

[section]

الف





دانشگاه بیرجند

دانشکده علوم

پایان نامه کارشناسی ارشد ریاضی محض (آنالیز)

عنوان:

نیم گروه های پوششی از متغیرهای توپولوژیکی

استاد راهنما:

دکتر محمد رضا میری

استاد مشاور:

دکتر امان ... اسدی

نگارش:

مریم احسنی فیض آبادی

شهریور 1390

تقدیم بہ

پدر و مادر عزیزم بہ پاس تمامی زحماتشان

و

استادم جناب آقای دکتر میری

قدردانی و شکر

ستایش خداوندی را سزا است که کسوت هستی را بر اندام موزون آفرینش پوشانید و تجلیات قدرت لایزال را در مظاهر و آثار طبیعت نمایان گردانید. آن بی‌نشان که شاهباز بلند پرواز خیال در فضای بی‌پایان جبروتش از طیران پرافشاند و سمند عقول و اوامع در بیابان انتهایی ابدیش از تک و دوباز ماند، مادیان شریع آسمانی را به ارشاد خلایق بر مثال چراغ فروزان فراراه گذاشت و نظام اجتماعات بشری را در امثال احکام و انقیاد قوانین آنان مقرر داشت. شکر می‌گذارم به درگاه احدیتش.

بعد از حمد و سپاس خداوند متعال که روح شکر را در کالبدم دمید، گل بوسه سلام و مهرورزی را به دستان کرم تمامی استادان مهربانم می‌افشانم که زکات علم خویش را در طبق اخلاص ره توشه‌ی راهم ساختند. شکر ویژه خویش را از: استاد راهنمای محترم جناب آقای دکتر محمد رضا میری که همواره با چهره‌ای بشاش و برخورد گرم و صمیمی، پیکر مراحل مختلف پایان‌نامه بوده‌اند و همچنین استاد مشاورم جناب آقای دکتر امان الله اسدی که در جمع آوری کتاب و مقالات مراباری داده‌اند، ابراز می‌دارم.

جاده زندگیتان مرصع به تن پوش دعا باد.

از اساتید گرامی جناب آقای دکتر علی رضا جانفزا و جناب آقای دکتر حاجی محمد محمدی نژاد که از

کلاس های در شان بهره ای وافر برده ام و زحمت مطالعه و داوری این پایان نامه را به عهده داشتند و همچنین از آقای دکتر محمد مهدی نصرآبادی نماینده هی محترم تحصیلات تکمیلی، کمال تشکر و سپاس را دارم.

در این جابر خود لازم می دانم از پدر و مادر عزیزم که در تمامی سحطات زندگی همراه من بودند و همچنین از خواهران و برادرانم که در مدت تحصیل آرامش بخش وجودم بودند تشکر و قدردانی کنم. در خاتمه از تمامی دوستان و عزیزانی که در مراحل مختلف، این حقیر را یاری نموده اند و از ذکر نام آن ها عاجز و ناتوانم، کمال تشکر را دارم.

چکیده

نیم گروه پوششی از سیستم دینامیکی توسط رابرت الیس^۱ معرفی شد. وی در قضیه‌ای موسوم به پیوستگی توام الیس اصول اصلی سیستم‌های دینامیکی توپولوژیکی را بیان کرد. کار ما در این پایان نامه بر اساس تحقیقات الی گلسنر^۲ در سال ۲۰۰۷ درباره نیم گروه های پوششی از متغیر های توپولوژیکی است.

بعد از معرفی سیستم های دینامیکی ، نحوه ارتباط یک سیستم با نیم گروه پوششی آن را مورد بررسی قرار داده و نشان می دهیم که تحت شرایطی نیم گروه پوششی یک سیستم یک گروه خواهد بود.

هدف ما در این پایان نامه بررسی خواصی از سیستم های دینامیکی و نمایش خطی آن در فضای باناخ است. در نهایت به این سوال پاسخ می دهیم که اگر X یک G -فضای متری فشرده باشد آیا می توان نتیجه گرفت که نیم گروه پوششی $E(X)$ متری پذیر است؟ وبعد از جواب دادن به این سوال به صورت جدیدی از قضیه پیوستگی توام الیس خواهیم رسید.

^۱R. Ellis

^۲Eli Glasner

فهرست مطالب

۱	مفاهیم پایه	۱
۲	۱.۱ نیم گروه ها	۱.۱
۹	۲.۱ سیستم دینامیکی	۲.۱
۱۲	۳.۱ نیم گروه پوششی	۳.۱
۱۹	۲ انواع سیستم های دینامیکی	۲
۲۰	۱.۲ سیستم های هم پیوسته و WAP و رابطه بین آنها	۱.۲
۳۳	۲.۲ پوچ سیستم از کلاس ۲	۲.۲
۴۲	۳.۲ دوگانگی BFT و سیستم دینامیکی منظم	۳.۲
۴۹	۳ سیستم دینامیکی در فضای باناخ	۳
۵۰	۱.۳ سیستم دینامیکی انژکتیو	۱.۳
۵۳	۲.۳ نمایش سیستم دینامیکی در فضای باناخ	۲.۳
۶۵	۳.۳ متری پذیری نیم گروه پوششی $E(X)$	۳.۳

مقدمه

این پایان نامه مشتمل بر سه فصل است.

فصل اول تحت عنوان مفاهیم پایه به بیان تعاریف، قضایا و نکاتی می‌پردازد که در فصل های بعدی به آنها نیاز داریم. اثبات اکثر قضایای این فصل به [۲] ارجاع داده شده است. این فصل مشتمل بر سه بخش است. در بخش اول به طور گذرا به مطالعه‌ی نیم‌گروه‌های توپولوژیک پرداخته و در بخش دوم سیستم دینامیکی را معرفی کرده و در بخش سوم به معرفی نیم‌گروه پوششی روی سیستم دینامیکی می‌پردازیم.

فصل دوم تحت عنوان انواع سیستم های دینامیکی، مشتمل بر سه بخش است. در بخش اول به معرفی سیستم‌های همپیوسته و WAP پرداخته و مشاهده می‌کنیم که بسیاری از خواص دینامیکی یک سیستم (یعنی خواص ناشی از عمل سیستم) تعیین کننده خواص جبری نیم‌گروه پوششی آن سیستم است. در بخش دوم با استفاده از گروه پوچ توان از کلاس ۲ به مطالعه‌ی پوچ سیستم‌های از کلاس ۲ می‌پردازیم و خواهیم دید که اگر (X, a) یک سیستم تا حدودی خاص یعنی دورشونده و مینیمال باشد، آنگاه با پوچ سیستم $(\frac{N}{T}, a)$ ایزومورفیسیم خواهد بود و نیم‌گروه پوششی آن نیز یک گروه پوچ توان از کلاس ۲ است. در بخش سوم مدل دینامیکی دوگانگی BFT را معرفی کرده و نشان می‌دهیم که نیم‌گروه

پوششی یک سیستم دینامیکی متری، فشرده روزنتال و یا شامل یک کپی همئومورفیسم از $\beta\mathbb{N}$ (فشرده سازی استون-چک از اعداد طبیعی) است و سپس به معرفی سیستم دینامیکی منظم می پردازیم.

فصل سوم تحت عنوان سیستم دینامیکی در فضای باناخ، مشتمل بر سه بخش است. در بخش اول ابتدا به معرفی سیستم دینامیکی انرکتیو پرداخته و نشان می دهیم که هر سیستم دینامیکی منظم انرکتیو است. در بخش دوم سیستم های NS و HNS را معرفی کرده و سپس به بیان نمایشی از سیستم دینامیکی در فضای باناخ می پردازیم. در ادامه سیستم های RN و RN_{app} را معرفی می کنیم و بیان شرایط هم ارز با سیستم HNS می پردازیم. و در بخش سوم نشان می دهیم که اگر X در شرایط هم ارز سیستم دینامیکی HNS صدق کند آن گاه دارای کاردینالیته کمتر یا مساوی 2^{\aleph_0} است و در نهایت به این سوال پاسخ می دهیم که این نیم گروه پوششی متر پذیر است؟ همچنین صورت جدیدی از قضیه پیوستگی توام الیس را خواهیم دید.

فصل ۱

مفاهیم پایه

۱.۱ نیم گروه ها

تعریف ۱.۱.۱. یک نیم گروه 1 زوج مرتب (S, o) که در آن S یک مجموعه‌ی غیرتهی و o یک عمل دوتایی روی S به صورت $sot := st : S \times S \rightarrow S$ می باشد طوری که S نسبت به این عمل شرکت پذیر است، یعنی برای هر $r, s, t \in S$ $r(st) = (rs)t$ همچنین عنصر $e \in S$ را یک عنصر خودتوان 2 گوئیم هرگاه $e^2 = e$

تعریف ۲.۱.۱. فرض که S یک نیم گروه و T یک زیرمجموعه‌ی غیرتهی از S باشد آن گاه:
الف) T یک زیر نیم گروه از S است اگر $T^2 \subset T$ یعنی اگر T یک نیم گروه همراه با رابطه ضرب در S باشد

ب) T یک ایده آل چپ از S است هرگاه $ST \subset T$

ج) T یک ایده آل راست از S است هرگاه $TS \subset T$

د) T یک ایده آل دوطرفه است اگر هم ایده آل راست و هم ایده آل چپ باشد.

تعریف ۳.۱.۱. یک ایده آل چپ نیم گروه S را مینیمال 3 نامیم هرگاه شامل هیچ ایده آل چپ سره نباشد. ایده آل راست مینیمال و ایده آل (دوطرفه) مینیمال به طور مشابه تعریف می شوند. همچنین ایده آل چپ از نیم گروه S را ماکسیمال 4 نامیم هرگاه مشمول در هیچ ایده آل چپ سره نباشد. ایده آل راست ماکسیمال و ایده آل (دوطرفه) ماکسیمال به طور مشابه تعریف می شوند.

تعریف ۴.۱.۱. نیم گروه S ساده چپ 5 (ساده راست) نامیده می شود هرگاه شامل هیچ

¹ Semigroup
² Idempotent
³ Minimal
⁴ Maximal
⁵ Left Simple

ایده آل چپ (راست) سره نباشد. S را ساده گوئیم هرگاه شامل هیچ ایده آل سره نباشد.

قضیه ۵.۱.۱. فرض کنید e یک عنصر خودتوان در نیم گروه S باشد، در این صورت احکام زیر معادل اند:

الف) Se ایده آل چپ مینیمال است

ب) eS ایده آل راست مینیمال است.

ج) $eSe = (eS \cap Se)$ یک گروه است (و بنابراین زیرگروه ماکسیمال از S شامل e می باشد).

برهان. به قضیه ۱۰۲۰۸ از [۲] مراجعه شود. \square

تعریف ۶.۱.۱. یک خودتوان از S را که در یکی از شرط های معادل بالا صدق کند، خودتوان مینیمال^۶ گوئیم.

قضیه ۷.۱.۱. فرض کنید S یک نیم گروه با خودتوان مینیمال باشد در این صورت احکام زیر معادل اند:

الف) S دارای ایده آل مینیمال و یکتای $K(S) := K$ می باشد.

ب) $J(K) \neq \emptyset$ ، که در آن $J(K)$ مجموعه‌ی خودتوان های K است.

ج) مجموعه های $\{Se : e \in J(K)\}$ و $\{eS : e \in J(K)\}$ و $\{eSe : e \in J(K)\}$ به ترتیب

مجموعه ایده آل های چپ مینیمال S ، مجموعه ایده آل های راست مینیمال S و مجموعه‌ی زیرگروه های ماکسیمال K هستند.

د) $K = \cup \{Se : e \in J(K)\} = \cup \{eS : e \in J(K)\} = \cup \{eSe : e \in J(K)\}$

برهان. به قضیه ۱۰۲۰۱۲ از [۲] مراجعه شود. \square

^۶Minimal Idempotent

تعریف ۸.۱.۱. هرگاه S یک نیم گروه باشد برای هر عنصر $t \in S$ نگاشت های ρ_t و λ_t به صورت زیر تعریف می شوند:

$$\rho_t : S \rightarrow S \quad \rho_t(s) = st$$

$$\lambda_t : S \rightarrow S \quad \lambda_t(s) = ts$$

تعریف ۹.۱.۱. فرض کنید S یک نیم گروه و یک فضای توپولوژیک باشد در این صورت S ,

(الف) نیم گروه توپولوژیکی راست ^۷ (نیم گروه توپولوژیکی چپ) نامیده می شود هرگاه $\rho_s : S \rightarrow S$ برای هر $s \in S$ پیوسته باشد.

(ب) نیم گروه نیم توپولوژیکی ^۸ نامیده می شود هرگاه $\lambda_s : S \rightarrow S$ و $\rho_s : S \rightarrow S$ برای هر $s \in S$ پیوسته باشد. (یعنی ضرب $st : S \times S \rightarrow S$ پیوسته مجزا ^۹ باشد).

(ج) نیم گروه توپولوژیکی ^{۱۰} نامیده می شود هرگاه ضرب $st : S \times S \rightarrow S$ پیوسته توام ^{۱۱} باشد.

(د) گروه توپولوژیکی ^{۱۲} نامیده می شود هرگاه S یک گروه و یک نیم گروه توپولوژیکی بوده و همچنین نگاشت $s \rightarrow s^{-1} : S \rightarrow S$ برای هر $s \in S$ پیوسته باشد.

توجه: S را گروه توپولوژیکی راست (چپ) گوییم هرگاه S یک گروه و نیز یک نیم گروه

^۷Right topological

^۸Semitopological semigroup

^۹Separately continuous

^{۱۰}Topological semigroup

^{۱۱}Jointly continuous

^{۱۲}Topological group

توپولوژیکی راست (چپ) باشد. به طور مشابه S را یک گروه نیم توپولوژیکی نامیم هرگاه S یک گروه و نیز یک نیم گروه نیم توپولوژیکی باشد.

مثال. فرض که $\mathbb{R}, \mathbb{Q}, \mathbb{C}$ ، به ترتیب مجموعه اعداد مختلط، مجموعه اعداد گویا و مجموعه اعداد حقیقی (با توپولوژی معمولی) باشند. در این صورت این مجموعه ها تحت عمل جمع گروه توپولوژیکی و تحت عمل ضرب نیم گروه توپولوژیکی هستند.

تعریف ۱۰.۱.۱. فرض کنید X یک مجموعه و U یک خانواده ناتهی از زیر مجموعه های $X \times X$ باشد. در این صورت زوج (X, U) را یک فضای یکنواخت^{۱۳} نامیم هرگاه:

- (۱) هر عضو U شامل Δ باشد.
- (۲) اگر $v \in U$ آن گاه $v^{-1} \in U$.
- (۳) اگر $w \in U$ آن گاه برای هر $v \in U$ داشته باشیم: $v \cdot v \subset w$.
- (۴) اگر $v, w \in U$ آن گاه $v \cap w \in U$.
- (۵) اگر v و $w \in U$ آن گاه $v \subset w \subset X \times X$.

حال به بیان چند قضیه از توپولوژی می پردازیم که برای اثبات آن ها می توانید به فصل ۷ از [۱۵] (قضیه های ۹ و ۱۴ و ۱۵) مراجعه کنید.

فرض کنید F خانواده تمام توابع پیوسته از فضای توپولوژیکی X به توی فضای یکنواخت Y باشد. در این صورت:

قضیه ۱۱.۱.۱. فرض کنید F دارای توپولوژی همگرایی یکنواخت^{۱۴} روی X باشد. در این صورت $F \times X \rightarrow Y : (f, x) \mapsto f(x)$ در هر نقطه (f, x) پیوسته است.

^{۱۳}Uniform space

^{۱۴}Uniform convergence

قضیه ۱۲.۱.۱. اگر F یک خانواده همپیوسته باشد در این صورت توپولوژی همگرای نقطه‌وار F^{15} روی X پیوسته توام است. همچنین روی زیر مجموعه‌های فشرده X ، دو توپولوژی همگرای نقطه‌وار و همگرای یکنواخت بر هم منطبق می‌شوند.

قضیه ۱۳.۱.۱. اگر F یک خانواده همپیوسته از توابع باشند آن‌گاه بستار F^{16} در توپولوژی همگرای نقطه‌وار نیز یک خانواده همپیوسته از توابع است.

مثال. فرض که X یک فضای توپولوژیکی باشد. در این صورت X^X در توپولوژی حاصلضربی (یعنی توپولوژی همگرای نقطه‌وار روی X) و تحت عمل ترکیب توابع یک نیم‌گروه توپولوژیکی راست می‌باشد. چون اگر $\{f_\alpha\}$ یک تور در X^X همگرا به $f \in X^X$ باشد آن‌گاه برای هر $g \in X^X$ و $x \in X$ ، $f_\alpha(g(x)) \rightarrow f(g(x))$ ، یعنی $f_\alpha \circ g \rightarrow f \circ g$. همچنین واضح است که زیر نیم‌گروه توابع پیوسته در X^X یک نیم‌گروه نیم‌توپولوژیک است. چنانچه X یک فضای یکنواخت باشد بنا بر قضیه ۱۲.۱.۱، هر زیر نیم‌گروه X^X که یک خانواده همپیوسته از توابع باشد یک نیم‌گروه توپولوژیک است و بالاخره چنانچه X یک فضای یکنواخت و X^X یک نیم‌گروه توپولوژیکی راست بوده و بنا بر قضیه ۱۱.۱.۱، زیر نیم‌گروه شامل تمام توابع پیوسته یکنواخت 17 یک نیم‌گروه توپولوژیک است.

قضیه ۱۴.۱.۱. (قضیه آسکولی 18) فرض کنید X یک فضای هاسدورف موضعا فشرده و (Y, d) یک فضای متریک باشد. $C(X, Y)$ را با توپولوژی فشرده-باز در نظر می‌گیریم. زیر مجموعه‌ی \mathcal{F} از $C(X, Y)$ بستار فشرده دارد اگر و تنها اگر همپیوسته باشد و به ازای هر x زیر مجموعه‌ی $\mathcal{F}_x = \{f(x) : f \in \mathcal{F}\}$ از Y دارای بستار فشرده باشد.

¹⁵Pointwise convergence

¹⁶Closure

¹⁷Uniformly continuous

¹⁸Ascoli theorem

تعریف ۱۵.۱.۱. مرکز توپولوژیکی نیم گروه S را با $\Lambda(S)$ نشان داده و به صورت زیر تعریف می کنیم: $\Lambda(S) = \{\lambda_s : S \rightarrow S\}$ که برای هر $s \in S$ ، λ_s پیوسته باشد. چنانچه S یک نیم گروه توپولوژیکی راست و $\Lambda(S) \neq \emptyset$ ، با توجه به این که برای هر $s, t \in S$ نتیجه می شود که $\lambda_{st} = \lambda_s \circ \lambda_t$ یک زیر نیم گروه نیم توپولوژیک از S است.

تعریف ۱۶.۱.۱. فرض که S یک نیم گروه نیم توپولوژیک باشد. زوج (ψ, X) را یک فشرده سازی نیم گروهی از S نامیم هرگاه X یک نیم گروه توپولوژیکی راست، هاسدورف و فشرده بوده و $\psi : S \rightarrow X$ یک هم ریختی پیوسته باشد. طوری که $\psi(S)^- = X$ و همچنین $\psi(S) \subseteq \Lambda(X)$

تعریف ۱۷.۱.۱. فرض کنید S یک گروه توپولوژیک و X یک فضای توپولوژی باشد. گوئیم گروه توپولوژیک S از چپ بر فضای توپولوژیک X عمل می کند هرگاه نگاشت پیوسته ای چون: $\sigma : S \times X \rightarrow X$ که $(s, x) \mapsto \sigma(s, x)$ واجد خواص زیر وجود داشته باشد.

$$۱) \forall x \in X; \sigma(e, x) = x$$

$$۲) \forall s_1, s_2 \in S, \forall x \in X; \sigma(s_2, \sigma(s_1, x)) = \sigma(s_2 s_1, x)$$

به جای نماد $\sigma(s, x)$ نماد sx را استفاده می کنیم.

قضیه ۱۸.۱.۱. (پیوستگی توام الیس- لاوسون^{۱۹}): فرض کنید S یک نیم گروه توپولوژیکی

^{۱۹}Ellis-Lawson

چپ و هاسدورف با عنصر همانی باشد که موضعا فشرده ^{۲۰} یا متریک پذیر کامل ^{۲۱} است. همچنین فرض کنید G گروه عناصر وارون پذیر S و عمل $\sigma : S \times X \rightarrow X$ پیوسته مجزا باشد که در آن X فضایی هاسدورف و فشرده است در این صورت σ در هر نقطه از $G \times X$ پیوسته است.

□ برهان. به قضیه ۱۰۴۰۲ از [۲] مراجعه شود.

توجه: اگر S گروه باشد آن گاه عناصر وارون پذیر S ، خود S می باشد. یکی از نکات کلیدی در ساختمان جبری در لم زیر آمده است.

لم ۱۹.۱.۱. (الیس-ناماکارا ^{۲۲}): فرض کنید L یک نیم گروه فشرده هاسدورف و همه ی نگاشت های $pq \rightarrow p$ پیوسته باشند، آن گاه L شامل یک خودتوان است.

برهان. با توجه به لم زورن (اگر S یک مجموعه غیرتهی جزئی مرتب نسبت به رابطه \leq باشد طوریکه هر زنجیر T از S دارای کران بالا باشد آن گاه S حداقل یک عنصر بیشین دارد.) زیر نیم گروه فشرده مینیمال $K \subset L$ موجود است که برای هر $e \in K$ یک Ke زیر نیم گروه فشرده از K است که از آن جا $Ke = K$. و در حالت خاص حداقل $k \in K$ موجود است که $ke = e$.

حال مجموعه ی $M = \{l \in K : le = e\}$ یک زیر نیم گروه بسته ی غیرتهی از K است. (زیرا برای هر $k \in K$ این مجموعه غیرتهی است و از این که حداقل برای یک $k \in K$ داریم: $ke = e$ و $Ke = K$ پس $e \in K$ لذا $e \in M$) پس می توان نتیجه گرفت که $M = K$ بویژه $ee = e$.

□

^{۲۰} Locally compact

^{۲۱} Complete metrizable

^{۲۲} Ellis-Numakura

۲.۱ سیستم دینامیکی

تعریف ۱.۲.۱. فرض کنید که گروه توپولوژیک G بر فضای توپولوژی X از چپ عمل کند. برای هر عنصر دلخواه ولی ثابت $g \in G$ نگاشت $x \mapsto \sigma_g(x) = \sigma(g, x) : X \rightarrow X$ یک همئومورفیسم بر G تعریف می‌کند (زیرا $\sigma_g \circ \sigma_h = \sigma_{gh}$ و وارون هر σ_g برابر با $\sigma_{g^{-1}}$ است) حال اگر قرار دهیم $\dot{G} = \{\sigma_g : g \in G\}$ و عمل \dot{G} را همان ترکیب نگاشت‌ها در نظر بگیریم (یعنی: $\sigma_g \circ \sigma_h = \sigma_{gh}$; $\forall \sigma_g, \sigma_h \in \dot{G}$) آن‌گاه \dot{G} همراه با عمل فوق یک گروه است که در آن عنصر همانی \dot{G} همان σ_e و وارون هر $\sigma_g \in \dot{G}$ عنصر $\sigma_{g^{-1}} \in \dot{G}$ است. به سه تایی (\dot{G}, X, σ) گروه تبدیلات پیوسته یا به اختصار یک سیستم دینامیکی توپولوژیکی گوئیم.

همچنین این G -عمل با همئومورفیسم پیوسته‌ی $i : G \rightarrow Home(X)$ که $i(g) = \check{g}$ مجهز به توپولوژیکی یکنواخت فرض می‌شود. معمولاً g را با \check{g} یکی گرفته و gx را بجای $\check{g}x$ می‌نویسیم.

تعریف ۲.۲.۱. یک زیر مجموعه‌ی پایای بسته‌ی غیرتهی $Y \subset X$ با عمل محدود، یک زیر سیستم از (X, G) است.

تعریف ۳.۲.۱. فرض کنید که G یک گروه توپولوژیک و X یک فضای توپولوژیک باشد و نیز فرض کنید که G از چپ بر X عمل می‌کند. عنصر $x \in X$ را دلخواه ولی ثابت در نظر می‌گیریم و نگاشت σ_x را به صورت زیر تعریف می‌کنیم:

$$\sigma_x : G \rightarrow X \quad \sigma_x(g) = \sigma(g, x) = gx$$

تصویر گروه G تحت نگاشت σ_x را مدار نقطه‌ای $x \in X$ خوانیم و با $O(x)$ نمایش می‌دهیم.

لذا $O(x) = \sigma_x(G) = \{gx \mid g \in G\}$ و $\bar{O}_G(x) = \text{cls}\{gx \mid g \in G\}$ در این صورت چنانچه (X, G) یک سیستم و $x \in X$ باشد، مجموعه‌ی Gx را مدار x و $(Gx)^-$ را بستار مدار x می‌نامیم.

تعریف ۴.۲.۱. سیستم (X, G) را **ترایای نقطه‌ای**^{۲۳} (یا به طور خلاصه **ترایا**) نامیم هرگاه نقطه‌ی $x_0 \in X$ موجود باشد که $O_G(x_0) = \{gx_0 \mid g \in G\}$ در X چگال باشد. در این صورت مجموعه تمام نقاط ترایایی (X, G) را با X_{tr} نمایش می‌دهیم. در حالت خاص یک سیستم مینیمال^{۲۴} است اگر و تنها اگر $X = X_{tr}$ یعنی هر نقطه آن ترایا باشد. در سیستم (X, G) نقطه $x \in X$ مینیمال است اگر و تنها اگر $\bar{O}_G(x)$ زیر سیستم مینیمال از (X, G) باشد.

تعریف ۵.۲.۱. گوئیم سیستم دینامیکی نقطه‌ای (X, x_0, G) عموماً نقطه‌ای^{۲۵} است اگر برای هر $x \in X$ یک همئومورفیسم $\pi_x : (X, x_0) \rightarrow (\bar{O}_G(x), x)$ موجود باشد.

تعریف ۶.۲.۱. فرض کنید (X, G) و (Y, T) دو سیستم دینامیکی باشند. در این صورت زوج (ψ, θ) را یک همریختی از (X, G) به (Y, T) نامیم هرگاه برای هر $g \in G$ و $x \in X$ ، $\theta(gx) = \psi(g)\theta(x)$ که در آن ψ یک همریختی پیوسته از G به توی T و θ یک تابع پیوسته از X به Y است.

توجه: هرگاه $G = T$ در این صورت θ را یک همریختی از (X, G) بروی (Y, G) نامیم هرگاه برای هر $g \in G$ و $x \in X$ ، $\theta(gx) = g\theta(x)$ که در آن θ یک تابع پیوسته از X بروی

^{۲۳} point transitive
^{۲۴} Minimal system
^{۲۵} Point-universal