



Politechnika Wrocławska

Wydział Matematyki

Kierunek studiów: Matematyka

Specjalność: Matematyka teoretyczna

Praca dyplomowa – licencjacka

TYTUŁ PRACY DYPLOMOWEJ

Imię i nazwisko dyplomanta

słowa kluczowe:
tutaj podajemy najważniejsze słowa kluczowe (łącznie nie powinny być dłuższe niż 150 znaków).

krótkie streszczenie:

Tutaj piszemy krótkie streszczenie pracy (nie powinno być dłuższe niż 530 znaków).

Opiekun pracy dyplomowej	dr inż. Dawid Huczek
	Tytuł/stopień naukowy/imię i nazwisko	ocena	podpis

*Do celów archiwalnych pracę dyplomową zakwalifikowano do:**

a) kategorii A (akta wieczyste)

b) kategorii BE 50 (po 50 latach podlegające ekspertyzie)

** niepotrzebne skreślić*

pieczętka wydziałowa

Wrocław, rok 2019



Wrocław University
of Science and Technology

Faculty of Pure and Applied Mathematics

Field of study: Mathematics

Specialty: Theoretical Mathematics

Bachelor's Thesis

TYTUŁ PRACY DYPLOMOWEJ W JĘZYKU ANGIELSKIM

Imię i nazwisko dyplomanta

keywords:

tutaj podajemy najważniejsze słowa kluczowe w języku angielskim (łącznie nie powinny być dłuższe niż 150 znaków)

short summary:

Tutaj piszemy krótkie streszczenie pracy w języku angielskim (nie powinno być dłuższe niż 530 znaków).

Supervisor	dr inż. Dawid Huczek
	Title/degree/name and surname	grade	signature

*For the purposes of archival thesis qualified to:**

a) category A (perpetual files)

b) category BE 50 (subject to expertise after 50 years)

** delete as appropriate*

stamp of the faculty

Wrocław, 2019

Spis treści

Wstęp	3
0.1 Motywacje	3
0.2 Historia badań nad układami dynamicznymi	3
0.2.1 Od starożytności do Newtona	3
0.2.2 Problem stabilności układu słonecznego	3
0.2.3 Lorenz i jego atraktor	3
0.2.4 Mandelbrodt i fraktale	3
0.2.5 Chaos	3
1 Wprowadzenie	5
1.1 Definicje	5
1.1.1 Definicje i fakty ogólne	6
1.1.2 Definicje dotyczące zwartych przestrzeni metrycznych	6
1.1.3 Fakty ogólne, dotyczące zwartych przestrzeni metrycznych	8
1.1.4 Twierdzenie Baire’a	10
1.1.5 Definicje dotyczące układów dynamicznych	10
1.1.6 Entropia topologiczna	10
1.1.7 Chaos	13
1.1.8 Odwzorowania trójkątne	15
1.1.9 Definicje utworzone na potrzeby dowodu twierdzenia o rozszerzaniu	16
1.2 Lematy	17
2 Twierdzenie o rozszerzaniu odwzorowań chaotycznych w sensie Deva-	
neya	21
Podsumowanie	27
Dodatek	29
Bibliografia	30

Wstęp

0.1 Motywacje

Studia matematyczne podjąłem w dość późnym wieku, już po ukończeniu innych kierunków. Od zawsze jednak matematyka pociągała mnie jako klucz do zrozumienia pozostałych dziedzin, jako narzędzie pozwalające dostrzec lepiej i głębiej urodę przyrody. Wykorzystując matematykę, możemy uchwycić reguły, wzorce i schematy które opisują niewyobrażalną złożoność świata w którym żyjemy. Matematykę postrzegam jako klamrę spinającą wszystkie dziedziny intelektualnej działalności człowieka, poczynsz od fizyki, poprzez chemię, biologię, aż po psychologię czy nauki społeczne. Decyzję o rozpoczęciu studiów matematycznych podjąłem w lecie siedząc nad rzeką i przyglądając się hipnotyzującym zawirowaniom na powierzchni wody płynącej w rzece Odrze przepływającej przez Wrocław, oraz leniwemu ruchowi fraktalnych kształtów chmur na błękitnym niebie. Byłem wówczas absolwentem wyższej uczelni, w którym wciąż żyło pragnienie poznawania głębiej wszystkich tych pięknych zjawisk, które nas otaczają. Byłem również świeżo po lekturze inspirującej popularnonaukowej książki Jamesa Gleicka zatytułowanej „Chaos” [7]...

0.2 Historia badań nad układami dynamicznymi

0.2.1 Od starożytności do Newtona

0.2.2 Problem stabilności układu słonecznego

0.2.3 Lorenz i jego atraktor

0.2.4 Mandelbrodt i fraktale

0.2.5 Chaos

Li-Yorke, Von Neumann, Birkhoff, Smale, Szarkowski, Devaney

Rozdział 1

Wprowadzenie

1.1 Definicje

1. ciąg
2. podciąg TODO: Dopisać do sekcji definicji definicję punktu skupienia ciągu.
3. ciąg Cauchy'ego (pojawia się w definicji zupełności, TODO ma być tutaj czy w faktach ogólnych dotyczących zwartych przestrzeni metrycznych?)
4. topologia zbieżności jednostajnej (pojawia się w definicji metryki na przestrzeni odwzorowań trójkątnych)
5. kula domknięta
6. zbiór nigdziegęsty
7. baza topologii w przestrzeni zwartej (kule o środkach w ośrodku i promieniach wymiernych - potrzebne w dowodzie ogólnym patrz TODO na czerwono)
8. punkt izolowany w przestrzeni metrycznej
9. Ciągłość funkcji na przestrzeni metrycznej
10. (zbiór $C(X)$)
11. iteracja odwzorowania
12. orbita okresowa
13. entropia topologiczna - dowód równoważności (książka misiurewicz combinatorial dynamics and entropy in dimension one oraz książka ruette rozdział 4)
14. napisać że chaotyczność odwzorowania rozumiem przez chaotyczność odpowiedniego układu dynamicznego
15. zbiór rezydualny
16. separable, second category (czyli 1 i 2 kategoria baiera)
17. twierdzenie baiera dla przestrzeni metrycznych zupełnych napisać

18. g-delta

19. odwzorowania trójkątne, zbiór $C_\Delta(X \times I)$

1.1.1 Definicje i fakty ogólne

Definicja 1.1 (Ciąg). Ciąg $(x_n)_{n=1}^\infty$ jest to funkcja określona na zbiorze liczb naturalnych. Wartości tej funkcji dla kolejnych liczb naturalnych nazywamy wyrazami ciągu i oznaczamy: x_1, x_2, \dots . Niekiedy ciąg oznaczamy skrótowo przez (x_n) . W pracy rozważać będziemy ciągi w przestrzeniach metrycznych, czyli funkcje postaci $x : \mathbb{N} \rightarrow X$, gdzie X jest rozważaną przestrzenią metryczną

Definicja 1.2 (Podciąg). TODO

Definicja 1.3 (Granica ciągu). TODO

TODO: granica górna granica dolna - występuje przy entropii Bowena

Definicja 1.4 (Punkt skupienia ciągu). TODO

Definicja 1.5 (Ciąg Cauchy'ego). Ciągiem Cauchy'ego w przestrzeni metrycznej (X, ρ) nazywamy ciąg (x_n) spełniający warunek:

$$\forall \epsilon > 0 \exists N \in \mathbb{N} \forall n, m > N \rho(x_n, x_m) < \epsilon.$$

1.1.2 Definicje dotyczące zwartych przestrzeni metrycznych

Definicja 1.6 (Metryka). Metryką na zbiorze X nazywamy funkcję $\rho : X \times X \rightarrow \mathbb{R}_+ \cup \{0\}$ spełniającą następujące warunki:

1. $\forall x, y \in X : \rho(x, y) = 0 \iff x = y$,
2. $\forall x, y \in X : \rho(x, y) = \rho(y, x)$,
3. $\forall x, y, z \in X : \rho(x, y) \leq \rho(x, z) + \rho(z, y)$.

Warunek 3 nazywany jest zwykle nierównością trójkąta.

Definicja 1.7 (Przestrzeń metryczna). Przestrzenią metryczną nazywamy parę (X, ρ) , gdzie X jest zbiorem a ρ zdefiniowaną na nim metryką. Czasami, tam gdzie nie będzie prowadziło to do nieporozumień, przestrzeń metryczną (X, ρ) będziemy oznaczać przez samo X .

Definicja 1.8 (Kula otwarta). Kulą otwartą w przestrzeni metrycznej (X, ρ) nazywamy zbiór: $K(s, r) = \{x \in X : \rho(s, x) < r\}$. Punkt s nazywamy wówczas środkiem kuli K , a $r \in \mathbb{R}_+ \cup \{0\}$ jej promieniem.

Definicja 1.9 (Zbiór otwarty). Zbiór A w przestrzeni metrycznej (X, ρ) nazywamy otwartym wtedy i tylko wtedy gdy, dla każdego $a \in A$ istnieje kula otwarta o środku w a , zawierająca się w A .

Lemat 1.10 (Kula otwarta w przestrzeni metrycznej jest zbiorem otwartym). *W przestrzeni metrycznej (X, ρ) , każda kula otwarta jest zbiorem otwartym.*

Dowód. Niech (X, ρ) będzie przestrzenią metryczną. Weźmy dowolną kulę otwartą $K = K(s, r) \subseteq X$. Weźmy teraz dowolny punkt $k \in K$. Wiemy, że $\rho(s, k) < r$, czyli $r - \rho(s, k) = \epsilon > 0$. Zatem, jeżeli weźmiemy $r_k = \frac{\epsilon}{2}$ to $K_2 = K(k, r_k) \subset K$, ponieważ

$$\begin{aligned} \forall_{a \in K_2} \quad & \rho(s, a) \leq \rho(s, k) + \rho(k, a) \leq \rho(s, k) + r_k \\ & = \rho(s, k) + \frac{\epsilon}{2} = \rho(s, k) + \frac{r}{2} - \frac{\rho(s, k)}{2} \\ & = \frac{\rho(s, k)}{2} + \frac{r}{2} < r, \end{aligned} \tag{1.1}$$

czyli $\forall_{a \in K_2} a \in K$. Z dowolności k otrzymujemy, że kula K jest otwarta a z dowolności wyboru kuli K otrzymujemy tezę. \square

Definicja 1.11 (Otoczenie punktu). W przestrzeni metrycznej X zbiór $V \subseteq X$ nazywamy otoczeniem punktu x , jeżeli istnieje zbiór otwarty $U \subseteq X$ taki, że $x \in U \subseteq V$.

Definicja 1.12 (Otoczenie zbioru). W przestrzeni metrycznej X zbiór $V \subseteq X$ nazywamy otoczeniem zbioru A , jeżeli istnieje zbiór otwarty $U \subseteq X$ taki, że $A \subseteq U \subseteq V$.

Definicja 1.13 (Sąsiedztwo punktu). Sąsiedztwem punktu $x \in X$ nazywamy każdy zbiór $V_x = V \setminus \{x\}$, gdzie V jest pewnym otoczeniem punktu x .

Definicja 1.14 (Wnętrze zbioru). W przestrzeni metrycznej, wnętrzem zbioru A nazywamy zbiór wszystkich punktów, które należą do A wraz z pewnym swoim otoczeniem.

Definicja 1.15 (Domknięcie zbioru). Domknięciem zbioru $A \subset X$ nazywamy zbiór $\{x \in X : \forall_{r>0} K(x, r) \cap A \neq \emptyset\}$. Domknięcie zbioru A oznaczamy przez \bar{A} lub $\text{Cl}(A)$.

Definicja 1.16 (Zbiór domknięty). Zbiór A jest domknięty gdy $A = \text{Cl}(A)$.

Definicja 1.17 (Zbiór gęsty). Dla danej przestrzeni metrycznej (X, ρ) . Zbiór $A \subset X$ nazwiemy gęstym, gdy $\forall_{x \in X} \forall_{\epsilon>0} \exists_{a \in A} : \rho(x, a) < \epsilon$.

Definicja 1.18 (Zbiór nigdziegęsty). Dla danej przestrzeni metrycznej (X, ρ) . Zbiór $A \subset X$ nazwiemy nigdziegęstym, gdy wnętrze domknięcia tego zbioru jest puste.

Definicja 1.19 (Pokrycie otwarte). [9, s. 195] Pokryciem otwartym przestrzeni metrycznej X nazywamy rodzinę zbiorów otwartych $(U_i)_{i \in I}$ taką, że $X = \bigcup_{i \in I} U_i$.

Definicja 1.20 (Przestrzeń metryczna zwarta, definicja pokryciowa). [9, s. 196] **TODO:** Niezmiennie zmieniliśmy definicję względem tej, która pojawia się u Ruelle (tam była mowa o topologii indukowanej na Y , a my zastąpiliśmy to po prostu przez podprzestrzeń (Y, ρ)) czy w takim razie usunąć cytowanie? Przestrzeń metryczną (X, ρ) nazywamy zwartą jeżeli każde pokrycie otwarte $(U_i)_{i \in I}$ tej przestrzeni zawiera podpokrycie skończone, to znaczy istnieje skończony zbiór indeksów $J \subset I$ taki, że $X = \bigcup_{i \in J} U_i$. Podzbiór $Y \subset X$ jest zwarty jeżeli (Y, ρ) jest przestrzenią zwartą.

Twierdzenie 1.21 (Ciągowa charakterystyka zwartości przestrzeni metrycznej). *Przestrzeń metryczna (X, ρ) jest zwarta wtedy i tylko wtedy, gdy z każdego ciągu $(x_n) \subset X$ można wybrać podciąg zbieżny.*

Dowód. **TODO:** przyjść się temu dowodowi czy pasuje teraz do sformułowania twierdzenia oraz spróbować poprawić dowód implikacji w lewą stronę (problem z tym że rodzina tylko przeliczalna a nie uwzględniamy nieprzeliczalnych) (\Rightarrow) Załóżmy, że z dowolnego pokrycia X zbiorami otwartymi możemy wybrać podpokrycie skończone. Weźmy dowolny ciąg $(x_n) \in X$. Pokażę, że ten ciąg ma punkt skupienia w X . Załóżmy, że ciąg (x_n) nie ma punktu skupienia w X , to znaczy $\forall_{x \in X} x$ nie jest punktem skupienia x_n , czyli $\forall_{x \in X} \exists_{\epsilon > 0} K(x, \epsilon) \setminus \{x\} \cap \{x_n\}_{n=1}^\infty = \emptyset$. Utwórzmy pokrycie X w następujący sposób:

$$\mathcal{A} = \bigcup_{x \in X} K(x, \epsilon_x),$$

gdzie $\epsilon_x > 0$ jest liczbą spełniającą warunek $K(x, \epsilon_x) \setminus \{x\} \cap \{x_n\}_{n=1}^\infty = \emptyset$. Oczywiście rodzina \mathcal{A} jest pokryciem otwartym przestrzeni X . Zgodnie z założeniem, z pokrycia \mathcal{A} możemy wybrać podpokrycie skończone. Każdy zbiór $A \in \mathcal{A}$ zawiera najwyżej jeden element ciągu (x_n) . Skończenie wiele zbiorów zawierających po co najwyżej jednym elemencie ciągu prowadzi do wniosku, że przestrzeń X zawiera skończenie wiele elementów nieskończonego ciągu co stanowi sprzeczność.

Oznaczmy przez g punkt skupienia ciągu (x_n) . Oznaczmy przez y_1 pierwszy element ciągu (x_n) różny od g . przez y_2 pierwszy element ciągu (x_n) różny od g i taki, że $y_2 \in K(g, \frac{d}{2})$, gdzie $d = \rho(y_1, g)$. Następnie niech y_n będzie pierwszym elementem ciągu (x_n) różnym od g i spełniającym warunek $y_n \in K(g, \frac{d_{n-1}}{2})$, gdzie $d_{n-1} = \rho(y_{n-1}, g)$. Powstały w ten sposób podciąg $(y_n) \subset (x_n)$ jest zbieżny do $g \in X$. W przypadku gdyby na którymś etapie powyższej konstrukcji nie można było wskazać kolejnego elementu różnego od g , znaczyłoby to, że od pewnego miejsca ciąg (x_n) jest stale równy g , a więc zbieżny.

(\Leftarrow) Złożmy, że X spełnia definicję pokryciową. Dowód przez kontrapozycję (**TODO:** Opisać na czym polega kontrapozycja w logice czy to zbyt elementarne na poziom pracy licencjackiej?). Pokażemy, że jeżeli istnieje pokrycie X , z którego nie można wybrać podpokrycia skończonego to istnieje ciąg z którego nie można wybrać podciągu zbieżnego.

Założmy zatem, że nieskończona, przeliczalna rodzina zbiorów otwartych $\{U_i\}_{i=1}^\infty$ stanowi pokrycie X . Skonstruujmy następujący ciąg:

$$x_1 \notin U_1$$

$$x_n \notin \bigcup_{k=1}^{n-1} U_k$$

Zawsze znajdziemy taki $x_n \in X$, gdyż gdyby taki nie istniał znaczyłoby to, że $\bigcup_{i=1}^{n-1} U_{k_i} = X$, czyli istniałoby podpokrycie skończone. Załóżmy teraz, że ciąg (x_n) ma podciąg zbieżny. Wtedy istniałaby jego granica, tj. element $g \in X$ taki że dla każdego $\epsilon > 0$ nieskończenie wiele elementów ciągu leży wewnątrz kuli $B(g, \epsilon)$, z kolei z otwartości zbiorów U_n możemy wybrać taki ϵ , że $B(g, \epsilon) \subset U_k$, gdzie U_k jest dowolnym zbiorem z pokrycia X , zawierającym g . Z konstrukcji naszego ciągu wynika jednak, że $\forall_{n \in \mathbb{N}} \forall_{m > n} x_m \notin U_n$, czyli do każdego U_n należy jedynie skończenie wiele elementów. Zatem otrzymujemy sprzeczność. Czyli ciąg (x_n) nie zawiera podciągu zbieżnego. \square

1.1.3 Fakty ogólne, dotyczące zwartych przestrzeni metrycznych

Definicja 1.22 (Ośrodkowość). Przestrzeń metryczna (X, ρ) jest ośrodkowa, gdy zawiera podzbiór przeliczalny i gęsty.

Definicja 1.23 (Zupełność). Przestrzeń metryczna jest zupełna jeśli każdy ciąg Cauchy'ego elementów tej przestrzeni jest zbieżny do elementu tej przestrzeni.

Twierdzenie 1.24 (Ośrodkowość zwartych przestrzeni metrycznych). *Jeżeli przestrzeń metryczna jest zwarta to jest również ośrodkowa.*

Dowód. Niech (X, ρ) będzie przestrzenią metryczną zwartą. Oznacza to, że z każdego pokrycia X zbiorami otwartymi, można wybrać podpokrycie skończone.

Dla $i \in \mathbb{N}$, niech $\mathcal{A}_i = \{K(x, \frac{1}{i}) : x \in X\}$, \mathcal{A}_i jest oczywiście pokryciem X zbiorami otwartymi, zatem z każdej rodziny \mathcal{A}_i możemy wybrać podpokrycie skończone, oznaczmy je przez \mathcal{B}_i . Rozważmy teraz następującą rodzinę:

$$B = \bigcup_{i=1}^{\infty} \mathcal{B}_i.$$

Składa się ona ze zbiorów postaci $K(x, \frac{1}{i})$ dla pewnych $i \in \mathbb{N}$ i $x \in X$ i jako przeliczalna suma rodzin skończonych jest przeliczalną rodziną zbiorów. Niech teraz

$$C = \{s : \exists i \in \mathbb{N} K(s, \frac{1}{i}) \in B\}.$$

Zbiór C jest równoliczny ze zbiorem B , a więc przeliczalny. Ponadto C jest gęsty w X : Niech $\epsilon > 0$. Weźmy dowolny $x \in X$. Oczywiście istnieje $i_0 \in \mathbb{N}$ takie, że $\frac{1}{i_0} < \epsilon$. Wiemy, że \mathcal{B}_{i_0} stanowi pokrycie X i składa się ze zbiorów postaci $K(s, \frac{1}{i_0})$, gdzie $s \in X$. Skoro \mathcal{B}_{i_0} jest pokryciem X to $\exists_{K(s, \frac{1}{i_0}) \in \mathcal{B}_{i_0}} : x \in K(s, \frac{1}{i_0})$, czyli $\rho(x, s) < \frac{1}{i_0} < \epsilon$, natomiast $s \in C$ z definicji zbioru C

Czyli X zawiera podzbiór przeliczalny i gęsty, zatem przestrzeń (X, ρ) jest ośrodkowa. \square

Twierdzenie 1.25 (Zupełność zwartych przestrzeni metrycznych). *Każda zwarta przestrzeń metryczna jest zupełna.*

Dowód. Niech (X, ρ) będzie przestrzenią zwartą. Weźmy ciąg Cauchy'ego (x_n) elementów X . Ze zwartości (twierdzenie 1.21) wynika, że istnieje podciąg (y_{n_k}) ciągu (x_n) zbieżny do jakiegoś $g \in X$. Zatem $\forall \epsilon > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n > n_0 \rho(y_n, g) < \epsilon$. Pokażemy, że (x_n) zbiega do g .

Ustalmy $\epsilon > 0$. Z faktu, że (x_n) jest ciągiem Cauchy'ego wynika, że

$$\exists N \in \mathbb{N} \forall n, m > N \rho(x_m, x_n) < \frac{\epsilon}{2}$$

Ponadto

$$\exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n > n_0 \rho(y_n, g) < \frac{\epsilon}{2}$$

Weźmy teraz element y_k podciągu (y_n) , taki że $y_k = x_M$, gdzie $M > N \wedge M > n_0$. Wówczas

$$M > N \implies \forall n > N \rho(x_M, x_n) < \frac{\epsilon}{2}$$

$$M > n_0 \implies \rho(x_M, g) < \frac{\epsilon}{2}$$

Zatem $\forall n > N : \rho(x_n, g) \leq \rho(x_n, x_M) + \rho(x_M, g) < \frac{\epsilon}{2} + \frac{\epsilon}{2} = \epsilon$, czyli $g \in X$ jest granicą ciągu (x_n) , a więc (x_n) jest zbieżny w (X, ρ) . \square

1.1.4 Twierdzenie Baire'a

Definicja 1.26 (Zbiór rezydualny). TODO

Lemat 1.27 (Przekrój zbiorów rezydualnych jest rezydualny). *Przekrój dwóch (TODO: przeliczalnej mnogości? W twierdzeniu głównym wykorzystują tylko dla dwóch, pokazać dla skończenie wielu, dwóch, przeliczalnej mnogości?) zbiorów rezydualnych jest rezydualny. (A więc w szczególności niepusty).*

Dowód. **TODO**

□

1.1.5 Definicje dotyczące układów dynamicznych

Definicja 1.28 (Układ dynamiczny). Układem dynamicznym nazywamy parę (X, T) , gdzie X jest zbiorem a $T : X \rightarrow X$ przekształceniem (odwzorowaniem).

Definicja 1.29 (Orbita). Orbita punktu x to ciąg x, Tx, T^2x, T^3x, \dots , czyli

$$O_T(x) = \{T^n x : n = 0, 1, 2, \dots\}.$$

Jeśli T jest odwracalne (czyli różnowartościowe i ńa"), to możemy rozważać orbitę obustronną:

$$\{T^n x : n \in \mathbb{Z}\}.$$

Definicja 1.30 (Iterata przekształcenia). Iterata przekształcenia T to potęga przekształcenia T^n , $n \in \mathbb{N}$.

Definicja 1.31 (Punkt stały). Punkt x jest stały, gdy $Tx = x$.

Definicja 1.32 (Punkt okresowy odwzorowania). Punkt x jest okresowy, gdy jest stały dla jakiejś iteraty, tzn. gdy $\exists_{n \in \mathbb{N}} T^n x = x$.

Definicja 1.33 (Orbita okresowa). TODO

Definicja 1.34 (Niezmienniczość zbioru ze względu na odwzorowanie). Zbiór $A \subset X$ nazywamy niezmienniczym ze względu na odwzorowanie $f : X \rightarrow X$ jeżeli $f(A) \subset A$.

1.1.6 Entropia topologiczna

Definicja Adlery, Konheima i McAndrew

Definicja 1.35 (Entropia topologiczna pokrycia). Na podstawie [2]. Rozważamy układ dynamiczny (X, f) , gdzie X jest zwartą przestrzenią metryczną. Niech \mathcal{A} będzie otwartym pokryciem X . Wprowadzamy oznaczenia:

$$\bigvee_{i=1}^n \mathcal{A}_i = \{A_1 \cap A_2 \cap \dots \cap A_n : A_1 \in \mathcal{A}_1, A_2 \in \mathcal{A}_2, \dots, A_n \in \mathcal{A}_n, A_1 \cap A_2 \cap \dots \cap A_n \neq \emptyset\},$$

gdzie $\mathcal{A}_1, \mathcal{A}_2, \dots, \mathcal{A}_n$ są otwartymi pokryciami X .

$$f^{-n}(\mathcal{A}) = \{f^{-n}(A) : A \in \mathcal{A}\},$$

$$\mathcal{A}^n = \bigvee_{i=0}^{n-1} f^{-i}(\mathcal{A}).$$

Ponadto niech $\mathcal{N}(\mathcal{A})$ będzie najmniejszą możliwą mocą podpokrycia wybranego z \mathcal{A} (tzn. licznością podrodziny rodziny \mathcal{A} , która również jest pokryciem X). Moc tej rodziny możemy utożsamiać z licznością ponieważ zawsze istnieje podpokrycie skończone, gdyż X jest zwarta.

Wtedy entropię topologiczną odwzorowania f przy pokryciu \mathcal{A} nazywamy wartością:

$$h(f, \mathcal{A}) = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \log \mathcal{N}(\mathcal{A}^n)$$

Definicja 1.36 (Entropia topologiczna Adler, Konheim, McAndrew). Na podstawie [2]. Adler, Konheim i McAndrew entropię topologiczną odwzorowania f definiują następująco:

$$h(f) = \sup h(f, \mathcal{A}),$$

gdzie supremum jest brane po wszystkich otwartych pokryciach \mathcal{A} przestrzeni X .

Definicja Bowena

[9]

Niech (X, ρ) będzie **dopisane: zwartą** przestrzenią metryczną, a $f : X \rightarrow X$ ciągłym odwzorowaniem (TODO: ma być uniformly continuous - tak jest u Bowena, jest tak ze zwartości X , napisać to tutaj?).

Definicja 1.37 (Kula Bowena). Niech $\epsilon > 0$ oraz $n \geq 1$. Kulę Bowena rzędu n o środku w punkcie $x \in X$ i promieniu ϵ definiujemy następująco

$$\begin{aligned} B_n(x, \epsilon) &:= \{y \in X : \rho(f^k(x), f^k(y)) \leq \epsilon, k \in \{0, 1, \dots, n-1\}\} \\ &= \bigcap_{i=0}^{n-1} f^{-i}(\overline{K}(f^i(x), \epsilon)). \end{aligned} \tag{1.2}$$

Definicja 1.38 (Zbiór (n, ϵ) -rozdzielony). Mówimy, że zbiór $E \subset X$ jest (n, ϵ) -rozdzielony jeżeli dla każdych $x, y \in E$ takich, że $x \neq y$ istnieje $k \in \{0, 1, \dots, n-1\}$ takie, że $\rho(f^k(x), f^k(y)) > \epsilon$.

Maksymalną moc zbioru (n, ϵ) -rozdzielonego oznaczamy przez $s_n(f, \epsilon)$.

Definicja 1.39 (Zbiór (n, ϵ) -rozpinający). Zbiór E nazywamy (n, ϵ) -rozpinającym jeżeli $X \subset \bigcup_{x \in E} B_n(x, \epsilon)$.

Minimalną moc zbioru (n, ϵ) -rozpinającego oznaczamy przez $r_n(f, \epsilon)$.

Definicja 1.40 (Entropia topologiczna Bowena). Niech (X, f) będzie układem dynamicznym. Wtedy

$$h_{\text{top}}(f) = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \limsup_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{n} \log s_n(f, \epsilon) = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \limsup_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{n} \log r_n(f, \epsilon).$$

TODO: entropia topologiczna - dowód równoważności (książka misiurowicz combinatorial dynamics and entropy in dimension one oraz książka ruette rozdział 4)

TODO: nowe

Lemat 1.41 (Złożenie funkcji niemalejących jest niemalejące). *Niech $f : [0, 1] \rightarrow [0, 1]$ i $g : [0, 1] \rightarrow [0, 1]$ będą funkcjami niemalejącymi, wówczas ich złożenie $f \circ g$ również jest funkcją niemalejącą.*

Dowód. Weźmy dowolne $x, y \in [0, 1]$, niech $y < x$. Wówczas, ponieważ g jest niemalejąca zachodzi nierówność $g(y) \leq g(x)$, z faktu, że f również jest niemalejąca otrzymujemy $f(g(y)) \leq f(g(x))$. Czyli $(f \circ g)(y) \leq (f \circ g)(x)$. \square

Wniosek 1.42 (Iteraty funkcji niemalejącej są niemalejące). *Niech $f : [0, 1] \rightarrow [0, 1]$ będzie funkcją niemalejącą, wówczas korzystając z lematu 1.41, przez prostą indukcję otrzymujemy wniosek, że dla każdego $i \in \mathbb{N}$ funkcje f^i są niemalejące.*

TODO: end nowe

Twierdzenie 1.43 (Entropia topologiczna odwzorowań monotonicznych). *Niech $I = [0, 1]$ i niech $f : I \rightarrow I$ będzie funkcją monotoniczną (niekoniecznie ściśle). Wówczas entropia topologiczna f jest równa zero.*

Dowód. Rozważmy dwa przypadki: osobno dla $f : I \rightarrow I$ niemalejącej i nierosnącej.

Przypadek 1: $f : I \rightarrow I$ niemalejąca. Skorzystamy z definicji entropii topologicznej Bowena. Pokażemy, że

$$\lim_{\epsilon \rightarrow 0} \limsup_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{n} \log s_n(f, \epsilon) = 0.$$

Ustalmy dowolne $n \in \mathbb{N}$ i $\epsilon > 0$. Podzielmy odcinek $[0, 1]$ na $m = \lfloor 1/\epsilon \rfloor + 1 \leq \frac{1}{\epsilon} + 1$ odcinków o (niekoniecznie jednakowych) długościach równych $d_{i,\epsilon} < \epsilon$ w taki sposób aby otrzymać rodzinę odcinków: $\{[0, d_{1,\epsilon}), [d_{1,\epsilon}, d_{1,\epsilon} + d_{2,\epsilon}), \dots, [\sum_{i=1}^{m-1} d_{i,\epsilon}, 1]\}$. Oznaczmy krańce tych odcinków przez $a_0 = 0, a_1 = d_{1,\epsilon}, a_2 = d_{1,\epsilon} + d_{2,\epsilon}, \dots, a_m = 1$.

Zdefiniujmy $A_i := \{f^{-i}(a_0), f^{-i}(a_1), \dots, f^{-i}(a_m)\}$, dla $i \in \{0, 1, \dots, n-1\}$

Niech $B = \bigcup_{i=0}^{n-1} A_i$. Każdy ze zbiorów A_i zawiera $m+1$ elementów, zatem $|B| \leq n \cdot (m+1)$ Uporządkujmy elementy zbioru B w niemalejący ciąg $(b_j)_{j=0}^{|B|-1}$. Podzielmy I na odcinki postaci $B_j = [b_{j-1}, b_j]$ dla $j \in \{1, 2, \dots, |B|-1\}$.

Pokażę, że dowolne dwa punkty x, y należące do tego samego odcinka B_j nie mogą jednocześnie należeć do tego samego zbioru (n, ϵ) -rozdzielonego.

Weźmy dowolny odcinek $B_j = [b_{j-1}, b_j]$ $j \in \{1, 2, \dots, |B|-1\}$. Wybierzmy z niego dwa dowolne punkty x, y , $x \neq y$. Bez straty ogólności, niech $x > y$. Oczywiście nie istnieje punkt $b_k \in B$ dla którego $y < b_k < x$. Z konstrukcji B widzimy natychmiast, że $\forall i \in \{0, 1, \dots, n-1\} \exists j \in \{1, 2, \dots, m\} f^{-i}(a_{j-1}) \leq y < x \leq f^{-i}(a_j)$. Z monotoniczności funkcji f i wniosku 1.42 otrzymujemy

$$f^i(f^{-i}(a_{j-1})) = a_{j-1} \leq f^i(y) \leq f^i(x) \leq a_j = f^i(f^{-i}(a_j)).$$

Ponieważ $\rho(a_{j-1}, a_j) = d_{j,\epsilon} < \epsilon$ to $\rho(f^i(x), f^i(y)) < \epsilon$. A więc x i y nie należą do jednego zbioru (n, ϵ) -rozdzielonego.

Przypomnijmy, że $s_n(f, \epsilon)$ oznacza maksymalną moc zbioru (n, ϵ) -rozdzielonego.

Z wcześniejszych rozważań wynika, że do dowolnego zbioru (n, ϵ) -rozdzielonego może należeć co najwyżej jeden punkt z każdego z odcinków B_j , odcinków tych jest $|B| - 1$. Zatem $s_n(f, \epsilon) \leq |B| - 1 \leq n \cdot (m+1) - 1 \leq n \cdot (\frac{1}{\epsilon} + 1 + 1) - 1 = \frac{n}{\epsilon} + \frac{n}{2} - 1$.

Ostatecznie otrzymujemy:

$$\begin{aligned}
 h_{\text{top}}(f) &= \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \limsup_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{n} \log s_n(f, \epsilon) \leq \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \limsup_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{n} \log(n \cdot (m+1) - 1) \\
 &\leq \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \limsup_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{n} \log\left(\frac{n}{\epsilon} + \frac{n}{2} - 1\right) \leq \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \limsup_{n \rightarrow +\infty} \frac{1}{n} \log\left(\frac{2 \cdot n + \epsilon \cdot n}{2 \cdot \epsilon}\right) \\
 &= \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \limsup_{n \rightarrow +\infty} \left(\frac{1}{n} \log(n \cdot (2 + \epsilon)) - \frac{1}{n} \log(2 \cdot \epsilon)\right) = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} 0 = 0
 \end{aligned} \tag{1.3}$$

Entropia z definicji jest nieujemna, więc $h_{\text{top}}(f) = 0$.

Przypadek 2: $f : I \rightarrow I$ nierosnąca. **TODO: nowe!!!**

Jeżeli f jest nierosnąca, to f^2 jest niemalejąca. Zatem z przypadku pierwszego $h_{\text{top}}(f^2) = 0$. Dla entropii topologicznej zachodzi następująca równość:

$$h_{\text{top}}(f^n) = n \cdot h_{\text{top}}(f),$$

zatem $0 = h_{\text{top}}(f^2) = 2 \cdot h_{\text{top}}(f)$, czyli $h_{\text{top}}(f) = 0$. □

Twierdzenie 1.44 (Dolne ograniczenie na entropię na odcinku). [9] *Jeżeli f jest topologicznie tranzytywne, to entropia topologiczna $h(f) \geq \frac{1}{2} \log(2)$.* **TODO**

Dowód. **TODO: jak zabraknie czasu to tylko zacytować artykuł** □

1.1.7 Chaos

Pomimo dużej popularności chaotycznych układów dynamicznych, przez długi czas nie było jednej powszechnie akceptowanej definicji chaosu. W niniejszej pracy prezentujemy dwie spośród powszechnie stosowanych: chaos w sensie Devaneya oraz w sensie Li-Yorke'a. W dalszej części pracy korzystać zajmować się będziemy odwzorowaniami chaotycznymi w sensie Devaneya.

Definicja 1.45 (Topologiczna tranzytywność). [5] Mówimy, że f jest topologicznie tranzytywne w przestrzeni metrycznej X , gdy dla każdych niepustych, otwartych podzbiorów U, V przestrzeni X istnieje liczba naturalna k taka, że przekrój $f^k(U) \cap V$ jest niepusty.

Definicja 1.46 (Wrażliwość na warunki początkowe). [4] Niech (X, ρ) będzie przestrzenią metryczną, a $f : X \rightarrow X$ odwzorowaniem ciągłym. Mówimy, że f jest wrażliwe na warunki początkowe jeżeli istnieje $\delta > 0$ taki, że dla każdego $x \in X$ i dla każdego sąsiedztwa U punktu x , istnieją $y \in U$ i $n \geq 0$ dla których zachodzi $\rho(f^n(x), f^n(y)) > \delta$.

Definicja 1.47 (Chaos w sensie Devaneya). Niech X będzie przestrzenią metryczną. Ciągłe odwzorowanie $f : X \rightarrow X$ nazywamy chaotycznym (w sensie Devaneya) na X jeżeli:

1. f jest tranzytywne,
2. zbiór punktów okresowych f jest gęsty w X ,
3. f jest wrażliwe na warunki początkowe.

Twierdzenie 1.48 (Warunki dostateczne chaotyczności w sensie Devaneya). [5] *Niech (X, ρ) będzie przestrzenią metryczną oraz niech X nie będzie zbiorem skończonym. Jeżeli $f : X \rightarrow X$ jest tranzytywne i posiada gęsty zbiór punktów okresowych to f jest wrażliwe na warunki początkowe.*

Dowód. [5] Załóżmy, że $f : X \rightarrow X$ jest tranzytywne i posiada gęsty zbiór punktów okresowych.

W pierwszej kolejności zauważmy, że istnieje liczba $\delta_0 > 0$ taka, że dla każdego $x \in X$ istnieje punkt okresowy $q \in X$, którego orbita $O(q)$ jest w odległości co najmniej $\frac{\delta_0}{2}$ od x :

Wybermy dwa dowolne punkty okresowe q_1 i q_2 o rozłącznych orbitach $O(q_1), O(q_2)$. Oznaczmy przez δ_0 odległość między $O(q_1)$ a $O(q_2)$. Wówczas z nierówności trójkąta, każdy punkt $x \in X$ jest w odległości co najmniej $\frac{\delta_0}{2}$ od jednej z dwóch wybranych orbit. Pokażemy, że f jest wrażliwe na warunki początkowe ze stałą (ang. *sensitivity constant*) $\delta = \frac{\delta_0}{8}$.

Weźmy dowolny punkt $x \in X$ i niech N będzie pewnym otoczeniem punktu x . Ponieważ zbiór punktów okresowych odwzorowania f jest gęsty, to istnieje punkt okresowy p należący do przekroju $U = N \cap K(x, \delta)$. Niech n oznacza okres punktu p . Z wcześniejszych rozważań wiemy, że istnieje punkt okresowy $q \in X$, którego orbita $O(q)$ jest w odległości co najmniej 4δ od x . Oznaczmy

$$V = \bigcap_{i=0}^n f^{-i}(K(f^i(q), \delta)).$$

Zbiór V jest otwarty i niepusty, gdyż $q \in V$. W związku z tym, ponieważ f jest tranzytywne, to istnieją $y \in U$ i $k \in \mathbb{N}$ takie, że $f^k(y) \in V$.

Niech teraz j będzie częścią całkowitą z $\frac{k}{n} + 1$. Wtedy $1 \leq nj - k \leq n$. Z konstrukcji mamy

$$f^{nj}(y) = f^{nj-k}(f^k(y)) \in f^{nj-k}(V) \subseteq K(f^{nj-k}(q), \delta).$$

Liczba n jest okresem p , więc $f^{nj}(p) = p$, a z nierówności trójkąta:

$$\rho(x, f^{nj-k}(q)) \leq \rho(x, p) + \rho(p, f^{nj}(y)) + \rho(f^{nj}(y), f^{nj-k}(q)),$$

po przekształceniach dostajemy:

$$\begin{aligned} \rho(f^{nj}(p), f^{nj}(y)) &= \rho(p, f^{nj}(y)) \\ &\geq \rho(x, f^{nj-k}(q)) - \rho(f^{nj-k}(q), f^{nj}(y)) - \rho(p, x), \end{aligned} \tag{1.4}$$

Następnie, ponieważ $p \in K(x, \delta)$ oraz $f^{nj}(y) \in K(f^{nj-k}(q), \delta)$ otrzymujemy

$$\rho(f^{nj}(p), f^{nj}(y)) > 4\delta - \delta - \delta = 2\delta.$$

Ostatecznie, korzystając z nierówności trójkąta dostajemy, że albo $\rho(f^{nj}(x), f^{nj}(y)) > \delta$, albo $\rho(f^{nj}(x), f^{nj}(p)) > \delta$. W obu przypadkach znaleźliśmy punkt, którego nj -ta iterata jest w odległości większej od δ od $f^{nj}(x)$. \square

Definicja 1.49 (Chaos w sensie Li-Yorke'a). [3, s. 25] Ciągłe odwzorowanie $f : X \rightarrow X$ na zwartej przestrzeni metrycznej (X, ρ) jest chaotyczne (w sensie Li-Yorke'a) jeżeli istnieje nieprzeliczalny podzbiór S przestrzeni X o następujących własnościach:

1. $\limsup_{n \rightarrow \infty} \rho(f^n(x), f^n(y)) > 0$ dla każdych $x, y \in S$, $x \neq y$,
2. $\liminf_{n \rightarrow \infty} \rho(f^n(x), f^n(y)) = 0$ dla każdych $x, y \in S$, $x \neq y$,
3. $\limsup_{n \rightarrow \infty} \rho(f^n(x), f^n(p)) > 0$ dla każdych $x \in S$, $p \in X$, p - okresowy.

1.1.8 Odwzorowania trójkątne

Definicja 1.50 (Odwzorowanie trójkątne). Rozważmy „prostokąt” $X \times Y$, gdzie X, Y są przestrzeniami metrycznymi. Odwzorowaniem trójkątnym nazywamy funkcję $F : X \times Y \rightarrow X \times Y$ postaci:

$$F(x, y) = (f(x), g(x, y)).$$

Definicja 1.51 (Ciągłość odwzorowań trójkątnych). W pracy rozważać będziemy wyłącznie odwzorowania ciągłe, tj. takie trójkątne F dla których $f \in C(X)$ i g jest ciągłą funkcją z $X \times Y$ w Y . Zbiór takich odwzorowań oznaczać będziemy $C_\Delta(X \times Y)$. Zamiast $g(x, y)$ będziemy pisać $g_x(y)$, gdzie $g_x : Y \rightarrow Y$ jest rodziną ciągłych przekształceń zależną w sposób ciągły od $x \in X$.

Definicja 1.52 (Odwzorowanie bazowe). Odwzorowanie f nazywamy odwzorowaniem bazowym (ang. *basis map*) odwzorowania $F = (f, g_x)$

Definicja 1.53 (Odwzorowania włóknowe). Odwzorowania g_x dla $x \in X$ nazywamy odwzorowaniami włóknowymi (ang. *fibre maps*) odwzorowania $F = (f, g_x)$.

Twierdzenie 1.54 (O równości entropii odwzorowania trójkątnego i jego odwzorowania bazowego). *Niech X będzie zwartą przestrzenią metryczną, $I = [0, 1]$, $F = (f, g_x) \in C_\Delta(X \times I)$. Wtedy, jeżeli $\forall_{x \in X}$ funkcje włóknowe g_x są (niekoniecznie ściśle) monotoniczne, to entropia topologiczna odwzorowania F jest równa entropii topologicznej jego odwzorowania bazowego f , czyli:*

$$h(F) = h(f)$$

Dowód. Rozważamy $X \times I$, oraz X . Są to zwarte przestrzenie metryczne (TODO: pokazać zwartość? Jaką metrykę mamy na $X \times I$? $\max(\rho_x, \rho_y)$?). Zdefiniujmy odwzorowanie $\pi : X \times I \rightarrow X$, $\pi(x, a) = x$. Oczywiście π jest ciągłe i „na”. Wówczas $F : X \times I \rightarrow X \times Y$, $f : X \rightarrow X$ oraz $\pi : X \times I \rightarrow X$ („na”) są ciągłymi odwzorowaniami.

Weźmy dowolny punkt $(x, a) \in X \times I$:

$$(\pi \circ F)(x, a) = \pi(F(x, a)) = \pi(f(x), g_x(a)) = f(x),$$

$$(f \circ \pi)(x, a) = f(\pi(x, a)) = f(x),$$

a więc $\pi \circ F = f \circ \pi$.

Na podstawie twierdzenia 17 z pracy [6, s. 103] otrzymujemy, że

$$h(F) \leq h(f) + \sup_{x \in X} h(F, \pi^{-1}(x))$$

Ustalmy $x \in X$, $h(F, \pi^{-1}(x)) = h(F, \{x\} \times I) = ??? = h(g_x)$ TODO: nie do końca rozumiem zapis $h(F, A)$, gdzie A jest zbiorem, w pracy Bowena zbiór zwarty K występuje przy definicji 2 na stronie 402 i nie jest powiedziane wprost, że ograniczamy się do tego zbioru, tylko, że przy zbiorach (ϵ, n) -rozdzielonych ograniczamy się do największej mocy

zbioru (ϵ, n) -rozdzielonego zawartego w K . Chyba powinienem wykazać, że to sprowadza się do entropii na zbiorze K (w naszym przypadku do włókna z odwzorowaniem g_x)

Z twierdzenia 1.43 i faktu, że wszystkie odwzorowania włóknowe g_x są monotoniczne mamy :

$$\forall_{x \in X} h(F, \pi^{-1}(x)) = h(g_x) = 0,$$

czyli również:

$$\sup_{x \in X} h(F, \pi^{-1}(x)) = 0.$$

Ostatecznie dostajemy:

$$h(F) \leq h(f)$$

TODO: pokazać że $h(F) \geq h(f)$

□

1.1.9 Definicje utworzone na potrzeby dowodu twierdzenia o rozszerzaniu

Definicje i własności odwzorowań trójkątnych podajemy na podstawie pracy [4].

Na potrzeby dowodu wprowadźmy pojęcia odległości między odwzorowaniami oraz dwie funkcje: $pr_1(x, y)$ i $pr_2(x, y)$.

Definicja 1.55 (Metryka na przestrzeni ciągłych przekształceń zwartej przestrzeni metrycznej). Niech (M, σ) będzie zwartą przestrzenią metryczną, rozważmy odwzorowania $h, k \in C(M)$. Odległość między nimi zdefiniujemy jako $\max_{m \in M} \sigma(h(m), k(m))$ i oznaczmy ją jako $d_1(h, k)$.

Definicja 1.56 (Metryka na przestrzeni odwzorowań trójkątnych). Odległość między odwzorowaniami trójkątnymi definiujemy wówczas następująco: Niech (X, ρ) i (Y, τ) będą zwartymi przestrzeniami metrycznymi a $F(x, y) = (f(x), g_x(y))$ i $\Phi(x, y) = (\phi(x), \psi_x(y))$ trójkątnymi odwzorowaniami należącymi do $C_\Delta(X \times Y)$. Odległość definiujemy wówczas jako

$$\begin{aligned} d_2(F, \Phi) &= \max_{(x, y) \in X \times Y} \max\{\rho(f(x), \phi(x)), \tau(g_x(y), \psi_x(y))\} \\ &= \max\{d_1(f, \phi), \max_{x \in X} d_1(g_x, \psi_x)\} \end{aligned}$$

Zauważmy, że jak wynika z lematów 1.57 i 1.58 przestrzenie metryczne $(C(X), d_1)$ oraz $(C_\Delta(X \times Y), d_2)$ są zupełne i odpowiednie topologie na nich są topologiami zbieżności jednostajnej.

Lemat 1.57 (Przestrzeń $(C(X), d_1)$ jest zupełna). *Niech (X, ρ) będzie zwartą przestrzenią metryczną. Przestrzeń metryczna $(C(X), d_1)$ jest zupełna i topologia na niej jest topologią zbieżności jednostajnej.*

Dowód. To poniżej to raczej nieudolna próba, konstrukcja miała by postępować tak, że wybieram kolejne podciągi dla kolejnych punktów ze zbioru B , więc otrzymam w granicy tego procesu taki podciąg, który zbiega do jakiejś funkcji na zbiorze B , a później chciałem jakoś skorzystać z ciągłości. Skorzystamy z „ciągowej” definicji zwartości przestrzeni metrycznej. Ustalmy dowolny ciąg odwzorowań $(f_n)_{n=0}^\infty \subset C(X)$. Z zupełności przestrzeni

X istnieje zbiór $B \subset X$, przeliczalny i gęsty w X . Uszeregujmy elementy zbioru B w ciąg. Weźmy element $b_1 \in B$. Ze zwartości przestrzeni (X, ρ) istnieje taki podciąg $(f_{k_i}(b_1))_{i=0}^\infty$ ciągu $(f_n(b_1))_{n=0}^\infty \subset X$, który jest zbieżny do jakiegoś $g_1 \in X$. Następnie rozważmy podciąg $(f_{k_i})_{i=0}^\infty \subset C(X)$, TODO: dokńczyc \square

Lemat 1.58 (Ciągłe odwzorowania trójkątne tworzą przestrzeń metryczną zupełną). *Przestrzeń metryczna $(C_\Delta(X \times Y), d_2)$ jest zupełna i topologia na niej jest topologią zbieżności jednostajnej.*

Dowód. TODO \square

Definicja 1.59 ($\text{pr}_1(x, y), \text{pr}_2(x, y)$). Dla $(x, y) \in X \times Y$ niech $\text{pr}_1(x, y) = x$ i $\text{pr}_2(x, y) = y$. Odwzorowanie identycznościowe na Y będziemy oznaczać przez Id_Y lub krótko Id . W dalszej części pracy przestrzeń Y będzie odcinkiem rzeczywistym $I = [0, 1]$.

1.2 Lematy

Na potrzeby kolejnych lematów wprowadźmy następujące definicje i oznaczenia.

Niech (X, ρ) będzie zwartą przestrzenią metryczną bez punktów izolowanych oraz niech $f \in C(X)$ będzie odwzorowaniem chaotycznym w sensie Devaneya. Przez I oznaczmy odcinek domknięty $[0, 1]$. Niech \mathcal{F} będzie zbiorem wszystkich odwzorowań $F = (f, g_x)$ ze zbioru $C_\Delta(X \times I)$ spełniających następujące warunki:

1. Odwzorowanie bazowe f spełnia założenia twierdzenia 2.1.
2. $\forall_{x \in X}$ odwzorowanie g_x jest niemalejące i krańce przedziału I pozostawia niezmiennione.
3. $\forall_{x \in P_0}$ g_x jest identycznością

Lemat 1.60. *Zbiór \mathcal{F} jest niepustym, domkniętym podzbiorem przestrzeni $C_\Delta(X \times I)$,*

Dowód. TODO \square

Twierdzenie 1.61. *Zbiór odwzorowań tranzytywnych jest rezydualny w \mathcal{F} . [1] - dowód twierdzenia 1.5*

Dowód. TODO: dowód jest w pracy alseda1999entropy - dowód twierdzenia 1.5 \square

Lemat 1.62. *Niech U będzie dowolnym zbiorem otwartym zawartym w $X \times I$. Zdefiniujmy zbiór \mathcal{F}_{SO} („S” - stabilny, „O” - okresowy) następująco. Odwzorowanie G należy do \mathcal{F}_{SO} wtedy i tylko wtedy, gdy należy do \mathcal{F} , posiada punkt okresowy w U oraz wszystkie dostatecznie bliskie G odwzorowania z \mathcal{F} również posiadają punkt okresowy w U (być może różne od punktów okresowych odwzorowania G). Wówczas zbiór \mathcal{F}_{SO} jest otwartym podzbiorem \mathcal{F} .*

Dowód. TODO \square

Lemat 1.63. *Niech (X, ρ) będzie zwartą przestrzenią metryczną bez punktów izolowanych, $f \in C(X)$ odwzorowaniem chaotycznym w sensie Devaneya, P skończonym zbiorem niezmienniczym ze względu na f , a V otwartym otoczeniem zbioru P . Wówczas dla każdego $N \in \mathbb{N}$ istnieje niepusty zbiór otwarty $W \subseteq V$ taki, że $W \cup f(W) \cup \dots \cup f^N(W) \subseteq V$.*

Dowód. TODO \square

Lemat 1.64 (Istnienie orbity okresowej odwiedzającej rodzinę zbiorów otwartych). *TODO: przeredagowałem twierdzenie i dowód korzystając z pracy [8, s. 7] - twierdzenie 2.2.2.16*

Na podstawie [4, s. 231-232 Lemma 3] i [8, s. 7] Niech (X, ρ) będzie zwartą przestrzenią metryczną. Niech $f \in C(X)$ będzie topologicznie tranzytywnym odwzorowaniem, którego zbiór punktów okresowych jest gęsty w X .

Wtedy dla każdej rodziny niepustych zbiorów otwartych $U_1, U_2, \dots, U_n \subset X$ istnieje orbita okresowa f , której przekrój z każdym ze zbiorów $U_i, i = 1, 2, \dots, n$ jest niepusty

Dowód. Ponieważ odwzorowanie f jest tranzytywne a przestrzeń X jest zwarta, to istnieje punkt x_0 , którego orbita jest gęsta w X . Zatem orbita punktu x_0 odwiedza każdy ze zbiorów otwartych $U_i, i = 1, 2, \dots, n$. Teraz korzystając z ciągłości odwzorowania f wystarczy wziąć punkt okresowy f dostatecznie bliski x_0 . \square

Dowód. Alternatywa. X jest zwarta \Rightarrow osrodkowa i zupełna + twierdzenie Bairea
 TODO Przestrzeń X jest zwarta, a zatem zupełna i osrodkowa. \square

Lemat 1.65. Niech B_1, B_2, \dots będą gęstymi podzbiorami zbioru A . Wówczas $\bigcap_{i=1}^{\infty} B_i$ jest rezydualny. *TODO: Czy nie mówi o tym właśnie twierdzenie Baire'a? Wtedy ten lemat usuwamy i powołujemy się na twierdzenie Baire'a*

Lemat 1.66. Nadzbiór zbioru rezydualnego jest rezydualny. *TODO: To jest oczywiste? Wynika z twierdzenia Baire'a? Może ten i poprzedni lemat powinny stanowić jedną całość plus powołanie się na tw Baire'a. Komentarz: ten i poprzedni lemat mają na celu uzasadnienie następującego fragmentu głównego dowodu: Zbiory \mathcal{F}_{SO}^i są otwartymi podzbiorami \mathcal{F} (patrz lemat 1.62). Ponieważ $\mathcal{F}_{DP} \supseteq \bigcap_{i=1}^{\infty} \mathcal{F}_{SO}^i$ aby pokazać, że \mathcal{F}_{DP} jest rezydualny w \mathcal{F} wystarczy pokazać, że $\forall_{i \in \mathbb{N}} \mathcal{F}_{SO}^i$ jest gęsty w \mathcal{F} .*

Lemat 1.67.

Lemat 1.68. [1] Niech (X, ρ) będzie zwartą przestrzenią metryczną i niech $F = (f, g_x)$ będzie odwzorowaniem należącym do $C_{\Delta}(X \times I)$ którego wszystkie odwzorowania włóknowe są niemalejące i pozostawiają krańce I niezmiennione. Niech $\{a_1, a_2, \dots, a_n\}$ będzie podzbiorem X oraz dla $i = 1, 2, \dots, n$ niech U_i będą parami rozłącznymi zbiorami otwartymi takimi, że $a_i \in U_i$. Załóżmy, że h_i są niemalejącymi odwzorowaniami z $C(I)$ pozostawiającymi krańce I niezmiennione i spełniającymi $d_1(h_i, g_{a_i}) < \epsilon$ dla pewnego dodatniego ϵ i każdego $i = 1, 2, \dots, n$. Wówczas istnieje odwzorowanie $\tilde{F} = (f, \tilde{g}_x) \in C_{\Delta}(X \times I)$ spełniające cztery następujące warunki:

1. wszystkie odwzorowania włóknowe \tilde{F} są niemalejące i pozostawiające krańce I niezmiennione,
2. $d_2(F, \tilde{F}) < \epsilon$,
3. $\tilde{g}_{a_i} = h_i$ dla $i = 1, 2, \dots, n$,
4. $\tilde{g}_x = g_x$ dla $x \in X \setminus \bigcup_{i=1}^n U_i$.

Dowód. [1] Dla każdego $i = 1, 2, \dots, n$ niech $V_i \subset U_i$ będzie otwartym sąsiedztwem a_i takim, że dla pewnego dodatniego $\tilde{\epsilon} < \epsilon$, $d_1(h_i, g_x) < \tilde{\epsilon}$ zawsze wtedy gdy $x \in V_i$.

Oznaczmy $U = \bigcup_{i=1}^n U_i$, $V = \bigcup_{i=1}^n V_i$. Niech $u : X \rightarrow [0, 1]$ *TODO: ćwiczenie - dlaczego funkcja u istnieje?* będzie ciągłą funkcją, przyjmującą wartość 1 na zbiorze

$\{a_1, a_2, \dots, a_n\}$, natomiast 0 poza zbiorem V . Zastąpmy każde odwzorowanie włóknowe g_x przez \tilde{g}_x , gdzie

$$\tilde{g}_x(y) = \begin{cases} g_x(y) & \text{dla } x \in X \setminus V, \\ g_x(y)(1 - u(x)) + h_i(y)u(x) & \text{dla } x \in V_i : i \in \{1, 2, \dots, n\}. \end{cases} \quad (1.5)$$

TODO: Przemysleć, w kontekście powyższego zdanie: kombinacja wypukła odwzorowań niemalejących jest niemalejąca - do czego to tutaj jest potrzebne

dla każdego $y \in I$. Zauważmy ponadto, że dla $x \in V_i$ oraz $i \in \{1, 2, \dots, n\}$ możemy równoważnie napisać

$$\tilde{g}_x(y) = u(x)(h_i(y) - g_x(y)) + g_x(y). \quad (1.6)$$

Rozważmy odwzorowanie $\tilde{F} = (f, \tilde{g}_x)$. Należy ono do $C_\Delta(X \times I)$. Z równości 1.5 widzimy, że wszystkie odwzorowania włóknowe \tilde{g}_x są niemalejące i krańce przedziału I są ich punktami stałymi. Ponadto $\tilde{g}_{a_i} = h_i$ dla każdego i oraz $\tilde{g}_x = g_x$ dla $x \in X \setminus V \supset X \setminus U$. Ponieważ dla $x \in V_i$, gdzie $i \in \{1, 2, \dots, n\}$ mamy $d_1(h_i, g_x) < \tilde{\epsilon}$ oraz $u(x) \in [0, 1]$, zatem z równości 1.6 otrzymujemy $d_1(g_x, \tilde{g}_x) < \tilde{\epsilon}$ dla każdego $x \in V$. Wynika z tego, że $d_2(F, \tilde{F}) \leq \tilde{\epsilon} < \epsilon$ (TODO uzasadnić tutaj wewnątrz to ostatnie przejście od d1 do d2 z definicji d1 i d2), co kończy dowód.

□

Rozdział 2

Twierdzenie o rozszerzaniu odwzorowań chaotycznych w sensie Devaneya

Twierdzenie 2.1 (O rozszerzaniu). *Twierdzenie wraz z dowodem przytaczamy za pracą [4] Niech (X, ρ) będzie zwartą przestrzenią metryczną bez punktów izolowanych oraz niech $f \in C(X)$ będzie odwzorowaniem chaotycznym w sensie Devaneya. Wówczas odwzorowanie f można rozszerzyć do odwzorowania $F \in C_\Delta(X \times I)$ (to znaczy tak, że f jest odwzorowaniem bazowym dla F) w taki sposób, że:*

- (i) F jest również chaotyczne w sensie Devaneya,
- (ii) F ma taką samą entropię topologiczną jak f ,
- (iii) zbiory $X \times \{0\}$ i $X \times \{1\}$ są niezmiennicze ze względu na F .

Dowód twierdzenia o rozszerzaniu. Odwzorowanie f jest chaotyczne w sensie Devaneya, zatem spełnia warunek (2), czyli ma gęsty zbiór punktów okresowych, w szczególności istnieje orbita okresowa. Możemy zatem ustalić okresową orbitę P_0 odwzorowania f . Ponieważ P_0 jest zbiorem skończonym a X nie ma punktów izolowanych, to P_0 jest nigdziegęstym domkniętym podzbiorem X .

Rozważmy zbiór \mathcal{F} wszystkich odwzorowań $F = (f, g_x)$ ze zbioru $C_\Delta(X \times I)$ spełniających następujące warunki:

1. Odwzorowanie bazowe f spełnia założenia twierdzenia 2.1.
2. $\forall_{x \in X}$ odwzorowanie g_x jest niemalejące i krańce przedziału I pozostawia niezmiennicze.
3. $\forall_{x \in P_0}$ g_x jest identycznością

Warunek 2 implikuje, że dla każdego odwzorowania z \mathcal{F} zbiory $X \times \{0\}$ i $X \times \{1\}$ są niezmiennicze, czyli $\forall_{F \in \mathcal{F}}$ zachodzi warunek (iii) twierdzenia 2.1. **Zachodzenie warunku (ii) twierdzenia 2.1 dla każdego odwzorowania $F \in \mathcal{F}$ wynika z faktu, że każde odwzorowanie z $C_\Delta(X \times I)$, gdzie X jest zwartą przestrzenią metryczną (a więc w szczególności każde odwzorowanie z \mathcal{F}), którego wszystkie odwzorowania włóknowe są niemalejące, ma taką samą entropię topologiczną jak jego odwzorowanie bazowe (twierdzenie 1.54).** Pozostaje zatem wykazać prawdziwość warunku (i), czyli chaotyczność w sensie Devaneya jakiegoś odwzorowania $F \in \mathcal{F}$. Takie odwzorowanie będzie bowiem łącznie spełniało wszystkie 3 warunki, czyli tezę twierdzenia.

Z lematu 1.48 wynika, że aby odwzorowanie F było chaotyczne w sensie Devaneya potrzeba i wystarcza, żeby spełniało dwa poniższe warunki:

1. F jest topologicznie tranzytywne
2. zbiór punktów okresowych odwzorowania F jest gęsty w $(X \times I)$

Jest tak gdyż przestrzeń $(X \times I)$ spełnia założenia lematu, tj. jest przestrzenią nieskończoną i zwartą.

Chcemy wykazać, że istnieje $F \in \mathcal{F}$ będące jednocześnie topologicznie tranzytywne i posiadające gęsty w $(X \times I)$ zbiór punktów okresowych. Z lematu 1.60 wiemy, że \mathcal{F} jest niepustym, domkniętym podzbiorem przestrzeni $C_\Delta(X \times I)$, która jak wynika z lematu 1.58 jest przestrzenią metryczną zupełną.

Przekrój dwóch zbiorów rezydualnych jest rezydualny (patrz lemat 1.27) a więc niepusty. Wystarczy zatem pokazać, że oba zbiory:

- zbiór odwzorowań topologicznie tranzytywnych
- zbiór odwzorowań, których zbiór punktów okresowych jest gęsty w $(X \times I)$

są rezydualne w \mathcal{F} . Wówczas każde odwzorowanie należące do ich przekroju będzie spełniało wszystkie trzy warunki tezy twierdzenia 2.1

Zbiór odwzorowań tranzytywnych jest rezydualny w \mathcal{F} , zostało to udowodnione w twierdzeniu 1.61

Pozostało wykazać, że również zbiór odwzorowań posiadających gęsty zbiór punktów okresowych jest rezydualny w \mathcal{F} . Oznaczmy zbiór takich odwzorowań (jednocześnie należących do \mathcal{F}) przez \mathcal{F}_{DP} .

Niech $\{U_i^X\}_{i=1}^\infty$ będzie **TODO: bazą topologii komentarz: może nie pisać ogólnie o bazie topologii tylko o konkretnej bazie dla przypadku przestrzeni zwartej tzn baza - rodzina kul o środkach w osrodku i promieniach wymiernych** X i niech $\{U_i^I\}_{i=1}^\infty$ będzie zbiorem wszystkich odcinków otwartych o końcach wymiernych, należących do odcinka otwartego $(0, 1)$. Niech $\{U_i\}_{i=1}^\infty$ będzie ponumerowaniem zbioru $\{U_i^X \times U_j^I : i, j \in \mathbb{N}\}$. Wtedy każda kula otwarta w $X \times I$ zawiera jakiś spośród otwartych zbiorów U_i .

Dla każdego $i = 1, 2, \dots$ niech zbiór \mathcal{F}_{SO}^i („S” - stabilny, „O” - okresowy) będzie zdefiniowany następująco. Odwzorowanie G należy do \mathcal{F}_{SO}^i wtedy i tylko wtedy, gdy należy do \mathcal{F} , posiada punkt okresowy w U_i oraz wszystkie dostatecznie bliskie G odwzorowania z \mathcal{F} również posiadają punkt okresowy w U_i (być może różne od punktów okresowych odwzorowania G). Zbiory \mathcal{F}_{SO}^i są otwartymi podzbiórmi \mathcal{F} (patrz lemat 1.62). Ponieważ $\mathcal{F}_{DP} \supseteq \bigcap_{i=1}^\infty \mathcal{F}_{SO}^i$ aby pokazać, że \mathcal{F}_{DP} jest rezydualny w \mathcal{F} wystarczy pokazać, że $\forall i \in \mathbb{N}$ \mathcal{F}_{SO}^i jest gęsty w \mathcal{F} . (Wynika to z faktów: 1.65 i 1.66).

Aby wykazać że każdy zbiór \mathcal{F}_{SO}^i jest gęsty w \mathcal{F} ustalmy dowolne: $i \in \mathbb{N}$, $F = (f, g_x) \in \mathcal{F}$ i $\epsilon > 0$. Pokażemy, że istnieje odwzorowanie $G \in \mathcal{F}_{SO}^i$, którego odległość od F nie przekracza ϵ . Dla uproszczenia sytuacji założmy, że $\rho(\text{pr}_1(U_i), P_0) > 0$ (Jeżeli tak nie jest, zawsze możemy wziąć zamiast U_i mniejszy prostokąt $U_i^* \subset U_i$).

Weźmy dodatnią liczbę naturalną $N \geq \frac{4}{\epsilon}$. Następnie rozważmy otwarte sąsiedztwo **TODO: Sąsiedztwo czy otoczenie? Wydaje mi się, że w literaturze anglojęzycznej nie piszą neighborhood w sensie sąsiedztwa tylko mają na myśli otoczenie, a na nasze polskie sąsiedztwo mówią punctured neighborhood.** V orbity P_0 w przestrzeni (X, ρ) takie, że $\rho(\text{pr}_1(U_i), V) \geq 0$ oraz $d_1(g_x, \text{Id}) < \frac{\epsilon}{4}$ dla każdego $x \in V$ (pamiętamy, że $g_x = \text{Id}$ dla $x \in P_0$).

P_0 jest skończonym zbiorem niezmienniczym ze względu na f , na mocy lematu 1.63 istnieje niepusty zbiór otwarty $W \subseteq V$ taki, że $W \cup f(W) \cup \dots \cup f^N(W) \subseteq V$. Na mocy lematu 1.64 istnieje punkt okresowy x_0 odwzorowania f taki, że $x_0 \in \text{pr}_1(U_i)$ oraz orbita x_0 kroi się niepusto ze zbiorem W . Niech $r > 0$ będzie pierwszą dodatnią liczbą całkowitą dla której $f^r(x_0) \in W$. Wtedy $f^r(x_0), f^{r+1}(x_0), \dots, f^{r+N-1}(x_0) \in V$. Niech $s \geq 0$ będzie pierwszą nieujemną liczbą całkowitą dla której $f^{r+N+s}(x_0) = x_0$, tj. $r + N + s$ jest okresem punktu x_0 . Weźmy y_0 takie, że $(x_0, y_0) \in U_i$. Ponieważ wszystkie odwzorowania włóknowe (g_x) odwzorowania F są „na”, to istnieje punkt $y^* \in (0, 1)$ taki, że $F^s(f^{r+N}(x_0), y^*) = (x_0, y_0)$. **nowe: Uzasadnienie:**

$$\begin{aligned} F^s(f^{r+N}(x_0), y^*) &= \left(f^{r+N+s}(x_0), g_{x_s} \left(g_{x_{s-1}} \left(\dots \left(g_{x_1}(y^*) \right) \dots \right) \right) \right) \\ &= \left(x_0, \left(g_{x_s} \circ g_{x_{s-1}} \circ \dots \circ g_{x_1} \right)(y^*) \right), \end{aligned} \quad (2.1)$$

gdzie $x_1 = f^{r+N}(x_0)$, $x_{k+1} = f(x_k)$ dla $k = 1, 2, \dots, s-1$

Oznaczmy $(g_{x_s} \circ g_{x_{s-1}} \circ \dots \circ g_{x_1})$ przez g_s . Funkcja g_s jest „na” jako złożenie funkcji „na”. W związku z tym, dla każdego $z \in [0, 1]$ istnieje $z^* \in [0, 1]$ takie, że $g_s(z^*) = z$. Ponadto jeżeli $z \in (0, 1)$, to $z^* \in (0, 1)$ bo g_s pozostawia krańce przedziału $[0, 1]$ niezmiennicze.

Przypadek 1. $z = \text{pr}_2(F^r(x_0, y_0))$ jest różne od 0 i 1. Oznaczmy przez g odwzorowanie z $C(I)$ posiadające następujące trzy własności:

$$(g1) \quad d_1(g, \text{Id}) < \frac{\epsilon}{4},$$

$$(g2) \quad g \text{ jest odwzorowaniem niemalejącym, pozostawiającym końce przedziału } I \text{ niezmiennicze,}$$

$$(g3) \quad g^N(z) = y^*.$$

Następnie, rozważmy odwzorowanie $h \in C(I)$ posiadające trzy następujące własności:

$$(h1) \quad d_1(h, g_{x_0}) < \frac{\epsilon}{4},$$

$$(h2) \quad h(y_0) = g_{x_0}(y_0),$$

$$(h3) \quad h \text{ jest stałe na zwartym odcinku } [a, b] \subseteq \text{pr}_2(U_i) \text{ zawierającym punkt } y_0 \text{ w swoim wnętrzu.}$$

Weźmy teraz odwzorowanie $G = (f, \tilde{g}_x) \in \mathcal{F}$ takie, że $d_2(G, F) < \frac{\epsilon}{2}$ oraz

$$\tilde{g}_x = \begin{cases} h & \text{if } x = x_0, \\ g & \text{if } x \in \{f^k(x_0) : r \leq k \leq r + N - 1\}, \\ g_x & \text{if } x \in \{f^k(x_0) : 1 \leq k \leq r - 1 \text{ or } r + N \leq k \leq r + N + s - 1\}. \end{cases} \quad (2.2)$$

Odwzorowanie takie istnieje na mocy lematu 1.68, ponieważ

$$d_1(\tilde{g}_{x_0}, g_{x_0}) = d_1(h, g_{x_0}) < \frac{\epsilon}{4}$$

oraz dla $x \in \{f^r(x_0), f^{r+1}(x_0), \dots, f^{r+N-1}(x_0)\}$,

$$d_1(\tilde{g}_x, g_x) = d_1(g, g_x) \leq d_1(g, \text{Id}) + d_1(\text{Id}, g_x) < \frac{\epsilon}{4} + \frac{\epsilon}{4} = \frac{\epsilon}{2}$$

Punkt $(x_0, y_0) \in U_i$ jest punktem okresowym odwzorowania G , ponieważ

$$\begin{aligned}
 G^{r+N+s}(x_0, y_0) &\stackrel{(1)}{=} G^{r+N+s-1}(G(x_0, y_0)) \\
 &\stackrel{(2)}{=} G^{r+N+s-1}(F(x_0, y_0)) \stackrel{(3)}{=} G^{N+s}(F^r(x_0, y_0)) \\
 &\stackrel{(4)}{=} G^{N+s}(f^r(x_0), z) \stackrel{(5)}{=} G^s(f^{r+N}(x_0), y^*) \\
 &\stackrel{(6)}{=} F^s(f^{r+N}(x_0), y^*) \stackrel{(7)}{=} (x_0, y_0).
 \end{aligned} \tag{2.3}$$

nowe: Szczegółowe uzasadnienie powyższych równości:

1. Nie musimy rozważać odwracalności G gdyż $r > 0$, $N > 0$, $s \geq 0$, a więc $r+N+s \geq 2$.
2. $G = (f, \tilde{g}_x)$, $\tilde{g}_{x_0} = h$ a $h(y_0) = g_{x_0}(y_0)$.
3. Z równania 2.2 mamy $\tilde{g}_x = g_x$, dla $x \in \{f^k(x_0) : 1 \leq k \leq r-1\}$.
4. Wynika z definicji z .
5. Z równania 2.2 dla $x \in \{f^k(x_0) : r \leq k \leq r+N-1\}$, oraz (g3).
6. Z równania 2.2 mamy $\tilde{g}_x = g_x$, dla $x \in \{f^k(x_0) : r+N \leq k \leq r+N+s-1\}$.
7. Wprost z definicji y^* .

Ponadto, ze względu na (h3) zachodzi

$$G^{r+N+s}(\{x_0\} \times [a, b]) = \{(x_0, y_0)\}.$$

nowe: Szczegółowe uzasadnienie powyższej równości (Pytanie czy zastąpić powyższą równość przez poniższą, czy pozostawić obie w takiej formie jak jest teraz czyli najpierw zwięzła wersja a później, poniżej uzasadnienie?)

$$\begin{aligned}
 G^{r+N+s}(\{x_0\} \times [a, b]) &= G^{r+N+s-1}(G(\{x_0\} \times [a, b])) \\
 &= G^{r+N+s-1}(\{f(x_0)\} \times \tilde{g}_x([a, b])) \\
 &\stackrel{(h3)}{=} G^{r+N+s-1}(\{f(x_0)\} \times \tilde{g}_{x_0}([a, b])) \\
 &\stackrel{(h2)}{=} G^{r+N+s-1}(\{f(x_0)\} \times \{g_{x_0}(y_0)\}) \\
 &= G^{r+N+s-1}(\{(f(x_0), g_{x_0}(y_0))\}) \\
 &= G^{r+N+s-1}(\{F(x_0, y_0)\}) \\
 &= \{(x_0, y_0)\}.
 \end{aligned} \tag{2.4}$$

Z faktu $y_0 \in (a, b)$ wynika, że każde odwzorowanie $\tilde{G} \in \mathcal{F}$ dostatecznie bliskie G posiada własność

$$\tilde{G}^{r+N+s}(\{x_0\} \times [a, b]) \subseteq \{x_0\} \times [a, b].$$

nowe: Uzasadnienie: W zasadzie chyba to widzę: x_0 wraca do x_0 bo odwzorowanie bazowe jest takie samo: f , po jednej iteracji cały odcinek $[a, b]$ przejdzie na y_0 +/- jakiś

epsilon (odleglosc miedzy odwzorowaniami) i w kolejnych iteracjach mozemy sie przesunac na osi Y o najwyzej $(r+N+s-1)$ epsilonow, czyli znajdziemy taki epsilon, ze nie wyjdziemy poza odcinek $[a,b]$. Warto to rozpisac?

Zatem \tilde{G} posiada punkt okresowy w $\{x_0\} \times [a, b] \subseteq U_i$.

nowe: Uzasadnienie: Powyzsze nie jest dla mnie oczywiste. To wynika z jakiejś własności odwzorowań z \mathcal{F} ? Autorzy użyli tutaj implicite jakiegoś twierdzenia o punkcie stałym?

Zatem $G \in \mathcal{F}_{SO}^i$, co kończy dowód dla przypadku 1.

Przypadek 2. $\text{pr}_2(F^r(x_0, y_0))$ jest równy 0 lub 1.

W takim przypadku użyjemy lematu 1.68 aby dostać odwzorowanie $H = (f, h_x) \in \mathcal{F}$ takie, że $d_2(H, F) < \frac{\epsilon}{2}$ i dla $x \in \{x_0, f(x_0), \dots, f^{r-1}(x_0)\}$ odwzorowania włóknowe h_x są ściśle rosnące. (Odwzorowanie takie istnieje na mocy 1.67) Ponieważ y_0 jest różne od 0 i 1 dostajemy, że $\text{pr}_2(H^r(x_0, y_0))$ również jest różne od 0 i 1.

nowe: (Ponieważ $H = (f, h_x) \in \mathcal{F}$, to każde z odwzorowań h_x pozostawia niezmiennic punkty 0 i 1. Wprowadźmy oznaczenie $\text{pr}_2(H^r(x_0, y_0)) = (h_{f^{r-1}(x_0)} \circ \dots \circ h_{f(x_0)} \circ h_{x_0})(y_0) = h_0(y_0)$. Odwzorowanie h_0 jako złożenie odwzorowań ściśle rosnących i pozostawiających punkty 0 i 1 niezmiennic jest ściśle rosnące i pozostawia niezmiennic punkty 0 i 1. Ponieważ $y_0 > 0$ to oczywiście $h_0(y_0) > h_0(0) = 0$. Natomiast ze względu na fakt, że $y_0 < 1$, to zachodzi $h_0(y_0) < h_0(1) = 1$.)

Następnie korzystając z przypadku 1 dostajemy odwzorowanie $G \in \mathcal{F}_{SO}^i$, dla którego zachodzi nierówność $d_2(G, H) < \frac{\epsilon}{2}$. Wówczas $d_2(G, F) < \epsilon$. (TODO powolac sie na nierownosc trojkata)

□

Podsumowanie

Podsumowanie w pracach matematycznych nie jest obligatoryjne. Warto jednak na zakończenie krótko napisać, co udało nam się zrobić w pracy, a czasem także o tym, czego nie udało się zrobić.

Dodatek

Dodatek w pracach matematycznych również nie jest wymagany. Można w nim przedstawić np. jakiś dłuższy dowód, który z pewnych przyczyn pominęliśmy we właściwej części pracy lub (np. w przypadku prac statystycznych) umieścić dane, które analizowaliśmy.

Bibliografia

- [1] ALSEDA, L., KOLYADA, S., LLIBRE, J., SNOHA, L. Entropy and periodic points for transitive maps. *Transactions of the American Mathematical Society* 351, 4 (1999), 1551–1573.
- [2] ALSEDA, L., LLIBRE, J., MISIUREWICZ, M. *Combinatorial Dynamics and Entropy in Dimension One*, vol. 5. 1993.
- [3] AULBACH, B., KIENINGER, B. On three definitions of chaos. *Nonlinear Dynamics and Systems Theory* (2001).
- [4] BALIBREA, F., SNOHA, L. Topological entropy of devaney chaotic maps. *Topology and its Applications* 133, 3 (2003), 225–239.
- [5] BANKS, J., BROOKS, J., CAIRNS, G., DAVIS, G., STACEY, P. On devaney’s definition of chaos. *The American Mathematical Monthly* 99, 4 (1992), 332–334.
- [6] BOWEN, R. Entropy for group endomorphisms and homogeneous spaces. *Transactions of the American Mathematical Society* 153 (1971), 401–414.
- [7] GLEICK, J. *Chaos: Making a New Science*. Penguin Books, New York, NY, USA, 1987.
- [8] KOLYADA, S., SNOHA, L. Some aspects of topological transitivity - a survey. *Grazer Mathematische Berichte* 334 (01 1997), 3–35.
- [9] RUETTE, S. *Chaos on the Interval*. 2018.