

文章编号: 1000-8152(2005)02-0171-06

跳跃扩散股价的最优投资组合选择

郭文旌

(南京财经大学 金融学院, 江苏 南京 210046)

摘要: 假定股票价格服从跳跃扩散过程. 在传统均值-方差组合投资模型基础上, 最大化最终收益的期望及最小化最终财富的方差. 引进一个随机线性二次最优控制问题作为原问题的近似问题. 证明了一个状态为跳跃扩散过程的一般最优控制问题的验证性定理. 应用验证性定理求解 HJB (Hamilton-Jacobi-Bellman) 方程得到了原问题的最优策略. 最后还给出了原问题有效前沿的表达式.

关键词: 跳跃扩散过程; 最优投资组合; HJB 方程; 有效前沿

中图分类号: O221 **文献标识码:** A

Optimal portfolio selection when stock prices follow jump-diffusion process

GUO Wen-jing

(School of Finance, Nanjing University of Finance and Economics, Nanjing Jiangsu 210046, China)

Abstract: It is assumed that the stock price follows the jump-diffusion process. In view of the traditional mean-variance portfolio selection model, we maximize the expected terminal return and minimize the variance of the terminal wealth. A stochastic linear-quadratic control problem is introduced as auxiliary problem of the initial problem. A verification theorem for general stochastic optimal control with the state following a jump-diffusion process is showed. By applying verification theorem to the HJB (Hamilton-Jacobi-Bellman) equation, the optimal strategies in an explicit form for initial control problem are presented. Finally, the efficient frontier in a closed form for the original portfolio selection problem is given.

Key words: jump-diffusion process; optimal portfolio; HJB (Hamilton-Jacobi-Bellman) equation; efficient frontier

1 引言 (Introduction)

近年来对最优投资组合选择问题的研究很多, 但一般把股票价格描述为一个连续的时间过程, 即扩散过程^[1-6]. 但是, 正如 Merton^[7], Jarrow 与 Rudd^[8]指出, 由于受到外部信息的影响, 股票价格在一个有限时域内很可能有突发性的跳跃, 实证结果也证实了这一点. 因此用跳跃扩散过程来描述股票价格的趋势更符合实际情况. 描述跳跃的方法就是点过程, 最一般的是 Poisson 过程. 对股价是跳跃-扩散过程的投资、定价问题, 近年也有了许多研究. Merton^[7], Jarrow 与 Rudd^[8], Jones^[9]研究了跳扩过程的期权定价问题, Jeanblanc-Picque 与 Pontier^[10], Bardhan 与 Chao^[11]研究了跳扩过程的最优投资消费问题, Bardhan 与 Chao^[11]用一般的点过程来描述跳跃, 其余均用 Poisson 过程.

处理投资问题的方法一般有两种, 正如 Pliska^[6]

指出, 一是最大效用法^[1,2,10,11]; 二是均值-方差分析法^[3-5]. 应用均值-方差分析方法的优点是直观、实用性强. 而一般处理最大效用的鞅方法^[10,11]就存在这方面的不足. 所以研究跳扩过程均值-方差模型具有重要的实际意义. 但现有的研究却很少, 文献^[3-5]考虑的股票价格均是连续过程, 没有考虑跳跃.

本文研究了一个跳跃扩散过程的关于投资选择的均值-方差模型, 应用 Poisson 过程来描述股票价格的跳跃. 由于跳跃因素的存在, 关于连续时间的扩散过程的验证性定理^[12]不一定成立. 为此, 本文证明了一个关于扩散过程的一般最优控制的验证性定理. 在此验证性定理的基础上, 应用动态规划原理, 求解 HJB 方程得到原问题的最优策略, 最后给出了有效前沿的解析形式.

2 模型 (Models)

令 $C([0, T]; X) = \{f(\cdot) \mid f: [0, T] \rightarrow X; f \text{ 在}$

$[0, T]$ 上连续; $L^2(0, T; X) = \{f(\cdot) \mid f: [0, T] \rightarrow X; \int_0^T \|f(t)\|_X^2 dt < \infty\}$. 其中 $\|\cdot\|_X$ 为空间 X 上的范数.

考虑这样一个金融市场, 不确定性来自两个驱动因素: 一个是概率空间 (Ω^W, F^W, P^W) 上的 l 维 R^l -值 Brown 运动 $W(t) = (W_1(t), W_2(t), \dots, W_l(t))^T$ (上标 T 表示转置); 另一个是概率空间 (Ω^N, F^N, P^N) 上密度为 $\lambda(t) = (\lambda_1(t), \dots, \lambda_m(t))^T$ 的 m 维 R^m -值 Poisson 过程 $N(t) = (N_1(t), \dots, N_m(t))^T$, 由文献[10]补偿 Poisson 过程 $M(t) = N(t) - \int_0^t \lambda(s) ds$ 是个 $F^N - P^N$ 鞅. 其中 $\{F_t^W\}$ 是 $\sigma(W(s); 0 \leq s \leq t)$ 的扩张; $\{F_t^N\}$ 是 $\sigma(N(s); 0 \leq s \leq t)$ 的扩张. 定义积空间

$(\Omega, F, P) = (\Omega^W \times \Omega^N, F^W \otimes F^N, P^W \otimes P^N)$, $W(t)$ 与 $N(t)$ 在 (Ω, F, P) 相互独立.

市场上有 $d + 1$ 种证券, 其中一个无风险证券, 价格 $p_0(t)$ 满足方程

$$\begin{cases} dp_0(t) = p_0(t)r(t)dt, & 0 \leq t \leq T, \\ p_0(0) = p_0. \end{cases}$$

d 个风险证券, 价格 $p_1(t), \dots, p_d(t)$ 满足下面随机微分方程

$$\begin{cases} dp_i(t) = p_i(t-)[b_i(t)dt + \sum_{j=1}^l \sigma_{ij}(t)dW_j(t) + \sum_{k=1}^m \varphi_{ik}(t)dN_k(t)], \\ p_i(0) = p_i, \quad l + m = d, \quad 0 \leq t \leq T, \end{cases}$$

其中 $i \in \{1, 2, \dots, d\}$. 令

$$\begin{cases} b(t) = (b_1(t), \dots, b_d(t))^T, \\ \sigma(t) = (\sigma_{ij}(t))_{d \times l}, \\ \varphi(t) = (\varphi_{ik}(t))_{d \times m}. \end{cases}$$

假设利率 $r(t) \in C([0, T]; \mathbb{R})$ 、平均收益率 $b(t) \in C([0, T]; \mathbb{R}^d)$ 、扩散率 $\sigma(t) \in C([0, T]; \mathbb{R}^{d \times l})$, $\varphi(t) \in C([0, T]; \mathbb{R}^{d \times m})$. $\lambda(t)$ 是 Borel 可测、正的、有界的确定性函数. 假定 d 阶矩阵 $\sigma(t)\sigma(t)^T$ 非奇异, $[\sigma(t), \varphi(t)]$ 满足不等式

$[\sigma(t), \varphi(t)][\sigma(t), \varphi(t)]^T \geq \delta I, \text{ a.s. } \forall t \in [0, T]$. δ 为某个正常数, I 为 d 阶单位矩阵. 显然, $[\sigma(t), \varphi(t)]$ 可逆.

考虑一个投资者, 他(她)的初始财富为 x , t 时刻的财富量为 $x(t)$. $\pi_i(t)$ 表示他(她) t 时刻在风险证券 i 上的投资量, 令 $\pi(t) = (\pi_1(t), \dots,$

$\pi_d(t))^T$, 称 $\pi(t)$ 为一个投资组合.

定义 称 $\pi(t)$ 为允许的, 若 $\pi(t)$ 为 F_t -可料过程且

$$E\left(\int_0^T \|\pi(t)\|^2 dt\right) < \infty. \quad (2.1)$$

所有允许投资组合的集合记为 Λ .

由文献[10]式(1.13)(这里不考虑消费, 即在式(1.13)中视 $c(t) = 0$), $x(t)$ 满足下面方程

$$\begin{cases} dx(t) = [x(t)r(t) + \pi(t)^T(b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)]dt + \pi(t)^T\sigma(t)dW(t) + \pi(t)^T\varphi(t)dN(t), \\ x(0) = x > 0, \end{cases} \quad (2.2)$$

其中 $\mathbf{1}_d$ 表示分量全为 1 的 d 维列向量. 投资者的目的是在一个有限时域 $[0, T]$ 内连续地进行投资, 力求在最终财富的期望值最大与风险最小之间实现合理的均衡. 可以建立模型为

$$\begin{aligned} & \min\{-Ex(T) + \mu \text{var}x(T)\} \\ & \text{s.t. } \pi(\cdot) \in \Lambda, (x(\cdot), \pi(\cdot)) \text{ 满足式(2.2)}. \end{aligned} \quad (2.3)$$

其中 μ 为正参数. 令 $\Pi_\mu = \{\pi(\cdot) \mid \pi(\cdot) \text{ 是(2.3)的最优控制}\}$.

为了问题的处理, 引进下面单目标模型

$$\begin{aligned} & \min E\{\mu x(T)^2 - \alpha x(T)\}, \\ & \text{s.t. } \pi(\cdot) \in \Lambda, (x(\cdot), \pi(\cdot)) \text{ 满足式(2.2)}. \end{aligned} \quad (2.4)$$

其中参数 $\mu > 0, \alpha \in \mathbb{R}$. 令 $\Pi_{\mu, \alpha} = \{\pi(\cdot) \mid \pi(\cdot) \text{ 是式(2.4)的最优控制}\}$. 则 Π_μ 与 $\Pi_{\mu, \alpha}$ 的关系由下面引理给出.

引理 对任意 $\mu > 0$, 有

$$\Pi_\mu \subseteq \bigcup_{-\infty < \alpha < \infty} \Pi_{\mu, \alpha}.$$

而且, 若 $\pi^*(\cdot) \in \Pi_\mu$, 那么 $\pi^*(\cdot) \in \Pi_{\mu, \alpha^*}, \alpha^* = 1 + 2\mu x^*(T), x^*(t)$ 为 $\pi^*(\cdot)$ 通过式(2.2)所对应的财富过程.

证 同文献[3]定理 3.1.

对任意 $t \in [0, T]$, 令

$$\beta = \frac{\alpha}{2\mu}, \quad y(t) = \sqrt{\mu}(x(t) - \beta), \quad u(t) = \sqrt{\mu}\pi(t), \quad (2.5)$$

则式(2.2)变为

$$\begin{cases} dy(t) = [(y(t)r(t) + u(t)^T(b(t) - r(t)\mathbf{1}_d) + \sqrt{\mu}\beta r(t))]dt + u(t)^T\sigma(t)dW(t) + u(t)^T\varphi(t)dN(t), \\ y(0) = y = \sqrt{\mu}(x - \beta). \end{cases} \quad (2.6)$$

令 $\tilde{\Lambda} = \{u(\cdot) \mid u(\cdot) \text{ 可测、关于 } F_t \text{ 可料且满足式 (2.1)}\}$, 显然 $\tilde{\Lambda} = \Lambda$, 又 $\mu x(T)^2 - \alpha x(T) = y(T)^2 - \frac{\alpha^2}{4\mu}$, $(x(\cdot), \pi(\cdot))$ 满足式 (2.2) $\Leftrightarrow (y(\cdot), u(\cdot))$ 满足式 (2.6), 故式 (2.4) 等价于模型

$$\begin{aligned} & \min E\left[\frac{1}{2}y(T)^2\right] \\ & \text{s.t. } u(\cdot) \in \tilde{\Lambda}, (y(\cdot), u(\cdot)) \text{ 满足式 (2.6)}. \end{aligned} \tag{2.7}$$

3 HJB 方程及验证性定理 (HJB equation and verification theorem)

本节考虑如下一个关于跳跃扩散过程的一般最优控制问题. 概率空间 (Ω, F, P) 同第 2 节. 状态方程为

$$\begin{cases} dy(t) = [A(t)y(t) + B(t)u(t) + f(t)]dt + \\ \quad u(t)^T D(t)dW(t) + u(t)^T G(t)dN(t), \\ y(0) = y. \end{cases} \tag{3.1}$$

其中: $W(t) = (W_1(t), \dots, W_l(t))^T$ 为 l - 维标准 Brown 运动, $N(t) = (N_1(t), \dots, N_m(t))^T$ 为 m - 维密度为 $\lambda(t) = (\lambda_1(t), \dots, \lambda_m(t))^T$ 的 Poisson 过程. $A(t) \in C([0, T]; \mathbb{R}), B(t) \in C([0, T]; \mathbb{R}^d), D(t) \in C([0, T]; \mathbb{R}^{d \times l}), G(t) \in C([0, T]; \mathbb{R}^{d \times m}), f(t) \in L^2(0, T; \mathbb{R}^d)$. 不妨设 $G(t) = (e_{ik}(t))_{d \times m}$.

控制问题为

$$\min_{u \in \tilde{\Lambda}} E\left\{\int_0^T L(s, y(s); u(s))ds + \Psi(T, y(T))\right\}. \tag{3.2}$$

其中 $L(t, y; u), \Psi(t, y)$ 为连续函数, 且满足下面多项式增长条件:

$$\begin{aligned} |L(t, y; u)| & \leq c(1 + |y|^k + |u|^k), \\ |\Psi(t, y)| & \leq c(1 + |y|^k). \end{aligned}$$

其中 c, k 为某个常数. 允许控制集 $\tilde{\Lambda}$ 同第 2 节.

令

$$\begin{aligned} J(t, y; u) & = \\ E_{t,y}\left\{\int_t^T L(s, y(s), u(s))ds + \Psi(T, y(T))\right\}, \\ V(t, y) & = \min_{u \in \tilde{\Lambda}} J(t, y; u), \end{aligned}$$

其中 $E_{t,y} = E[\cdot \mid y(t) = y, y(s), s \leq t]$.

定义变分算子

$$\begin{aligned} A^u w(t, y(t)) & = \\ \frac{\partial w}{\partial t}(t, y) + \frac{\partial w}{\partial y}(t, y)(A(t)y(t) + B(t)u(t) + \\ f(t)) + \frac{1}{2} \frac{\partial^2 w}{\partial y^2}(t, y)u(t)^T D(t)D(t)^T u(t) + \end{aligned}$$

$$\sum_{k=1}^m \lambda_k(t)[w(t, y + \sum_{i=1}^d u_i(t)e_{ik}(t)) - w(t, y)]. \tag{3.3}$$

有下面验证性定理成立.

定理 1 设 $w \in \{v(t, y) \mid \frac{\partial v}{\partial t}, \frac{\partial v}{\partial y}, \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} \text{ 存在且连续并且存在某个常值 } c, k \text{ 使得 } |v(t, y)| \leq c(1 + |y|^k)\}$, 且满足下面变分方程

$$\begin{cases} \min_{u \in \tilde{\Lambda}} \{A^u w + L(t, y; u)\} = 0, \\ w(T, y) = \Psi(T, y(T)). \end{cases} \tag{3.4}$$

若存在 $u^* \in \tilde{\Lambda}$, 使得

$u^*(t) \in \arg \min \{A^u w(t, y(t)) + L(t, y(t); u(t))\}$, 则 $w(t, y^*) = V(t, y^*)$, 其中 $y^*(t)$ 为 $u = u^*$ 时, 式 (3.1) 的解 u^* 就是问题 (3.1), (3.2) 的最优控制.

证 由推广的 Itô 公式 (见文献 [10] 补充部分)

$$\begin{aligned} dw(t, y) & = \\ \frac{\partial w}{\partial t}(t, y)dt + \frac{\partial w}{\partial y}(t, y)[A(t)y(t) + \\ B(t)u(t) + f(t)]dt + \\ \frac{\partial w}{\partial y}(t, y)u(t)^T D(t)dW(t) + \\ \frac{1}{2} \frac{\partial^2 w}{\partial y^2}(t, y)u(t)^T D(t)D(t)^T u(t)dt + \sum_{k=1}^m [w(t, y + \\ \sum_{i=1}^d u_i(t)e_{ik}(t)) - w(t, y)](dM_k(t) + \lambda_k(t)dt), \end{aligned}$$

两边积分得

$$\begin{aligned} w(t, y(t)) & = \\ w(T, y(T)) - \int_t^T A^u w(s, y(s))ds - \\ \int_t^T \frac{\partial w}{\partial y}(s, y(s))u(s)^T D(s)dW(s) - \\ \sum_{k=1}^m \int_t^T [w(s, y(s) + \sum_{i=1}^d u_i(s)e_{ik}(s)) - \\ w(s, y(s))]dM_k(s). \end{aligned} \tag{3.5}$$

由文献 [18] 第 3 章命题 2.10 及文献 [15] 第 II 章引理 3.1 知

$$\int_t^T \frac{\partial w}{\partial y}(s, y(s))u^T(s)D(s)dW(s)$$

与

$$\sum_{k=1}^m \int_t^T [w(s, y(s) + \sum_{i=1}^d u_i(s)e_{ik}(s)) - w(s, y(s))]dM_k(s)$$

是 P 鞅. 故对式 (3.5) 两边取条件期望得

$$E_{t,y}w(T, y(T)) - w(t, y(t)) = E_{t,y}\left[\int_t^T A^u w(s, y(s))ds\right]. \tag{3.6}$$

另外由定理已知,对任意 $u \in \tilde{\Lambda}$ 有

$$A^u w(t, y(t)) + L(t, y(t); u(t)) \geq 0. \quad (3.7)$$

那么由式(3.6), (3.7)得

$$\begin{aligned} J(t, y(t); u(t)) &= \\ E_{t,y} \{ &\int_t^T L(s, y(s); u(s)) ds + \psi(T, y(T)) \} \geq \\ E_{t,y} \{ &-\int_t^T A^u w(s, y(s)) ds + w(t, y(t)) + \\ &\int_t^T A^u w(s, y(s)) ds \} = w(t, y(t)), \end{aligned}$$

故

$$\min_{u \in \tilde{\Lambda}} J(t, y(t); u(t)) \geq w(t, y(t)).$$

若 $u = u^*$ 时,则上述的不等号取等号,即有

$$\begin{aligned} V(t, y^*(t)) &= J(t, y^*(t)), \\ u^*(t) &= w(t, y^*(t)), \end{aligned}$$

所以 u^* 就是控制问题(3.1), (3.2)的最优控制.定理得证.

式(3.4)称为控制问题(3.1), (3.2)所对应的HJB方程.

4 最优策略(Optimal strategies)

本节利用验证定理来求解问题(2.7)的最优策略,然后根据引理来得到原问题的最优策略.

令

$$V(t, y) = \min_{u \in \tilde{\Lambda}} E_{t,y} [\frac{1}{2} y(T)^2]. \quad (4.1)$$

问题(2.7)的所对应的HJB方程为

$$\begin{cases} \min_{u \in \tilde{\Lambda}} \{ \frac{\partial V}{\partial t}(t, y) + \frac{\partial V}{\partial y}(t, y) [r(t)y(t) + \\ u(t)^T (b(t) - r(t)\mathbf{1}_d) + \sqrt{\mu\beta}r(t)] + \\ \frac{1}{2} \frac{\partial^2 V}{\partial y^2}(t, y) u(t)^T \sigma(t) \sigma(t)^T u(t) + \\ \sum_{k=1}^m \lambda_k(t) [V(t, y(t) + \sum_{i=1}^d u_i(t) \varphi_{ik}(t)) - \\ V(t, y(t))] \} = 0, \\ V(T, y(T)) = \frac{1}{2} y(T)^2. \end{cases} \quad (4.2)$$

令

$$V(t, y) = \frac{1}{2} P(t)y^2 + Q(t)y + R(t). \quad (4.3)$$

将式(4.3)代入式(4.2)并整理得

$$\begin{aligned} \min_{u \in \tilde{\Lambda}} \{ &\frac{1}{2} P(t) [\sigma(t)^T u(t) + \sigma(t)^T \Sigma^{-1}(t) (y(t) + \\ &\frac{Q(t)}{P(t)}) (b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)]^T [\sigma(t)^T u(t) + \\ &\sigma(t)^T \Sigma^{-1}(t) (y(t) + \frac{Q(t)}{P(t)}) (b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)] + \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &\frac{1}{2} P(t) \sum_{k=1}^m \lambda_k(t) [\sum_{i=1}^d u_i(t) \varphi_{ik}(t) + (y(t) + \frac{Q(t)}{P(t)})]^2 + \\ &\frac{1}{2} [P'(t) + (2r(t) - (b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)^T \Sigma^{-1}(t) (b(t) - \\ &r(t)\mathbf{1}_d) - \sum_{k=1}^m \lambda_k(t)) P(t)] y^2(t) + \\ &[Q'(t) + (r(t) - (b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)^T \Sigma^{-1}(t) (b(t) - r(t)\mathbf{1}_d) - \\ &\sum_{k=1}^m \lambda_k(t)) Q(t) + \sqrt{\mu\beta}r(t) P(t)] y(t) + \\ &[R'(t) + \sqrt{\mu\beta}r(t) Q(t) - \frac{1}{2} ((b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)^T \Sigma_i^{-1} (b(t) - \\ &r(t)\mathbf{1}_d) + \sum_{k=1}^m \lambda_k(t)) \frac{Q(t)^2}{P(t)}] \} = 0, \end{aligned} \quad (4.4)$$

其中 $\Sigma(t) = \sigma(t)\sigma^T(t)$. 令

$$\begin{cases} P'(t) + [2r(t) - (b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)^T \Sigma^{-1}(t) (b(t) - \\ r(t)\mathbf{1}_d) - \sum_{k=1}^m \lambda_k(t)] P(t) = 0, \\ P(T) = 1, \\ p(t) > 0, \forall t \in [0, T], \end{cases} \quad (4.5)$$

$$\begin{cases} Q'(t) + [r(t) - (b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)^T \Sigma^{-1}(t) (b(t) - \\ r(t)\mathbf{1}_d) - \sum_{k=1}^m \lambda_k(t)] Q(t) + \sqrt{\mu\beta}r(t) P(t) = 0, \\ Q(T) = 0, \end{cases} \quad (4.6)$$

$$\begin{cases} R'(t) + \sqrt{\mu\beta}r(t) Q(t) - \frac{1}{2} [(b(t) - \\ r(t)\mathbf{1}_d)^T \Sigma^{-1}(t) (b(t) - r(t)\mathbf{1}_d) + \\ \sum_{k=1}^m \lambda_k(t)] \frac{Q(t)^2}{P(t)} = 0, \\ R(T) = 0. \end{cases} \quad (4.7)$$

式(4.5)~(4.7)都是有初始条件的一阶线性常微分方程,故都存在唯一解.又对 $\forall t \in [0, T], P(t) = e^{\int_t^T \gamma(s) ds} > 0$, 其中 $\gamma(s) = 2r(s) - (b(s) - r(s)\mathbf{1}_d)^T \Sigma^{-1}(s) (b(s) - r(s)\mathbf{1}_d) - \sum_{k=1}^m \lambda_k(s)$; 又已知 $\lambda(t) > 0$, 故HJB方程(4.2)的最优解为下面方程组的解:

$$\begin{cases} \sigma(t)^T u(t) = \\ -\sigma(t)^T \Sigma^{-1}(t) (y(t) + \frac{Q(t)}{P(t)}) (b(t) - r(t)\mathbf{1}_d), \\ \varphi(t)^T u(t) = -(y(t) + \frac{Q(t)}{P(t)}) \mathbf{1}_m. \end{cases} \quad (4.8)$$

其中 $\mathbf{1}_m$ 为 m 维分量全为1的列向量.因 $[\sigma(t),$

$\varphi(t)$]可逆,从而 $[\sigma(t), \varphi(t)]^T$ 可逆,故式(4.8)有唯一解

$$u^*(t) = ([\sigma(t), \varphi(t)]^T)^{-1} \cdot \begin{pmatrix} -\sigma(t)^T \Sigma^{-1}(t)(y(t) + \frac{Q(t)}{P(t)})(b(t) - r(t)\mathbf{1}_d) \\ -(y(t) + \frac{Q(t)}{P(t)})\mathbf{1}_m \end{pmatrix}. \quad (4.9)$$

由定理1, $u^*(t)$ 就是问题(2.7)的最优策略.

利用式(4.5), (4.6)容易得到

$$\frac{Q(t)}{P(t)} = \sqrt{\mu}\beta(1 - e^{-\int_t^T r(s)ds}). \quad (4.10)$$

定理2 对给定的参数 $\mu > 0, \alpha \in \mathbb{R}$, 问题(2.4)的最优策略为

$$\pi^*(t) = ([\sigma(t), \varphi(t)]^T)^{-1} \cdot \begin{pmatrix} \sigma(t)^T \Sigma^{-1}(t)(b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)(\beta e^{-\int_t^T r(s)ds} - x(t)) \\ (\beta e^{-\int_t^T r(s)ds} - x(t))\mathbf{1}_m \end{pmatrix}. \quad (4.11)$$

其中 $\beta = \frac{\alpha}{2\mu}$.

证 将式(4.10)代入式(4.9)并考虑到变换式(2.5)即得.

注 对于维数,若取 $l = d, m = 0$, 即股票价格中只含Brown运动,则容易看出,式(4.11)就是文献[3]的结论式(5.12).所以式(4.11)可以看成是对文献[3]结论式(5.12)的推广.也可以取 $l = 0, m = d$, 即股票价格中只包含Poisson点过程,由式(4.11)该情形的最优策略为

$$\pi^*(t) = (\beta e^{-\int_t^T r(s)ds} - x(t))\varphi^{-1}(t)\mathbf{1}_m.$$

下面应用引理来得到原问题的最优策略.

将式(4.11)代入式(2.2)并在得到的等式两边取期望得

$$\begin{cases} dEx(t) = [(r(t) - \rho(t) - \mathbf{1}_m^T \lambda(t))Ex(t) + \beta e^{-\int_t^T r(s)ds}(\rho(t) + \mathbf{1}_m^T \lambda(t))]dt, \\ Ex(0) = x. \end{cases} \quad (4.12)$$

其中 $\rho(t) = ((b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)^T \Sigma^{-1}(t)\sigma(t), \mathbf{1}_m) [\sigma(t), \varphi(t)]^{-1}(b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)$. 解方程(4.12)得

$$Ex(t) = xe^{\int_0^t [r(s) - \rho(s) - \mathbf{1}_m^T \lambda(s)]ds} +$$

$$\beta e^{-\int_t^T r(s)ds} (1 - e^{-\int_0^t [\rho(s) + \mathbf{1}_m^T \lambda(s)]ds}). \quad (4.13)$$

解关于 α 的方程

$$\alpha = 1 + 2\mu Ex(T),$$

得

$$\alpha^* = e^{\int_0^T (\rho(s) + \mathbf{1}_m^T \lambda(s))ds} + 2\mu x e^{\int_0^T r(s)ds}.$$

由引理,在式(4.11)中取 $\beta = \frac{\alpha^*}{2\mu}$ 即得原问题的最优策略.

5 有效前沿(Efficient frontier)

本节有效前沿的定义同文献[3]定义2.2.

对 $x(t)^2$ 应用推广的Itô公式然后在等式两边取期望得

$$\begin{aligned} dEx(t)^2 = & [(2r(t) - 2\rho(t) + \eta(t) - \mathbf{1}_m^T \lambda(t))Ex(t)^2 + \\ & 2\beta e^{-\int_t^T r(s)ds}(\rho(t) - \eta(t))Ex(t) + \\ & \beta^2 e^{-2\int_t^T r(s)ds}(\eta(t) + \mathbf{1}_m^T \lambda(t))]dt. \end{aligned}$$

其中 $\eta(t) = (b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)^T \Sigma^{-1}(t)(b(t) - r(t)\mathbf{1}_d)$. 解此方程得

$$Ex(t)^2 = x^2 g(t) + \beta h(t) + \beta^2 k(t). \quad (5.1)$$

其中

$$\begin{aligned} g(t) &= e^{\int_0^t (2r(s) - 2\rho(s) + \eta(s) - \mathbf{1}_m^T \lambda(s))ds}, \\ h(t) &= \int_0^t 2xe^{-\int_t^u r(s)ds}(\rho(s) - \eta(s))a(s)e^{\int_s^t (2r(u) - 2\rho(u) + \eta(u) - \mathbf{1}_m^T \lambda(u))du} ds, \\ k(t) &= \int_0^t [2e^{-\int_t^u r(s)ds}(\rho(s) - \eta(s))c(s) + e^{-2\int_t^u r(s)ds}(\eta(s) + \mathbf{1}_m^T \lambda(s))]e^{\int_s^t (2r(u) - 2\rho(u) + \eta(u) - \mathbf{1}_m^T \lambda(u))du} ds, \\ a(t) &= e^{\int_0^t (r(s) - \rho(s) - \mathbf{1}_m^T \lambda(s))ds}, \\ c(t) &= e^{-\int_t^T r(s)ds} (1 - e^{\int_0^t (\rho(s) + \mathbf{1}_m^T \lambda(s))ds}). \end{aligned}$$

由式(4.13)解得

$$\beta = \frac{Ex(t) - xa(t)}{c(t)}, \quad (5.2)$$

那么

$$\begin{aligned} \text{var}x(T) &= Ex(T)^2 - [Ex(T)]^2 = \\ & (x^2 g(T) + \beta h(T) + \beta^2 k(T)) - (xa(T) + \beta c(T))^2 = \\ & [k(T) - c(T)^2]\beta^2 + (h(T) - 2xa(T)c(T))\beta + \\ & x^2(g(T) - a(T)^2). \end{aligned} \quad (5.3)$$

将式(5.2)代入式(5.3)得

$$\begin{aligned} \text{var}x(T) = & \\ & \frac{k(T) - c(T)^2}{c(T)^2} (\text{E}x(T) - xa(T))^2 + \\ & \frac{h(T) - 2xa(T)c(T)}{c(T)} (\text{E}x(T) - xa(T)) + \\ & x^2(g(T) - a(T)^2). \end{aligned} \quad (5.4)$$

式(5.4)就是原问题的有效前沿.

参考文献(References):

- [1] MERTON R C. Optimum consumption and portfolio rules in a continuous time model [J]. *J of Economic Theory*, 1971, 3(12): 373 - 413.
- [2] COX J C, HUANG C F. Optimal consumption and portfolio policies when asset prices follow a diffusion process [J]. *J of Economic Theory*, 1989, 49(1): 33 - 83.
- [3] ZHOU X Y, LI D. Continuous-time mean-variance portfolio selection: a stochastic LQ framework [J]. *Applied Mathematics and Optimization*, 2000, 42(1): 19 - 33.
- [4] LIM A, ZHOU X Y. Mean-variance portfolio selection with random parameters in a complete market [J]. *Mathematics of Operations Research*, 2002, 27(1): 101 - 120.
- [5] LI X, ZHOU X Y, LIM A. Dynamic mean-variance portfolio selection with no-shorting constraints [J]. *SIMA J of Control and Optimization*, 2002, 40(5): 1540 - 1555.
- [6] PLISKA S R. A stochastic calculus model of continuous trading optimal portfolio [J]. *Mathematics of Operations Research*, 1986, 11(2): 371 - 382.
- [7] MERTON R C. Option pricing when underlying stock returns are discontinuous [J]. *J of Financial Economics*, 1976, 3(1): 125 - 144.
- [8] JARROW R A, RUDD A. *Option Pricing* [M]. Illinois: Irwin, 1983.
- [9] JONES E P. Option arbitrage and strategy with large price changes [J]. *J of Financial Economics*, 1984, 13(1): 91 - 113.
- [10] JEANBLANCE-PICQUE M, PONTIER M. Optimal portfolio for a small investor in a market model with discontinuous prices [J]. *Applied Mathematics and Optimization*, 1990, 22(2): 287 - 310.
- [11] BARDHAN I, CHAO X L. Martingale analysis for assets with discontinuous returns [J]. *Mathematics of Operations Research*, 1995, 20(1): 243 - 256.
- [12] FLEMING W H, SONER H M. *Controlled Markov Processes and Viscosity Solution* [M]. New York: Springer-Verlag, 1993.
- [13] IKEDA N, WATANABE S. *Stochastic Differential Equations and Diffusion Processes* [M]. New York: North-Holland, 1981.
- [14] BREMAUD P. *Point Processes and Queues* [M]. New York: Springer-Verlag, 1999.
- [15] YONG J, ZHOU X Y. *Stochastic Controls: Hamiltonian Systems and HJB Equations* [M]. New York: Springer-Verlag, 1999.
- [16] KARATZAS I, SHREVE S E. *Brown Motion and Stochastic Calculus (Second Edition)* [M]. New York: Springer-Verlag, 1998.

作者简介:

郭文旌 (1971—),男,博士,主要研究兴趣为组合投资、风险管理, E-mail: guowenjing1971@sina.com.cn.