

وزارت علوم، تحقیقات و فناوری

دانشگاه دامغان

دانشکده ریاضی و علوم کامپیوتر

پایان نامه کارشناسی ارشد  
ریاضی محض (گرایش هندسه)

## نتایج در مورد حدس $C^1$ - چگالش پالین

توسط:

سمیه جلالی پو

استاد راهنما:

دکتر عباس فخاری

استادان مشاور:

دکتر محمد ابری

دکتر امین اصفهانی رشیدی

شهریور ۱۳۸۹

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ

به نام خدا

## نتایج در مورد حدس $C^1$ - چگالش پالیس

توسط:

سمیه جلالی پو

پایان نامه

ارائه شده به تحصیلات تکمیلی دانشگاه به عنوان بخشی از فعالیت‌های تحصیلی لازم  
برای اخذ درجه کارشناسی ارشد

در رشته

ریاضی محض (گرایش هندسه)

از دانشگاه دامغان

ارزیابی و تأیید شده توسط کمیته پایان نامه با درجه: عالی

دکتر عباس فخاری استادیار دانشگاه دامغان (استاد راهنما)

دکتر محمد ابری استادیار دانشگاه دامغان (استاد مشاور)

دکتر امین اصفهانی استادیار دانشگاه دامغان (استاد مشاور)

دکتر میثم نصیری استادیار IPM (داور اول)

دکتر علی تقوی استادیار دانشگاه دامغان (داور دوم)

دکتر ناصر هاشمی استادیار دانشگاه دامغان (نماینده تحصیلات تکمیلی)

شهریور ۱۳۸۹

تقدیم به

پدر خوبم

مادر مهربانم

که مهرشان سرآغاز هستی ام گشت.

در پیشگاه این دو بهار زندگی ام زانوی ادب بر زمین می‌نهم و به پاس تمامی رنج‌هایی که برای  
بالندگی من کشیده اند بردستان پر مهرشان بوسه می‌زنم.

و نیز این رساله را تقدیم می‌کنم به

برادر و خواهرانم که هم‌ایان و مشوقانم در زندگی بوده‌اند.

استاد ارجمندم که در سایه نفس‌گرمشان بسیار آموختم.

## سپاسگزاری

من تشنه‌ی آن دو دست خوبم  
کز مهربی من نوشتن آموخت

دستم بگرفت و پابه پارد  
تا شیوه‌ی راه رفتن آموخت

بی گمان موفقیت های ما حاصل راهنمایی ها و اشارت های اساتید دلسوز و فرزانه ای است که بی دریغ ما را از دریای بی کران علم و دانش خویش سیراب می کنند. اکنون به رسم ادب و با تواضع مراتب سپاس خود را از تلاش های صادقانه و بی ریای استاد گرانقدرم **دکتر عباس فخاری** که راهنمایی این پایان نامه را بر عهده گرفتند ابراز می دارم، و امیدوارم که بتوانم شکیبایی ایشان را سرلوحه ی زیست من قرار دهم.

همچنین از آقایان **دکتر محمد ابری** و **دکتر امین اصفهانی** که زحمت مشاوره ی پایان نامه را بر عهده داشتن بسیار سپاسگزارم.

و از آقایان **دکتر شمس نصیری** و **دکتر علی تقوی** که با پذیرفتن داوری پایان نامه من را از نقطه نظرات ارزشمندشان بهره مند ساختند نهایت سپاس و تشکر را دارم.

چکیده

## نتایجی در مورد حدس $C^1$ -چگالش پالیس

به وسیله‌ی:

سمیه جلالی پو

واژه‌های کلیدی: حدس  $C^1$ -چگالش، دیفیومورفیسم هذلولوی، مماس هموکلینیک، دور چند بعدی، خاصیت نوعی، تجزیه تسلطی، دور هتروکلینیک، بستار هموکلینیک، مجموعه تراپای ضعیف، مولفه تراپای ضعیف، لم  $C^1$ -تماس، نوعی بودن، هذلولوی جزئی.

فرض کنیم  $M$  یک منیفلد فشرده بدون کران باشد، و  $\text{Diff}^1(M)$  مجموعه تمام دیفیومورفیسم‌های روی  $M$  همراه با  $C^1$ -توپولوژی باشد. حدس  $C^1$ -چگالش پالیس بیان می‌کند که هر دیفیومورفیسم روی  $M$  را می‌توان با یک دیفیومورفیسم هذلولوی، یا با دیفیومورفیسم با یک مماس هموکلینیک، یا با دیفیومورفیسم با یک دور چند بعدی  $C^1$ -تقریب زد. ما در این پایان‌نامه نتایجی از حدس پالیس را در  $C^1$ -توپولوژی ارائه می‌کنیم، و همچنین نتیجه می‌گیریم که قضیه  $C^1$ -چگالش سه‌گانه که بیان می‌کند هر  $C^1$ -دیفیومورفیسم روی  $M$  را می‌توان با یک دیفیومورفیسم هذلولوی، یا با دیفیومورفیسم با تعداد نامتناهی مولفه‌های تراپای ضعیف، یا با دیفیومورفیسم با یک دور چند بعدی  $C^1$ -تقریب زد، بیان دیگری از حدس پالیس است.

# فهرست مطالب

ه	فهرست مطالب
ز	فهرست شکل‌ها
۳	۱ پیش‌نیازها
۳	۱-۱ مفاهیم مقدماتی
۷	۲-۱ مفاهیم توپولوژیکی
۹	۳-۱ نظریه ارگودیک
۱۶	۴-۱ مجموعه‌های هذلولوی
۲۹	۵-۱ تجزیه تسلطی
۳۶	۶-۱ کلاس‌های هموکلینیک
۳۸	۷-۱ دیفیومورفیسم‌های رام و سرکش
۴۰	۸-۱ سیستم‌های هذلولوی جزئی
۴۹	۹-۱ نماهای لیاپانوف
۵۳	۱۰-۱ انشعاب‌های هموکلینیک
۵۷	۲ نتایجی در مورد حدس $C^1$ -چگالش پالیس
۵۷	۱-۲ مماس‌های هموکلینیک و هذلولوی برای دیفیومورفیسم‌های مسطح
۶۰	۲-۲ مماس‌های هموکلینیک و تجزیه‌های تسلطی
۶۳	۳-۲ دیفیومورفیسم‌های نوعی دور از انشعاب‌های هموکلینیک

۸۴	۴-۲	وجود کلاس‌های هموکلینیک نابدیهی
۸۶	۵-۲	هندلولوی جزئی دور از انشعاب‌های هموکلینیک
۹۰	۶-۲	چگالش هندلولوی و انشعاب‌های هموکلینیک در حوزه‌های جذبی
۹۲	۷-۲	نتایج دیگری در مورد حدس پالیس
۹۶	۳	دوره‌های هتروکلینیک و بستارهای هموکلینیک برای دینومورفیزم‌های نوعی
۹۷	۱-۳	$C^1$ -تماسی و تداخل مدارها
۱۰۰	۲-۳	خواص $C^1$ -نوعی مقدماتی
۱۱۳	۳-۳	قضیه اصلی
۱۱۵		مراجع
۱۱۹		واژه‌نامه فارسی به انگلیسی
۱۲۸		واژه‌نامه انگلیسی به فارسی



## فهرست شکل‌ها

۱۸	نعل اسب اسمیل	۱-۱
۲۴	لم-۱	۲-۱
۲۵	کاربرد لم-۱	۳-۱
۵۳	مماس هموکلینیک	۴-۱
۵۵	دور چند بعدی	۵-۱
۸۷	اشتراک هموکلینیک قوی	۱-۲

## پیشگفتار

فرض کنیم  $M$  یک منیفلد فشرده  $d$ -بعدی و بدون کران باشد و  $\text{Diff}^r(M)$ ،  $r \geq 0$ ، مجموعه تمام دیفیومورفیسم ها روی  $M$  همراه با  $C^r$ -توپولوژی باشد. یکی از مسایل اصلی در دینامیک های مشتق پذیر، حدس مشهور پالیس<sup>۱</sup> است [۳۳، ۳۱] که به صورت زیر بیان می شود.

**حدس  $C^r$ -چگالش پالیس:** " $C^r$ -دیفیومورفیسم های روی  $M$  با یک مماس هموکلینیک یا یک دور چند بعدی، در متمم  $C^r$ -بستار سیستم های هذلولوی  $C^r$ -چگال هستند."

در بعد ۲، حدس پالیس در  $C^1$ -توپولوژی توسط پوژالس<sup>۲</sup> و سامبارینو<sup>۳</sup> ثابت شده است [۴۰]. در واقع آن ها ثابت کردند که در بعد ۲، هر دیفیومورفیسم را می توان با یک دیفیومورفیسم هذلولوی یا با یک مماس هموکلینیک  $C^1$ -تقریب زد. در ابعاد بالاتر از ۲ حدس پالیس هنوز باز است هر چند که ون<sup>۴</sup> نتایجی را درباره ی حدس پالیس برای ابعاد بالاتر بیان کرده است، او ثابت کرد که اگر دیفیومورفیسم  $f$  دور از مماس هموکلینیک و دور چند بعدی باشد، آن گاه  $\Omega(f)$  ساختار جزئاً هذلولوی دارد [۵۱].

در ابعاد بالاتر از ۲، سیستم هایی وجود دارند که نمی توان آن ها را با سیستم های هذلولوی و مماس هموکلینیک تقریب زد [۷، ۵، ۲۸، ۴۷] و حدس پالیس بیان می کند که چنین سیستمی را می توان با یک دور چند بعدی تقریب زد، البته توجه داریم که دورهای چند بعدی در ابعاد بالاتر از ۳ ظاهر می شوند. بناتی<sup>۵</sup>، گن<sup>۶</sup> و ون در بعد ۳،

---

<sup>۱</sup>Palis

<sup>۲</sup>Pujals

<sup>۳</sup>Sambarino

<sup>۴</sup>Wen

<sup>۵</sup>Bonatti

<sup>۶</sup>Gan

حدس ضعیف پالیس را نتیجه گرفتند [۸]، این حدس بیان می‌کند که هر دیفیومورفیسم  $C^1$ -نوعی یا مورس-اسمیل است یا یک کلاس هموکلینیک غیر بدیهی دارد. اخیراً نیز کرویسیر<sup>۷</sup> و پوژالس توانستند حدس پالس را در حوزه‌های جذبی اثبات کنند [۱۳].

همچنین، گن و ون نتایج  $C^1$ -نوعی را درباره‌ی تماس مداری، دوره‌های هتروکلینیک و بستارهای هموکلینیک به دست آوردند، و قضیه  $C^1$ -چگالش سه‌گانه را به این صورت بیان کردند که [۱۶]: ”دیفیومورفیسم‌ها با تعداد نامتناهی مولفه‌های تریای ضعیف یا یک دور چند بعدی، در متمم  $C^1$ -بستار دیفیومورفیسم‌های هذلولوی  $C^1$ -چگال هستند.“

ما در این پایان‌نامه سعی می‌کنیم که قضیه  $C^1$ -چگالش سه‌گانه فوق را به‌عنوان بیان دیگری از حدس پالیس ارائه دهیم.

این پایان‌نامه شامل سه فصل می‌باشد، که در هر یک از فصل‌ها مطالب زیر را مورد بررسی قرار می‌دهیم.

- در فصل اول، به بیان تعاریف و قضایای مقدماتی مورد نیاز در پایان‌نامه می‌پردازیم.
- در فصل دوم، اثبات حدس پالیس در بعد ۲ را که توسط پوژالس و سامبارینو بیان شد را نشان می‌دهیم، و همچنین نتایجی از حدس پالیس را در بعد ۲ و در ابعاد بالاتر از ۲ بررسی می‌کنیم.
- در فصل سوم، یک نتیجه مهم از حدس پالیس را مورد بررسی قرار می‌دهیم که معروف به قضیه  $C^1$ -چگالش سه‌گانه است و توسط گن و ون ثابت شده است.

---

<sup>۷</sup>Crovisier

# فصل ۱

## پیش نیازها

### ۱-۱ مفاهیم مقدماتی

تعریف ۱.۱.۱. فرض کنید  $X$  یک فضای فشرده همراه با متر  $d$  و  $\mathcal{P}^X$  متشکل از تمام زیرمجموعه‌های بسته  $X$  باشد. متر هاسدورف  $d_H$  روی  $\mathcal{P}^X$  به صورت زیر تعریف می‌شود

$$d_H(Y, Z) = \inf\{\epsilon > 0 : Y \subseteq N_\epsilon(Z), Z \subseteq N_\epsilon(Y)\}$$

که  $N_\epsilon(A) = \{x \in X : d(x, A) < \epsilon\}$  هرگاه  $A \subseteq X$ .

تعریف ۲.۱.۱. فرض کنید  $M$  یک منیفلد فشرده و  $C^r(M, \mathbb{R}^s)$ ،  $r \geq 0$ ، فضای تمام نگاشت‌های  $C^r$  از  $M$  به  $\mathbb{R}^s$  باشد. در این صورت می‌توان یک پوشش متناهی از همسایگی‌های باز  $V_1, \dots, V_n$  برای  $M$  چنان یافت که هر  $V_i$  در دامنه یک همسایگی مختصاتی  $(U_i, \phi_i)$  قرار داشته باشد، به طوری که

$$\phi_i(U_i) = B_{\mathbb{R}^s}(\circ) \quad , \quad \phi_i(V_i) = B_1(\circ)$$

$B_\epsilon(x)$  یک گوی به شعاع  $\epsilon$  و مرکز  $x$  است. برای هر  $f \in C^r(M, \mathbb{R}^s)$  قرار می‌دهیم

$$f_i = f \circ \phi_i^{-1} : B_{\mathbb{R}^s}(\circ) \rightarrow \mathbb{R}^s$$

و

$$\|f\|_r = \max_{i=1, \dots, k} \sup\{\|f_i(u)\|, \|Df_i(u)\|, \dots, \|D^r f_i(u)\| : u \in B_1(\circ)\}$$

توپولوژی تعریف شده توسط این نرم را  $C^r$  - توپولوژی می‌نامیم.

توجه می‌کنیم که این متریک به انتخاب  $V_i$ ‌ها وابسته نیست. (برای جزئیات بیشتر به [۳۲] رجوع کنید.)

تعریف ۳.۱.۱. یک متر ریمانی روی منیفلد  $M$  نگاشت ضرب داخلی

$$\langle \cdot, \cdot \rangle_p : T_p M \times T_p M \rightarrow \mathbb{R} ; p \in M$$

است، به طوری که برای هر  $u_p, v_p, w_p \in T_p M$  خواص زیر برقرارند

$$1. \langle v_p, v_p \rangle_p \geq 0, \text{ در حالت خاص } v_p = 0 \text{ اگر و تنها اگر } \langle v_p, v_p \rangle_p = 0$$

$$2. \langle v_p, u_p \rangle_p = \langle u_p, v_p \rangle_p$$

$$3. \langle \alpha u_p + \beta v_p, w_p \rangle_p = \alpha \langle u_p, w_p \rangle_p + \beta \langle v_p, w_p \rangle_p$$

حال یک نرم ریمانی به صورت زیر تعریف می‌شود

$$\|v_p\|_p = \sqrt{\langle v_p, v_p \rangle_p}$$

ملاحظه ۴.۱.۱. برای  $r \geq 0$ ، هرگاه  $M$  یک  $C^r$ -منیفلد ریمانی، فشرده با بعد متناهی و  $f : M \rightarrow M$  یک دیفیومورفیسم باشد،  $\text{Diff}^r(M)$  فضای تمام  $C^r$ -دیفیومورفیسم‌های روی  $M$  همراه با  $C^r$ -توپولوژی می‌باشند.

تعریف ۵.۱.۱. یک سیستم دینامیکی روی  $M$  یک نگاشت پیوسته  $\phi : M \times G \rightarrow M$  است، به طوری که

$$1. G = \mathbb{Z} \text{ یا } G = \mathbb{R}$$

$$2. \phi(x, 0) = x$$

$$3. \phi(\phi(x, s), t) = \phi(x, s + t), \text{ برای } x \in M \text{ و } s, t \in G$$

اگر  $G = \mathbb{Z}$  آن‌گاه  $\phi$  یک سیستم دینامیکی گسسته و اگر  $G = \mathbb{R}$  آن‌گاه  $\phi$  یک سیستم دینامیکی پیوسته روی  $M$  نامیده می‌شود.

ملاحظه ۶.۱.۱. هدف اصلی سیستم‌های دینامیکی، مطالعه ساختار توپولوژیکی مدارهای  $f$  می‌باشد که  $f$  می‌تواند یک همیومورفیسم و یا دیفیومورفیسم باشد.

تعریف ۷.۱.۱. مدارهای مثبت و منفی  $x$  از  $M$  به ترتیب عبارتند از

$$\mathcal{O}_f^+(x) = \{f^n(x) : n \geq 0\}, \quad \mathcal{O}_f^-(x) = \{f^{-n}(x) : n \geq 0\}$$

همچنین  $\mathcal{O}_f(x) = \{f^n(x) : n \in \mathbb{Z}\}$  را مدار  $x$  می‌نامیم، یا به طور هم‌ارز  $\mathcal{O}_f(x) = \bigcup_{n \in \mathbb{Z}} f^n(x)$ .

تعریف ۸.۱.۱. برای هر  $\delta > 0$ ، دنباله‌ای از نقاط مانند  $\{x_i\}_{i=a}^b$  در  $M$  را یک  $\delta$ -شبه مدار برای  $f$  گوئیم، هرگاه برای هر  $a \leq i \leq b-1$

$$d(f(x_i), x_{i+1}) < \delta; \quad 0 \leq i \leq n-1$$

تعریف ۹.۱.۱. برای هر همیومورفیسم  $f$  و  $x \in M$  گوئیم

۱.  $x$  یک نقطه ثابت برای  $f$  است، هرگاه  $f(x) = x$  و یا به عبارتی  $\mathcal{O}_f(x) = \{x\}$  و مجموعه این نقاط را با  $Fix(f)$  نمایش می‌دهیم.

۲.  $x$  یک نقطه متناوب برای  $f$  است، هرگاه عدد طبیعی  $n$  موجود باشد، به طوری که  $f^n(x) = x$  و یا به عبارتی

$$\mathcal{O}_f(x) = \{x, f(x), f^2(x), \dots, f^{n-1}(x)\}$$

به کوچک‌ترین عدد  $n$  که در رابطه فوق صدق کند، دوره تناوب  $x$  می‌گوئیم و مجموعه این نقاط را با  $Per(f)$  نمایش می‌دهیم.

۳.  $x$  یک نقطه سرگردان برای  $f$  است، هرگاه یک همسایگی  $U$  از  $x$  موجود باشد، به طوری که برای هر عدد طبیعی  $n$ ،

$$f^n(U) \cap U = \emptyset$$

در غیر این صورت  $x$  را یک نقطه ناسرگردان گوئیم و یا به عبارتی، برای هر همسایگی  $U$  از  $x$  عدد طبیعی  $n$  موجود باشد، به طوری که

$$f^n(U) \cap U \neq \emptyset$$

مجموعه این نقاط را با  $\Omega(f)$  نمایش می‌دهیم.

۴.  $x$  یک نقطه زنجیر بازگشتی برای  $f$  است، هرگاه برای هر  $\delta > 0$  یک  $\delta$ -شبه مدار  $\{x_i\}_{i=0}^n$  برای  $f$  از  $x$  به خودش موجود باشد، یعنی

$$d(f(x_i), x_{i+1}) < \delta; \quad 0 \leq i \leq n-1$$

همچنین  $x_0 = x_n = x$ . مجموعه این نقاط را با  $CR(f)$  نمایش می‌دهیم.

فرض کنید  $x, y \in M$ . هرگاه برای هر  $\delta > 0$  یک  $\delta$ -شبه مدار  $\{x_i\}_{i=a}^b$  از  $f$  موجود باشد، به طوری که  $x_a = x$  و  $x_b = y$  آن‌گاه می‌نویسیم  $x \rightsquigarrow y$ . همچنین هرگاه  $x \rightsquigarrow y$  و  $y \rightsquigarrow x$  آن‌گاه می‌نویسیم  $x \rightsquigarrow\rightsquigarrow y$ . رابطه  $\rightsquigarrow\rightsquigarrow$  روی  $CR(f)$  یک رابطه هم‌ارزی است و کلاس‌های هم‌ارزی آن مولفه‌های زنجیری  $f$  نامیده می‌شود و آن را با  $C_f$  نمایش می‌دهیم.

**تعریف ۱.۰.۱.۱.** برای هر همیومورفیسم  $f$  و  $x \in M$

۱. مجموعه‌های  $\omega$ -حدی و  $\alpha$ -حدی  $x$  را به ترتیب با  $\omega_f(x)$  و  $\alpha_f(x)$  نمایش داده و به صورت زیر تعریف می‌کنیم

$$\omega_f(x) = \{y \in M : \exists \{n_k\} ; \lim_{n_k \rightarrow \infty} f^{n_k}(x) = y\}$$

$$\alpha_f(x) = \{y \in M : \exists \{-n_k\} ; \lim_{n_k \rightarrow \infty} f^{n_k}(x) = y\}$$

یا به طور هم‌ارز،

$$\omega_f(x) = \bigcap_{n \in \mathbb{N}} \overline{\bigcup_{i \geq n} f^i(x)} , \quad \alpha_f(x) = \bigcap_{n \in \mathbb{N}} \overline{\bigcup_{i \geq n} f^{-i}(x)}$$

به وضوح  $\alpha(x, f) = \omega(x, f^{-1})$ .

۲. قرار می‌دهیم

$$L_+(f) = \overline{\bigcup_{x \in M} \omega_f(x)} , \quad L_-(f) = \overline{\bigcup_{x \in M} \alpha_f(x)}$$

و مجموعه حدی  $f$  را با  $L(f)$  نمایش می‌دهیم، به طوری که  $L(f) = L_+(f) \cup L_-(f)$ .

**تعریف ۱.۱.۱.۱.** مجموعه  $A \subset M$  یک مجموعه  $f$ -پایاست، هرگاه  $f(A) = A$ .

**نکته ۱.۲.۱.۱.** به وضوح  $Fix(f), L(f), \Omega(f)$  و  $CR(f)$  مجموعه‌هایی بسته و  $f$ -پایا هستند، اما  $Per(f)$  در حالت کلی در  $M$  بسته نیست. همچنین داریم

$$\overline{Per(f)} \subset L(f) \subset \Omega(f) \subset CR(f),$$

$$K(f) = K(f^{-1}) ; \quad K = Fix, Per, \Omega, CR.$$

(برای جزئیات بیشتر به [۴۲] رجوع کنید.)

## ۲-۱ مفاهیم توپولوژیکی

تعریف ۱.۲.۱. دو همیومورفیسم  $f : X \rightarrow X$  و  $g : X \rightarrow X$  را مزدوج توپولوژیک گوئیم، هرگاه همیومورفیسم  $h : X \rightarrow X$  موجود باشد، به طوری که  $hf = gh$ .

نکته ۲.۲.۱. به وضوح، مزدوج توپولوژیکی یک رابطه هم‌ارزی روی فضای تمام همیومورفیسم‌هاست. (برای جزئیات بیشتر به [۹] رجوع کنید).

تعریف ۳.۲.۱. فرض کنید  $X$  و  $Y$  دو فضای توپولوژیکی باشند، برای هر همیومورفیسم  $f : X \rightarrow X$  و  $g : Y \rightarrow Y$  گوئیم  $f$  با  $g$ ،  $\epsilon$ -مزدوج است، هرگاه همیومورفیسمی مانند  $h : X \rightarrow Y$  که  $d(h, id) \leq \epsilon$  موجود باشد، به طوری که  $hf = gh$ .

تعریف ۴.۲.۱. فرض کنید  $X$  یک فضای متریک باشد. گوئیم  $\mathcal{R} \subset X$  یک مجموعه مانده‌ای در  $X$  است، هرگاه شامل اشتراک شمارایی از زیر مجموعه‌های باز و چگال در  $X$  باشد.

نکته ۵.۲.۱. به وضوح اشتراک شمارایی از مجموعه‌های مانده‌ای، مانده‌ای است.

یادآوری می‌کنیم که  $Y$  یک فضای فشرده و  $2^Y$  فضای تمام زیرمجموعه‌های بسته  $Y$  همراه با توپولوژی هاسدورف می‌باشد.

تعریف ۶.۲.۱. فرض کنید  $X$  یک فضای متریک باشد. در این صورت نگاشت  $\phi : X \rightarrow 2^Y$

۱. در نقطه  $x_0 \in X$  نیمه پیوسته پایینی است، اگر به‌ازای هر مجموعه باز  $U \subset Y$  داشته باشیم

$$U \cap \phi(x_0) \neq \emptyset,$$

آن‌گاه یک همسایگی  $V$  از  $x_0$  وجود داشته باشد، به طوری که به‌ازای هر  $x \in V$ ،

$$U \cap \phi(x) \neq \emptyset.$$

۲. در نقطه  $x_1 \in X$  نیمه پیوسته بالایی است، هرگاه به‌ازای هر مجموعه فشرده  $K \subset Y$  داشته باشیم

$$K \cap \phi(x_1) = \emptyset,$$

آن‌گاه همسایگی  $W$  از  $x_1$  وجود داشته باشد، به طوری که به‌ازای هر  $x \in W$ ،

$$K \cap \phi(x) = \emptyset.$$



قضیه ۷.۲.۱. فرض کنید نگاشت  $\phi : X \rightarrow Y$  نیمه پیوسته پایینی (یا نیمه پیوسته بالایی) باشد، در این صورت یک مجموعه مانده‌ای  $R \subset X$  وجود دارد، به طوری که  $\phi$  روی  $R$  پیوسته است.

اثبات. (ر.ک. به [۲۴]).  $\square$

تعریف ۸.۲.۱. همیومورفیسم  $f$  را **تراپا توپولوژیک** نامند، هرگاه برای هر دو مجموعه باز و ناتهی  $U$  و  $V$  در  $M$  عدد صحیح مثبت  $k$  وجود داشته باشد، به طوری که

$$f^k(U) \cap V \neq \emptyset.$$

قضیه ۹.۲.۱.  $f$  تراپا توپولوژیک است، اگر و تنها اگر یک زیرمجموعه مانده‌ای مانند  $R$  در  $M$  موجود باشد، به طوری که برای هر  $x \in R$ ،  $\overline{O_f(x)} = M$ .

اثبات. (ر.ک. به [۴۲]).  $\square$

تعریف ۱۰.۲.۱. همیومورفیسم  $f$  را **آمیخته توپولوژیک** نامند، هرگاه برای هر دو مجموعه باز و ناتهی  $U$  و  $V$  در  $M$  عدد صحیح مثبت  $n_0$  وجود داشته باشد، به طوری که برای هر  $n \geq n_0$ ،

$$f^n(U) \cap V \neq \emptyset.$$

نکته ۱۱.۲.۱. بدیهی است که هرگاه  $f$  آمیخته توپولوژیکی روی مجموعه پایای  $K$  باشد، در این صورت  $f$  تراپا توپولوژیکی روی  $K$  نیز خواهد بود.

تعریف ۱۲.۲.۱. مجموعه تراپای  $M \subset \Lambda$  را **تراپای بیشین** گوئیم، هرگاه شامل هر مجموعه تراپای  $T$  باشد که در رابطه  $T \cap \Lambda \neq \emptyset$  صدق می‌کند.

تعریف ۱۳.۲.۱. فرض کنید  $S$  یک زیرمجموعه از  $M$  باشد، گوئیم  $\Lambda$  یک مجموعه پایای بیشین برای  $f$  در  $S$  است، هرگاه داشته باشیم  $\Lambda = \bigcap_{n \in \mathbb{Z}} f^n(S)$ .

تعریف ۱۴.۲.۱. مجموعه فشرد و  $f$ -پایای  $\Lambda$  منفرد (یا موضعی بیشین) نامیده می‌شود، هرگاه  $\Lambda$  در یک همسایگی  $U$  از پایای بیشین باشد. در این حالت  $U$  را یک همسایگی منفرد از  $\Lambda$  گویند.

تعریف ۱۵.۲.۱. مجموعه فشرد و  $f$ -پایای  $\Lambda$  را  $\Omega$ -منفرد نامند، هرگاه  $\Lambda \setminus \Omega(f)$  در  $\Omega(f)$  یک مجموعه بسته باشد.

تعریف ۱۶.۲.۱. به مجموعه فشرده و  $f$ -پایای  $\Lambda$  اشباع شده گوییم، هرگاه

$$W^s(\Lambda) \cap W^u(\Lambda) = \Lambda.$$

تعریف ۱۷.۲.۱. گوییم  $f$   $C^r$ -پایدار ساختاری است، اگر و تنها اگر یک  $C^r$ -همسایگی از  $f$  مانند  $U$  موجود باشد، به طوری که برای هر  $f, g \in U$  و مزدوج توپولوژیک باشند. یعنی، همیومورفیسم  $h : M \rightarrow M$  موجود باشد که  $gh = hf$ .

تعریف ۱۸.۲.۱.  $f$   $C^r$ - $\Omega$ -پایدار است، اگر و تنها اگر یک  $C^r$ -همسایگی از  $f$  مانند  $U$  موجود باشد، به طوری که برای هر  $g \in U$ ، همیومورفیسم  $h : \Omega(f) \rightarrow \Omega(g)$  موجود باشد که  $gh = hf$ .

ملاحظه ۱۹.۲.۱. پایداری ساختاری،  $\Omega$ -پایداری را نتیجه می‌دهد.

تعریف ۲۰.۲.۱.  $f$   $C^r$ -پایدار موضعی است، اگر و تنها اگر یک  $C^r$ -همسایگی از  $f$  مانند  $U$  موجود باشد، به طوری که برای هر  $g \in U$ ، همیومورفیسم  $h : U \subset M \rightarrow U$  موجود باشد که  $gh = hf$ .

### ۳-۱ نظریه ارگودیک

تعریف ۱.۳.۱. گردایه ناتهی  $\mathcal{A} \subset 2^X$  از زیرمجموعه‌های مجموعه  $X$  را یک  $\sigma$ -جبر روی  $X$  گوییم، هرگاه

$$X \in \mathcal{A} \quad (۱)$$

$$A \in \mathcal{A} \Rightarrow A^c \in \mathcal{A} \quad (۲)$$

$$A_n \in \mathcal{A} \Rightarrow \bigcup_{n=1}^{\infty} A_n \in \mathcal{A} \quad (۳)$$

هرگاه  $\mathcal{A}$  یک  $\sigma$ -جبر باشد،  $(X, \mathcal{A})$  را فضای اندازه‌پذیر و اعضای  $\mathcal{A}$  را مجموعه‌های اندازه‌پذیر گوییم.

تعریف ۲.۳.۱. اندازه  $\mu$  روی  $\mathcal{A}$  یک تابع (نامتناهی) نامنفی روی  $\mathcal{A}$  است، به طوری که  $\sigma$ -جمعی است. یعنی، برای هر گردایه شمارا از مجموعه‌های مجزای  $\mathcal{A}$ ،  $A_i \in \mathcal{A}$ ،

$$\mu\left(\bigcup_i A_i\right) = \sum_i \mu(A_i).$$

تعریف ۳.۳.۱. یک مجموعه از اندازه صفر را مجموعه پوچ (تهی) گوییم و متمم مجموعه پوچ را یک مجموعه با اندازه کامل گوییم.  $\sigma$ -جبر  $\mathcal{A}$  کامل است (نسبت به  $\mu$ ) هرگاه هر زیرمجموعه از مجموعه پوچ را شامل شود.

**تعریف ۴.۳.۱.** فرض کنید  $(X, \mathcal{A}, \mu)$  یک فضای اندازه‌پذیر باشد.  $\mu$  را یک اندازه احتمالی گوئیم، هرگاه

$$\mu(X) = 1$$

**تعریف ۵.۳.۱.** فرض کنید  $X$  یک فضای توپولوژیکی باشد. کوچک‌ترین  $\sigma$ -جبر مانند  $\beta$  در  $X$  هست، به طوری که هر مجموعه باز در  $X$  به  $\beta$  تعلق دارد. اعضای  $\beta$  را مجموعه‌های برل گویند و اندازه  $\mu$  روی  $\beta$  را اندازه برل گوئیم، هرگاه اندازه هر مجموعه فشرده متناهی باشد.

**نکته ۶.۳.۱.** به وضوح، مجموعه  $G_\delta$  که اشتراک شمارایی از مجموعه‌های باز می‌باشد و  $F_\sigma$  که اجتماع شمارایی از مجموعه‌های بسته می‌باشد، مجموعه‌های برل هستند.

**تعریف ۷.۳.۱.**  $\mu$  یک اندازه  $f$ -پایاست، هرگاه برای هر مجموعه اندازه‌پذیر  $A$ ،  $\mu(f^{-1}(A)) = \mu(A)$ .

**تعریف ۸.۳.۱.** اندازه  $\mu$  -متناهی است، هرگاه  $X$  اجتماع شمارا از زیرمجموعه‌های اندازه متناهی باشد.

**تعریف ۹.۳.۱.** فرض کنید  $(X, \alpha, \mu)$  و  $(Y, \beta, \nu)$  فضاهای اندازه باشند. نگاشت  $T : X \rightarrow Y$  اندازه‌پذیر است، هرگاه پیش‌تصویر هر مجموعه اندازه‌پذیر، اندازه‌پذیر باشد.

یک نگاشت اندازه‌پذیر  $T$  را نامنفرد گوئیم، هرگاه پیش‌تصویر هر مجموعه از اندازه صفر، اندازه صفر داشته باشد، و  $T$  را حافظ اندازه گوئیم، هرگاه برای هر  $B \in \beta$ ،  $\nu(B) = \mu(T^{-1}(B))$  باشد. یک نگاشت نامنفرد از یک فضای اندازه به خودش یک تبدیل نامیده می‌شود. هرگاه تبدیل  $T$  اندازه  $\mu$  را حفظ کند، آن‌گاه  $\mu$  را  $T$ -پایا گوئیم.

یک خاصیت به مانده صفر در  $X$  برقرار است یا  $\mu$ -تقریباً همه جا  $(\mu.a.e)$  برقرار است، هرگاه روی یک زیرمجموعه از  $\mu$ -اندازه کامل در  $X$  برقرار باشد. همچنین گاهی کلمه "اساساً" را به جای "مانده صفر" به کار می‌بریم.

**تعریف ۱۰.۳.۱.** اگر  $X$  یک فضای توپولوژیکی و  $\mu$  یک اندازه برل روی  $X$  باشد، آن‌گاه محمل  $\mu$ ، متمم اجتماع تمام مجموعه‌های باز با اندازه صفر یا به طور هم‌ارز، اشتراک تمام مجموعه‌های بسته با اندازه کامل است.

**تعریف ۱۱.۳.۱.** فرض کنیم  $\mu$  و  $\nu$  اندازه‌های متناهی روی  $X$  با  $\sigma$ -جبر  $\mathcal{A}$  باشند.  $\nu$  را مطلقاً پیوسته نسبت به  $\mu$  گوئیم و می‌نویسیم  $\nu \ll \mu$ ، هرگاه برای هر  $A \in \mathcal{A}$ ، اگر  $\mu(A) = 0$  آن‌گاه  $\nu(A) = 0$ .

اگر  $\nu \ll \mu$ ، آن‌گاه قضیه رادون-نیکودیم<sup>۱</sup> نشان می‌دهد که یک تابع  $L^1$  که با  $\frac{d\nu}{d\mu}$  (مشق رادون-نیکودیم) نشان داده می‌شود، وجود دارد که برای هر  $A \in \mathcal{A}$  داریم  $\nu(A) = \int_A \left(\frac{d\nu}{d\mu}\right)(x) d\mu$

<sup>۱</sup>Radon-Nikodym

قضیه ۱۲.۳.۱. (رادون-نیکودیم)

فرض کنیم  $(X, \mathcal{A}, \mu)$  یک فضای اندازه  $\sigma$ -متناهی و اندازه  $\nu$  روی  $\mathcal{A}$  تعریف شده نسبت به  $\mu$  پیوسته مطلق باشد. در این صورت یک تابع اندازه‌پذیر نامنفی  $f$  وجود دارد به طوری که برای هر مجموعه  $A \in \mathcal{A}$ ،  $\nu(A) = \int_A f d\mu$  و تابع  $f$  یکتاست، یعنی برای هر  $g$  که در این خاصیت صدق کند داریم

$$g = f \quad \mu.a.e.$$

قضیه ۱۳.۳.۱. (بازگشتی پوانکاره<sup>۲</sup>)

فرض کنید  $T$  یک تبدیل حافظ اندازه از یک فضای احتمالی  $(X, \mathcal{A}, \mu)$  باشد. هرگاه  $A$  یک مجموعه اندازه‌پذیر باشد، آن‌گاه برای تقریباً هر  $x \in A$ ،  $n \in \mathbb{N}$  وجود دارد، به طوری که  $T^n(x) \in A$ . در نتیجه برای تقریباً هر  $x \in A$ ، تعداد نامتناهی  $k \in \mathbb{N}$  وجود دارد، به طوری که  $T^k(x) \in A$ .

اثبات. (ر.ک. به [۹]). □

گزاره ۱۴.۳.۱. فرض کنید  $X$  یک فضای متریک تفکیک‌پذیر و  $\mu$  یک اندازه احتمالی بر روی  $X$  باشد و  $f : X \rightarrow X$  یک تبدیل حافظ اندازه پیوسته باشد. آن‌گاه تقریباً هر نقطه بازگشتی است و  $\text{supp}(\mu) \subset \overline{R(f)}$ .

اثبات. (ر.ک. به [۹]). □

تعریف ۱۵.۳.۱. فرض کنید  $T$  یک تبدیل حافظ اندازه روی یک فضای اندازه  $(X, \mathcal{A}, \mu)$  باشد. یک تابع اندازه‌پذیر  $f : X \rightarrow X$  اساساً  $T$ -پایاست، هرگاه

$$\mu(\{x \in X : f(T(x)) \neq f(x)\}) = 0.$$

یک مجموعه اندازه‌پذیر  $A$  اساساً  $T$ -پایاست، هرگاه تابع مشخصه‌اش  $1_A$  اساساً  $T$ -پایا باشد یا به طور هم‌ارز، هرگاه  $\mu(T^{-1}(A) \Delta A) = 0$ .

ملاحظه ۱۶.۳.۱.  $\Delta$  تفاضل متقارن  $A \Delta B = (A \setminus B) \cup (B \setminus A)$  را بیان می‌کند.

تعریف ۱۷.۳.۱. یک تبدیل حافظ اندازه (یا شار)  $T$  ارگودیک است، هرگاه هر مجموعه اندازه‌پذیر اساساً  $T$ -پایا، اندازه صفر یا اندازه کامل دارد. به طور هم‌ارز،  $T$  ارگودیک است، هرگاه هر تابع اندازه‌پذیر اساساً  $T$ -پایا به مانده صفر ثابت باشد.

<sup>۲</sup>Poincare