

УСРЕДНЕНИЕ НА ПСЕВДО- ТРАЕКТОРИЯХ ДИНАМИЧЕСКОЙ СИСТЕМЫ

Осипенко Г. С.

Московский государственный
университет, Россия

Рассмотрим дискретную динамическую систему порожденную диффеоморфизмом f на компактном многообразии M . Последовательность точек $\{x_n\}$ является траекторией, если $f(x_n)=x_{n+1}$; последовательность $\{x_n\}$ называется ε -траекторией, $\varepsilon>0$, если расстояние $\rho(f(x_n), x_{n+1})<\varepsilon$. В реальных вычислениях мы имеем дело только с ε -траекториями для достаточно малых ε . Так компьютер считает с точностью 10^{-19} , учитывая большое количество операций, ε может достигать и более существенных значений. Пусть φ – непрерывная функция на M . Усреднением функции φ на положительной полутраектории $\{x_n, n>0\}$ называется предел

$$\bar{\varphi} = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n \varphi(x_k),$$

если он существует. Теорема Биркгофа [1] утверждает, что предел существует для почти любого начального данного по любой инвариантной мере и более того этот предел совпадает с усреднением на отрицательной полутраектории. Иначе говоря, множество точек, для которых предел не существует, имеет меру 0 для любой инвариантной меры. В работах [2, 3] показано, как построить все инвариантные меры. Например, рассмотрим окружность M , отображение f имеет две неподвижные точки – S и N , остальные траектории двигаются против часовой стрелки по окружности от одной неподвижной точки до другой. В этом случае существуют две инвариантные эргодические меры, сосредоточенные в неподвижных точках, остальные меры являются линейной оболочкой над эргодическими мерами. Множество $M(N,S)$ имеет меру 0 для любой инвариантной меры. Теорема Биркгофа гарантирует, что усреднения существуют для неподвижных точек, что очевидно. Однако можно показать, что усреднения на любых полутраекториях всегда существуют и принимают только два значения $\varphi(S)$ и $\varphi(N)$.

Усреднением функции φ на конечной последовательности $\{x_k, 0<k<n\}$ называется число

$$\varphi_n = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n \varphi(x_k)$$

Спектром усреднения на траекториях динамической системы называется предельное множество Σ конечных усреднений на траекториях системы при $n \rightarrow \infty$, т.е.

$$\Sigma = \{\lambda \mid \lambda = \lim_{n \rightarrow \infty} \varphi_n\}.$$

В рассмотренном примере спектр состоит из двух значений $\varphi(S)$ и $\varphi(N)$. Рассмотрим аналогичное усреднение для ε -траекторий и обозначим $\Sigma(\varepsilon)$ предельное множество для таких усреднений. Спектром усреднений на псевдо-траекториях назовем множество

$$\Sigma(0) = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \Sigma(\varepsilon).$$

Ясно, что Σ лежит в $\Sigma(0)$. В нашем примере, $\Sigma(0)$ является отрезком $[\varphi(S), \varphi(N)]$, при $\varphi(S) < \varphi(N)$ или отрезком $[\varphi(N), \varphi(S)]$, при $\varphi(N) < \varphi(S)$.

Точка x называется цепно-рекуррентной, если через нее проходит периодическая ε -траектория для любого $\varepsilon>0$. В примере, все точки окружности являются цепно-рекуррентными, т.к. неподвижные точки являются проходящими. Множество цепно-рекуррентных точек образует цепно-рекуррентное множество. Компонентой цепно-рекуррентного множества называется множества точек, каждая пара которых может быть соединена периодической ε -траекторией, для любого $\varepsilon>0$. В нашем примере, имеется всего одна компонента, которая совпадает с окружностью.

Теорема. Спектр $\Sigma(0)$ состоит из отрезков $[a, b]$, каждый отрезок порожден компонентой цепно-рекуррентного множества Ω , $a = \min \int \varphi d\mu \mid \mu$ – эргодическая мера с носителем в Ω и $b = \max \int \varphi d\mu \mid \mu$ – эргодическая мера с носителем в Ω .

Например, для нашей динамической системы рассмотрим на функцию $\varphi(x) = \ln|\partial f(x)|$. Так как неподвижные точки полу-устойчивы, то в этих точках $\ln|\partial f(S)| = \ln|\partial f(N)| = 0$ и спектр $\Sigma(0)$ состоит из одного нуля.

ЛИТЕРАТУРА

1. Katok A., Hasselblat B. Introduction to the Modern Theory of Dynamical Systems. -- Cambridge University Press, 1995
2. Osipenko G. Dynamical systems, Graphs, and Algorithms. -- Lectures Notes in Mathematics, v. 1889, Springer, Berlin, 2007.
3. Osipenko G. Symbolic images and invariant measures of dynamical systems. \ \ Ergodic Theory and Dynamical Systems, v. 30 (2010), 1217 – 1237.

e-mail: george.osipenko@mail.ru