B(A)$ と等しい。即ち

$$(6.8) \quad C^B(A) = C^{B(*)}(A) = C_{(*)}^B(A)$$

証明 次の関係式がいえさえすれば、証明は Lemma 6.1 及び注意から明らかである。
 任意の open set $G \supset \bar{A}$ に対して

$$(6.9) \quad C^B(A) = \int P_x^B(6_A < \infty) \mu_G^B(dx)$$

まず $G^B(x, y) = G^B(y, x)$, $x, y \in D$ に注意する。(*)

$$\begin{aligned} (6.10) \quad \int_{\bar{G}} P_x^B(6_A < \infty) \mu_G^B(dx) &= \int_D \int_D G^B(x, y) \mu_G^B(dy) \mu_G^B(dx) \\ &= \iint G^B(y, x) \mu_G^B(dx) \mu_A^B(dy) \\ &= \int P_y^B(6_G < \infty) \mu_A^B(dy) \end{aligned}$$

$G \supset \bar{A}$ であり G の点は regular point だから (G : open set), 右辺は $\int \mu_A^B(dy) = C^B(A)$ に等しい。

(*) この事の証明は例えば Dynkin [1] 14章を参照。

Lemma 6.3 特に A が open set の時, X^D の capacity と Brown 運動の capacity との間に次の関係式がなりたつ。

$$(6.11) \quad k_2 C^B(A) \leq C(A) \leq k_1 C^B(A)$$

ここに k_1, k_2 は定理 4.2 の C_1, C_2 のみに depend する定数。

証明 L^* を次のような measure の全体とすると

$$(6.12) \quad L^* = \left\{ \mu, \int G^B(x, y) \mu(dy) \leq 1, \quad x \in \bar{A} \text{ のある近傍} \right. \\ \left. \mu \text{ の support } \subseteq \bar{A} \right\}$$

任意の L^* に含まれる μ に対して, $\bar{A} \subsetneq \bar{G} \subset D$ なる open set G をとると

$$(6.13) \quad \begin{aligned} \mu(\bar{A}) &\leq \int_{\bar{A}} P_x^B(6_G < \infty) \mu(dx) \\ &= \int_{\bar{A}} \int_{\bar{G}} G^B(x, y) \mu_G^B(dy) \mu(dx) \\ &= \int_{\bar{G}} \int_{\bar{A}} G^B(y, x) \mu(dx) \mu_G^B(dy) \\ &\leq \int_{\bar{G}} \mu_G^B(dy) \\ &= C^B(G) \end{aligned}$$

他方, $k_2 \mu_A(dy)$ を考えてみると明らかにその support は \bar{A} に含まれ, 定理 4.1 から任意の $(*) x, y \in K$ に対して strictly positive な定数 C_1, C_2 が存在して $C_2 \phi(|x-y|) \leq G(x, y) \leq C_1 \phi(|x-y|)$, 同様に C_1^B, C_2^B (strictly positive な定数) が存在して $C_2^B \phi(|x-y|) \leq G^B(x, y) \leq G^B(x, y) \leq C_1^B \phi(|x-y|)$ 。従つて $C_2/C_1^B G^B(x, y) \leq G(x, y) \leq C_1/C_2^B G^B(x, y)$ であるから $k_2' \equiv C_2/C_1^B$ とすると

$$(6.14) \quad 1 \geq P_x(6_A < \infty) = \int G(x, y) \mu_A(dy) \geq k_2' \int G^B(x, y) \mu_A(dy)$$

(*) 従つてこの後の議論はある compact set K を固定して, その K 内に含まれる set A についてのみなりたつが, 簡単のため以後この事は断らない。

それ由 $k'_2 \mu_A \in L^*$ 。(3.13)より $k'_2 C(A) \leq C^B(G)$ 。

従つて Lemma 6.2 より $k'_2 C(A) \leq C^B(A)$ 。

次に L^{**} を次のように定義すると

$$(6.15) \quad L^{**} \equiv \left\{ \mu, \int G^B(x, y) \mu(dy) \geq 1, \forall x \in A \right. \\ \left. \mu \text{ の support } \subseteq \bar{A} \right\}$$

任意の L^{**} に含まれる μ に対して, A に含まれる compact set S をとれば, 次の関係式がなりたつ。

$$(6.16) \quad \mu(\bar{A}) \geq \int_{\bar{A}} P_x^B(6S < \infty) \mu(dx) \\ = \int_{\bar{A}} \int_S G^B(x, y) \mu_S^B(dy) \mu(dx) \\ = \int_S \int_{\bar{A}} G^B(y, x) \mu(dx) \mu_S^B(dy) \\ \geq \int_S \mu_S^B(dy) \\ = C^B(S)$$

前と同様にして $k'_1 \equiv C_1/C_2^B$ とおくと A を open set であるから $k'_1 \mu_A \in L^{**}$ 。

従つて, (6.16) より $k'_1 C(A) \geq C^B(S)$ 。 Lemma 6.2 より $k'_1 C(A) \geq C^B(A)$ 。

$k_1 \equiv 1/k'_2$, $k_2 \equiv 1/k'_1$ とおけば Lemma の主張がなりたつ。

次に, 様々な regular point の判定条件を与えよう。まず下の Lemma に注意する。

Lemma 6.4 $\{O_n\}$ を共通の中心 Z を持った半径 r_n の球の列で, $n \uparrow \infty$ につれて $r_n \downarrow 0$ とする。その時

$$(6.17) \quad \lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{x \in K - O_1} P_x(6O_n < \infty) = 0 \quad K: \text{compact set}$$

証明 定理 4.1 と定理 5.2 から任意の $x \in K^{(*)}$ に対して

(*) 勿論 K は $\{O_n\}$ を含むように広くとつておく。

$$(6.18) \quad C_2 \phi \left(\sup_{y \in \bar{O}_n} |x-y| \right) \mu_{O_n}(\bar{O}_n) \leq \int_{\bar{O}_n} G(x,y) \mu_{O_n}(dy) \\ = P_x(6_{O_n} < \infty) \leq 1$$

一方

$$(6.19) \quad \sup_{x \in K-O_1} P_x(6_{O_n} < \infty) \leq C_1 \int \phi(|x-y|) \mu_{O_n}(dy) \\ \leq C_1 \phi(r_1 - r_n) \mu_{O_n}(\bar{O}_n)$$

(6.18) と (6.19) をあわせると,

$$(6.20) \quad \sup_{x \in K-O_1} P_x(6_{O_n} < \infty) \leq \frac{C_1}{C_2} \frac{\phi(r_1 - r_n)}{\phi \left(\sup_y |z-y| \right)} = \frac{C_1 \phi(r_1 - r_n)}{C_2 \phi(r_n)}$$

$P(r_n) \uparrow \infty$ $n \uparrow \infty$ であるから (6.17) を得る。

注意 X^D では, 一点 x は $\{x\}$ に対して regular point でないことが分る。

Lemma 6.5 A を analytic set, x をその境界点とせよ。

今, A_k 及び A_k^* を次のように定義するならば

$$(6.21) \quad A_k \equiv \left\{ y ; \frac{1}{2k} < |y-x| \leq \frac{1}{2^{k-1}} \right\} \cap A$$

$$(6.22) \quad A_k^* \equiv \{ 6_{A_k} < \infty \}$$

x が, A に対して X^D に関する regular point であることは, 次の条件と同等である。

$$(6.23) \quad P_x \left(\overline{\lim}_{k \rightarrow \infty} A_k^* \right) > 0$$

証明 $O_n \equiv \left\{ y ; |y-x| \leq \frac{1}{2^n} \right\} \cap D$ とする。今, $P_x(6_{O_n} \downarrow 6_{D-x}) = 1$
 即ち $P_x(6_{O_n} \downarrow 0) = 1$ に注意すると

$$(6.24) \quad P_x(6_A > 0) = P_x \left\{ \bigcup_{n=1}^{\infty} (0 < t < 6_{O_n}, x_t \notin B) \right\}$$

を得る。さて (6.23) がなりたつものにも係らず x は regular point でない, 即ち $P_x (6_A > 0) = 1$ とする。すると任意の ε に対してある番号 n_0 が存在して

$$(6.25) \quad P_x (0 < t < 6_{O_n^c}, x_t \notin B) \geq 1 - \varepsilon$$

一方 $G_n \equiv O_n \cap A$ とおけば

$$\begin{aligned} (6.26) \quad P_x (6_{G_n} < \infty) &= P_x (0 < t < 6_{O_{n_0}^c}, x_t \notin B, 6_{G_n} < \infty) \\ &+ P_x (0 < t < 6_{O_{n_0}^c}, x_t \in B, 6_{G_n} < \infty) \\ &= E_x (P_x 6_{O_{n_0}^c} (6_{G_n} < \infty), 0 < t < 6_{O_{n_0}^c}, x_t \notin B) \\ &+ P_x (0 < t < 6_{O_{n_0}^c}, x_t \in B, 6_{G_n} < \infty) \end{aligned}$$

$n > n_0$

従つて (6.25) と (6.17) から十分大きな n に対して

$$(6.27) \quad P_x (6_{G_n} < \infty) \leq (1 - \varepsilon) \sup_{Z \in K - O_{n_0}} P_Z (6_{G_n} < \infty) + \varepsilon$$

$$\leq 2\varepsilon$$

これは, (6.23) に矛盾する。

逆に $P_x (\lim_{n \rightarrow \infty} A_n^*) = 0$ とすると 事象 $\{A_n^*\}$ を有限回しかおきないから明らかに x は regular point でない。

Lemma 6.5 から, 境界点が regular point であるか否かは事象列 $\{A_k^*\}$ の極限の状態の如何によるものであり, 従つて Borel-Cantelli の lemma に類似のものが使用できるのではないかと予想される。すぐ後でのべるように, この事象列 $\{A_k^*\}$ に対しては Lamperti の lemma が適用出来る。

Lemma 6.6 (Lamperti [11]) 事象列 $\{E_k\}$ が次の条件を満足するならば

i) $\sum_k P(E_k) = +\infty$

ii) 正定数 N と C が存在して, 全ての $n > m > N$ に対して $P(E_n E_m) \leq C P(E_n) P(E_m)$ 。

その時

$$P(\lim_{k \rightarrow \infty} E_k) > 0$$

Lemma 6.6 の証明 $P(E_k)$ が $k \rightarrow \infty$ につれて 0 に収斂しないならば、主張は明らかだから、 $\lim_{k \rightarrow \infty} P(E_k) = 0$ と仮定する。今、 I を $(0, 2/C)$ の閉部分区間とする。その時、仮定 i) より、任意の k に対して、 $k < n_1 < n_2$ を次のように選ぶことが出来る。

$$\sum_{n=n_1}^{n_2} P(E_n) = x \in I$$

従つて

$$\begin{aligned} P\left(\bigcup_{n=k}^{\infty} E_n\right) &\geq P\left(\bigcup_{n=n_1}^{n_2} E_n\right) \geq \sum_{n=n_1}^{n_2} P(E_n) - \sum_{n_1 \leq n < m \leq n_2} P(E_n E_m) \\ &\geq \sum_{n=n_1}^{n_2} P(E_n) - \frac{1}{2} C \sum_{\substack{n, m=n_1 \\ n \neq m}}^{n_2} P(E_n) P(E_m) \\ &\geq x - \frac{1}{2} C \sum_{n, m=n_1}^{n_2} P(E_n) P(E_m) = x - \frac{1}{2} C x^2 > 0 \end{aligned}$$

Lemma 6.7 lemma 6.5 と同じ仮定、記号の下で、境界点 x が、 A に対して X^D に関する regular point である事は次のことと同等である。

$$(6.28) \quad \sum_{k=1}^{\infty} P_x(A_k^*) = \infty$$

証明 最初に、定理 4.2 において定義された $\phi(r)$ が、次の性質を持つことを注意しておく。

α) $r=0$ を除いて連続

β) $r \downarrow 0$ につれて $\phi(r) \uparrow \infty$

$$\gamma) \quad \frac{\phi(\frac{r}{2})}{\phi(r)} = 2^{n-2} \quad n \geq 3 \quad \frac{\phi(\frac{r}{2})}{\phi(r)} \leq 2, \quad n=2 \quad (r \text{ 十分に小})$$

i) もし $\sum_k P_x(A_k^*) < \infty$ ならば、Borel-Cantelli の lemma によつて $P_x(\lim_{k \rightarrow \infty} A_k^*) = 0$ 。従つて x は A の regular point ではない。

ii) $\sum_k P_x(A_k^*) = \infty$ とする。その時 $\sum_k P_x(A_{2k}^*)$ と $\sum_k P_x(A_{2k+1}^*)$ の少くともいずれかが発散するから、一般性を失うことなしに $\sum_k P_x(A_{2k}^*)$ が発散すると仮定しよう。任意の $k > j$ に対して

$$\begin{aligned}
 (6.29) \quad P_x(A_{2k}^* \cap A_{2j}^*) &= P_x(6_{A_{2k}} < \infty, 6_{A_{2j}} < \infty) \\
 &= P_x(6_{A_{2k}} < 6_{B_{2j}} < \infty) + P_x(6_{A_{2j}} < 6_{A_{2k}} < \infty) \\
 &= E_x(P_x 6_{A_{2k}}(6_{A_{2j}} < \infty), 6_{A_{2k}} < 6_{A_{2j}} < \infty) \\
 &\quad + E_x(P_x 6_{A_{2j}}(6_{A_{2k}} < \infty), 6_{A_{2j}} < 6_{A_{2k}} < \infty) \\
 &\leq E_x(P_x 6_{A_{2k}}(A_{2j}^*), 6_{A_{2k}} < \infty) \\
 &\quad + E_x(P_x 6_{A_{2j}}(A_{2k}^*), 6_{A_{2j}} < \infty)
 \end{aligned}$$

A_{2j} と A_{2k} のきよりは $1/2^{2k-1}$ 及び $1/2^{2j+1}$ より大きい事に注意し, 定理 5.2, 及び定理 4.1, $\phi(r)$ の性質 β) に注意すると, 任意の $y \in \bar{A}_{2j}$ に対して

$$\begin{aligned}
 (6.30) \quad P_y(A_{2k}^*) &= \int_{\bar{A}_{2k}} G(y, z) \mu_{A_{2k}}(dz) \\
 &\leq C_1 \int_{\bar{A}_{2k}} \phi(|y-z|) \mu_{A_{2k}}(dz) \leq C_1 \phi(1/2^{2k-1}) C(A_{2k})
 \end{aligned}$$

同様に任意の $y \in \bar{A}_{2k}$ に対して

$$(6.31) \quad P_y(A_{2j}^*) \leq C_1 \phi(1/2^{2j+1}) C(A_{2j})$$

一方

$$(6.32) \quad P_x(A_{2k}^*) \geq C_2 \phi(1/2^{2k-1}) C(A_{2k})$$

$$(6.33) \quad P_x(A_{2j}^*) \geq C_2 \phi(1/2^{2j-1}) C(A_{2j})$$

(6.30) と (6.32) をあわせると任意の $y \in \bar{A}_{2j}$ に対して

$$(6.34) \quad P_y(A_{2k}^*) \leq \frac{C_1}{C_2} P_x(A_{2k}^*)$$

(6.31) と (6.33) をあわせると, 任意の $y \in \bar{A}_{2k}$ に対して, 定数 M があつて

$$(6.35) \quad P_y(A_{2j}^*) \leq \frac{C_1 \phi(1/2^{2j+1})}{C_2 \phi(1/2^{2j-1})} P_x(A_{2j}^*) \leq \frac{C_1}{C_2} M P_x(A_{2j}^*)$$

(6.29) に, (6.34), (6.35) を代入すると, $M > 1$ だから

$$(6.36) \quad P_x(A_{2j}^* A_{2k}^*) \leq 2M \frac{C_1}{C_2} P_x(A_{2j}^*) P_x(A_{2k}^*)$$

それ由, Lamperti の lemma より

$$(6.37) \quad P_x(\lim_{k \rightarrow \infty} A_{2k}^*) > 0$$

lemma 6.5 を考慮に入れると証明は完成する。

この lemma から, いわゆる Wiener test が導かれる。即ち

定理 6.1 lemma 6.5 と同じ仮定の下で, 点 x が A に対して, X^D に関する regular point であることは, 次の関係式がなりたつことと同等である。

$$(6.38) \quad \sum_{k=1}^{\infty} \phi\left(\frac{1}{2^k}\right) C(A_k) = \infty$$

証明 lemma 3.7 の計算を用いて, ある定数 M があつて

$$(6.39) \quad \frac{C_1}{M} \phi\left(\frac{1}{2^k}\right) C(A_k) \leq P_x(A_k^*) \leq C_1 \phi\left(\frac{1}{2^k}\right) C(A_k)$$

従つて, (6.38) と (6.28) とは同等である。それ由, lemma 6.7 より, 定理は明らかである。

これらの lemma 及び定理を用いる事によつて, この § の最初にのべた事を証明する。
 即ち

定理 6.2 A を compact closure をもつ analytic set とせよ。
 x が A に対して, X^D に関する regular point ならば, A に対して Brown 運動に関する regular point である。逆もなりたつ。

証明 記号は今まで用いたものを使用する。任意の A_k に対して open set $G_k \supset A_k$ を次のように選ぶ。

$$(6.40) \quad P_x(G_{A_k} < \infty) + \frac{1}{2^k} \geq P_x(G_{G_k} < \infty) \geq P_x(G_{A_k} < \infty)$$

$$P_x^B(G_{A_k} < \infty) + \frac{1}{2^k} \geq P_x^B(G_{G_k} < \infty) \geq P_x^B(G_{A_k} < \infty)$$

$$(6.41) \quad \phi\left(\inf_{y \in G_k} |x-y|\right) \leq 2\phi\left(\frac{1}{2^k}\right)$$

$$\phi\left(\sup_{y \in G_k} |x-y|\right) \geq \frac{1}{2}\phi\left(\frac{1}{2^k}\right)$$

それが可能な事は, lemma 6.1 及び $\phi(r)$ の性質から明らかである。
 まず (6.40) 及び (6.39) から

$$(6.42) \quad \sum_k^{\infty} P_x(A_k^*) = \infty \iff \sum_k^{\infty} P_x(G_k < \infty) = \infty$$

$$\iff \sum_k^{\infty} \phi\left(\frac{1}{2^k}\right) C(G_k) = \infty$$

lemma 6.3 に注意すると

$$(6.43) \quad \sum_k^{\infty} \phi\left(\frac{1}{2^k}\right) C(G_k) = \infty \iff \sum_k^{\infty} \phi\left(\frac{1}{2^k}\right) C^B(G_k) = \infty$$

$$\iff \sum_k^{\infty} P_x^B(G_k < \infty) = \infty \iff \sum_k^{\infty} P_x^B(A_k^*) = \infty$$

(6.42) と (6.43) から, lemma 6.7 を用いると定理が証明される。

この事は, もし D の係数のなめらかさを連続性だけに制限すれば必ずしも正しくない。(次 § 参照)

注意 1 A を open set とせよ。 x が \bar{A} に対して, X^D に関する regular point ならば, A に対してもそうである。なぜならば Brown 運動については, lemma 3.2 と定理 6.1 から明らかであり, X^D については定理 6.2 から分る。

注意 2 measure μ_A は, 実は ∂A にのみ mass を持つ。
 それには

$$(6.44) \quad P_x(G_A < \zeta) = P_x(G_{\partial A} < \zeta)$$

が言えたらよい。これは容易なので, 省略する。

注意 3 今までの証明から分るように, Green 函数の order が 定理 4.1 (4.7) 式をみたすものであれば, process が standard である事と, capacitary measure μ_A が存在して, \bar{A} にのみ mass を持つ事が言えさえすれば, path が連続である事は必要でない事に注意する。

第 II 章 連続係数を持つ拡散過程の正則点

— 回転不変の場合 —

この章では、 R^d ($d \geq 2$) での半径 R の球 Ω を考え、 $\bar{\Omega}$ に与えられた次の2階の微分作用素 \mathcal{A} の $C_0(\Omega)$ での^(*)closed extension $\bar{\mathcal{A}}$ を generator とする。H. Tanaka [28] によつて構成された Markov process を扱う事にする。

$$(1) \quad \mathcal{A} = \sum_{i,j=1}^d a_{ij} \frac{\partial^2}{\partial x_i \partial x_j} \quad x = (x_1, x_2, \dots, x_d) \in \bar{\Omega}$$

$$(1, a) \quad a_{ij} \in C(\bar{\Omega})$$

(1, b) strictly elliptic 即ち、ある定数 $M > 0$ が存在して

$$0 < \left[\sum_{i,j} a_{ij}(x) \lambda_i \lambda_j \right] \leq M, \quad |\lambda| = 1 \quad x \in \bar{\Omega}$$

定理 1. Ω 上に、(1) の \mathcal{A} に、次の意味で対応し、 $\bar{\mathcal{A}}$ を generator とする強 Markov process $X = (x_t, \zeta, N_t, P_x)$ が存在する。しかも path は連続である。f を compact support を持つ $C^2(\Omega)$ に属する函数とすれば、

$$(2) \quad \lim_{t \downarrow 0} \left\| \frac{T_t f - f}{t} - \sum_{i,j} a_{ij} \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} \right\|_{\Omega} = 0$$

注意 1. H. Tanaka [28] では、更に有界可測な係数を持つ一階の項がついてる場合、 $\Omega = R^d$ の時にも証明している。

以後、簡単のため、特に $d=2, 3$ の場合を考えよう。 \mathcal{A} を形式的に極座標で表現すると、 $d=3$ の時

$$(3) \quad = \alpha_r^r \cdot \frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \alpha_r^\theta \cdot \frac{\partial^2}{\partial r \partial \theta} + \frac{2}{r} \alpha_r^\varphi \cdot \frac{\partial^2}{\partial r \partial \varphi} + \frac{2}{r^2} \cdot \alpha_\theta^\varphi \cdot \frac{\partial^2}{\partial \varphi \partial \theta}$$

(*) $D_x = \{ u; \exists x; \text{bdd domain, } \{ \mathcal{A}^{(n)} \} \text{ approximating operator with sufficiently smooth coefficients, } \{ u^{(n)} \} \in C^2(U) \text{ で uniformly に converge } u \text{ 及び } f \in C(U) \text{ に converge する.} \}$ とおけば f は U , $\mathcal{A}^{(n)}$ 及び $u^{(n)}$ の選び方に無関係に定まる事が言えて、 $D_x \ni u$ に対して、 $\bar{\mathcal{A}}$ が定義できて $\bar{\mathcal{A}}u(x) = f(x)$ とおける。 $\bar{\mathcal{A}}$ の定義域は、 $u \in C_0(\Omega) = \{ u \in C(\Omega), u \rightarrow 0 \text{ as } \rho(x, \partial\Omega) \rightarrow 0 \}$ で dense で全ての $x \in \Omega$ に対し、 $u \in D_x$ で、 $\bar{\mathcal{A}}u \in C_0(\Omega)$ とする。

$$\begin{aligned}
 & + \frac{1}{r^2} \alpha_{\theta}^{\theta} \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \alpha_{\varphi}^{\varphi} \frac{\partial^2}{\partial \varphi^2} + \frac{1}{r} \alpha_r \frac{\partial}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \alpha_{\theta} \frac{\partial}{\partial \theta} \\
 & + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \alpha_{\varphi} \frac{\partial}{\partial \varphi}
 \end{aligned}$$

但し, $x_1 = r \sin \theta \cos \varphi$, $x_2 = r \sin \theta \sin \varphi$, $x_3 = r \cos \theta$, $r = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2$

$$\begin{aligned}
 (4) \quad \alpha_r^r &= a_{11} \sin^2 \theta \cos^2 \varphi + a_{22} \sin^2 \theta \sin^2 \varphi + a_{33} \cos^2 \theta \\
 & + 2a_{12} \sin^2 \theta \sin \varphi \cos \varphi + 2a_{13} \cos \theta \sin \theta \cos \varphi \\
 & + 2a_{23} \sin \theta \cos \theta \sin \varphi
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (5) \quad \alpha_{\theta}^r &= a_{11} \sin \theta \cos \theta \cos^2 \varphi + a_{22} \sin^2 \varphi \sin \theta \cos \theta - a_{33} \sin \theta \cos \theta \\
 & + 2a_{12} \sin \theta \cos \theta \sin \varphi \cos \varphi + a_{13} \cos \varphi (\cos^2 \theta - \sin^2 \theta) \\
 & + a_{23} \sin \varphi (\cos^2 \theta - \sin^2 \theta)
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (6) \quad \alpha_{\varphi}^r &= -a_{11} \sin \varphi \cos \varphi + a_{22} \sin \varphi \cos \varphi + a_{12} (\cos^2 \varphi - \sin^2 \varphi) \\
 & - a_{13} \frac{\sin \varphi \cos \theta}{\sin \theta} + a_{23} \frac{\cos \theta}{\sin \theta} \cos \varphi
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (7) \quad \alpha_{\theta}^{\varphi} &= -a_{11} \frac{\cos \varphi \sin \varphi \cos \theta}{\sin \theta} + a_{22} \frac{\sin \varphi \cos \varphi \cos \theta}{\sin \theta} \\
 & + a_{12} \frac{\cos \theta}{\sin \theta} (\cos^2 \varphi - \sin^2 \varphi) + a_{13} \sin \varphi - a_{23} \cos \varphi
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (8) \quad \alpha_{\theta}^{\theta} &= a_{11} \cos^2 \varphi \cos^2 \theta + a_{22} \cos^2 \theta \sin^2 \varphi + a_{33} \sin^2 \theta \\
 & + 2a_{12} \cos^2 \theta \sin \varphi \cos \varphi - 2a_{13} \sin \theta \cos \theta \cos \varphi \\
 & - 2a_{23} \sin \theta \cos \theta \sin \varphi
 \end{aligned}$$

$$(9) \quad \alpha_{\varphi}^{\varphi} = a_{11} \sin^2 \varphi + a_{22} \cos^2 \varphi - 2a_{12} \cos \varphi \sin \varphi$$

$$\begin{aligned}
 (10) \quad \alpha_r^r &= a_{11} (\cos^2 \varphi \cos^2 \theta + \sin^2 \varphi) + a_{22} (\cos^2 \theta \sin^2 \varphi + \cos^2 \varphi) \\
 & + a_{33} \sin^2 \theta + 2a_{12} \cos \varphi \sin \varphi (\cos^2 \theta - 1)
 \end{aligned}$$

$$-2a_{13} \sin \theta \cos \theta \cos \varphi - 2a_{23} \sin \theta \cos \theta \sin \varphi$$

$$(11) \quad \alpha_\theta = a_{11} \cos \theta \left(-2 \sin \theta \cos^2 \varphi + \frac{\sin^2 \varphi}{\sin \theta} \right) + a_{22} \cos \theta \left(-2 \sin \theta \sin^2 \varphi + \frac{\cos^2 \varphi}{\sin \theta} \right) + 2a_{33} \sin \theta \cos \theta - 2a_{12} \cos \theta \cos \varphi \sin \varphi \left(2 \sin \theta - \frac{1}{\sin \theta} \right) + 2a_{13} \cos \varphi (\sin^2 \theta - \cos^2 \theta) + 2a_{22} \sin \varphi (\sin^2 \theta - \cos^2 \theta)$$

$$(12) \quad \alpha_\varphi = a_{11} \sin \varphi \cos \varphi - a_{22} \sin \varphi \cos \varphi + 2a_{12} (\sin^2 \varphi - \cos^2 \varphi)$$

特に、今、この Markov process が回転不変であるとする。即ち、任意の回転 g に対して

$$(13) \quad P(t, x, \Gamma) = P(t, gx, g\Gamma)$$

であつたとする。その時、(3)はさらに簡単な形にあらわす事ができる。

LEMMA 1 定理1で構成した Markov process $X = (x_t, \zeta_t, N_t, P_x)$ が原点を中心として回転不変であつたとする。その時、次のような函数 $a(r)$, $b(r)$ が定まつて

- i) r の函数として、 $a(r)$, $b(r)$ は連続 on $(0, R]$
- ii) $\lim_{r \rightarrow 0} (a(r) - b(r)) = 0$
- iii) ある定数 $C_1, C_2 > 0$ があつて $C_2 < a(r), b(r) < C_1$, on $(0, R]$

$d=3$ の時, \mathcal{D} は

$$(14) \quad \mathcal{D} f(r, \theta, \varphi) = a(r) \frac{\partial^2 f}{\partial r^2} + \frac{2b(r)}{r} \frac{\partial f}{\partial r} + \frac{b(r)}{r^2} \left(\frac{\partial^2 f}{\partial \theta^2} + \frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{\partial^2 f}{\partial \varphi^2} + \frac{\cos \theta}{\sin \theta} \frac{\partial f}{\partial \theta} \right)$$

$d=2$ の時、更に鏡像不変の仮定を加えるならば

$$(15) \quad f(r, \theta) = a(r) \frac{\partial^2 f}{\partial r^2} + \frac{2b(r)}{r} \frac{\partial f}{\partial r} + \frac{b(r)}{r^2} \frac{\partial^2 f}{\partial \theta^2}$$

その場合、係数 a_{ij} は、($d=2, 3$ の時)

$$(16) \quad a_{ij}(x) = \delta_{ij} \cdot b(r) + \{a(r) - b(r)\} \frac{x_i x_j}{r^2}$$

と表現できる。

逆に, i), ii), iii) をみたら, $a(r)$, $b(r)$ によつて, (16) で表現される係数 a_{ij} を持つ Markov process は回転不変である。(原点を中心として)

注意 2. $d=2$ の時, 鏡像不変の仮定がないならば, 一般に

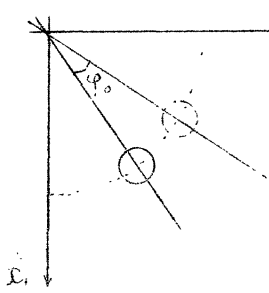
$$(17) \quad f(r, \theta) = a(r) \frac{\partial^2 f}{\partial r^2} + \frac{2b(r)}{r} \frac{\partial^2 f}{\partial r \partial \theta} + \frac{C(r)}{r^2} \frac{\partial^2 f}{\partial \theta^2} + \frac{C(r)}{r} \frac{\partial f}{\partial r} - \frac{2b(r)}{r^2} \frac{\partial f}{\partial \theta}$$

証明 3次元の場合を証明する。

1) α_r^I 及び α_r が r のみの函数 $a(r)$ 及び $2b(r)$ のなるのは明らかである。

2) α_φ は φ -invariant である。なぜなら任意の点 $x' = (r, \theta, \varphi')$

$x'' = (r, \theta, \varphi'')$ を固定し, $\varphi'' - \varphi' = \hat{\varphi}$ とする。 x' , x'' のある近傍で $x = (r, \theta, \varphi)$ ならば $f(x) = \varphi$ の値をとる C^2 に属する函数を考える。



x' , x'' を中心とする半径 ρ の球をそれぞれ S'_ρ , S''_ρ とおけば, $\tau_{S_\rho} = \inf(t; x_t \in S_\rho)$

$$(18) \quad f(x'') = \lim_{\rho \downarrow 0} \frac{E_{x''} f(x_{\tau_{S''_\rho}}) - f(x'')}{E_{x''}(\tau_{S''_\rho})}$$

$$= \lim_{\rho \downarrow 0} \frac{E_{(r, \theta, \varphi'')} f(x_{\tau_{S''_\rho}}) - (\varphi' + \hat{\varphi})}{E_{x''}(\tau_{S''_\rho})}$$

x_3 -軸のまわりの $\hat{\varphi}$ なる回転を考えると, ϕ' を $\partial S'_\rho$ 上の, ϕ'' を $\partial S''_\rho$ 上の harmonic measure とすれば

$$(19) \quad \text{右辺} = \lim_{\rho \downarrow 0} \int \frac{(\varphi + \hat{\varphi}) \phi'_r(r, \theta, \varphi') (dz) - (\varphi' + \hat{\varphi})}{E_{x''}(\tau_{S''_\rho})}$$

であるから, 回転不変の条件から

$$(20) \quad \text{右辺} = \lim_{\rho \downarrow 0} \frac{\varphi \phi'_r(r, \theta, \varphi') (dz) - \varphi'}{E_{x'}(\tau_{S'_\rho})}$$

$$= \mathcal{L}f(x')$$

従つて

$$(21) \quad \frac{\alpha_\varphi(x')}{r^2 \sin \theta} = \frac{\alpha_\varphi(x'')}{r^2 \sin \theta}$$

であるから、 α_φ は φ -invariant。 (今の証明は $0 < \varphi < 2\pi$ の時にのみ通用するが、連続性から、 $0 \leq \varphi < 2\pi$ までこめて φ -invariant)

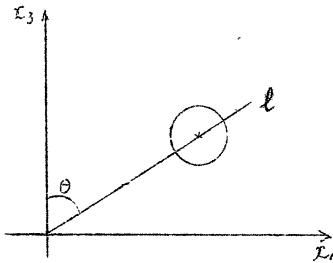
3) $\alpha_\varphi \equiv 0$ 、なんとすれば、(12)で $\varphi=0$ とおくと、 α_φ が φ -invariant に注意すれば

$$(22) \quad \alpha_\varphi = -2u_{12}(r, \theta, 0)$$

今、 $x=(x_1, x_2, x_3)$ の時、 $f(x) = x_1 x_2$ の値をとる函数 $f(x)$ をとれば

$$(23) \quad f(r, \theta, 0) = 2u_{12}(r, \theta, 0) = -\alpha_\varphi$$

従つて、 $\alpha_\varphi f(r, \theta, 0) = 0$ が言えればよい。 $x=(r, \theta, 0)$ を中心とする半径



ρ の球 S_ρ を考えると

$$(24) \quad \mathcal{N}f(r, \theta, 0) = \lim_{\rho \downarrow 0} \frac{E(r, \theta, 0) f(x_{\tau S_\rho}) - f(r, \theta, 0)}{E(r, \theta, 0) (\tau S_\rho)}$$

$f(r, \theta, 0) = 0$ に注意すれば

$$(25) \quad \mathcal{U}f(r, \theta, 0) = \lim_{\rho \downarrow 0} \frac{E(r, \theta, 0) f(x_{\tau S_\rho})}{E(r, \theta, 0) (\tau S_\rho)}$$

l 軸のまわりの 180° の回転を考えて、それぞれ対応する点を x' , x'' とすれば $f(x') = -f(x'')$ 。従つて

$$(26) \quad E_{(r, \theta, 0)} f(x_{\tau_{S\rho}}) = 0$$

4) $\alpha_{\varphi}^r = \alpha_{\hat{\varphi}}^{\varphi} = 0$ の証明 ; 3) の結果より, $\alpha_{\varphi} = 0$ であるから

$$(27) \quad \alpha_{\varphi}^r = \frac{\cos \theta}{\sin \theta} (a_{23} \cos \varphi - a_{13} \sin \varphi), \alpha_{\hat{\varphi}}^{\varphi} = a_{13} \sin \varphi - a_{23} \cos \varphi$$

従つて, $\alpha_{\varphi}^r = 0$ が言えればよい。もし, α_{φ}^r が φ -invariant が言えたとすれば

$$(28) \quad \alpha_{\varphi}^r = \frac{\cos \theta}{\sin \theta} a_{23}(r, \theta, 0)$$

となるから, 3) と同様にして, $a_{23}(r, \theta, 0) = 0$ が言えて, $\alpha_{\varphi}^r = 0$ となる。

α_{φ}^r が φ -invariant である事を証明しよう。任意に $x' = (r, \theta, \varphi')$,

$x'' = (r, \theta, \varphi'')$, $\varphi', \varphi'' > 0$ 。 $\varphi' - \varphi'' = \hat{\varphi}$ を固定して, それぞれの近傍で $x = (r, \theta, \varphi)$ の時, $f(x) = r\varphi$ なる C^2 に属する函数を考えれば, $\hat{\varphi}'$, $\hat{\varphi}''$ をそれぞれ $\partial S_{\rho}'$, $\partial S_{\rho}''$ の harmonic measure (x' , x'' を出発点とする) とおくと回転不変に注意すれば

$$(29) \quad \begin{aligned} f(x') &= \lim_{\rho \downarrow 0} \frac{\int r' \varphi \hat{\varphi}'(r, \theta, \varphi') (d(r', \theta, \varphi)) - r\varphi'}{E_{x'}(\tau_{S_{\rho}'})} \\ &= \lim_{\rho \downarrow 0} \frac{\int r' \varphi \hat{\varphi}''(r, \theta, \varphi'')(d(r', \theta, \varphi)) + \hat{\varphi} \cdot r' \hat{\varphi}''(r, \theta, \varphi'')(d(r', \theta, \varphi))}{E_{x''}(\tau_{S_{\rho}''})} \\ &\quad - r(\varphi'' + \hat{\varphi}) = \mathcal{L}f(x'') - \hat{\varphi} \mathcal{L}\hat{f}(x'') \end{aligned}$$

但し, \hat{f} は $x = (r, \theta, \varphi)$ の時, $f(x) = r$ となる函数。一方

$$(30) \quad f(x') = \varphi' \cdot \frac{2b(r)}{r} + 2\alpha_{\varphi}^r(r, \theta, \varphi')$$

従つて, (29) とあわせて

$$(31) \quad \varphi' \cdot \frac{2b(r)}{r} + 2\alpha_{\varphi}^r(r, \theta, \varphi') = \varphi'' \cdot \frac{2b(r)}{r} - \hat{\varphi} \frac{2b(r)}{r} + 2\alpha_{\varphi}^r(r, \theta, \varphi'')$$

それ由

$$(32) \quad \alpha_{\varphi}^r(r, \theta, \varphi') = \alpha_{\varphi}^r(r, \theta, \varphi'')$$

5) α_φ^φ は φ -invariant である事の証明 ; 任意に $x' = (r, \theta, \varphi)$, $x'' = (r, \theta, \varphi')$ を固定し, それぞれの近傍で $f(x) = \varphi^2$, $x = (r, \theta, \varphi)$ となる C^2 に属する函数を考えれば, 今までと同じようにして, $\hat{\varphi} = \varphi' - \varphi$ とすると

$$(33) \quad \mathcal{L} f(x') = \mathcal{L} f(x'') + 2\hat{\varphi} \mathcal{L} \hat{f}(x'')$$

ここに \hat{f} は $x'' = (r, \theta, \varphi)$ の時, $\hat{f}(x'') = \varphi$ となる函数。3)°の結果より $\alpha_\varphi = 6$, 従つて $2\hat{\varphi} \mathcal{L} \hat{f}(x'') = 0$ それ由, α_φ^φ は φ -invariant。

6) α_φ^φ は r のみの函数である事の証明 ; 5) の結果より,

$$(34) \quad \alpha_\varphi^\varphi = u_{22}(r, \theta, 0)$$

である事が分るから, $u_{22}(r, \theta, 0)$ が θ -invariant である事が言えればよい。任意に $x' = (r, \theta', 0)$, $x'' = (r, \theta'', 0)$ を固定して, その近傍で $x = (x_1, x_2, x_3)$ ならば $f(x) = x_2^2$ の値をとる C^2 に属する函数とすれば, x_2 -軸のまわりの $\theta' - \theta''$ の回転を考えると, $\mathcal{L} x_2 = 0$ に注意すれば

$$(35) \quad \mathcal{L} f(x') = \mathcal{L} f(x'')$$

従つて, $u_{22}(r, \theta, 0)$ は θ -invariant

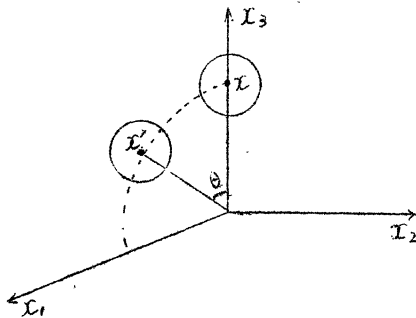
7) α_θ^θ は r のみの函数である事の証明 ; (7) と (9) より

$$(36) \quad \alpha_\theta^\theta = 2b(r) - \frac{1}{r} \alpha_\varphi^\varphi$$

であるから, 6)°の結果より明らか。

8) $\alpha_\theta = \cos \theta / \sin \theta \cdot \{r \text{ の函数} \}$ の証明 ; まず $a_{13}(r, \theta, 0) = 0$ を証明しよう。 $x = (x_1, x_2, x_3)$ の時, $f(x) = x_1 x_3$ の値をとる函数 f を考える。

$a_{13}(r, \theta, 0)$ は θ -invariant である。なぜならば, $x = (0, 0, x_3)$, $x' =$



$(x_1, 0, x_3 \cos \theta)$ なる 2 点を取り, それを中心とする半径 ρ の球 S_ρ, S'_ρ をとり, $\partial S_\rho, \partial S'_\rho$ をそれぞれ, x, x' に関する $\partial S_\rho, \partial S'_\rho$ 上の harmonic measure とすれば,

$$(37) \quad \mathcal{O}f(x') = \lim_{\rho \downarrow 0} \frac{E_{x'}(f(x_{\tau_{S\rho}})) - f(x')}{E_{x'}(\tau_{S\rho})} = \lim_{\rho \downarrow 0} \frac{\int Z_1 Z_3 6'_\rho(dz) - x_1 x_3 \cos \theta}{E_{x'}(\tau_{S\rho})}$$

$$= \lim_{\rho \downarrow 0} \frac{\int (Z_1 - x_1)(Z_3 + x_3(1 - \cos \theta)) 6'_\rho(dz) - x_1 x_3 \cos \theta}{E_{x'}(\tau_{S\rho})}$$

$\mathcal{O}(x_1) = \mathcal{O}(x_3) = 0$ に注意すれば、回転不変から

$$(38) \quad \mathcal{O}f(x') = \mathcal{O}f(x) = a_{13}(r, 0, 0)$$

それ由、 $a_{13}(r, \theta, 0)$ は θ -invariant, ところが明らかに

$$(39) \quad \mathcal{O}f(x) = 0, \quad x = (r, 0, 0)$$

従つて、 $a_{13}(r, \theta, 0) = 0$ 。 $x = (x_1, x_2, x_3)$ の時、 $f(x) = x_1^2$

あるいは x_3^2 の値をとる函数を考える事によつて、上と同様の方法で $a_{11}(r, \theta, 0)$

及び $a_{33}(r, \theta, 0)$ は θ -invariant である事が分る。

更に $a_{11}(r, \theta, 0) = a_{22}(r, \theta, 0)$ がいえる。というのは、 $x = (x_1, x_2, x_3)$ の時、 $f(x) = x_1^2 - x_2^2$ の値をとる函数を考えると

$$(40) \quad \mathcal{O}f(x) = 2a_{11}(x) - 2a_{22}(x)$$

$$(41) \quad \mathcal{O}f(r, 0, 0) = \lim_{\rho \downarrow 0} \frac{E_{(r,0,0)}f(x_{\tau_{S\rho}})}{E_{(r,0,0)}(\tau_{S\rho})}$$

x_3 軸についての回転を考える事によつて

$E_{(r,0,0)}f(x_{\tau_{S\rho}}) = 0$ が分るから、 $a_{11}(r, 0, 0) = a_{22}(r, 0, 0)$ 。従つて、

主張がなりたつ。同様に $x = (x_1, x_2, x_3)$ の時、 $f(x) = x_2^2 - x_3^2$ の値をとる函数

を考える事によつて、 $a_{22}(r, \theta, 0) = a_{33}(r, \theta, 0)$ が分る。即ち、

即ち、 $a_{11}(r, \theta, 0) = a_{22}(r, \theta, 0) = a_{33}(r, \theta, 0)$ 。さて、8⁹ の証明にうつらう。

$x = (r, \theta, \varphi)$ の時、 $f(x) = \cos \theta$ なる函数を考えると

$$(42) \quad \mathcal{O}f(r, \theta, \varphi) = -\frac{1}{r^2} \left(\sin \theta \alpha_\theta + \frac{\cos \theta}{r^2} \alpha_\theta^\theta \right)$$

$\cos \theta = \frac{x_3}{r}$ として、 $x_2 = 0$ とおくと、 $a_{12}(r, \theta, 0) = a_{23}(r, \theta, 0)$ に注意して

$$(43) \quad \mathcal{L} f(x_1, x_2, x_3) = a_{11}(r, \theta, 0) \cdot x_3 \cdot \frac{2x_1^2 - x_3^2}{r^5} + a_{22}(r, \theta, 0) \cdot x_3 \cdot \frac{-x_1^2 - x_3^2}{r^5} \\
 + a_{33}(r, \theta, 0) \cdot x_3 \cdot \frac{-3x_1^2}{r^5} + 2a_{13}(r, \theta, 0) \frac{-x_1 r^2 + 3x_1 x_3^2}{r^5}$$

上の結果より

$$(44) \quad \mathcal{L} f(r, \theta, 0) = a_{11}(r, \theta, 0) \left\{ \frac{x_3}{r^5} (-2x_1^2 - 2x_3^2) \right\} \\
 = -\frac{1}{r^2} \cos \theta \cdot a_{11}(r, \theta, 0) = \cos \theta \cdot \{r \text{ の函数} \}$$

α_θ^θ は r のみの函数だったから, (42) と (44) をあわせて, θ° が言える。

9) $\alpha_\theta^r = 0$ の証明 ; α_θ^r が φ -invariant であることは $x = (r, \theta, \varphi)$ の時, $f(x) = r\theta$ なる函数を考えることによつて分るから, (5) において, $\varphi = 0$ とおけば, $a_{12}(r, \theta, 0) = a_{13}(r, \theta, 0) = a_{23}(r, \theta, 0) = 0$ から

$$(45) \quad \alpha_\theta^r = a_{11} \sin \theta \cos \theta - a_{33} \sin \theta \cos \theta = 0$$

10) $\alpha_\theta^\theta = b(r)$, $\alpha_\varphi^\varphi = b(r)$, $\alpha_\theta = b(r) \frac{\cos \theta}{\sin \theta}$ の証明

1) と (10) より

$$(46) \quad \frac{2b(r)}{r} = \frac{1}{r} (a_{11}(r, \theta, 0) + a_{22}(r, \theta, 0))$$

7) と (8) より

$$(47) \quad \alpha_\theta^\theta = a_{11}(r, 0, 0)$$

6) と (9) より

$$(48) \quad \alpha_\varphi^\varphi = a_{22}(r, 0, 0)$$

$x = (x_1, x_2, x_3) = (r, \theta, \varphi)$ の時, $f(x) = x_3 = r \cos \theta$ なる値をとる函数を考える事によつて

$$(58) \quad A f(0) = 0$$

しかるに、0の近傍で、 $x = (x_1, x_2, x_3)$ の時、 $f(x) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2$ の値をとる C^2 に属する (compact support) 函数 f を考えれば

$$(59) \quad f(0) = 2(a_{11}(0) + a_{22}(0) + a_{33}(0))$$

右辺は strictly elliptic の性質より > 0 。矛盾

従つて残るのは entrance と regular であるが、これらは後で示すように、いずれの場合も可能である。ところで entrance の場合は 0 における path の行動は一意的に定まってしまうので、即ち境界条件はきまってしまうので問題はないが、regular の時は、更に境界条件を指定する必要がある。ところがこの場合は作り方から反射壁の境界条件になっているので、process はきまるが、境界 0 が regular の時、もとの process で考えれば、回転不変であるので 0 は $\{0\}$ に関して regular point である。この事実は、第 I 章 § 6 lemma 6.4 注意でのべたように canonical diffusion process の場合と事情が異なる事を示す。実際このような例がある事を示そう。 $d=2$ とし、

$$(60) \quad a(r) = \frac{\log r}{2 + \log r}, \quad b(r) = 1, \quad R = e^{-3}$$

とおけば、これは lemma 1 の条件をみたすから、(16) によつてきまる \mathcal{L} に対応する process は回転不変となり、その半径成分の generator \mathcal{L}_r は

$$(61) \quad \mathcal{L}_r = \frac{\log r}{2 + \log r} \frac{1}{r(\log r)^2} \frac{\partial}{\partial r} \left\{ r(\log r)^2 \frac{\partial}{\partial r} \right\}$$

であるから

$$6 = \int_0^{e^{-3}} \int_y^{e^{-3}} (2 + \log x) \frac{x(\log x)^2}{\log x} dx \frac{dy}{y(\log y)^2}$$

$$\mu = \int_0^{e^{-3}} \int_y^{e^{-3}} \frac{dx}{x(\log x)^2} \frac{2 + \log y}{\log y} y(\log y)^2 dy$$

を調べると、 $6 < \infty$ 、 $\mu < \infty$ となる。従つて 0 は regular である。しかし、このよ
 うな事は 3次元では起らない事が分る。即ち、

定理3 定理2と同じ仮定の下で, X の半径 process X_r の境界 0 は, 3次元ならば entrance に限る。

証明 lemma 1 より, X_r の generator \mathcal{A}_r は $a(r) \frac{\partial^2}{\partial r^2} + \frac{2b(r)}{r} \frac{\partial}{\partial r}$

となるから, 境界 0 は次の式によって判定される。 C は $(0, R)$ 上の一点で, 固定する。

$$B(\xi) = \int_C^\xi \frac{2b(\xi)}{\xi a(\xi)} d\xi$$

$$(63) \quad S(x) = \int_C^x e^{-B(\xi)} d\xi, \quad m(x) = \int_C^x \frac{1}{a(\xi)} e^{B(\xi)} d\xi$$

$$6 = \iint_{0 < y < x < C} dm(x) dS(y), \quad \mu = \iint_{0 < y < x < C} ds(x) dm(y)$$

0 が entrance であることは, $6 = \infty, \mu < \infty$ となることである。

lemma I i) ii) iii) から, C を十分小さくおいて

$$(64) \quad \frac{1}{2} < \frac{b(r)}{a(r)} < \frac{3}{2} \quad r \in [0, C]$$

として差支えない。 $\xi < C$ ならば

$$(65) \quad 3 \log \xi - 3 \log C \leq B(\xi) \leq 2 \cdot \frac{1}{2} \int_C^\xi \frac{1}{\xi} d\xi = \log \xi - \log C$$

従つて,

$$(66) \quad \begin{aligned} 6 &\geq \iint_{0 < y < x < C} dm(x) e^{-\log y + \log C} dy \\ &\geq e^{\log C} \int_0^C \int_y^C \frac{1}{C_1} e^{3 \log x - 3 \log C} e^{-\log y} dy \\ &= \frac{e^{-2 \log C}}{C_1} \int_0^C \frac{1}{4} (C^4 - y^4) \frac{1}{y} dy = \infty \end{aligned}$$

定理2より, natural はありえないから, 常に 0 は entrance.

$$(49) \quad \alpha_\theta = \frac{\cos \theta}{\sin \theta} \{ 2b(r) - \alpha_\theta^\theta \} - 2\alpha_r^\theta$$

9) より

$$(50) \quad \alpha_\theta = \frac{\cos \theta}{\sin \theta} \{ 2b(r) - \alpha_\theta^\theta \}$$

(46) (47) (48) (50) をあわせて, (10) が証明できる。以上の事を総合すると, 後は簡単な計算によつて (14) 式が言える。(16) 式の証明は, α_θ^θ と α_r^θ をくらべて, a_{13} と a_{23} の項を消すと

$$(51) \quad 2a_{11} \cos^2 \varphi \cos^2 \theta + 2a_{22} \sin^2 \varphi \cos^2 \theta - 2 \sin^2 \theta a_{33} \\
 + 2a_{12} \sin^2 \varphi \cos^2 \theta = 2b(r) \cos 2\theta$$

一方, (52) $\alpha_\theta^\theta + \alpha_r^\theta = a(r) + b(r) = a_{11} \cos^2 \varphi + a_{22} \sin^2 \varphi + a_{33} \\
 + 2a_{12} \sin \varphi \cos \varphi$ であるから, (51) と (52) より

$$(53) \quad -2a_{33} + 2a(r) \cos^2 \theta = 2b(r) \{ \cos 2\theta - \cos^2 \theta \}$$

従つて

$$(54) \quad a_{33} = b(r) + \frac{x_3^2}{r^2} (a(r) - b(r))$$

(i), (ii), (iii) の性質は明らかだから略する。

極座標で, 書いた時, $(0, \varphi, \theta)$ 以外の点での infinitesimal operator の形は, Lemma 1 のように与えられている。従つて $(0, \varphi, \theta)$, 即ち, 原点での infinitesimal operator の形を指定すると process は定まる。それは後でのべる半径 process の境界条件として与えられるので, 0 での境界の状態が Feller の分類でどのようになるかが問題になる。まずその前に, Dynkin [1] 10章 §6 定理 10.13 を引用しておこう。

LEMMA 2 $X = (x_t, \zeta, M_t, P_x)$ を (E, B) 上の Markov process, $P(t, x, \Gamma)$ をその transition probability, γ を (E, B) から (\tilde{E}, \tilde{B}) への measurable mapping で $\gamma E = \tilde{E}$, $\gamma(B) \subseteq \tilde{B}$, 更に次の条件がみたされているとする。

任意の $\Gamma \in \tilde{B}$ と, $\gamma x = \gamma x'$ なる任意の $x, x' \in E$ に対して

$$(55) \quad P(t, x, \gamma^{-1}\Gamma) = P(t, x', \gamma^{-1}\Gamma)$$

その時, $\tilde{x}_t = \gamma x_t$, \tilde{N}^0 を $\{\tilde{x}_t \in \Gamma\}$ ($t \geq 0, \Gamma \in \tilde{B}$) から生成される Borel field, $\tilde{M}_t = M_t \cap \tilde{N}^0$, $\tilde{P}_{\gamma x}(A)$, $A \in \tilde{N}^0$ とおくことによつて, (\tilde{E}, \tilde{B}) 上の Markov process $\tilde{X} = (\tilde{x}_t, \zeta, \tilde{M}_t, \tilde{P}_x)$ が構成できて, その transition probability は

$$(56) \quad \tilde{P}(t, \gamma x, \Gamma) = P(t, x, \gamma^{-1}\Gamma)$$

更に, X が強 Markov process ならば, \tilde{X} も強 Markov process であり, γ^* を $\gamma^* f(x) = f(\gamma x)$ なる mapping とすれば,

$$(57) \quad \begin{aligned} \gamma^* \tilde{T}_t &\stackrel{\text{def}}{=} T_t \gamma^* \\ \gamma^* \tilde{A} &= A_\gamma \end{aligned}$$

$$f \in D_{\tilde{A}} \iff \gamma^* f \in D_A$$

但し, $T_t, A, D_A, \tilde{T}_t, \tilde{A}, D_{\tilde{A}}$ は, それぞれ X 及び \tilde{X} の semi-group, infinitesimal operator 及びその定義域を示す。

この lemma より, 球 Ω 上の Markov process が回転不変ならば, γ を Ω から $[0, R)$ への mapping で, Ω $x = (r, \theta)$ ならば $\gamma x = r$ となるものとするれば, lemma の条件をみたすから $[0, d)$ 上の Markov process $\tilde{X} = (\tilde{x}_t, \zeta, \tilde{M}_t, \tilde{P}_x)$ が構成できる。それを X の半径 process と呼ぶ。

さて, 定理1で構成した process に回転不変の条件を加えて, その半径 process の境界条件を調べてみよう。まず

定理2 定理1で構成した球 Ω 上の Markov process が回転不変であるとすれば, X の半径 process の境界 O は, Feller の意味での natural boundary 及び exit boundary ではない。

証明 もし, natural あるいは exit であつたとする。その時 O は trap になるから,

第 III 章 不連続係数を持つ拡散過程の正則点

--- self-adjoint の場合 ---

§ 1. Green kernel による Markov process の構成-1(resolvent)

R^d の domain Ω (R^d 自身でもよい) 上に, 次の kernel $G(x, dy)$ が与えられたとする。

i) G は C_K から C_0 への linear operator である。即ち $f(x) \in C_K$ ならば, $\int_{\Omega} G(x, dy) f(y) \in C_0$ ここに $C_K = \{ \Omega \text{ 上の連続関数で compact support を持つもの全体} \}$, (*) $C_0 = \{ \Omega \text{ 上の連続関数で } \varepsilon > 0 \text{ に対して, compact set } F \text{ が存在して, } \sup_{x \notin F} f(x) < \varepsilon \text{ をみたすもので, } \|f\| = \sup_{x \in \Omega} f(x) \text{ のノルムをいれた Banach space} \}$

ii) G は positive operator 即ち $f \geq 0$ ならば $Gf(x) = \int_{\Omega} f(y) G(x, dy) \geq 0$

iii) G は weak principle of the positive maximum をみたす。即ち $m = \sup_x Gf(x)$ が strict に positive ならば, $S = \{ x : f(x) \geq 0 \}$ とおくと

$$(1.1) \quad m = \sup_x Gf(x)$$

その時, G , Lion [11] により, resolvent kernel G^λ を構成できる。即ち

定理 1.1 (Lion) 仮定 i), ii), iii) をみたす kernel に対して C_0 から C 写す。linear positive operator の family $\{G^\lambda\}_{\lambda > 0}$ が存在して次の性質を持つ。

$$(1.1.A) \quad \|\lambda G^\lambda\| \leq 1$$

$$(1.1.B) \quad \lambda, \mu > 0, \quad (\mu - \lambda) G^\lambda G^\mu = G^\lambda - G^\mu \text{ (resolvent equation)}$$

$$(1.1.C) \quad Gf = G^\lambda (Gf + f), \quad f \in C_K \\ = G^\lambda f + GG^\lambda f$$

証明 くわしくは原論文にめづつて, ここではその概略をのべよう。今, G が C_0 上の operator として拡張できたとする。例えば有界 operator の場合 (出来ない場合は, 多少 modify せねばならないがここでは省略する。) まず G^λ を次のように定義する。

$$(1.2) \quad G^\lambda = \sum_{k=0}^{\infty} (-\lambda)^k G^{k+1}, \quad 0 < \lambda < \frac{1}{\|G\|}$$

(*) Ω が有界領域の時は $C_0 = \{ f : f(x) \rightarrow 0, \text{ as } \rho(x, \partial\Omega) \rightarrow 0 \}$ となる。

明らかに G^λ は positive operator であり, G が weak principle of the positive maximum をみたすことから次の事が分る。

$$(1.1.A) \quad G^\lambda = G(I - \lambda G^\lambda) = (I - \lambda G^\lambda)G$$

$$(1.1.B) \quad \|\lambda G^\lambda\| \leq 1$$

(1.1.C) G^λ は resolvent equation をみたす。

(1.1.D) G^λ は weak principle of the positive maximum をみたす。

(1.1.A) (1.1.C) は明らかだから, まず (1.1.D) を証明しよう。今 $x_0 \in \Omega$ で $G^\lambda f(x)$ が strict positive maximum をとつたとする。その時, G が weak principle of the positive maximum をみたすことから, (1.1.A) より, ある点 x'_0 が存在して, $f(x'_0) - \lambda G^\lambda f(x'_0) \geq 0$ で, しかも $G^\lambda f(x'_0)$ は m の値をとる。従つて, $f(x'_0) < 0$ とすると矛盾になる。(1.1.B) を証明するには $\lambda G^\lambda 1 \leq 1$ が言えたら良い。

(1.1.A) に注意すると $\lambda G^\lambda 1 = G\{\lambda(1 - \lambda G^\lambda 1)\}$ 。 $\lambda G^\lambda 1 \geq 0$ であるから $G^\lambda 1$ がある点 x_0 で maximum m をとるとすれば, ある点 x'_0 が存在して, $1 - \lambda G^\lambda 1(x'_0) \geq 0$, かつ $\lambda G^\lambda 1(x'_0) = m$ 。従つて $m \leq 1$ 。

G^λ を任意の $\lambda > 0$ に拡張するには, $0 < \mu < 2^{n-1} / \|G\|$ が既に定義出来たと仮定して, $0 < \lambda < 2^n / \|G\|$ に対しては

$$(1.3) \quad G^\lambda = \sum_{k=0}^{\infty} (\mu - \lambda)^k (G^\mu)^{k+1}$$

と定義する。そうすると $G^\lambda (\lambda > 0)$ は unique に定まり, 再び (1.1.A) ~ (1.1.D) を満足する事がいえる。その証明は略する。

§ 2. Green kernel による Markov process の構成 - II (semi-group)

この § では, § 1 で構成した resolvent $\{G^\lambda\}$ にある仮定を加えて, semi-group $\{T_t\}$ の存在を云う。定理 2.2 の証明は, Lion [12] による。定理 2.3 は新しい結果である。まず, Hille-Yoshida の定理を, 次の形でのべておこう。

定理 2.1 B を実数値 Banach space $\{G^\lambda\}_{\lambda > 0}$ を B から B への linear な連続な operator で, 次の仮定をみたすものとする。

$$(2.1.A) \quad \|\lambda G^\lambda\| \leq 1$$

$$(2.1.B) \quad \lambda, \mu > 0 \quad (\mu - \lambda) G^\lambda G^\mu = G^\lambda - G^\mu$$

その時 $\overline{G(B)} = \{B \text{ の } G^\lambda \text{ による image の closure}\}$ とおくと, $G(B)$ 上に, 連続で

submarkov な semi-group $\{T'_t\}_{t \geq 0}$ が存在して、任意の $f \in \overline{G(B)}$ に対して

$$(2.1) \quad G^\lambda f = \int_0^\infty e^{-\lambda t} T'_t f \, dt$$

証明 概略だけをのべる。 $B_\nu = \nu(\nu G^\nu - I)$ とおく。更に T'_t を次のように定義する。

$$(2.2) \quad T'_t G^\lambda G^\mu f = \lim_{\nu \rightarrow \infty} e^{t B_\nu} G^\lambda G^\mu f$$

その limit の存在は、仮定 (2.1.A) 及び (2.1.B) により確かめられる。この T'_t を $G(B)$ に拡張する。次に T'_t の定義 (2.2) より

$$(2.3) \quad \left[\frac{d}{dt} T'_t G^\lambda z \right]_{t=0} = \lambda G^\lambda z - z$$

となる事に注意すると、 $y = G^\nu G^{\nu'} x$ $z = \int_0^\infty e^{-\lambda t} T'_t y \, dt$ とおくと

$$(2.4) \quad \left[\frac{d}{dt} T'_t G^\lambda z \right]_{t=0} = \left[\frac{d}{dt} e^{\lambda t} \int_t^\infty e^{-\lambda s} T'_s y \, ds \right]_{t=0} \\ = \lambda G^\lambda z - G^\lambda T_0 y$$

(2.2) 式より $T'_0 y = y$ であるから、(2.4) は

$$(2.5) \quad G^\lambda y = \lambda G^\lambda z - \left[\frac{d}{dt} T'_t G^\lambda z \right]_{t=0}$$

となる。従つて (2.3) と (2.5) から (2.1) が言える。

定理 2.2 G を weak principle of the positive maximum をみたす positive kernel とし、更に次の仮定をみたすものとする。

(仮定 A) G の image は Ω の 2 点を分離する。その時、 Ω 上の bounded measurable function \hat{f} が存在して

$$(2.6) \quad \lim_{k \uparrow \infty} k G^k f = \hat{f}, \quad \forall f \in C_0$$

$$(2.7) \quad \hat{f} = f \quad \forall f \in \overline{G(C_K)} (*)$$

証明 1) 函数族 E_λ を次のように定義する。

$$(2.8) \quad E_\lambda = \{ f \in C_0, \text{positive}, \forall k \geq 0, k G^{k+\lambda} f \leq f \}$$

明らかに $\mu \geq \lambda$ ならば、 $E_\mu \supseteq E_\lambda$ で、 $f, g \in E_\lambda$ ならば $f \wedge g \in E_\lambda$ 。又 $E = \bigcup_{\lambda > 0} E_\lambda$ とおけば、 $f \wedge g \in E$ である。今、 D を下のように定義すると

$$(2.9) \quad D = \{ f \in C_0, f = f_1 - f_2, f_i \in E, i = 1, 2 \}$$

(*) $\overline{G(C_K)} = \{ C_K \text{ の } G^\lambda \text{ による image の closure} \}$

$D \supset G^\lambda(C_0)$ である。なぜならば $f \geq 0$ とすると resolvent equation より

$$(2.10) \quad kG^{k+\lambda}G^\lambda f = G^\lambda f - G^{k+\lambda} \leq G^\lambda f$$

であり、一般の f に対しては、 $f = f^+ - f^-$ とかけることから、分る。更に D は *réticulé* である。というのは $f = f_1 - f_2 \in D$ とすれば、 $f^+ = f_1 - f_1 \wedge f_2 \in D$ 、 $f, g \in D$ ならば、 $f \vee g = (f - g)^+ + g \in D$ だからである。さて、 $Gf = G^\lambda(Gf + f)$ であるから、 $G(C_K) \supset G^\lambda(C_0) \subset D$ となることに注意すれば、仮定により $G(C_K)$ が Ω の点を分離するから、 D も Ω の点を分離する。従つて Stone-Weierstrass の定理より、 D は C_0 で dense である。即ち

$$(2.11) \quad \{G^\lambda(C_0), \lambda \geq 0\} \underset{\text{dense}}{\subset} D \subset C_0$$

2) 函数 f に対して、 $\lim_{k \rightarrow \infty} kG^k f$ がどうなるか調べてみよう。
 $G(C_K) \ni f$ の場合。 $f = G^\lambda g$ 、 $\lambda \geq 0$ 、 $g \in C_K$ の時は

$$(2.12) \quad kG^k G^\lambda g = k \cdot \frac{1}{k-\lambda} \{G^\lambda g - G^k g\}$$

であるから、 $kG^k f$ は uniformly に f に収束する。それ故 $f \in G(C_K)$ に対して

$$(2.13) \quad \lim_k kG^k f = f \quad (\text{uniformly})$$

$D \ni f$ の場合。 $f \in E_\lambda$ として、 $k' \geq k$ ならば

$$(2.14) \quad k'G^{k'+\lambda} f - kG^{k+\lambda} f = (k' - k)G^{k'+\lambda} (f - kG^{k+\lambda} f) \geq 0$$

であるから、 $kG^{k+\lambda}$ は $k \uparrow \infty$ につれて単調に増加だから、ある函数 f があつて

$$(2.15) \quad \lim_{k \uparrow \infty} kG^{k+\lambda} f = \hat{f} \quad (\text{monotone})$$

resolvent equation より

$$(2.16) \quad kG^k f = kG^{k+\lambda} f + \lambda kG^k G^{k+\lambda} f$$

であるから

$$(2.17) \quad \lim_{k \uparrow \infty} kG^k f = f$$

従つて、 $f \in D$ に対しても、(2.17) がなりたつ。

$C_0 \ni f$ の場合。 D は到る所 C_0 で dense かつ $\|kG^k\| \leq 1$ であるから

$$(2.18) \quad \lim_k G^k f(x) = \hat{f}(x) \leq \sup_{x \in \Omega} f(x)$$

定理 2.3 G は定理 2.2 の仮定の外に、次の仮定をみたすものとする。

(仮定 B) $G(x, dy)$ は Lebesgue measure dy に関して density $G(x, y)$ を持つ。

(仮定 C) Ω に含まれる任意の compact set K に対して、 K のみに depend する定数 $C_1, C_2 > 0$ があつて、全ての $x_1, x_2 \in K$ について

$$(2.19) \quad C_1 \phi(|x_1 - x_2|) > G(x_1, x_2) > C_2 \phi(|x_1 - x_2|)$$

但し、 $\phi(\cdot)$ は第 I 章定理 4.1 に定義したものである。

(仮定 D) 任意の閉球 E に対して、compact set F が存在して

$$(2.20) \quad \sup_{\substack{x \in \Omega \\ y \in E}} F G(x, y) < \infty$$

その時、全ての $f \in C_0$ について

$$(2.21) \quad f = \hat{f}, \text{ 即ち } \lim_{k \uparrow \infty} G^k f(x) = f(x), \quad \forall x \in \Omega$$

注意 1 G が仮定 B, 仮定 C をみたすならば、必然的に仮定 A はみたされる。 ω_n を半径 r_n の球、 ω'_n を半径 $2r_n$ の同心球において連続関数 g_n を次の値をとるように定める。

$$(2.22) \quad g_n(x) = \begin{cases} 1 & , x \in \bar{\omega}_n \\ 0 < g_n(x) < 1 & , x \in \omega'_n - \bar{\omega}_n \\ 0 & , x \in \Omega - \omega_n^c \end{cases}$$

その時、 $\int_{\Omega} G(x, y) g_n(y) dy$ なる形の函数全体は、 Ω の点を分離する。というのは、今、任意の点 $x, y, |x - y| = r > 0$ をとつてきて、 x, y を含む十分大きい compact set K をえらび固定する。更に x を中心とする十分小さい半径 r_n の球 ω_n を $2r_n < r$ となるようにすれば

$$(2.23) \quad \int_{\Omega} G(y, z) g_n(z) dz \leq C_1 \phi(r - 2r_n) |\omega'_n|$$

$$(2.24) \quad \int_{\Omega} G(x, z) g_n(z) dz \geq C_2 \phi(2r_n) |\omega_n|$$

但し、 $|\omega_n|, |\omega'_n|$ はそれぞれ ω_n, ω'_n の体積とする。

さて、任意の ω_n に対して、 n に independent な定数 $C > 0$ が定まつて

$$(2.25) \quad \frac{|\omega'_n|}{|\omega_n|} \leq C$$

となる事に注意すれば, r_n を十分小さくする事によって

$$(2.26) \quad \frac{\phi(2r_n)}{\phi(r-2r_n)} \geq \frac{C_1 |\omega'_n|}{C_2 |\omega_n|}$$

とする事が出来る。従つて

$$(2.27) \quad \int_{\Omega} G(x, z) g_n(z) dz > \int_{\Omega} G(y, z) g_n(z) dz$$

これからみて明らかなように, $\{\omega_n\}$ を Ω の base となるものをとれば, Ω の2点を分離するものとして, 可算個のものがとれる。

定理の証明1) 定理2.2より, $\lim_{k \uparrow \infty} k G^k f(x)$ は C_0 上の linear functional と考える事ができて, 従つて, (たとえば Dynkin [1] lemma 2.8) ある total mass が1以下の measure $\mu(x, dy)$ が存在して

$$(2.28) \quad \lim_{k \uparrow \infty} k G^k f(x) = \int_{\Omega} f(y) \mu(x, dy)$$

と表現出来る。($k G^k 1 \leq 1$ と G^k が positive operator であるのに注意) 定理を証明するために, 次の lemma を用いよう。

LEMMA 2.1 全ての $x \in \Omega$ に対して $\mu(x, A) = 0$ となる集合 A が存在して, $x \in \Omega - A$ ならば全ての $f \in C_0$ に対して

$$(2.29) \quad f = \hat{f}$$

証明 まず, $f \in E_\lambda$ を考える。 $f > \hat{f}$ は明らかであり

$$(2.30) \quad \int_{\Omega} f(y) \mu(x, dy) = \lim_{k \uparrow \infty} k \int_{\Omega} G^k f(y) \mu(x, dy) \\ = \lim_{k \uparrow \infty} k G^k f(x)$$

(2.7) より

$$= \int_{\Omega} f(y) \mu(x, dy)$$

従つて

$$(2.31) \quad \int_{\Omega} |f(y) - \hat{f}(y)| \mu(x, dy) = 0$$

これは, 勿論 D でもなりたち, 従つて C_0 でもなりたち。今, $\{f_n\}$ を C_0 で dense な可算個の函数族とし, A_n を $f_n(y) \neq \hat{f}_n(y)$ なる点 y の全体とする。その時, 明らかに

$$(2.32) \quad \mu(x, A_n) = 0$$

であり、 $A = \bigcup_n A_n$ とおけば $\mu(x, A) = 0$ である。しかも $\{f_n\}$ は C_0 で dense であるから

$$(2.33) \quad f = \hat{f} \quad \forall f \in C_0 \text{ in } \Omega - A$$

定理の証明に戻ろう。今、ある点 $x_0 \in \Omega$ が存在して、 $x_0 \in A$ であつたとする。 x_0 を含む十分広い compact set K を固定すると、仮定Cにより、 K のみに depend する定数 $C_1, C_2 > 0$ があつて、

$$(2.34) \quad C_1 \phi(|x_1 - x_2|) \geq G(x_1, x_2) \geq C_2 \phi(|x_1 - x_2|), \quad x_1, x_2 \in K$$

この K に対して、十分小さい半径 r の x_0 の球近傍 $U(x_0)$ が存在して

$$(2.35) \quad \frac{1}{3} C_2 \phi(r) > \sup_{\substack{x \in \Omega - K \\ y \in U(x_0)}} G(x, y)$$

となるように出来る。なぜなら左辺は $r \downarrow 0$ につれて、無限大になり、右辺は単調に減少するからである。(仮定Dに注意) 更に lemma 2.1 より $\mu(x_0, \{x_0\}) = 0$ であるから、任意の $\varepsilon < \frac{1}{3}$ に対して、 $U(x_0)$ を

$$(2.36) \quad \mu(x_0, U(x_0)) < \frac{C_2}{C_1} \frac{\varepsilon}{M} \quad (M \text{ は次元のみに depend する定数 (2.41) 式をみよ。})$$

となるようにとる事が出来る。以後、これらの $K, U(x_0)$ を固定する。

さて、 g_n を (2.22) の値をとる C_K に属する函数とすれば

$$(2.37) \quad \sup_{K - U(x_0)} \int_{\Omega} G(x, y) g_n(y) dy < \frac{1}{3} \int_{\Omega} G(x_0, y) g_n(y) dy$$

となるように、 g_n をえらぶ事ができる。それは、 ω_n として x_0 を中心とする十分小さい半径 r_n の球とする。($2r_n < r$ となるようにとる) その時

$$(2.38) \quad \sup_{x \in K - U(x_0)} \int_{\Omega} G(x, y) g_n(y) dy < C_1 \phi(r - 2r_n) |\omega'_n|$$

$$(2.39) \quad \int_{\Omega} G(x_0, y) g_n(y) dy \geq C_2 \phi(2r_n) |\omega_n|$$

(2.25) 式に注意すれば、 r_n を十分小さくとる事によつて

$$(2.40) \quad \frac{1}{3} C_2 \phi(2r_n) |\omega_n| > C_1 \phi(r - 2r_n) |\omega'_n|$$

が成り立つようにできる。即ち、(2.37) 式が得られた。次に次元にのみ depend する定数 M があつて

$$(2.41) \quad \frac{\sup_{x \in U(x_0)} \int_{\Omega} G(x, y) g_n(y) dy}{\int_{\Omega} G(x_0, y) g_n(y) dy} < \frac{C_1}{C_2} M$$

となる事を証明する。なぜなら

$$(2.42) \quad \text{左辺} < \frac{C_1 \sup_{x \in U(x_0)} \int_{\Omega} \phi(|x-y|) g_n(y) dy}{C_2 \int_{\Omega} \phi(|x_0-y|) g_n(y) dy}$$

$$\begin{aligned} &\leq \frac{C_1 \sup_{x \in U(x_0)} \int_{\omega'_n} \phi(|x-y|) dy}{C_2 \int_{\omega_n} \phi(|x_0-y|) dy} = \frac{C_1 \int_{\omega'_n} \phi(|x_0-y|) dy}{C_2 \int_{\omega_n} \phi(|x_0-y|) dy} \\ &\leq \frac{C_1}{C_2} M \end{aligned}$$

(2.35), (2.37) 及び (2.41) 式より

$$\begin{aligned} (2.43) \quad &\int_{\Omega} \int_{\Omega} G(x, y) g_n(y) dy \mu(x_0, dx) = \int_{U(x_0)} \int_{\Omega} G(x, y) g_n(y) dy \mu(x_0, dx) \\ &+ \int_{K-U(x_0)} \int_{\Omega} G(x, y) g_n(y) dy \mu(x_0, dx) + \int_{\Omega-K} \int_{\Omega} G(x, y) g_n(y) dy \mu(x_0, dx) \\ &< \frac{C_1}{C_2} M \cdot \frac{C_2}{C_1} \frac{\varepsilon}{M} \int_{\Omega} G(x_0, y) g_n(y) dy + \frac{1}{3} \int_{\Omega} G(x_0, y) g_n(y) dy \\ &+ \frac{1}{3} C_2 \phi(x) \int_{\Omega} g_n(y) dy \\ &< \frac{1}{3} \int_{\Omega} G(x_0, y) g_n(y) dy + \frac{1}{3} \int_{\Omega} G(x_0, y) g_n(y) dy \\ &+ \frac{1}{3} \int_{\Omega} G(x_0, y) f_n(y) dy \\ &= \int_{\Omega} G(x_0, y) g_n(y) dy \end{aligned}$$

この事は、定理 2.2 (2.7) に矛盾する。従つて $A = \emptyset$ である。

定理 2.4 G^λ の値域は、 C_0 で dense である。(C_0 -ノルムの意味で)

証明 $f \in E_\lambda$ とする。(2.15) より、 $kG^{k+\lambda}f$ は単調に \hat{f} に収束し、 $kG^{k+\lambda}f \in C_0$ 、
 定理 2.3 より $f = \hat{f} \in C_0$ だから Dini の定理より、 Ω で一様に

$$(2.44) \quad \lim_{k \uparrow \infty} kG^{k+\lambda}f = f \quad (\text{uniformly})$$

従つて

$$(2.45) \quad \lim_{k \uparrow \infty} k G^k f = \lim_{k \uparrow \infty} \frac{k}{k-\lambda} (k-\lambda) G^k f = f \quad (\text{uniformly})$$

それ由, $f \in D$ に対しても, 一様に収束する. D が C_0 で dense である事に注意すれば, 結論がでる.

定理 2.4 が言えると, Hille-Yoshida の定理より, C_0 上の強連続で submarkov な semi-group $\{T_t\}_{t \geq 0}$ が存在して,

$$(2.46) \quad G^\lambda f = \int_0^\infty e^{-\lambda t} T_t f dt$$

であり, T_t は C_0 を C_0 にうつす. 従つて, Dynkin [1] lemma 2.10 より, transition probability $P(t, x, F)$ (これの存在は T_t が C_0 上の linear functional である事から明らかである) は確率連続, 即ち

$$(2.47) \quad \lim_{t \downarrow 0} P(t, x, U) = 1, \quad U \text{ open set, } x \in U$$

それ由, Dynkin [1] 定理 3.7 より, path は右連続, 左極限を持つ有界^(*) Markov process が構成出来る. 更に Dynkin [1] 定理 3.10 より, 強 Markov 性を持つ事が分り, 従つて, 同上 [1] 定理 3.13 より quasi-left-continuity が導かれる. これらの事をあわせて, (その他に, Borel field M_t についての多少の注意を要するが) 次の事が分る.

定理 2.5 (Dynkin [1] 定理 3.14) B を Ω 上の topological Borel field とした時, 上の $P(t, x, F)$ を transition probability とする (Ω, B) 上の standard process $X = (x_t, \xi, M_t, P_x)$ が構成出来る.

§3. canonical diffusion process の dual process の構成

Ω を十分なめらかな境界を持つ有界領域とする. 第 I 章でのべたように, stopped canonical diffusion process X^Ω が構成できて, Ω での Green 関数が存在する. ここでは, §1~§2 の方法を用いて, ある条件の下で, X^Ω の dual process を構成しよう. $G^\Omega(x, y)$ の dual kernel $G_*^\Omega(x, y)$ を, 次のように定義する.

(*) Markov process $X = (x_t, \xi, M_t, P_x)$ が有界であるとは, $\omega \in \{0, \xi(\omega)\}$ に対して, $x_t(\omega)$ ($0 < t < \infty$) はある compact set に含まれていることである.

$$(3.1) \quad G_*^\Omega(x, y) = G^\Omega(y, x) \quad x, y \in \Omega$$

$G_*^\Omega(x, y)$ が§1~§2の諸条件をみたす事が言えればよい。即ち、

定理3.1 は(1.1.A)~(1.1.C)の条件をみたす、(1.1)の形の微分作用素とする。
 更に $C(x) = 0$ とし、すべての compact support を持つ、非負 C^2 -函数 v に対して

$$\text{仮定 (3.1)} \quad - \int_{\Omega} \Delta v(x) dx > 0$$

とする。その時、 $G_*^\Omega f(x) = \int_{\Omega} G_*^\Omega(x, y) f(y) dy$ とおけば

- i) G_*^Ω は C_K から C_0 への linear operator である。
- ii) G_*^Ω は positive operator である。
- iii) G_*^Ω は weak principle of the positive maximum をみたす。
- iv) $G_*^\Omega(C_K)$ は Ω の2点を分離する。
- v) Ω に含まれる任意の compact set K に対して、 K のみに depend する定数 $C_1, C_2 > 0$ があつて、第I章定理4.1の ϕ に対し

$$(3.2) \quad C_1 \phi(|x_1 - x_2|) > G_*^\Omega(x_1, x_2) > C_2 \phi(|x_1 - x_2|), \quad x_1, x_2 \in K$$

- vi) 任意の閉球 E に対して、compact set F が存在して

$$(3.3) \quad \sup_{\substack{x \in \Omega - F \\ y \in E}} G_*^\Omega(x, y) < \infty$$

証明 ii)は明らかであり、vi)は $G_*^\Omega(x, y)$ が $x=y$ で2変数に関して連続、従つて $G_*^\Omega(x, y)$ をそうであるから明らかであり、v)は第I章定理4.1そのものである。従つて定理2.3注意1から、iv)が導かれる。v)と $G_*^\Omega(x, y)$ が2変数に関して連続な事から、任意の $f \in C_K$ に対して $G_*^\Omega f$ は連続で(例えばツボレフ [26])、更に $(*) \lim_{x \rightarrow a} G_*^\Omega(x, y) = 0, a \in \partial \Omega$ となる事を用いると、i)が証明できる。残りはiii)だけである。iii)は次のW. Littmanの定理から導かれる。それは

定理3.2 (Littman) Ω は定理3.1のものとし、仮定3.1をみたすものとする。 D を有界 Dirichlet 領域 (∂D が Ω に関し、regular pointのみからなる領域)とする。もし、locally integrable in D な函数 u が、 D で compact support を持つ、 $C^2(D)$ に属する全ての non-negative な函数 v に対して

$$(3.4) \quad \int_D u(x) \Delta v(x) > 0$$

をみたすならば, 更に D のある compact subdomain D_λ に対して

$$(3.5) \quad 0 < M = \operatorname{ess. sup}_x \sup_D u(x) = \operatorname{ess. sup}_x \sup_{D_\lambda} u(x)$$

が言えるならば

$$(3.6) \quad u = M \text{ almost everywhere}$$

この証明は, 長いので原論文 [14] にゆずる事にして, 省略する。さて iii) の証明に戻ろう。
 任意の $f \in C_K$ に対して, $u(x) = \int_\Omega C_*^\Omega(x, y) f(y) dy$ を考える。 $S = \{x; f(x) > 0\}$ とおく。 $\Omega - S$ に含まれる任意の Dirichlet 領域 D' をとり, D' で compact support を持ち, $C^2(\Omega)$ に属する全ての非負関数 v に対して

$$(3.7) \quad \begin{aligned} & \int_{D'} \int_\Omega G_*^\Omega(x, y) f(y) dy \Delta v(x) dx \\ &= \int_\Omega \int_\Omega G_*^\Omega(x, y) f(y) dy \Delta v(x) = \int_\Omega f(y) dy \int_\Omega G^\Omega(y, x) \Delta v(x) dx \\ &= - \int_\Omega f(y) v(y) dy = - \int_{D'} f(y) v(y) dy > 0 \end{aligned}$$

$m = \sup_{x \in S} G_*^\Omega f(x)$ とおけば, 仮定 3.1 と (3.7) より, $u(x) - m$ は (3.4) をみたすから, もし, $\Omega - S$ で $G_*^\Omega f(x)$ が m より大きくなるなら, その点を含む任意の Dirichlet 領域 D' で m より大きくなる。 D' として $\partial\Omega$ を境界とするものがとれるから, これは矛盾する。

注意 1 仮定 (3.1) は, もし係数が十分なめらかならば, の dual operator *

$$(3.8) \quad \mathcal{L}_u^* = (b_{ij} u)_{x_i x_j} + (b_i u)_{x_i} - C \cdot u$$

を

$$(3.9) \quad \mathcal{L}^* u = a'_{ij} u_{x_i x_j} + b'_i u_{x_i} - C' u$$

とかきなおした時, $C' > 0$ を意味する。

§ 4. 不連続係数を持つ拡散過程の構成 - I (微分方程式論からの準備)

Ω を R^d ($d > 2$) の十分になめらかな境界を持つ有界領域とする。今, Ω 上で定義された次の微分作用素 を考えよう。

(*) $G^\Omega(x, y) = G(x, y) - E_x^\Omega G(x_{\tau_\Omega}, y)$ であるから, 第 I 章 § 5 (5.21) から $\lim_{y \rightarrow a} G^\Omega(x, y) = 0$

$$(*) \quad (4.1) \quad \Delta u = -\sum_{i,j=1}^d \frac{\partial}{\partial x_i} (a_{ij} \frac{\partial u}{\partial x_j})$$

ここに, $a_{ij} = a_{ji}$ で実数値有界可測函数とする。さらに uniformly elliptic を仮定する。即ち, 正定数 $\lambda > 1$ が存在して

$$(4.2) \quad \lambda^{-1} |\xi|^2 < \sum_{i,j=1}^d a_{ij}(x) \xi_i \xi_j < \lambda |\xi|^2, \quad |\xi|^2 = \xi_1^2 + \xi_2^2 + \dots + \xi_d^2$$

この § では, W. Littman, G. Stampacchia, F. Weinberger [13] に従って, 前 § の条件をみたす Green kernel が存在する事をのべ, それによつて Markov process を構成する。尚, この場合は連続な path を持つものが作れる。

Ω に対して, $\partial\Omega$ をその境界, $\bar{\Omega} = \Omega \cup \partial\Omega$ とする。(以下の論義は $\partial\Omega$ はなめらかと限らなくともよい)

$$(4.3) \quad C(\bar{\Omega}) = \{ \bar{\Omega} \text{ 上の実数値連続函数 } \}$$

$$C^1(\bar{\Omega}) = \{ \Omega \text{ 上1回連続的の微分可能な函数で } C(\bar{\Omega}) \text{ に属するもの, その偏導函数は } \bar{\Omega} \text{ 上連続に拡張できる } \}$$

$$C_0^1(\bar{\Omega}) = \{ C^1(\bar{\Omega}) \text{ に属する函数で } \rho(x, \partial\Omega) \rightarrow 0 \text{ につれて } 0 \text{ になるもの } \}$$

$$H^{1,P}(\Omega) = \{ C^1(\bar{\Omega}) \text{ を, ノルム } \|\cdot\|_{H^{1,P}(\Omega)} \text{ で completion したものの } \}$$

$$\text{但し, } \|u\|_{H^{1,P}(\Omega)} = \|u\|_{L^P(\Omega)} + \sum_{i=1}^d \|u_{x_i}\|_{L^P(\Omega)} \quad (P > 1)$$

$$H_{loc}^{1,P}(\Omega) = \{ u; \Omega', \bar{\Omega}' \subset \Omega, u \in H^{1,P}(\Omega') \}$$

$$H_0^{1,P}(\Omega) = \{ C_0^1(\bar{\Omega}) \text{ の } H^{1,P}(\Omega) \text{ における closure } \}$$

$$H^{-1,P'}(\Omega) = \{ H_0^{1,P}(\Omega) \text{ の dual space } \} \text{ 但し } P > 1, \frac{1}{P} + \frac{1}{P'} = 1$$

注意 1 $H^{-1,P'}(\Omega)$ は次の形の distribution 全体からなる。

$$(4.4) \quad T = -\sum_{i=1}^d (f_i)_{x_i}, \text{ 但し } f_i \in L^{P'}(\Omega)$$

(附録参照) $H_0^{1,P}(\Omega)$ は reflexive Banach space である。

定義 4.1 $f_0, f_1, \dots, f_d \in L^2(\Omega)$ が与えられた時, $u(x) \in H^{1,2}(\Omega)$ が,

(4.5) 式の解でゐるとは

(*) 場合に依つて, 断りなしに Ω の外では $a_{ij} = \delta_{ij}$ とおく事によつて, \mathbb{R}^d 全体の作用素として考える事もある。こうおいても (4.2) はみたまされてゐる事に注意。

$$(4.5) \quad \mathcal{D}u = f_0 - \sum_{i=1}^d (f_i)_{x_i}$$

全ての $\phi \in H_0^{1,2}(\Omega)$ に対して、次の (4.6) 式がみたされる事である。

$$(4.6) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j} a_{ij} u_{x_i} \phi_{x_j} dx = \int_{\Omega} (f_0 \phi + \sum_{i=1}^d f_i \phi_{x_i}) dx$$

特に、 $u \in H_0^{1,2}(\Omega)$ の場合、 u は $\partial\Omega$ で vanish するという。

解 u に対して、次の定理がなりたつ。いずれも証明は附録を参照せられたい。

定理 4.1 $f_i \in L^2(\Omega)$ ($i=1, 2, \dots, d$) 及び $h \in H^{1,2}(\Omega)$ が与えられたとせよ。

その時、次の (4.7) 及び (4.8) 式をみたす唯一の解が存在する。

$$(4.7) \quad u = (f_i)_{x_i} \quad (i=1, 2, \dots, d)$$

$$(4.8) \quad u - h \in H_0^{1,2}(\Omega)$$

定理 4.2 今、 Ω を球とする。その時 $f_i \in L^P(\Omega)$ ($i=1, \dots, d$) と $h \in H^{1,P}(\Omega)$ 、 $P > d$ に対して、(4.7) 及び (4.8) をみたす解は $\bar{\Omega}$ で Hölder 連続である。

定理 4.3 $f_i \in L^P(\Omega)$ ($P > d$) に対して $\partial\Omega$ で vanish する (4.7) の解は

$$(4.9) \quad \max_{\bar{\Omega}} |u(x)| < C \lambda [\text{meas } \Omega]^{1/d - 1/P} \|f_i\|_{L^P(\Omega)}$$

ここに C は p と d のみに depend する。

定義 4.2 函数 $u(x) \in H_{loc}^{1,2}(\Omega)$ が $\mathcal{D}u = 0$ の Ω における local solution であるとは、全ての $\phi \in C^1(\bar{\Omega})$ で compact support を持つものに対して、(4.10) 式がなりたつ事である。

$$(4.10) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j} a_{ij} u_{x_i} \phi_{x_j} dx = 0$$

local solution に対して、次の事がなりたつ。

定理 4.4 Ω における $\mathcal{D}u = 0$ の local solution に対して、次の不等式が成立する。

$$(4.11) \quad \sum_{i=1}^d \int_{S(y,\rho)} u_{x_i}^2 dx < \frac{4\lambda^2}{(R-\rho)^2} \int_{S(y,R)} u_{x_i}^2 dx$$

ここに λ は (4.2) の定数 λ で、 $S(y,\rho)$ 及び $S(y,R)$ はそれぞれ半径 ρ 及び R の y を中心とする球で $\rho < R$ 、 $S(y,R) \subset \Omega$

定理 4.5 Ω における $\mathcal{D}u = 0$ の任意の (*) positive local solution に対して、

(*) ここでいう positive とは、 > 0 の事であり、§1~§3 で用いた positive と異なる。§1~§3 までの用法に従えば strict に positive という事である。

$\bar{\Omega}$ (Ω なる Ω' で

$$(4.12) \quad \max_{x \in \Omega'} u(x) < C \min_{x \in \Omega'} u(x)$$

ここに C は λ, Ω, Ω' のみに depend する定数

定理 4.6 Ω における $\Delta u = 0$ の local solution は Ω 中の任意の compact subdomain で Hölder continuous である。即ち、任意の $\Omega', \bar{\Omega}' \subset \Omega$ に対して定数 $K = K(\lambda, \Omega', \Omega)$, $\alpha = \alpha(\lambda, \Omega', \Omega)$ が存在して、任意の $x', x'' \in \Omega'$ に対して

$$(4.13) \quad |u(x') - u(x'')| < K \|u\|_{L^2(\Omega)} |x' - x''|^\alpha$$

これらの定理の証明も、附録を参照の事。

定義 4.3 $u(x) \in H^{1,2}(\Omega)$ が Ω で Δ -subsolution であるとは

$$(4.14) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j=1}^d a_{ij} u_{x_i} \phi_{x_j} \leq 0$$

が全ての non-negative function $\phi \in H_0^{1,2}(\Omega)$ に対して、みたされることである。 Ω において u が Δ -supersolution であるとは、 $-u$ が Δ -subsolution である事を意味する。次の定理は maximum principle の一つである。

定理 4.7 もし、 $u(x) \in H^{1,2}(\Omega)$ が、 $\partial\Omega$ で、 $H^{1,2}(\Omega)$ の意味で non-positive な Δ -subsolution ならば、 $u(x)$ は Ω 上殆んど到る所、non-positive である。

$H^{1,2}(\Omega)$ の意味で、 $\partial\Omega$ 上 non-positive とは $C^1(\bar{\Omega})$ に属する函数列 $\{u_m\}$ で i) $u_m \leq 0$ on $\partial\Omega$ ii) $u_m \rightarrow u$ in $H^{1,2}(\Omega)$ をみたすものが存在する事である。これを証明するために、次の lemma を準備する。

Lemma 4.1 $u(x) \in H^{1,p}(\Omega)$ が、 $H^{1,p}(\Omega)$ の意味で $\partial\Omega$ 上 non-positive ならば、任意の $k > 0$ に対して

$$(4.15) \quad u(x) - \{u(x)\}^k$$

は $H_0^{1,p}(\Omega)$ に属する。但し $\{u\}^k$ とは、 $u < k$ の時 u と一致し、 $u > k$ の時 k の値をとる函数である。

証明 仮定により、 $C^1(\bar{\Omega})$ に属する函数列 $\{u_m\}$ で定理 4.7 の i), ii) をみたすものがとれる。その時 $\{u_m\}^k$ は $H^{1,p}(\Omega)$ に属し、

$$(4.16) \quad \lim_{m \rightarrow \infty} \|\{u_m\}^k - \{u\}^k\|_{L^p(\Omega)} \leq \lim_{m \rightarrow \infty} \|u_m - u\|_{L^p(\Omega)} = 0$$

$$(4.17) \quad \lim_{m \rightarrow \infty} \sup \| \{u_m\}^k \|_{H^{1,P}(\Omega)} \leq \|u\|_{H^{1,P}(\Omega)}$$

であるから, subsequence $\{u_m\}^k$ が存在して, $H^{1,P}(\Omega)$ で weakly に $\{u\}^k$ に収束する。従つて, Banach-Saks の定理によつて, $\{u_m\}^k$ の適当な convex 1次結合 v_m をとつてきて (それは明らかに $H^{1,P}(\Omega)$ に属する) $\{u\}^k$ に $H^{1,P}(\Omega)$ の意味で収束 (強い意味で) させる事ができる。その由 $(*) v_m - v_m$ は $\partial\Omega$ で vanish する $H^{1,P}(\Omega)$ に属する函数であり, $u - \{u\}^k$ はその $H^{1,P}(\Omega)$ の意味での極限である事が上の事から分つて, lemma が証明される。

定理 4.7 の証明 $u(x)$ を定理の仮定をみたすものとする, 任意の $\varepsilon > 0$ に対して, $u(x) - \{u(x)\}^\varepsilon$ は Ω で non-negative であり, lemma 4.1 より $H_0^{1,2}(\Omega)$ に属する。

(4.14) 式で, ϕ として, $u - \{u\}^\varepsilon$ をとれば, ϕ_{x_j} は $u(x) < \varepsilon$ の範囲で 0 である事に注意すると

$$(4.18) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j=1}^d a_{ij} (u_{x_i} - \{u\}_{x_j}^\varepsilon) \phi_{x_j} dx = \int_{\{u(x) \geq \varepsilon\}} \sum_{i,j=1}^d a_{ij} u_{x_i} \phi_{x_j} dx$$

$$= \int_{\{u(x) \geq \varepsilon\}} \sum_{i,j=1}^d a_{ij} (u_{x_i} - \{u\}_{x_j}^\varepsilon) \phi_{x_j} dx = \int_{\Omega} \sum_{i,j=1}^d a_{ij} \phi_{x_i} \phi_{x_j} dx$$

であるから

$$(4.19) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j=1}^d a_{ij} \phi_{x_i} \phi_{x_j} dx \leq 0$$

(4.2) に注意すれば, $\phi_{x_i} = 0$ ($i=1, 2, \dots, d$) a.e 従つて $u(x) = \{u(x)\}^\varepsilon$ a.e ε 任意であるから $u(x) \leq 0$ a.e

定義 4.4 Ω は開球とする。 Ω 上の有界変動な measure μ に対して, $u \in L^1(\Omega)$ が, (4.20) 式の $\partial\Omega$ で vanish する weak solution であるとは

$$(4.20) \quad \mathcal{A}u = \mu$$

全ての $\phi \in H_0^{1,2}(\Omega) \cap C(\bar{\Omega})$, $\mathcal{A}\phi \in C(\bar{\Omega})$ に対して

$$(4.21) \quad \int_{\Omega} u \mathcal{A}\phi dx = \int_{\Omega} \phi d\mu$$

(*) $v_h = \sum_{e=h}^{eh} C_{he} \{u_e\}^k$, $C_{he} \leq 0$, $\sum_{e=1}^{eh} C_{he} = 1$ の時 $\hat{v}_h = \sum_{e=h}^{eh} C_{he} \{u_e\}$ と定義する。

がみたされる事である。

まず、このような weak solution が唯一つ存在する事を証明しよう。

定理 4.8 $\partial\Omega$ で vanish する $\Delta u = \mu$ の weak solution が、唯一つ存在し、すべての $p' < d/d-1$ に対して $H_0^{1, p'}(\Omega)$ に属する。

証明 定理 4.1 から、 $T \in \bar{H}^{1, 2}(\Omega)$ に対して、 $G(T) = u$ が $\Delta u = T$ の $H_0^{1, 2}(\Omega)$ の unique な解となるような、 $H^{-1, 2}(\Omega)$ から $H_0^{1, 2}(\Omega)$ への linear operator G が存在する事が分る。(定理 4.1 において、 $h=0$ とする。) 更に定理 4.2 から、この operator G は $P > n$ に対して、 $H^{-1, P}(\Omega)$ から $C(\bar{\Omega})$ の中へ写し、定理 4.3 によって、 G の $H^{-1, P}(\Omega)$ での restriction は、連続作用素となる。特に $\psi \in C(\bar{\Omega})$ に対して

$$(4.22) \quad \max_{\bar{\Omega}} |G\psi| \leq C \lambda [\text{meas } \Omega]^{\frac{1}{d}-\frac{1}{P}} \|\psi\|_{H^{-1, P}}^{(*)} \quad P > n$$

従つて、 u が $\partial\Omega$ で vanish する $\Delta u = \mu$ の weak solution であるためには全ての $\psi \in C(\bar{\Omega})$ に対して

$$(4.23) \quad \int_{\Omega} u \psi \, dx = \int_{\Omega} G(\psi) \, d\mu$$

をみたす事が必要にして十分である。今、 $H^{-1, P}(\Omega)$ の subspace $G(H^{-1, P}(\Omega))$ 上の linear functional l を考えると、(4.22) より、 $H^{-1, P}(\Omega)$ 上の linear functional と考える事ができて、従つて任意の $\psi \in H^{-1, P}$ に対して

$$(4.24) \quad l(G(\psi)) = \int_{\Omega} \psi(x) \phi(x) \, dx, \exists \phi(x) \in H_0^{1, p'}, \frac{1}{P} + \frac{1}{p'} = 1$$

一方、 $G(H^{-1, P}(\Omega)) \subset C(\bar{\Omega})$ であるから、 $G(H^{-1, P}(\Omega))$ の dual space は有界変動な measure μ を含む。それ由、(4.23) の解が存在する。($C(\bar{\Omega})$ ($H^{-1, P}(\Omega)$) unique である事は、右辺が $C(\bar{\Omega})$ 上の linear functional である事から明らかである。

注意 2 もし、 $u \in H_0^{1, 2}(\Omega)$ が

$$(4.25) \quad \int_{\Omega} \sum_{i, j=1}^d a_{ij} u_{x_i} \phi_{x_j} \, dx = \int_{\Omega} \phi \, d\mu$$

(*) $C(\bar{\Omega})$ は $H^{-1, P}(\Omega)$ で dense

をみたすなら, $u = \mu$ の, $\partial\Omega$ で vanish する weak solution である. というのは $\psi \in C(\bar{\Omega})$, $\phi = G(\psi)$ とおけば定義より

$$(4.26) \quad \int_{\Omega} u \psi dx = \int_{\Omega} \sum_{i,j=1}^d a_{ij} \phi_{x_i} u_{x_j} dx = \int_{\Omega} \phi d\mu$$

注意3 (4.23) の解を u とすると, (4.22) より, 任意の $\psi \in C(\Omega)$

$$(4.27) \quad \int_{\Omega} u \psi dx < C \lambda [\text{meas } \Omega]^{\frac{1}{d} - \frac{1}{p}} \int_{\Omega} |d\mu| \|\psi\|_{H^{-1,p}(\Omega)}$$

従つて $C(\Omega)$ が $H^{-1,p}(\Omega)$ で dense だから

$$(4.28) \quad \|u\|_{H_0^{1,p'}(\Omega)} < C \lambda [\text{meas } \Omega]^{\frac{1}{d} - \frac{1}{p}} \int_{\Omega} |d\mu|$$

次に, weak solution は, なめらかな係数を持つ方程式の weak solution によつて近づける事が出来ることを示そう. 次の性質を持つ函数族 $\{\alpha_k(x)\}$ を考える.

$$(1) \quad \alpha_k(x) \in C^{\infty}(R^d)$$

$$(2) \quad \alpha_k(x) \leq 0$$

$$(3) \quad \alpha_k(x) = 0, \quad |x| > \frac{1}{k}$$

$$(4) \quad \int_{R^d} \alpha_k dx = 1$$

approximating operator $\mathcal{A}^k u = - \sum_{i,j=1}^d \frac{\partial}{\partial x_j} (a_{ij}^{(k)} \frac{\partial}{\partial x_j})$ を次のように定義する.

$$(4.29) \quad a_{ij}^{(k)}(x) = \int_{R^d} a_{ij}(y) \alpha_k(x-y) dy$$

(a_{ij} は Ω の外では δ_{ij} として拡張しておく.)

$$(4.30) \quad a_{ij}^{(k)} \xi_i \xi_j = \int_{R^d} a_{ij}(y) \xi_i \xi_j \alpha_k(x-y) dy$$

となるから, uniformly elliptic である. 更に $a_{ij}^{(k)} \in C^{\infty}(R^d)$ である.

定理 4.9 Ω を球とする. Ω 上の任意の有界変動の measure μ に対して, $\mathcal{A}^k u^{(k)} = \mu$ の weak solution $u^{(k)}$ は, 任意の $p' < d/d-1$ をとると, $H_0^{1,p'}(\Omega)$ で weakly に $\mathcal{A}u = \mu$ の weak solution u に収束する. 従つて, 任意の $q < d/d-2$ をとると L^q で strongly に収束する. (*)

(*) 証明からみて分るように $\frac{1}{q} > \frac{1}{p'} - \frac{1}{d}$ を満足する q をとれば L^q -収束する.

証明 最初に $d\mu = \psi dx$, $\psi \in C(\bar{\Omega})$ の場合に証明する。その時, weak solution $u^{(k)}$ は, $H_0^{1,2}(\Omega)$ に属する解である。即ち, 全ての $\phi \in H_0^{1,2}(\Omega)$ について

$$(4.31) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j=1}^d a_{ij}^k u_{x_i}^{(k)} \phi_{x_j} dx = \int_{\Omega} \psi \phi dx$$

(4.28) により, $\|u^{(k)}\|_{H^{1,2}(\Omega)}$ は uniformly bounded であり, 定理4.2より $u^{(k)}$ は $\bar{\Omega}$ で uniformly Holder 連続 ($u^{(k)} \in H_0^{1,2}(\Omega)$ に注意)。

従つて subsequence k_j が存在して $u^{(k_j)}$ は $H_0^{1,2}$ で weakly に, $\bar{\Omega}$ で uniformly に Holder 連続函数 u に収束する。 a_{ij}^k は, 全ての $L^r(\Sigma)$ で strongly に収束するから, 全ての compact support を持つ $C^\infty(\bar{\Omega}) \ni \phi$ に対して

$$(4.32) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j=1}^d a_{ij} u_{x_i} \phi_{x_j} dx = \int_{\Omega} \psi \phi dx$$

それ由, 全ての $\phi \in H_0^{1,2}(\Omega)$ に対して, (4.32) がなりたつ。定義によつて $u \in H_0^{1,2}(\Omega)$ は $u = \psi$ の解である。この解は unique であるから, $u^{(k)}$ は $H_0^{1,2}(\Omega)$ で weakly に u に収束する。

次に一般の場合を考えよう。 $\mathcal{A}^k u^{(k)} = \mu$ の weak solution $u^{(k)}$ を考えると, 任意の $\psi \in C(\bar{\Omega})$ に対して, $\phi^{(k)} \in H_0^{1,2}(\Omega)$ を $\mathcal{A}^k \phi^{(k)} = \psi$ の解とすれば

$$(4.33) \quad \int_{\Omega} u^{(k)} \psi dx = \int_{\Omega} \phi^{(k)} d\mu$$

を満足する。一方, 前に述べた事より $\phi^{(k)}$ は uniformly に, $\mathcal{A} \phi = \psi$ の解 ϕ に収束する。

又 (4.28) より $\|u^{(k)}\|_{H^{1,P'}(\Omega)}$ は uniformly bounded であるから subsequence $k_i \rightarrow \infty$ が存在して, $u^{(k_i)}$ は weakly に $u \in H_0^{1,P'}(\Omega)$ に収束する。従つて (4.33) から, $\mathcal{A} \phi = \psi$ となるような $\psi \in C(\bar{\Omega})$ と $\phi \in H_0^{1,2}$ について

$$(4.34) \quad \int_{\Omega} u \psi dx = \int_{\Omega} \phi d\mu$$

それ由, u は $\mathcal{A} u = \mu$ の weak solution である。 $L^q(\Omega)$ での収束は Sobolev の定理によつて, $u^{(k_i)}$ が $H_0^{1,P'}(\Omega)$ で weakly に u に収束するならば $\frac{1}{q} > \frac{1}{P'} - 1/d$ を満足する全ての q に対して, ある subsequence があつて, $L^q(\Omega)$ で strongly に収束させる事ができ, weak solution u が unique であることから $u^{(k_i)}$ が $L^q(\Omega)$ で strongly に収束するからである。

§ 5. 不連続係数を持つ拡散過程の構成-II (Green 函数)

この§では、(4.1)の \mathcal{L} に関連するGreen 函数を定義し、それが§1でとり扱ったkernel G の性質を持つ事を証明する。以後、断りなしに Ω は R^d における開球とする。

定義5.1 δ_y を y におけるDirac measure とする。 Ω でvanish する $g = \delta_y$ の weak solution $G(x, y)$ を、 \mathcal{L} の Ω におけるGreen 函数という。

$G(x, y)$ の性質を、係数が十分なめらかな場合のGreen 函数の性質から導くのであるが、その前に次の事を注意しておく。

注意1 $\bar{\Omega}$ で1回連続的の微分可能な函数 $f(x)$, ($f \in C^1(\bar{\Omega})$) は、 $\bar{\Omega}$ で uniformly Lipschitz continuous である。即ち、定数 $M > 0$ が存在して、任意の $x, y \in \bar{\Omega}$ について

$$(5.1) \quad |f(x) - f(y)| \leq M |x - y|$$

なぜならば、 $x_0 = (x_1^0, x_2^0, x_3^0)$, $y = (y_1, y_2, y_3) \in \bar{\Omega}$ とすると (簡単の為、3次元の時を考える。)

$$(5.2) \quad f(y) - f(x_0) = \int_{x_0}^y \left[\frac{\partial f}{\partial x_1} \cos \alpha + \frac{\partial f}{\partial x_2} \cos \beta + \frac{\partial f}{\partial x_3} \cos \gamma \right] ds$$

ここに、 α, β, γ は $\overrightarrow{x_0 y}$ と x_1 軸, x_2 軸, x_3 軸とのなす角、積分路は $x_0 y$ を結ぶ線分、 s は x_0 からの長さとする。 $f \in C^1(\bar{\Omega})$ であるから、 $\bar{\Omega}$ で $\frac{\partial f}{\partial x_1}, \frac{\partial f}{\partial x_2}, \frac{\partial f}{\partial x_3}$ は bounded。従つて (5.1) がなりたつ。

注意2 特に、 $a_{ij} \in C^2(\bar{\Omega})$ の時、(4.1)の \mathcal{L} に対して $-$ を generator として持つ canonical diffusion process X^Ω が構成出来る。(上の注意1及び第I章§2参照) 第I章§4でのべたようにGreen 函数 $G^\Omega(x, y)$ が存在するが、それは定義5.1によるGreen 函数である。 $G^\Omega(x, y) = \int_0^\infty P^\Omega(t, x, y) dt$ であるから $P^\Omega(t, x, y) = P^\Omega(t, y, x)$ (\mathcal{L} の self-adjoint 性) に注意すると $G^\Omega(x, y) = G^\Omega(y, x)$ 。従つて、Dynkin [1] T | 3.2 | より Ω で Holder 連続な函数 ϕ に対して

$$(5.3) \quad f(y) = \int_{\Omega} -\mathcal{L} G^\Omega(y, x) f(x) dx = - \int_{\Omega} \mathcal{L} G^\Omega(x, y) f(x) dx$$

$G(x, y)$ の性質をのべる前に、以下の事実を注意しておく。

定義5.2 $-$ capacity* $C_{\mathcal{L}}(E)$ 。 E を closed set $\subset \Omega$ とする。

(*) \mathcal{L} -capacity と名づけたのは、Frostman流の capacity という意味である。

$$(5.4) \quad D_{\mathcal{D}}(\phi) \equiv \int_{\Omega} \sum_{i,j=1}^d a_{ij} \phi_{x_i} \phi_{x_j} dx$$

と定義した時, \mathcal{F} -capacity $C_{\mathcal{F}}(E)$ とは

$$(5.5) \quad C_{\mathcal{F}}(E) = \inf_{\substack{\phi \in H_0^{1,2}(\Omega) \\ \phi > 1 \text{ on } E \\ \text{in the sense} \\ \text{of } H_0^{1,2}}} D_{\mathcal{D}}(\phi)$$

のこととする。その時

定理 5.1 $H_0^{1,2}(\Omega)$ に属し, E 上, $H_0^{1,2}(\Omega)$ の意味で, $u(x) \geq 1$ なる unique 函数 $u(x)$ が存在して

$$(5.6) \quad C(E) = D(u)$$

さらに E 上, $H_0^{1,2}(\Omega)$ の意味で $u=1$ であり, ∂E に concentrate する non-negative measure μ が unique に定まつて

$$(5.7) \quad u(x) = \int_{\Omega} G(x,y) \mu(dy)$$

である。又, $\mu(E) = C_{\mathcal{F}}(E)$

証明 i) unique な函数 $u(x)$ の存在: $\phi \in H_0^{1,2}(\Omega)$ で E 上 $H_0^{1,2}$ の意味で $\phi \geq 1$ な函数全体は closed convex set をなす。更に $H_0^{1,2}(\Omega)$ は Hilbert 空間であるから, その unique な存在が言えて, (5.6) をみたく。

ii) E 上, $H_0^{1,2}(\Omega)$ の意味で $u=1$ である事: これは

$$(5.8) \quad D(\{u\}^1) < D_{\mathcal{D}}(u)$$

であるから, 次の Lemma が言えればよい。

LEMMA 1. $u(x) \in H_0^{1,p}(\Omega)$ で E 上, $H_0^{1,p}(\Omega)$ の意味で $u(x) \geq 1$ とする。その時 $\{u(x)\}^1 = 1$ が E 上, $H_0^{1,p}(\Omega)$ の意味でなりたつ。

証明 $\{u_m\}$ は E 上 $u_m \geq 1$ で $H_0^{1,p}(\Omega)$ で u に収束する函数列とすれば, $\{u_m\}^1$ の subsequence があつて weakly に収束する。従つて Banach-Saks の定理によつて $\{u_m\}^1$ の凸 1 次結合が strong に $\{u\}^1$ に収束し, E 上 1 に等しい。

(**) $H_0^{1,2}$ の意味で E で $\phi \geq 1$ とは $\phi-1$ が E で $H_0^{1,2}(\Omega)$ の意味で non-negative という事, 即ち $\{u_m\} \in M_0 = \{\text{Lipshitz function in } \bar{\Omega}\}$ i) $u_m > 0$ on E
 ii) $u_m \rightarrow u$ in $H_0^{1,2}(\Omega)$

iii) (5.7) 式の証明; まず, 上の u に対し, 次の事がなりたつ。

LEMMA 2. 任意の $\phi \in H_0^{1,2}(\Omega)$ で E 上 $H_0^{1,2}(\Omega)$ の意味で non-negative な函数 ϕ に対して

$$(5.9) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j}^d a_{ij} u_{x_i} \phi_{x_j} dx \geq 0$$

証明 任意の $\varepsilon > 0$ に対して, $u + \varepsilon \phi$ を考えよう。その時

$$(5.10) \quad D(u + \varepsilon \phi) \geq D(u)$$

であるから

$$(5.11) \quad \frac{d}{d\varepsilon} D_L(u + \varepsilon \phi) \Big|_{\varepsilon=0} > 0$$

さて, 次に $C^\infty(\bar{\Omega}) \cap C_K(\bar{\Omega})$ 上の continuous linear functional

$$(5.12) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j}^d a_{ij} u_{x_i} \phi_{x_j} dx$$

を考えよう。すると L. Schwartz [25] P17 Th III より, unique な measure $d\mu$ が定まつて

$$(5.13) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j}^d a_{ij} u_{x_i} \phi_{x_j} dx = \int_{\Omega} \phi d\mu$$

更に, (5.9) から $d\mu$ は E 上に concentrate する non-negative measure であり, E 上 $H_0^{1,2}(\Omega)$ の意味で $u=1$ だから, $\partial\Omega$ 上に concentrate する事が分る。§4 注意2より, u は $\partial\Omega$ で vanish する $\mathcal{D}u = \mu$ の weak solution であるから, 次の定理5.2が言えれば (5.7) 式が導かれる。即ち

定理5.2 全ての有界変動の measure μ に対して

$$(5.14) \quad u(x) \equiv \int_{\Omega} G(x, y) d\mu(y)$$

は存在し, $a \cdot e$ で finite で, $\partial\Omega$ で vanish する $\mathcal{D}u = \mu$ の weak solution である。

証明 一般性を失う事なしに μ は non-negative measure とする事ができる。今, non-negative function $\psi \in C(\Omega)$ をとり, ϕ を $\mathcal{D}\phi = \psi$ の $H_0^{1,2}(\Omega)$ での解とする。定理4.2より $\phi \in C(\bar{\Omega})$ で定理4.7より non-negative である。更に

$$(5.15) \quad \phi(y) = \int G(x, y) \psi(x) dx$$

は明らかだから Fubini の定理より

$$(5.16) \quad \int \phi(y) d\mu(y) = \iint G(x,y) \psi(x) dx d\mu(y) \\ = \int \psi(x) u(x) dx$$

これは、任意 $\psi \in C(\Omega)$ と $\phi = \psi$ となる $H_0^{1,2}(\Omega) \ni \phi$ に対してなりたつたのだから、定義より、(5.14) の $u(x)$ は weak solution である。

IV) $\mu(E) = C \tilde{\chi}(E)$ の証明; $u \in H_0^{1,2}(\Omega)$ で、 E 上 $H_0^{1,2}(\Omega)$ の意味で $u=1$ だから $\{\phi^s\}$ が存在して、 $\phi^s \in M_0$, $\phi^s \rightarrow u$ in $H_0^{1,2}(\Omega)$, かつ $\phi^s = 1$ on E 。(5.13) 式を考えると左辺は $C \tilde{\chi}(E)$ に収束し、右辺は任意の s に対して $\mu(E)$ である。従つて証明ができた。*

次の定理は、第I章定理4.1と類似のものであるが、そのときまる定数 C_1, C_2 は a_{ij} に depend していたのに反し、今の場合は ellipticity constant λ にのみ depend させてとる事が出来る事を示している。

定理5.3 §4で定義した \mathcal{K} を考える。 Ω に含まれる任意の compact set K に対して、 K 及び ellipticity constant C のみに depend する $C_1, C_2 > 0$ があつて

$$(5.17) \quad C_1 \phi(|x-y|) \geq G(x,y) \geq C_2 \phi(|x-y|), \quad x, y \in K$$

証明 係数が滑らかな時、第I章の結果より、 $x \neq y$ で $G(x,y)$ は2変数に関して連続で、 $\lim_{x \rightarrow y} G(x,y) = +\infty$ である。従つて、任意の $y \in \Omega$ を fix して

$$(5.18) \quad J_a = \{x \mid G(x,y) \geq a\}$$

を考えると、 y は J_a の内点にある。 J_a に対して、定理5.1できまる u は、unique な measure ν_a が定まつて (5.7) のように表現できて、 ν_a は ∂J_a に concentrate している事から u は y で連続それ故

$$(5.19) \quad 1 = \int_{\Omega} G(x,y) d\nu_a(x)$$

このことは

$$(5.20) \quad C \tilde{\chi}(J_a) = \frac{1}{a}$$

Ω_r ($0 < r < 1$) を y に関して Ω を uniform dilatation して得られた領域とする。

$$(5.21) \quad a = \min_x \min_{\partial \Omega_r} G(x,y)$$

とおけば、 G は superharmonic function (第I章 §4 注意2) であるから、

(*) $C^\infty(\Omega) \cap C_K(\bar{\Omega})$ で $H_0^{1,2}(\Omega)$ で dense だから、(5.13) は $H_0^{1,2}(\Omega) \ni \phi$ に対してもなりたつ。

(*) $\phi(\cdot)$ は、第I章定理4.1でのべたもの

$$(5.22) \quad \bar{\Omega}_r \subset J_a$$

従つて、 $E \subset F$ ならば $C_{\mathcal{F}}(E) < C_{\mathcal{F}}(F)$ に注意すると

$$(5.23) \quad C_{\mathcal{F}}(\bar{\Omega}_r) < C_{\mathcal{F}}(J_a) = \frac{1}{a} = \frac{1}{\min_{\partial\Omega_r} G(x, y)}$$

同様に

$$(5.24) \quad D = \max_{\partial\Omega_r} G(x, y)$$

とおけば、 $G(x, y)$ は $\Omega - \bar{\Omega}_r$ で harmonic に注意すれば

$$(5.25) \quad C_{\mathcal{F}}(\bar{\Omega}_r) > C_{\mathcal{F}}(J_b) = \frac{1}{b} = \frac{1}{\max_{\partial\Omega_r} G(x, y)}$$

(5.23)と(5.25)をあわせると、

$$(5.26) \quad \min_{\partial\Omega_r \ni x} G(x, y) \leq C(\bar{\Omega}_r)^{-1} \leq \max_{\partial\Omega_r \ni x} G(x, y)$$

しかるに $G(x, y)$ は $\Omega - \bar{\Omega}_r$ で harmonic で、§3注意5より $\Omega - \bar{\Omega}_r$ で positive local solution であるから、定理4.4から、 λ と r のみに depend する定数 C があつて、

$$(5.27) \quad \max_{\partial\Omega_r \ni x} G(x, y) \leq C \cdot \min_{x \in \partial\Omega_r} G(x, y)$$

一方、 $\min_{\partial\Omega_r} G$ は r が大きくなるにつれて小さくなり、 $\max_{\partial\Omega_r} G$ は r が大きくなるにつれて大きくなるから、 C は r の函数として non-decreasing である。従つてある $r_0 < 1$ を固定する事によつて、 $r < r_0 < 1$ に対して、 C を r に independent にとる事ができる。それ故、 $x \in \partial\Omega_r$ で

$$(5.28) \quad C^{-1} C_{\mathcal{F}}(\bar{\Omega}_r)^{-1} \leq G(x, y) \leq C C_{\mathcal{F}}(\bar{\Omega}_r)^{-1}$$

同様に Laplace operator (Brown 運動) に対しても、ellipticity constant は同じ λ とみなせるから^(*)、 $r \leq r_0$ に対して、 $x \in \partial\Omega_r$ で

$$(5.29) \quad C^{-1} C_{\mathcal{F}}^B(\bar{\Omega}_r)^{-1} < G^B(x, y) < C C_{\mathcal{F}}^B(\bar{\Omega}_r)^{-1}$$

他方、定義5.2から明らかに、任意の closed set E に対して

$$(5.30) \quad \lambda^{-2} C_{\mathcal{F}}^B(E) < C_{\mathcal{F}}(E) < \lambda^2 C_{\mathcal{F}}^B(E)$$

(*) 頭文字の B は Brown 運動の意味

従つて $x \in \partial\Omega_r$ で

$$(5.31) \quad C^{-2} \lambda^{-2} G(x, y) \leq G(x, y) \leq \lambda^2 C^2 G(x, y)$$

それ故、第I章定理4.1を証明したのと同様にして、(5.17)がいえる。

定理5.4 \mathcal{O} のGreen 函数 $G(x, y)$ は次の性質を持つ。

- i) $G(x, y)$ は x に関し、 $\Omega - y$ でHolder 連続
- ii) $G(x, y) \geq 0$
- iii) $G(x, y) = G(y, x)$
- iv) $\lim_{x \rightarrow a} G(x, y) = 0, a \in \partial\Omega$
- v) $\Omega \supset K$ compact set をとれば、 K と λ にのみ depend する定数 $C_1, C_2 > 0$ が存在して、

$$(5.32) \quad C_1 \phi(|x_1 - x_2|) \geq G(x_1, x_2) \geq C_2 \phi(|x_1 - x_2|), x_1, x_2 \in K$$

証明 i) の証明 \mathcal{O}^k に対するGreen 函数を $G^k(x, y)$ とする。その時 $\Omega - y$ で compact support を持つ $C^1(\bar{\Omega}) \ni \phi$ に対して

$$(5.33) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j}^d a_{ij}^{(k)} G_{x_i}^k(x, y) \phi_{x_j} dx = 0$$

この事は、第1章§4注意2と第I章§3注意5より明らかである。定理5.3より、 $G^{(k)}$ は $\Omega - y$ に含まれる任意の compact set 上で uniformly bounded であり、(5.33) から、 $G^{(k)}$ は $\Omega - y$ で $\mathcal{O}^{(k)} u = 0$ の local solution であるから、定理4.4 (4.11) が使えて、 $\Omega - y$ 上の任意の compact set C で $\|G^k\|_{H^{1,2}(C)}$ は uniformly bounded 従つて $H^{1,2}(C)$ に関して weakly に収束する subsequence がとれて、定理4.9より G^k は $H^{1,2}(C)$ で weakly に G に収束する。更に $a_{ij}^{(k)}$ は a_{ij} に L^2 -収束するのだから (5.4) より、 $\Omega - y$ に compact support を持つ $C^1(\bar{\Omega}) \ni \phi$ に対して

$$(5.34) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j}^d a_{ij} G_{x_i} \phi_{x_j} dx = 0$$

即ち、 G は $\Omega - y$ における $\mathcal{O} u = 0$ の local solution である。従つて、 $\Omega - y \supset \bar{D}$ 、 D での local solution でもあるから、定理4.6より、i) が証明出来る。

ii) ~iv) の事は、 G^k についてはなりたち、定理4.9とi)の $G(x, y)$ の連続性の結果を用いれば分る。

v) の証明 定理5.3の C_1, C_2 が λ と K のみに depend する事と、 $G^k \rightarrow G$ に L^q -収束する事から導かれる。

§ 6. 不連続係数を持つ拡散過程の構成 - II (正則点)

この§では、§ 4 及び § 5 の結果を用いて、§ 1 ~ § 2 の方法によつて \mathcal{D} の Green 函数 $G(x, y)$ から Markov process を構成する。更に正則点について証明する。

作用素 Gf を、 $Gf(x) = \int_{\Omega} G(x, y) f(y) dy$ と定義すれば

定理 6.1 G は G は § 1 ~ § 3 の全ての条件をみたす作用素である。即ち

- i) G は C_K から C_0 への linear operator である。
- ii) G は positive operator である。
- iii) G は weak principle of the positive maximum をみたす。
- iv) $G(C_K)$ は Ω の 2 点を分離する。
- v) Ω に含まれる任意の compact set K に対して、 K のみに depend する定数 $C_1, C_2 > 0$ があつて、(*)

$$(6.1) \quad C_1 \phi(|x_1 - x_2|) \geq G(x_1, x_2) \geq C_2 \phi(|x_1 - x_2|), \quad x_1, x_2 \in K$$

vi) 任意の閉球 E に対して、compact set F が存在して

$$(6.2) \quad \sup_{\substack{x \in \Omega \\ y \in E}} G(x, y) < +\infty$$

証明 i) の証明 $\psi \in C(\Omega)$ に対して、 $Gf(x)$ は、 $\mathcal{D}Gf(x) = f$ の $H_{00}^{1,2}(\Omega)$ での解である。従つて定理 4.2 より $Gf(x)$ は $C(\bar{\Omega})$ で、定理 5.4 より、i) の主張が証明できる。

ii) は明らかである。

iii) の証明 $Gf(x)$ は上にのべたように $\mathcal{D}Gf(x) = f$ の解であるから

$$(6.3) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j}^d a_{ij} \frac{\partial}{\partial x_i} Gf(x) \cdot \phi_{x_j} dx = \int f \cdot \phi dx \quad \forall \phi \in H_0^{1,2}, f \in C_K(\Omega)$$

従つて、 $S = \{x; f(x) \geq 0\}$ とおき、 ϕ として $\Omega - S$ で non-negative で $\phi \in H_0^{1,2}(\Omega - S)$ をとれば (S では $H_0^{1,2}(\Omega)$ の意味で 0 とする)

$$(6.4) \quad \int_{\Omega} \sum_{i,j}^d a_{ij} \frac{\partial}{\partial x_i} Gf(x) \cdot \phi_{x_j} dx = \int_{\Omega - S} \sum_{i,j}^d a_{ij} \frac{\partial}{\partial x_i} Gf(x) \cdot \phi_{x_j} dx$$

であるから、(6.3) とあわせて

(*) 勿論、 G は固定して考えるので、ellipticity constant に depend していても差支えない。

$$(6.5) \quad \int_{\Omega-S} \sum_{i,j}^d a_{ij} \frac{\partial}{\partial x_i} Gf(x) \cdot \phi_{x_j} dx = \int_{\Omega} f(x) \cdot \phi(x) dx$$

$$= \int_{\Omega-S} f(x) \cdot \phi(x) dx < 0$$

従つて Gf は $\Omega-S$ で ∂ -subsolution である。

$$(6.6) \quad m = \sup_{x \in S} Gf(x)$$

と おいて $Gf(x) - m$ に 定理 4.7 を 適用 すれば, 明らかに $\partial(\Omega-S)$ では non-positive non-positive だから, $\Omega-S$ で non-positive である。即ち

$$(6.7) \quad m \geq Gf(x), \quad \forall x \in \Omega$$

IV) は § 3 注意 1 から V) が 言え れば よい が, V) は 定理 5.4 の V) その ものである から 明らか である。

VI) は, 定理 5.4 の IV) を 用い れば, $f \in C_K$ 対 して, $Gf \in H_0^{1,2}$ から 分る。

従 っ て, § 2 の 結果 より Ω 上 の standard process $X = (x_t, \xi, Mt, P_x)$ が 構成 出来る。以 後 断り なし に この process X を 考 える 事 に する。

さて, 第 I 章 § 5 の β た Riesz の 表現 定理 に 類 する 事 が, この process につい て も なり た 事 を 証明 しよう。ま ず $G(x, y)$ が 対 称 である 事 から, meyer の 意味 での X の dual process X (た と え ば 近 藤 [9]) は, X それ 自身 である 事 に 注 意 すると

LEMMA 6.1 E を nearly analytic set と すれば, 全 て の $x, y \in \Omega$ 対 して

$$(6.8) \quad \int_{\Omega} H_E(x, dz) G(z, y) = \int_{\Omega} G(x, z) H_E(y, dz)$$

但 し $H_E(x, dy) = P_x(\sigma_E \in dy)$

この 証明 は, た と え ば 近 藤 [9] P 97 を み ら れ たい。

定理 6.2 E を compact closure を 持つ, analytic set と すれば, E に concentrate する finite measure μ_E が 一 意 的 に 定 ま っ て

$$(6.9) \quad P_x(\sigma_E < \zeta) = \int G(x, y) \mu_E(dy)$$

この 定理 の 証明 を Hunt [8] に 従 っ て, 証明 しよう。

LEMMA 6.2 K を Ω に 含 ま れ る compact set と する。その 時

$$(6.10) \quad P_x(x_t(\omega) \notin K, \text{ for all sufficiently large } t) = P_x(\zeta = \infty)$$

証明 まず、任意の compact set K に対して、open set K が存在して、ある $\alpha > 0$ に対し、

$$(6.11) \quad P_x(x(t) \in H, 0 < t \leq \alpha) \geq \alpha, \quad x \in H$$

を証明しよう。今 C_K に属する $f(x) > 0$ を固定し、

$$(6.12) \quad Gg(x) = \int_{\Omega} Gf(x) \cdot Gf(x) \leq 1$$

を考える。 $Gg \in C_0$ であり、 T_t は C_0 上の強連続な semi-group であるからある $\rho > 0$ が存在して、 $Gg(x) > \delta > 0$, $x \in K$ に注意すると

$$(6.13) \quad T_\rho Gg(x) \geq \delta, \quad x \in K$$

とできる。今

$$(6.14) \quad H' = \left\{ x; Gg(x) \geq \frac{\delta}{2} \right\}$$

とおけば

$$(6.15) \quad T_\rho Gg(x) = E_x(Gg(x_\rho), \sigma_{H'} < \rho) + E_x(Gg(x_\rho), \sigma_{H'} \geq \rho) \\ \leq P_x(\sigma_{H'} < \rho) + \frac{\delta}{2} P_x(\sigma_{H'} \geq \rho)$$

(6.13) とあわせると

$$(6.16) \quad P_x(\sigma_{H'} > \rho) \geq \frac{\delta}{2} \quad \forall x \in K$$

それ故 H'^c とおけば、 δ を適当にえらぶ事によつて、(6.11) がいえる。

今 markov time T_n を次のように定めると、(6.11) の α をもつてきて)

$$(6.17) \quad T_1 = \sigma_K, \quad T_{n+1} = T_n + \alpha + \sigma_K(\omega_{T_n + \alpha}^+),$$

$$(6.18) \quad \int_H G(x, y) dy = E_x \left(\int_0^\infty \chi_H(x_t) dt \right) \\ \geq \sum_n E_x \left(\int_{T_n}^{T_{n+1}} \chi_H(x_t) dt \right) \geq \sum_n E_x \left(E_{x_{T_n}} \int_0^\alpha \chi_H(x_t) dt \right) \\ \geq \alpha^2 \sum_n P_x(T_n < \infty)$$

(6.1) より、 $\int_H G(x, y) dy < \infty$, $\forall x$ であるから、Borel-Cantelli の lemma より、ある n_0 より大きな n に対し、 $T_n = \infty$ それ故、lemma が証明された。

LEMMA 6.3 ある potential の列 $\{G\mu_n\} (= \int G(x, y) \mu_n(dy))$ が存在して

$$(6.19) \quad G\mu_n(x) \uparrow 1 \quad (\text{各点収束})$$

証明 G^α ($\alpha > 0$) の場合には、たとえば近藤 [9] にもあるが、 G の時は多少注意を要するので Hunt [8] に従つて証明しておく。compact set の列 $\{F_k\}$ を $F_k \uparrow \Omega$ とするようにとつておく。函数列 $\{g_k\}$ 及び $\{\varphi_k\}$ を次のようにきめておくと

$$(6.20) \quad g_k = k \cdot \chi_{F_k}, \quad \varphi_k = \min(Gg_k(x), 1)$$

明らかに

$$(6.21) \quad \varphi_k \uparrow 1 \quad (\text{各点収束})$$

一方,

$$(6.22) \quad T_t \varphi_k(x) \leq T_t Gg_k(x) = E_x \left(\int G(x_t, y) g_k(y) dy \right) \\ \leq k E_x \left(\int_{F_k} G(x_t, y) dy \right)$$

右辺は, lemma 6.2より $t \uparrow \infty$ につれて 0 にいく。従つて

$$(6.23) \quad f_{t,k} = \frac{1}{t} (\varphi_k - T_t \varphi_k)$$

とおいて, $Gf_{t,k}(x)$ を調べると, 任意の t_0 を固定すれば

$$(6.24) \quad \int_0^{t_0} \frac{1}{t} (T_s \varphi_k - T_s T_t \varphi_k) ds \\ = \frac{1}{t} \int_0^t T_s \varphi_k ds - \frac{1}{t} \int_0^{t_0+t} T_s \varphi_k ds$$

であるから, $t_0 \uparrow \infty$ とすれば, (6.22) より右辺の第2項 $\downarrow 0$, その後で $t \downarrow 0$ とすれば,

$$(6.21) \text{ とあわせて (6.19) が得られる。}$$

これらの lemma を用いて, 定理を証明しよう。lemma 6.3の $G\mu_n$ を考えると, lemma 6.1から

$$(6.25) \quad H_E G\mu_n(x) = \int G(x, y) \int H_E(z, dy) \mu_n(dz) \uparrow H_E 1$$

さて,

$$(6.26) \quad \nu_n(dy) = \int H_E(z, dy) \mu_n(dz)$$

を考えると, X が standard process であるから, ν_n は \bar{E} に concentrate し,

$$(6.27) \quad H_E G\mu_n(x) \leq 1$$

から, ν_n は uniformly bounded であるから, \bar{E} に concentrate する bounded measure ν に弱収束する部分列 $\{\nu_n\}$ がえらべて, しかも

$$(6.28) \quad G\nu_n \uparrow G\nu$$

なぜならば, compact support を持つ, bounded measurable function f

を選ぶと、 Gf は連続である事が証明できるから

$$(6.29) \quad \int \nu_n(dy) \int f(z) G(z,y) dy \rightarrow \int \nu(dy) \int f(z) G(z,y) dz$$

従つて

$$(6.30) \quad G\nu_n \uparrow G\nu \quad a.e$$

両辺共 excessive function である事に注意すれば、(6.30) は到る所でなりたつ。又、measure はその potential によつてきまるからすべての ν_n で $\nu_n \rightarrow \nu_0$ それ由、定理が証明できた。

Riesz の表現定理がなりたつから、第 I 章 § 6 注意 3 から、第 I 章 § 6 の方法が使えて、結局

定理 6.3 A を compact closure を持つ analytic set とした時、点 x が、今構成した process X について A の regular point ならば、Broun 運動についても A の regular point である。 逆もなりたつ。

§ 7. 不連続係数を持つ拡散過程の構成 IV (path の連続性)

この § では前 § で構成した、(3.1) の \mathcal{D} に対応する球 Ω 上の standard process $X = (x_t, \xi, M_t, P_x)$ の path の連続性について論ずる。まず harmonic measure (確率論的な意味で) が境界のみに mass を持つ事をのべ、四月セミナーで近藤氏が行ったようにして path の連続性を導くわけだが、一般には、 $E_x f(x_{\tau_G})$ と G での Dirichlet 問題の解との関係は path の連続性が無い時には、明らかではないので、たとえ Dirichlet 問題の解が存在したとしても、harmonic measure (確率論的な意味で) が境界上にのみ mass を持つ事はすぐにはいえない。従つて多少細工を弄する。まず、Dynkin の公式は path の連続性無しになりたつ事に注意する。即ち、

LEMMA 7.1 $u = Gf$, τ を markov time とする。その時

$$(7.1) \quad E_x u(x_\tau) - u(x) = -E_x \int_0^\tau f(x_t) dt$$

証明は、たとえば Dynkin [1] P 191 を参照

LEMMA 7.2 D を Ω に含まれる球とする。 \bar{D} で連続な函数 u に対して, § 3 で定義した approximating operator $\mathcal{L}^{(k)}$ に対応する process $X^{(k)}$ を考えると

$$(7.2) \quad u^{(k)} = E_x^{(k)} u(x_{\tau_D})$$

は, \bar{D} 上 uniformly に, \bar{D} で連続な函数 u^* に収束し,

$$(7.3) \quad \mathcal{L} u^*(x) = 0 \quad \text{in } D$$

$$u^*(x) = u(x) \quad \text{on } \partial D$$

である。しかも境界 ∂D に concentrate する measure $\mu(x, dy)$ があつて

$$(7.4) \quad u(x) = \int u(y) \mu(x, dy)$$

証明 明らかに $u^{(k)}$ は境界 ∂D 上で u の値をとる,

$$(7.5) \quad \mathcal{L}^{(k)} u^{(k)} = 0$$

の解である。従つて, 任意の $\phi \in H_0^{1,2}(D)$ に対して

$$(7.6) \quad \int_D \sum_{i,j}^d a_{ij}^{(k)} u_{x_i}^{(k)} \phi_{x_j} dx = 0$$

となる。それ故, 定理 4.7 の証明中の議論と全く, 同様にして, $u^{(k)}$ は \bar{D} で連続な函数 u^* に \bar{D} 上一様収束して, 任意の $\phi \in H_0^{1,2}(D)$ に対して

$$(7.7) \quad \int_D \sum_{i,j}^d a_{ij} u_{x_i}^* \phi_{x_j} dx = 0$$

がなりたつので, (7.3) 式がいえる。(7.4) は $P_x^{(k)}(x_{\tau_D} \in dy)$ は ∂D にのみ mass を持ち, 一様有界である事に注意すれば導かれる。

さて, 球 D の harmonic measure $H_{Dc}(x, dy) = P_x(x_{\tau_D} \in dy)$, $\tau_D = \inf(t \geq 0, x_t \notin D)$, が ∂D 上に concentrate する事を証明しよう。そのために次の函数 $F_a(G_y(x))$ を考える。

$G(x, y) = G_y(x)$ とおいて, y_0 を固定し

$$(7.8) \quad F_u(G_{y_0}(x)) = \begin{cases} G_{y_0}(x), & G_{y_0}(x) \leq a \\ G_{y_0}(x) - \frac{1}{4a}(G_{y_0}(x) - a)^2, & a \leq G_{y_0}(x) \leq 3a \\ 2a, & G_{y_0}(x) \geq 3a \end{cases}$$

とおけば, $F_u(G_{y_0}(x)) \in H_0^{1,2}(\Omega)$ で, $\partial\Omega$ で vanish する, (7.9)式の解である。

$$(7.9) \quad \mathcal{L} F_u(G_{y_0}(x)) = \begin{cases} \frac{1}{2a} \sum_{i,j=1}^d a_{ij} G_{x_i} G_{x_j}, & a \leq G_{y_0}(x) \leq 3a \\ 0, & \text{その他} \end{cases}$$

従つて, (7.9)式の右辺を $g(x)$ とおけば, $g(x)$ は有界可測函数であり, $F_u(G_{y_0}(\cdot))$ は $\mathcal{L} F_u(G_{y_0}(\cdot)) = g$ の weak solution と考えてよいから

$$(7.10) \quad F_u(G_{y_0}(x)) = \int G(x, y) g(y) dy$$

と表現出来る。

定理 7.1 D を球とする。その時

$$(7.11) \quad H_{D^c}(x, \partial D) = 1$$

証明 今, D に y_0 なる点 y_0 を中心とするいかなる半径 r_n の球 Q にも, $H_{D^c}(x, Q) > 0$ とする。次に, D と y_0 を含む十分広い compact set K をとり固定すれば, 第I章定理4.1より, 定数 $C_1 > 0$ が存在して, r を y_0 と D のきよりとすれば,

$$(7.12) \quad C_1 \phi(r) > G(x, y_0), \quad \forall x \in \bar{D}$$

がなりたつ。従つて, $u \geq C_1 \phi(r)$ なる u をえらぶと $F_u(G_{y_0}(x))$ は, (7.9)式より, D で

$$(7.13) \quad \mathcal{L} F_a(G_{y_0}(x)) = 0$$

であるから, D で

$$(7.14) \quad g(x) = 0$$

従つて, lemma 7.1 を用いる事によつて,

$$(7.15) \quad E_x F_a(G_{y_0}(x\tau_D)) = F_a(G_{y_0}(x))$$

一方,

$$(7.16) \quad u_u^{(k)}(x) = E_x^{(k)} F_a(G_{y_0}(x\tau_D))$$

を考えると, lemma 7.2 より \bar{D} 上, 連続函数 u_u^* に一様収束し, u_u^* は, 次の解である。

$$(7.17) \quad \begin{cases} \mathcal{L} u_u^* = 0 & \text{in } D \\ u_u^*(x) = F_a(G_{y_0}(x)) & , \quad x \in \partial D \end{cases}$$

従つて, 解の一意性より,

$$(7.18) \quad u_u^*(x) = F_a(G_{y_0}(x)) \quad , \quad x \in D$$

(7.15) と (7.14) より

$$(7.19) \quad E_x F_a(G_{y_0}(x\tau_D)) = \int_{\partial D} F_a(G_{y_0}(z)) \mu(x, dz)$$

さて, $a' > 3a$ なる, a' をえらぶと

$$(7.20) \quad \begin{aligned} & F_{a'}'(G_{y_0}(x)) - F_a(G_{y_0}(x)) \\ & = \begin{cases} 0 & G_{y_0}(x) \leq a \\ \frac{1}{4a}(G_{y_0}(x) - a)^2 & , \quad a \leq G_{y_0}(x) \leq 3a \\ G_{y_0}(x) - 2a & , \quad 3a \leq G_{y_0}(x) \leq a' \\ G_{y_0}(x) - \frac{1}{4a'}(G_{y_0}(x) - a')^2 - 2a & , \quad a' \leq G_{y_0}(x) \leq 3a' \\ 2a' - 2a & , \quad 3a' \leq G_{y_0}(x) \end{cases} \end{aligned}$$

であるから, $G_{y_0}(x) \leq a$ の点を除いて

$$(7.21) \quad F_{a'}(G_{y_0}(x)) > F_a(G_{y_0}(x))$$

(7.19) 式は任意の $a > C_1 \phi(r)$ についてなりたち,
 明らかに任意の $a' > a > C_1 \phi(r)$ について

$$(7.22) \quad \int_{\partial D} F_a(G_{y_0}(z)) \mu(x, dz) = \int_{\partial D} F_{a'}(G_{y_0}(z)) \mu(x, dz)$$

であるから, harmonic measure $H_{D^c}(x, dy)$ が y_0 を中心とする任意の球 Q に mass を持つ事はできない。

さて, 定理 7.1 を用いて, path の連続性を示そう。近藤氏のそれに従つて, 概略をのべることにする。今 $r > 0$ を fix して,

$$(7.23) \quad \tau(\omega) = \begin{cases} \inf \{ t ; |x_t(\omega) - x_0(\omega)| \geq r \} \\ \zeta(\omega) \quad \text{if not exist} \end{cases}$$

とおくと, $\tau(\omega)$ は Markov time となり,

$$(7.24) \quad P_x(\tau(\omega) = \tau_{U_r(x)^c}(\omega)) = 1$$

となる。更に $\tau_1(\omega) = \tau(\omega)$ とおいて, $\tau_n(\omega)$ を帰納的に

$$(7.25) \quad \tau_n(\omega) = \tau_{n-1}(\omega) + \tau(\theta_{\tau_{n-1}(\omega)} \omega)$$

と定義すれば

$$(7.26) \quad 0 < \tau_1(\omega) < \tau_2(\omega) < \dots < \zeta(\omega) \\ \tau_n(\omega) \uparrow \zeta(\omega)$$

となる。というのは, もし τ_n が $\zeta(\omega) > \ell$ なる ℓ に収束するとすれば, quasi-left continuity より, $x_{\tau_n(\omega)}(\omega)$ は Ω の内点 x_0 に収束する。従つて, x_0 の十分小さい近傍 U_{x_0} をとれば, ある n_0 があつて $n > n_0$ に対して $x_{\tau_n} \in U_{x_0}$ となる。これは矛盾。

さて、任意の $\varepsilon > 0$ に対して

$$(7.27) \quad \tau_\varepsilon(\omega) = \begin{cases} \inf \{ t \geq 0, |x_t(\omega) - x_t(\omega)| \geq \varepsilon \} \\ \zeta(\omega) \end{cases}$$

とおけば、Markov time となり、更に

$$(7.28) \quad P_x(\tau_\varepsilon = \zeta) = 1$$

が言える。なぜなら (7.23) において、 $r = \frac{\varepsilon}{2}$ としたものを δ の定義とすれば、
harmonic measure が境界の上にある事から、明らかに

$$(7.29) \quad P_x(0 \leq \tau_\varepsilon \leq \delta) = 0$$

しかるに

$$(7.30) \quad \{ \tau_\varepsilon(\omega) < \zeta(\omega) \} \subseteq \bigcup_n \{ \delta_n(\omega) < \tau_\varepsilon(\omega) \leq \delta_{n+1}(\omega) \}$$

であるから、強 Markov 性より、(7.28) が導かれる。 ε は任意であるので
 path の連続性が証明される。

文 献 表

- [1] E. B. Dynkin ; МАРКОВСКІЕ ПРОВОЕССЫ (本)
- [2] ————— ; Theory of Markov processes. (本)
- [3] D. Girbary, J. Serrin ; On isolated singularities of solutions of second order elliptic differential equations, Journal d'Analyse Math. 4. (1954~1955) .
- [4] R. M. Herve ; Recherches axiomatique sur la theorie des fonctions surharmoniques et du potentiel, Ann. Inst, Fourier, Grenoble 12. (1962)P415~p571.
- [5] K. Ito, H.P. McKean; Diffusion processes and sample paths (本).
- [6] K. Ito; Tata の Lecture note.
- [7] 伊藤 清; 確率過程 I, II (現代応用数学講座)
- [8] G.A.Hunt; Markoff processes and potentials I, II, III J. Math. 1(1957), 2(1958)
- [9] 近藤亮司; Markov 過程と Potential, Sem. on Prob vol III
- [10] Ilin, Kalashnikov, Oleinik; Second order linear equations of parabolic type (綜合報告)
- [11] Lamperti;; Wiener's test and markov chains ; Journal of Math. Analysis. and appl. 6(1963)
- [12] Lion ; Theoreme de representation d' un noyau par I' integrale d' un. semi-group ; Seminaire Brelot-Choquet-Deny(theorie du Potentiel)(1962)
- [13] W.Littman, G. Stampacchia, H.F. Weinberger, Regular points for elliptic equations with discontinuous coefficients ; Ann.Sc. Nom Sup. Pisa, (1963)
- [14] W.Littman, Generalized subharmonic functions ;

- [15] E. Magenes, G. Stampacchia ; I. problemi al contorno per le equazioni differenziali di tipo ellettico, Ann. Sc. Norm. Sup. Pisa 12(1958)p247~358
- [16] P.A. Meyer; Brelot's axiomatic theory of the Dirichlet problem and Hunt's theory.
- [17] C.B. Morrey ; Second order elliptic equations in several variables and Holder continuity, Math. Zeit 72 p146~164(1959)
- [18] J. Moser ; A new proof of De. Giorgi's theorem concerning the regularity problem for elliptic differential equations, Comm. Pura. Appl. Math vol 13. P457~468(1960)
- [19] J. Moser ; On Harnack's theorem for elliptic differential equations, Comm. pure. Appl. Math. vol XIV p577~591(1961)
- [20] J. Nash ; Continuity of the solutions of parabolic and elliptic equations, Amer. J. Math. 80 p931~954(1958)
- [21] 国田寛・野本久夫: markov 過程に関する Compact 化の方法とその応用: Semi on Proh. Vol 14
- [22] O.A. Oleinik; On the Dirichlet problem for equations of elliptic type(Russ). Math. Sb. N.S.24(66) (1949) p3~14
- [23] W.Puschel ; Die erste Randwertaufgabe der allgemeinen selbstadjungierten elliptischen Differentialgleichung zweiter Ordnung für beliebige Gebiete, Math. Zeit.34(1931), p535~553
- [24] D. Ray ; Resolvent, transition functions, and strongly Markovian processes. Ann. of Math. 70 (1959)
- [25] L. Schwartz ; 超函数の理論 (本)

- [26] ソボレフ ; ; 物理数学の方程式 I, II (本)
- [27] G. Stampacchia ; Contributi alla regolarizzazione delle soluzioni dei problemi al contorno per equazioni del second ordine ellittiche, Annale Scuola Normale Superiore di pisa, S III vol XII (1958)
- [28] Tonaka, H ; Existence of diffusions with continuous coefficients, Mem. Fac. Sci, Kyushu Univ. vol 18, No.1, 1964
- [29] G. Tautz ; Zour Theorie der ersten Randwertaufgabe, Math. Nachr. 2 (1949)
- [30] N. Wiener ; The Dirichlet problem. J. Math. and phys. vol 3 (1924)
- [31] ————— ; Certain notions in potential theory, I. Math. and Phys. vol 3 (1924)
- [32] M.P. Шур ; Harmonic and superharmonic function, connected with diffusion processes; Сиб матем.ж (1960)
- [33] ————— ; Граница Мартина для линейного эллиптического оператора второго порядка. Изв. АН СССР 27. (1963)
- [34] 竹内順治・山田俊雄・渡辺信三 ; 安定程程 -Riesz ポテンシャル・ path の性質 Semi. on Prob. vol 13
- [35] K. Ito, H.P. McKean - potential and random walk. III Journal of math. 1960

