

Introduction to Dynamical System

颜成子游

2022 年 10 月 12 日

目录

1	S^1 上的扩张映射	1
2	符号动力系统	2
2.1	基本概念	2
2.2	回到刚才的问题——虫口模型	3
2.3	Smale 马蹄	4
2.4	T^2 上的扩张映射	4
3	混沌	6
3.1	混沌的定义	6

1 S^1 上的扩张映射

引理 1.1 f 是 S^1 上 C^1 扩张映射, $\deg(f) = d$. F 是 f 的提升. 则 $F: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ 是同胚, 且 $\forall y, F^{-1}(y+d) = F^{-1}(y) + d$.

定理 1.2 (Shub) f, g 是 S^1 上的 C^1 扩张映射, 且 $\deg(f) = \deg(g) \neq 0$. 则 $f \sim g$.

证明 要找一个 h 是 S^1 上的同胚, 使得 $h \circ f = g \circ h$. 在 S^1 上考虑并不方便, 我们考虑提升。

设 F, G 是 f, g 的提升. 想找 H 是 h 的提升, 使得:

$$H \circ F = G \circ H$$

即我们要研究方程:

$$H = G^{-1} \circ H \circ F$$

考虑压缩映像原理, 我们记 $T(H) = G^{-1} \circ H \circ F$.

给出完备度量空间: $D = \{H \in C^0(\mathbb{R}, \mathbb{R}) | H(x+1) - H(x) = 1\}$. 定义距离为 $d(H, J) = \sup_{x \in \mathbb{R}} |H(x) - J(x)|$. 距离的定义合理性是显然的。

容易验证 (D, d) 是完备度量空间. 只需要给出逐点收敛的极限函数即可。

考虑映射 $T: G^{-1} \circ H \circ F(x+1) = G^{-1} \circ H(F(x) + d) = G^{-1}(H \circ F(x) + d) = G^{-1} \circ H \circ F(x) + 1$ 。从而 T 是 D 上的映射。另一方面, 记 $\lambda = \inf_{x \in \mathbb{R}} |G'(x)| > 1$, 从而其逆映射的导数 $|G^{-1}'(x)| < 1$ 。计算:

$$d(T(H), T(J)) = \sup_{x \in \mathbb{R}} |T(H)(x) - T(J)(x)|$$

由于 G^{-1} 的导数绝对值小于 1, 从而上式小于 $d(H, J)$ 。(拉格朗日中值定理)。

从而压缩映像的条件符合, 存在唯一解 H_0 是不动点: $H_0 \circ F = G \circ H_0$ 。

易知存在 $h_0: h_0(e^{2\pi i x}) = e^{2\pi i H_0(x)}$ 。这是 S^1 上一个映射度为 1 的 h_0 。目前我们需要证明 h_0 是同胚。

先证明 H_0 是同胚。

同理可证, 存在唯一 $\hat{H}_0: \hat{H}_0 \circ G = F \circ \hat{H}_0$ 。从而:

$$H_0 \circ \hat{H}_0 \circ G = H_0 \circ F \circ \hat{H}_0 = G \circ H_0 \circ \hat{H}_0$$

因为方程 $G \circ H = H \circ G$ 有解 id , 且方程有唯一解。从而上述等式表明: $H_0 \circ \hat{H}_0 = id$ 。同理后, 这意味着 H_0 是同胚。

从而存在 h_0, \hat{h}_0 满足:

$$E \circ H_0 = h_0 \circ E$$

$$E \circ \hat{H}_0 = \hat{h}_0 \circ E$$

从而:

$$((\hat{h}_0) \circ h_0) \circ E = \hat{h}_0 \circ E \circ H_0 = E$$

这意味着 $((\hat{h}_0) \circ h_0)$ 在 E 的像 S^1 上是 id 。同理后, h 是同胚。

最后验证 h, g, f 的关系:

$$E \circ H_0 \circ F = h_0 \circ E \circ F = h_0 \circ f \circ E$$

$$E \circ G \circ H_0 = g \circ E \circ H_0 = g \circ h_0 \circ E$$

从而在 S^1 上关系成立。 □

推论 1.3 f 是 C^1 扩张映射, 则 f 是 C^1 结构稳定的。

现在考虑一个模型: $f_\lambda(x) = \lambda x(1-x)$ 。考虑 $\Lambda = \{x | \forall n, f^n(x) \in [0, 1]\}$ 。

首先, $f(\Lambda) = \Lambda$ 。

其次, 可以证明其是一个 Cantor 集合。

这个系统并不容易研究, 但如果我们能够转化其为一个拓扑共轭的一个好研究的系统呢?

2 符号动力系统

2.1 基本概念

符号集合: $X = \{0, 1, 2, \dots, k-1\}$ 。

符号空间: $\Sigma_k = \prod_{i=0}^{\infty} X = \{(a_0 a_1 \dots) | a_i \in X\}$



定义符号空间之间的距离: $d(a, b) = \sum_{i=0}^{\infty} \frac{|a_i - b_i|}{(100k)^i}$

性质:

$\forall \epsilon > 0, \exists N$ 使 $\forall a, b \in \Sigma_k$:

$$d(a, b) < \epsilon \Leftrightarrow a_i = b_i, i = 0, 1, 2, \dots, N$$

记 $\alpha \in X$, 记 $[\alpha] = \{a \in \Sigma | a_o = \alpha\}$ 。可以证明 $[0], [1], \dots, [k-1]$ 都是开集, 闭集。说明整个空间是不连通的。

现在建立空间上的映射使之成为动力系统。

定义左移位映射 $\sigma: \Sigma_k \rightarrow \Sigma_k, a_0 a_1 a_2 \dots \mapsto a_1 a_2 \dots$, 这是一个连续映射!

于是我们给出定义: 单边符号系统 (Σ_k, σ) 。

我们断言以下性质:

$$1. \overline{Per(\sigma)} = \Sigma_k$$

$$2. (\Sigma_k, \sigma) \text{ 是传递的: } \exists a \in \Sigma_k \text{ 使得 } \overline{O(a)} = \Sigma_k.$$

为了说明 2, 我们只需要让 a 中包含所有的组合。即 a 一个一个把所有的任意 n 组合全部举完。这样 a 迭代后总能与 Σ_k 中的每个元素任意近。

2 还有一个说法: 任意开集 U, V 非空, 存在 $n > 0$, 使得 $f^n(U) \cap V \neq \emptyset$ 。

2.2 回到刚才的问题——虫口模型

回到刚才的单边系统 $f_\lambda: \Lambda \rightarrow \Lambda$ 。 $f_\lambda(x) = \lambda x(1-x)$ 。

由于刚才我们说 Λ 是 Cantor 集合, 因此 Λ 里的点可以被编码, 具体写为:

$$h: \Lambda \rightarrow \Sigma_2, x \mapsto a = (a_0 a_1 \dots)$$

使得 $f^n x \in I_{a_n}, \forall n \geq 0$ 。

其中 I_0, I_1 是使得 $f(x) \in [0, 1]$ 的两个分开区间。

显然:

$$h \circ f = \sigma \circ h$$

命题 2.1 h 是同胚, 从而有 $(\Lambda, f) \sim (\Sigma_2, \sigma)$ 。

证明 先证明 h 是双射。 h 单射: 设 $x \neq y$ 但 $h(x) = h(y)$ 。若 x, y 同属 I_0 或 I_1 , 则 $|f(x) - f(y)| \geq \mu|x - y|$ 。这意味着 $|f^n(x) - f^n(y)| \geq \mu^n|x - y| \rightarrow +\infty$, 矛盾! 因为 $|f^n(x) - f^n(y)|$ 总是一致有界的。

h 满射: 取 $a = (a_0 a_1 a_2 \dots)$, 则要使得 $h(x) = a$, 则:

$$x \in I_{a_0} \cap f^{-1}I_{a_1} \cap f^{-2}I_{a_2} \dots$$

根据闭区间套 $\{\bigcap_{n=0}^N f^{-n}I_{a_n}\}_{N=1}^{\infty}$, x 存在。(为什么这些区间没有空集?)

再说明 h 和 h^{-1} 是连续的。

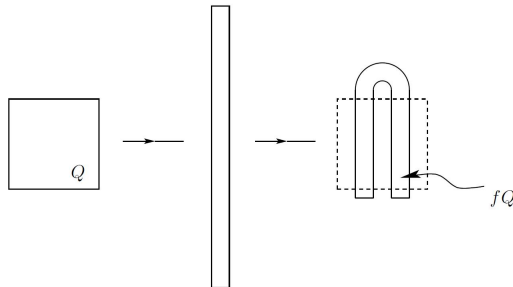
h 连续: 由于 $|f'(x)|$ 有上界 β , 则 $|f^n(x) - f^n(y)| \leq \beta^n|x - y|$ 。只要 x, y 足够小, 那么他们在前 m 步处于同一个 I_i 。任取 $\epsilon > 0$, 要使得 $d(h(x), h(y)) < \epsilon$, 只需要前 N 步 x, y 处于同一个 I_i 。这一点已经可以实现了, 只要 x, y 距离足够小。

h^{-1} 连续: $\forall \epsilon > 0, \exists N > 0, \mu^N \epsilon > 1$ 。存在 $\delta > 0$, 使得 $d(a, b) < \delta \Leftrightarrow a_i = b_i, i = 0, 1, \dots, N$ 。记 $h^{-1}(a) = x, h^{-1}(b) = y$, 则 $f^i(x), f^i(y)$ 同属 I_0 或 $I_1, i = 1, 2, \dots, N$ 。 $1 \geq |f^N(x) - f^N(y)| \geq \mu^N |x - y|$, 从而 $|x - y| \leq 1/\mu^N \leq \epsilon$ 。 \square

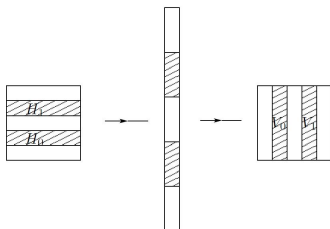
推论 2.1 虫口模型是结构稳定的, 因为稍稍扰动并不改变其与 (Σ_2, σ) 拓扑共轭的性质。

2.3 Smale 马蹄

对区域 $[0, 1] \times [0, 1]$, 定义如下图的微分同胚 f :



但为了研究动力系统, 我们需要研究只在 Q 里面的变化:



2.4 T^2 上的扩张映射

考虑 $T^2 = S^1 \times S^1$, 则可以定义 E :

$$E: \mathbb{R}^2 \rightarrow T^2, (x, y) \mapsto (e^{2\pi i x}, e^{2\pi i y})$$

此时 T^2 上的自同胚 f 可以诱导 \mathbb{R}^2 上的同胚 A :

$$\begin{array}{ccc} \mathbb{R}^2 & \xrightarrow{A} & \mathbb{R}^2 \\ \downarrow E & & \downarrow E \\ T^2 & \xrightarrow{f} & T^2 \end{array}$$

定理 2.2 $f: T^2$ 是 C^1 结构稳定的。

定义 2.1 $f, g \in C^r(T^2)$ 。称 f, g C^r 近, 若存在适当的提升使得 $|Q - G|_{C^r} \ll 1$



引理 2.3 若 q, g 是 $C^0 - 1/2$ 近的, 且 Q, G 是提升。则 Q, G 对两个变量都是 1-周期的。

为了证明引理, 考虑 $P_r = \{\varphi \in C^r(\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^2) | \varphi \text{ double per}\}$ 。从而我们可以再给出引理:

引理 2.4 若 $\varphi \in P_1$, 且 $|\varphi| < 1$, 则 $A + \varphi$ 可逆且 $(A + \varphi)^{-1} = A^{-1} + \omega, \omega \in P_0$ 。

证明 首先说明是单射。当 φ 的模长足够小, 由于 $Ax = 0$ 意味着 $x = 0$ 。

为了说明其可逆, 我们解方程:

$$(A + \varphi)(A^{-1} + \omega) = id$$

可以解出:

$$\omega = -A^{-1}\varphi(A^{-1} + \omega)$$

可以使用压缩映像原理来解决该问题。 □

现在证明定理。

证明 设 A 是 f 的提升, g, f 是 C^1 足够近, G 是 g 的提升。令 $G - A = \varphi \in P_1$ 。

我们解方程:

$$(id + \eta)(A + \phi) = (A + \varphi)(id + \eta)$$

且

$$\eta \in P_0$$

$$\eta(A + \phi) = A\eta + \varphi(id + \eta) - \phi$$

由于 A 在不同方向上有扩张, 也有压缩。所以在-一维上分别研究:

设 A 的特征子空间为 E_1, E_2 , 对应 $\lambda_1 < 1, \lambda_2 > 1$ 。记 p 的投影为 $p_i = \pi \circ p$ 。

从而得到:

$$\eta_1 = (\lambda_1 \eta_1 + \varphi_1(id + \eta) - \phi_1)(A^{-1} + \omega)$$

$$\eta_2 = \frac{1}{\lambda_2}(\eta_2(A + \phi) - \varphi_2(id + \eta) + \phi_2)$$

为运用压缩映像原理, 定义:

$$T_1 \eta_1 = (\lambda_1 \eta_1 + \varphi_1(id + \eta) - \phi_1)(A^{-1} + \omega)$$

$$T_2 \eta_2 = \frac{1}{\lambda_2}(\eta_2(A + \phi) - \varphi_2(id + \eta) + \phi_2)$$

从而定义 $T : P_0 \rightarrow C^0(\mathbb{R}^2, \mathbb{R}^2), \eta = \eta_1 + \eta_2 \mapsto T_1(\eta_1) + T_2(\eta_2)$ 。

要验证以下事实:

1. $\forall \eta \in P_0, T(\eta) \in P_0$
2. $\forall \eta \in P_0$, 令 $|\eta| = \max(|\eta_1|, |\eta_2|)$ 。这是一个完备度量。

然后也是一个压缩映射:

$$\eta, p \in P_0, |T\eta - Tp| < |\eta - p|$$

验证压缩映像需要验证 114514 次 (悲) □



3 混沌

一种混沌: $0 < d(x, y) \lll 1$, 总存在 $n > 0, d(f^n(x), f^n(y)) > \epsilon_0$

混沌描述的是一种初值敏感依赖。因为初值的观测总是有误差的, 如果系统混沌, 那么系统难以进行长期的预测。

3.1 混沌的定义

定义 3.1 (Li-Yorke 混沌) $0 < d(x, y) \lll 1$, 总存在 $n > 0, d(f^n(x), f^n(y)) > \epsilon_0$

这种混沌有定理:

定理 3.1 $f: [0, 1]$ 连续。若 f 有 3-周期点, 则对 $\forall n > 0$, 有 n 周期点。

定理 3.2 (Sharkovsky 定理) 把自然数排列: 先排列奇数: $3, 5, 7, 9, \dots$, 再排列 $2 \times 3, 2 \times 5, \dots, 4 \times 3, 4 \times 5, \dots, 2^k \times 3, 2^k \times 5, \dots, 2^{k+1}, 2^k, \dots, 8, 4, 2, 1$.

若 $f: [0, 1]$ 有 p 周期点, 则任何在 p 后的 q , f 都有 q 周期点。