

Matematyka chaosu

Miroslaw LACHOWICZ, Warszawa

1. Wstęp

Badanie zjawisk chaotycznych jest jednym z najmodniejszych kierunków we współczesnej nauce. Świadczy o tym choćby liczba poświęconych temu tematowi publikacji, które ukazały się w ostatnich latach (por. bibliografię). Powszechna jest opinia, że „teoria chaosu, oprócz teorii względności i mechaniki kwantowej, jest trzecią wielką rewolucją naukową w fizyce naszego stulecia” ([Te], str. 208). Przy czym rewolucja ta, zdecydowanie bardziej niż dwie poprzednie, dotyczy Nauki jako całości (Por. rozdział VII w książce Coveneya i Highfielda [CH], książkę Glassa i Mackeya [GM] oraz prace wymienione na str. 586 w książce [Hi]). Naukowcy dostrzegają (lub chcą dostrzegać) zjawiska chaotyczne w wielu procesach przyrodniczych, takich jak:

- (-) ruchy płynów (turbulencja),
- (-) „zataczanie” się Hyperionu — jednego z księżyców Saturna,
- (-) przebieg chorób (układ immunologiczny w walce np. z wirusem HIV, arytmia serca, arytmie oddechowe, napady padaczkowe).

(Por. [CH], [Gl] oraz [St]. Jeden z paragrafów rozdziału VII książki [CH] nosi tytuł „Chaos przyczyną seksu”. J. Gleick [Gl], str. 17, stwierdza: „Teraz nauka zdaje się dostrzegać chaos wszędzie”)

Teoria chaosu doprowadziła do nowego paradygmatu nauki (por. [Te]). „Znajomość praw rządzących światem nie gwarantuje jego poznawalności” ([La], str. 57).

Dużym problemem jest odróżnienie chaosu (zjawiska deterministycznego) od szumu (zjawiska losowego).

Jak wielokrotnie bywało w historii nauki (por. np. [LP]) nadzieje rozbudzone „odkryciem” chaosu deterministycznego stymulują rozwój matematycznych teorii związanych z jego opisem. Istnieje wiele matematycznych podejść do tego fenomenu (np. [De], [LM] oraz [Ru2]). Fundamentalnym pytaniem jest — co naprawdę należy rozumieć przez chaos. Nie ma jedynej, powszechnie akceptowanej definicji chaosu. Jednakże wielu matematyków przyjmuje definicję R.L. Devaney, zaproponowaną w książce [De].

Devaney wyodrębnił 3 cechy chaosu:

- \mathcal{T} — topologiczną przechodność (*topological transitivity*),
- \mathcal{P} — gęstość punktów okresowych,
- \mathcal{S} — wrażliwość na zmianę danych początkowych (*sensitive dependence on initial data*).

Jak będzie widoczne w następnym paragrafie, warunek \mathcal{T} wyraża nierozkładalność danej przestrzeni (rozrzucanie punktów po całej przestrzeni), \mathcal{P} jest „elementem regularności”, a \mathcal{S} wyraża nieprzewidywalność.

2. Chaos według Devaney

W artykule tym będę rozważał dyskretne układy dynamiczne (krótką wycieczkę do krainy procesów z czasem ciągłym zaproponuję pod koniec artykułu). Odpowiada to sytuacji, w której pomiary danego procesu dokonywane są nie w sposób ciągły (o ile to w ogóle jest możliwe), lecz w oddzielonych od siebie chwilach czasu. Każdy kolejny pomiar, to kolejna iteracja określona przez pewną funkcję f (prawo danego zjawiska).

Niech (X, d) będzie przestrzenią metryczną oraz niech

$$f: X \rightarrow X$$

będzie ciągłą funkcją. Funkcja f zadaje dynamikę na przestrzeni (X, d) .

\mathbb{N} jest zbiorem liczb naturalnych:
 $\mathbb{N} = \{1, 2, 3, \dots\}$

Definicja 2.1. Orbitą punktu $x \in X$ nazywamy zbiór

$$\mathcal{O}_+(x) = \{x, f(x), f^2(x), \dots\},$$

gdzie $f^n(x) = f(f^{n-1}(x))$ dla $n \in \mathbb{N}$ oraz $f^0(x) = x$.

Definicja 2.2. Punkt $x \in X$ nazywamy punktem okresowym o okresie $n \in \mathbb{N}$ $\Leftrightarrow f^n(x) = x$ oraz jeżeli $n \geq 2$, to $f^k(x) \neq x$ dla $k = 1, \dots, n-1$.

Definicja 2.3. Punkt okresowy o okresie 1 nazywamy punktem stałym.

Definicja 2.4. Orbitę punktu okresowego nazywamy orbitą okresową.

Wprowadzę teraz pojęcie topologicznej przechodniości.

Definicja 2.5. Funkcja f ma własność topologicznej przechodniości (spełnia \mathfrak{T}) \Leftrightarrow dla dowolnej pary niepustych zbiorów otwartych U, V w X istnieje $n \in \mathbb{N}$:

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

Własność \mathfrak{T} oznacza, że punkty przemieszczają się (w kolejnych iteracjach) z każdego dowolnie małego zbioru otwartego do każdego innego. Innymi słowy, punkty są rozrzucane po całej przestrzeni X i przestrzeni tej nie można rozłożyć na rozłączne (niepuste) otwarte podzbiory niezmiennicze względem funkcji f („ \mathfrak{T} wyraża nierozkładalność”).

Można zauważyć ([De]), że jeżeli funkcja f ma orbitę gęstą w X , to spełnia \mathfrak{T} (dla zwartych przestrzeni metrycznych prawdziwe jest również twierdzenie odwrotne).

Definicja 2.6. Funkcja f ma własność gęstości punktów okresowych (spełnia \mathfrak{P}) \Leftrightarrow punkty okresowe funkcji f są gęste w X .

Własność \mathfrak{P} wyraża element regularności w chaosie. Orbity okresowe są orbitami regularnymi (w tym sensie, że po pewnym czasie wraca się do punktu wyjścia). Własność \mathfrak{P} oznacza, że takich punktów, z których wychodzą regularne orbity, jest dużo. W odróżnieniu od przypadkowości (losowości), w deterministycznym chaosie powinien być pewien porządek.

Definicja 2.7. Funkcja f ma własność wrażliwości na zmianę danych początkowych (spełnia \mathfrak{S}) \Leftrightarrow istnieje taka $\delta > 0$, że, dla każdego $x \in X$ i każdego jego otoczenia U_x , istnieje $y \in U_x$ oraz $n \geq 0$:

$$d(f^n(x), f^n(y)) > \delta.$$

Stała δ nazywa się stałą wrażliwości (zależy ona, oczywiście, jedynie od (X, d) i f).

Własność \mathfrak{S} oznacza, że, dla każdego punktu x , istnieje punkt, dowolnie bliski punktowi x , który iteracje oddalają (o więcej niż δ) od iteracji punktu x . Nie oznacza to jednak, że wszystkie punkty bliskie muszą oddalić się o więcej niż δ .

Mocniejszą własnością (wszystkie bliskie punkty muszą się oddalać) jest rozszerzalność (*expansiveness*).

Definicja 2.8. Funkcja f ma własność rozszerzalności (spełnia \mathfrak{E}) \Leftrightarrow istnieje taka $\alpha > 0$, że dla każdego $x \in X$ i każdego $y \in X$, $x \neq y$, istnieje $n \geq 0$:

$$d(f^n(x), f^n(y)) > \alpha.$$

Przykład 2.9. W $X = \mathbb{R}^1$ z klasyczną metryką, każda funkcja różniczkowalna f , taka, że

$$|f'(x)| \geq a > 1 \quad \forall x \in \mathbb{R}^1$$

ma własność \mathfrak{E} (a zatem \mathfrak{S}).

Własność \mathfrak{S} powszechnie uznawana jest za kwintesencję chaosu. M. Heller ([He], str. 228) stwierdza: „Z chaosem dynamicznym mamy do czynienia wówczas, gdy równanie (lub równania) opisujące dany proces mechaniczny wykazują szczególną wrażliwość na małą zmianę warunków początkowych”. Natomiast J. Gleick ([Gl], str. 17) pisze: „Drobne różnice na wejściu mogą szybko przekształcić się w potężne różnice na wyjściu. Zjawisko to otrzymało nazwę:

wrażliwości na warunki początkowe. W pogodzie, na przykład, manifestuje się to w zjawisku żartobliwie nazwanym efektem motyla: motyl zaburzający powietrze dzisiaj w Pekinie może być przyczyną huraganu w następnym miesiącu w Nowym Jorku”.

Nawiasem mówiąc, E.N. Lorenz (autor fundamentalnej pracy [Lo]), protoplasta badań nad chaosem, początkowo mówił o efekcie mewy. Jak stwierdza J. Gleick ([Gl], str. 29), termin „efekt motyla” pochodzi z wystąpienia E.N. Lorenza na sympozjum Amerykańskiego Towarzystwa Postępu Nauki w roku 1979.

„Predictability: does the flap of a butterfly's wings in Brasil set off a tornado in Texas?”

M. Crichton, *Jurassic Park: a novel*, Knopf, New York 1990

R. Bradbury, *A Sound of Thunder*, Doubleday 1953

O trafności tego terminu świadczy fakt, że przeniknął on do literatury popularnej, np. do „Jurassic Park” Crichtona, a nawet można go spotkać w codziennych gazetach. Jak zauważa A. Crannell [Cr], termin ten może nawiązywać do książki R. Bradbury’ego, w której podróżnik w czasie zmienia bieg historii następując na prehistorycznego motyla (są też inne ślady w literaturze).

P. Coveney i R. Highfield, nawiązując do modnej obecnie ekonomii, być może chcieliby zastąpić efekt motyla — „efektem emeryta”: „... zgodnie z teorią układów dynamicznych, może się zdarzyć, że pewien emeryt, wyciągając oszczędności z banku, spowoduje krach ekonomiczny” (książka [CH], str. 247).

Do popularyzacji zagadnień związanych z chaosem przyczyniła się zapewne trafność i obrazowość terminu „efekt motyla”.

Reasumując, można podać definicję chaosu według Devaney’a:

Definicja 2.10. Niech (X, d) będzie przestrzenią metryczną. Ciągła funkcja $f : X \rightarrow X$ jest chaotyczna na (X, d) , jeżeli f spełnia \mathcal{T} , \mathcal{P} oraz \mathcal{S} .

Przykład 2.11. W roku 1838 matematyk belgijski P.F. Verhulst zaproponował funkcję

$$f_{\mu} = \mu x(1 - x), \quad \mu > 0,$$

do opisu szybkości ograniczonego („logistycznego”) wzrostu populacji. Okazało się, że pewne populacje, np. pierwotniaków i bakterii (por. [Da] oraz [Lt]) dadzą się dobrze opisywać funkcją Verhulsta. Na zwykłym kalkulatorze można się przekonać ([PR], str. 23–26), że orbity funkcji f_{μ} mogą być bardzo dziwne. Okazuje się (dowód można znaleźć w książce [De], str. 50–51), że funkcja f_{μ} jest chaotyczna na $[0, 1]$ oraz, dla $\mu > 2 + \sqrt{5}$, funkcja f_{μ} jest chaotyczna na pewnym zbiorze Cantora $\Lambda \subset [0, 1]$.

3. Związki między warunkami \mathcal{T} , \mathcal{P} oraz \mathcal{S}

Z trzech warunków \mathcal{T} , \mathcal{P} oraz \mathcal{S} , w definicji chaosu, najbardziej intuicyjny jest warunek \mathcal{S} . Jak wspomniałem w poprzednim paragrafie, to właśnie warunek \mathcal{S} jest powszechnie kojarzony z chaosem przez szeroki krąg odbiorców teorii matematycznej. To tym warunkiem można uzasadniać wagę i piękno badań matematycznych w dziedzinie chaosu, szczególnie gdy chce się o tym przekonać laika (np. dawcę grantu).

Dlatego może wydać się głęboko frustrującym fakt, że warunek \mathcal{S} , w definicji chaosu, jest zbyt techniczny. Jak pokazali Australijczycy J. Banks, J. Brooks, G. Cairns, G. Davis oraz P. Stacey, w pracy [BB],

$$\mathcal{T} \ \& \ \mathcal{P} \ \Rightarrow \ \mathcal{S},$$

dokładniej:

Twierdzenie 3.1. (BBCDS 1992) Niech X będzie zbiorem nieskończonym i (X, d) — przestrzenią metryczną. Jeżeli funkcja ciągła $f : X \rightarrow X$ spełnia \mathcal{T} i \mathcal{P} , to spełnia \mathcal{S} .

Dowód ([BB]) jest elementarny i sprowadza się do wykorzystania kilkakrotnie nierówności trójkąta.

Twierdzenie 3.1 odpowiada na fundamentalne pytanie: czy chaos związany jest tylko z topologicznymi własnościami przestrzeni (tzn. czy chaos jest zachowywany przez topologiczne sprzężenia).

Definicja 3.2. Funkcje $f : X \rightarrow X$ i $g : Y \rightarrow Y$, określone na przestrzeniach topologicznych X i Y są *topologicznie sprzężone*, jeżeli istnieje homeomorfizm $h : X \rightarrow Y$, taki, że diagram

$$\begin{array}{ccc} X & \xrightarrow{f} & X \\ h \downarrow & & \downarrow h \\ Y & \xrightarrow{g} & Y \end{array}$$

jest przemienny, czyli

$$h \circ f \circ h^{-1}(y) = g(y).$$

\mathfrak{T} i \mathfrak{P} są, oczywiście, własnościami topologicznymi. Natomiast \mathfrak{S} jest własnością metryczną i w ogólności nie jest zachowana w topologicznych sprzężeniach, jak pokazuje następujący przykład (podany w [BB]):

Przykład 3.3 (BBCDS 1992) Niech $X =]1, \infty[$ z klasyczną metryką, $f(x) = 2x$, $Y =]0, \infty[$, $h(x) = \log x$. Wówczas

$$g(y) = h \circ f \circ h^{-1}(y) = h(2e^y) = y + \log 2.$$

Zatem f spełnia \mathfrak{S} (nawet \mathfrak{E}), natomiast g jest przesunięciem, a więc nie spełnia \mathfrak{S} .

Jednakże, twierdzenie 3.1 gwarantuje, że razem \mathfrak{T} i \mathfrak{P} implikują \mathfrak{S} . Zatem chaos jest własnością topologiczną, a nie metryczną.

Na marginesie warto zauważyć, że \mathfrak{S} można traktować jako warunek topologiczny w zwartej przestrzeni metrycznej. Rzeczywiście: można pokazać, że jeżeli X jest przestrzenią zwartą, a f i g są topologicznie sprzężone, to jeżeli f spełnia \mathfrak{S} , to również g spełnia \mathfrak{S} (choć być może z inną stałą wrażliwości).

Warunek \mathfrak{S} należy usunąć z definicji chaosu, ale jak się okazuje w przypadku ogólnym, oba warunki \mathfrak{T} i \mathfrak{P} muszą w tej definicji pozostać. D. Assaf IV i S. Gadbois [AG] skonstruowali dwa elementarne przykłady pokazujące, że

$$\begin{array}{l} \mathfrak{T} \ \& \ \mathfrak{S} \ \not\Rightarrow \ \mathfrak{P} \\ \mathfrak{P} \ \& \ \mathfrak{S} \ \not\Rightarrow \ \mathfrak{T}. \end{array}$$

Natomiast, w przypadku jednowymiarowym, udowodniono:

Twierdzenie 3.4 (BC 1992, VB 1994). Jeżeli X jest ograniczonym lub nieograniczonym przedziałem w \mathbb{R}^1 , to

$$\mathfrak{T} \Rightarrow \mathfrak{P}$$

(a zatem $\mathfrak{T} \Rightarrow \mathfrak{S}$).

Dowód można znaleźć w [CB], gdzie wykorzystuje się kilka bardzo nietrywialnych wyników. Elementarny dowód podali M. Vellekoop i R. Berglund [VB]. W dowodzie wykorzystuje się w sposób istotny porządek w \mathbb{R}^1 .

W przypadku jednowymiarowym definicja chaosu sprowadza się do jednego warunku \mathfrak{T} . Natomiast, jak pokazują przykłady Vellekooop i Berglunda, nie da się przyjąć tylko obu warunków \mathfrak{P} i \mathfrak{S} .

Przykład 3.5 $\mathfrak{P} \not\Rightarrow \mathfrak{S}$.

Aby się o tym przekonać wystarczy wziąć funkcję identycznościową na dowolnym przedziale.

Przykład 3.6 $\mathfrak{P} \ \& \ \mathfrak{S} \ \not\Rightarrow \ \mathfrak{T}$

Być może wynik ten, podobnie jak termin „efekt motyla”, wart jest rozpowszechnienia. Szczególnie politycy powinni być uświadomieni, że chaosu nie można się pozbyć przez gładkie odwracalne zmiany.

Niech $X = [0, \infty[$ i

$$f(x) = \begin{cases} 3x & 0 \leq x < \frac{1}{3} \\ -3x + 2 & \frac{1}{3} \leq x < \frac{2}{3} \\ 3x - 2 & \frac{2}{3} \leq x < 1 \\ f(x-1) + 1 & x \geq 1 \end{cases}$$

Funkcja ta spełnia warunek \mathfrak{S} , gdyż $|f'(x)| = 3 \quad \forall x \in [0, \infty[$. Łatwo można zauważyć, że f^n ma $3^n - 2$ punktów stałych między dwiema liczbami całkowitymi, a odległość między najbliższymi punktami stałymi jest mniejsza od $\frac{1}{3^n - 1}$. Zatem spełniony jest warunek \mathfrak{P} . Ale $f([0, 1]) = [0, 1]$ i f nie spełnia \mathfrak{T} na $[0, \infty[$ (f nie rozrzuca punktów po całym $[0, \infty[$). Przykład dla przedziału ograniczonego otrzymuje się np. rozpatrując tę samą funkcję na $X = [0, 2]$.

Przykład 3.7 $\mathfrak{S} \not\Rightarrow \mathfrak{P}$

Na ograniczonym przedziale: niech $X = [0, \frac{3}{4}]$ i

$$f(x) = \begin{cases} \frac{3}{2}x & 0 \leq x < \frac{1}{2} \\ \frac{3}{2}(1-x) & \frac{1}{2} \leq x < \frac{3}{4} \end{cases}$$

Funkcja f spełnia \mathfrak{E} , a zatem i \mathfrak{S} . Można pokazać, że nie ma punktów okresowych w $]0, \frac{3}{8}[$. Rzeczywiście: jeżeli $x_0 \in]0, \frac{3}{8}[$, to

$$f^n(x_0) = \left(\frac{3}{2}\right)^n x_0 \quad \text{dla } n < -\frac{\log(2x_0)}{\log \frac{3}{2}}.$$

Jeżeli $n_0 = E\left(-\frac{\log(2x_0)}{\log \frac{3}{2}} + 1\right)$, gdzie $E(x)$ jest częścią całkowitą x , to

$$\frac{1}{2} < f^{n_0}(x_0) \leq \frac{3}{4}.$$

Natomiast $f\left(\left[\frac{1}{2}, \frac{3}{4}\right]\right) \subset \left[\frac{3}{8}, \frac{3}{4}\right]$. Zatem orbity startujące z $]0, \frac{3}{8}[$ wychodzą z tego odcinka i już nigdy do niego nie powracają.

Na nieograniczonym przedziale: $X = [0, \infty[$, $f(x) = 2x$.

Z twierdzenia 3.4 wynika, że w przypadku jednowymiarowym (na przedziałach) warunki \mathfrak{P} i \mathfrak{S} są zbędne w definicji chaosu, a warunek \mathfrak{T} jest równoważny chaosowi. Widać stąd, że warunek \mathfrak{T} jest w definicji chaosu fundamentalny i warto pokusić się o jego intuicyjne uzasadnienie.

4. Nowe pomysły

Warunek \mathfrak{T} , w przeciwieństwie do warunku \mathfrak{S} , nie poddaje się łatwej interpretacji. Należy wątpić, czy udałoby się go wprowadzić do literatury popularnej. Szczególna rola pełniona przez warunek \mathfrak{T} wymaga wytłumaczenia (a odbiorcy i granto-dawcy czekają).

Annalisa Crannell, w artykule [Cr], zadaje pytanie: „dlaczego topologiczna przechodność, dlaczego nie coś innego?”. Wprowadza dwa warunki, jej zdaniem, łatwiej interpretowalne niż \mathfrak{T} .

Definicja 4.1 Funkcja $f : X \rightarrow X$ ma własność słabego łączenia (*weakly blending*) (spełnia \mathfrak{b}) \Leftrightarrow dla dowolnej pary niepustych zbiorów otwartych U, V w X , istnieje $n \in \mathbb{N}$, t.ż.

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

Definicja 4.2 Funkcja $f : X \rightarrow X$ ma własność mocnego łączenia (*strongly blending*) (spełnia \mathfrak{B}) \Leftrightarrow dla dowolnej pary niepustych zbiorów otwartych U, V w X , istnieje taka liczba $n \in \mathbb{N}$, że

$$f^n(U) \cap f^n(V) \text{ zawiera niepusty podzbiór otwarty.}$$

Warunki łączenia Crannell intuicyjnie wyrażają cechę przeciwstawną do \mathfrak{S} : \mathfrak{S} to odpychanie bliskich punktów, podczas gdy łączenie — przyciąganie odległych.

Jak zauważa Crannell łączenie ma wadę w porównaniu z \mathcal{T} : funkcja, która spełnia warunek łączenia, nie jest homeomorfizmem. Ponadto, nawet w niskich wymiarach ani łączenie nie musi implikować \mathcal{T} , ani \mathcal{T} nie musi implikować łączenia. Natomiast, przy dodatkowych założeniach, spełnione jest twierdzenie [Cr]:

Twierdzenie 4.3 (Crannell 1995). Jeżeli X jest zwartym podzbiorem \mathbb{R}^1 , funkcja f spełnia warunek \mathcal{B} oraz ma punkt stały odpychający, to

$$\mathcal{B} \Rightarrow \mathcal{T} \Rightarrow b.$$

Pat Touhey zaproponowała nową definicję chaosu (równoważną, jak pokazała w [To], definicji Devaneya 2.10):

Definicja 4.4 Ciągła funkcja $f : X \rightarrow X$ jest *chaotyczna* na $X \Leftrightarrow$ dla każdej pary niepustych otwartych podzbiorów U, V w X , istnieje taki punkt okresowy $x_p \in U$ oraz istnieje taka liczba $n \geq 0$, że

$$f^n(x_p) \in V.$$

Warunek Touhey oznacza, że każda para niepustych otwartych podzbiorów X ma wspólną orbitę okresową. Zostawiam Czytelnikowi ocenę, czy powyższy warunek rzeczywiście odzwierciedla intuicje związane z chaosem.

5. Trójka

Wiadomo, że liczba 3 ma wyjątkowe znaczenie. W teorii chaosu również.

Liczba 3 spełnia wyróżnioną rolę w twierdzeniu A.N. Szarkowskiego, matematyka z Ukrainy. Szarkowski ([Sh1]) rozważał następujący porządek (P.Sz.) liczb naturalnych

$$\begin{aligned} 3 < 5 < 7 < 9 < \dots \\ 3 \times 2 < 5 \times 2 < 7 \times 2 < 9 \times 2 < \dots \\ 3 \times 2^2 < 5 \times 2^2 < 7 \times 2^2 < 9 \times 2^2 < \dots \\ \dots \\ \dots < 2^3 < 2^2 < 2 < 1 \end{aligned}$$

i udowodnił:

Twierdzenie 5.1 (Szarkowski 1964) Niech X będzie zwartym przedziałem w \mathbb{R}^1 albo $X = \mathbb{R}^1$. Jeżeli funkcja ciągła $f : X \rightarrow X$ ma orbitę okresową o okresie n i $n < k$, to f ma orbitę o okresie k .

Liczba 3 poprzedza wszystkie pozostałe liczby naturalne w porządku Szarkowskiego (P.Sz.), a zatem, jeśli ciągła funkcja ma orbitę okresową o okresie 3, to ma również orbitę okresową o okresie k , dla każdej liczby naturalnej k : „okres 3 implikuje każdy inny okres”.

W rzeczywistości twierdzenie Szarkowskiego jest mocniejsze (por. [Sh1], [Sh2] oraz [Mi]). Ciekawe uwagi historyczne i bibliografię dotyczącą twierdzenia Szarkowskiego można znaleźć w krótkiej pracy M. Misiurewicza [Mi].

Należy podkreślić, że twierdzenie Szarkowskiego zachodzi tylko dla wymiaru 1. Rozważmy prosty przykład obrotu płaszczyzny o kąt 120° : punkt, wokół którego następuje obrót, jest punktem stałym, każdy inny punkt jest okresowy o okresie 3 i nie ma punktów o innych okresach!

Prace Szarkowskiego opublikowane w 1964 i 1965 r., po rosyjsku (angielskie tłumaczenie pracy [Sh1] ukazało się dopiero w 1995 r. w Internat. J. Bifur. Chaos Appl. Sci. Engrg 5, 1995, 1263–1273) w ukraińskim czasopiśmie naukowym, nie zostały od razu zauważone przez środowisko matematyczne. Ich sława rozpoczęła się dopiero po opublikowaniu w 1975, przez T.Y. Li i J. Yorcka, pracy [LY], chociaż jej autorzy nie znali twierdzenia Szarkowskiego. Li i York zauważyli, że istnienie orbity o okresie 3, to „krok w kierunku” chaosu.

Innym przykładem wyjątkowego znaczenia liczby 3 w teorii chaosu jest twierdzenie J.C. Robinsona [Ro].

Li i York stwierdzając, że „okres 3 implikuje chaos” rozumieli chaos w sensie istnienia nieprzeliczalnego zbioru punktów nieokresowych, których orbity nigdy nie staną się okresowe.

Do tego momentu rozważaliśmy jedynie układy dynamiczne z czasem dyskretnym. Rozważymy teraz układ dynamiczny z czasem ciągłym.

Niech będzie dany układ równań różniczkowych zwyczajnych

$$(5.1a) \quad \frac{d}{dt}u = F(u), \quad t \in \mathbb{R}^1,$$

z danymi początkowymi

$$(5.1b) \quad u|_{t=0} = u_0,$$

gdzie $u : \mathbb{R}^1 \rightarrow \mathbb{R}^n$, dla $n \in \mathbb{N}$.

Założmy, że $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ jest funkcją ciągłą i istnieje jednoznaczne rozwiązanie $u = u(t, u_0) = \phi(t)u_0$ zagadnienia (5.1), dla każdego u_0 i $t \in \mathbb{R}^1$.

Ponadto założmy, że układ (5.1a) jest dyssypatywny, tzn. istnieje ograniczony zbiór \mathbb{B}_0 , który przyciąga dowolny, ograniczony zbiór $\mathbb{B} \subset \mathbb{R}^n$, w skończonym czasie, czyli: dla każdego zbioru ograniczonego \mathbb{B} w \mathbb{R}^n , istnieje takie $t_0 = t_0(\mathbb{B}) \in]0, \infty[$, że

$$\phi(t)u_0 \in \mathbb{B}_0 \quad \forall t \geq t_0 \quad \forall u_0 \in \mathbb{B}.$$

Warunek dyssypatywności jest wystarczający ([BL]) dla istnienia zwartego zbioru A , niezmienniczego i przyciągającego, czyli

$$u_0 \in A \quad \Rightarrow \quad \phi(t)u_0 \in A \quad \forall t \in \mathbb{R}^1$$

oraz

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \text{dist}(\phi(t)u_0, A) = 0,$$

gdzie $\text{dist}(x, Y) = \inf_{y \in Y} |x - y|$. Taki zbiór A nazywa się *globalnym atraktorem*.

Układy 1-, lub 2-wymiarowe (z czasem ciągłym) nie mogą mieć atraktorów o skomplikowanej strukturze, a zatem nie mogą mieć skomplikowanej dynamiki. W przypadku 2-wymiarowym wynika to z twierdzenia Poincarégo-Bendixsona.

Te skomplikowane atraktory nazywa się dziwnymi, lub chaotycznymi. Często definiuje się dziwny atraktor, jako atraktor, który jest fraktalem. Przystępnym wprowadzeniem do teorii dziwnych atraktorów jest praca D. Ruelle'a [Ru1].

Funkcja f zależy od ε i T , w taki sposób, że jeżeli ε maleje i T rośnie, to stała Lipschitza funkcji f rośnie.

Globalny atraktor jest zbiorem, do którego zbliżają się asymptotycznie orbity (trajektorie) startujące z jego dopełnienia. Poznanie dynamiki w atraktorze pozwala zrozumieć długookresową dynamikę danego układu. Atraktory układów n -wymiarowych, dla $n \geq 3$, mogą mieć bardzo skomplikowaną strukturę geometryczną. Przykładem jest atraktor dla (3-wymiarowego) układu E.N. Lorenza ([MM]). Atraktory o skomplikowanej strukturze wiąże się z istnieniem chaosu.

Twierdzenie J.C. Robinsona gwarantuje, że, z dowolną dokładnością $\varepsilon > 0$, na dowolnym odcinku czasu $[0, T]$, dowolne rozwiązanie n -wymiarowego układu (5.1), które leży w globalnym atraktorze A , może być przybliżane przez rozwiązanie układu 3-wymiarowego:

$$(5.2) \quad \frac{d}{dt}v = f(v), \quad t \in \mathbb{R},$$

gdzie f jest funkcją spełniającą warunek Lipschitza. Dokładniej:

Twierdzenie 5.2 (Robinson 1998). Niech $T > 0$ i $\varepsilon > 0$ będą ustalone. Istnieje taka funkcja $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$, spełniająca warunek Lipschitza oraz taka funkcja $\Phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^n$, spełniająca warunek Höldera, że

dla każdego $u_0 \in A$ istnieje takie rozwiązanie v układu (5.2), że

$$(5.3) \quad |\Phi(v(t)) - \phi(t)u_0| \leq \varepsilon \quad \forall t \in [0, T]$$

Dowód w [Ro].

Zatem dynamika n -wymiarowego układu ($n \in \mathbb{N}$), w globalnym atraktorze A , może być przybliżana dynamiką odpowiednich układów 3-wymiarowych. Wynik ten J.C. Robinson rozszerzył na pewną klasę układów równań różniczkowych cząstkowych (a więc układów nieskończenie wymiarowych). Owa klasa obejmuje ważne równanie Naviera-Stokesa (por. [Li]), opisujące przepływ lepkiego, nieściśliwego płynu. Zatem rozwiązanie równania, które może opisywać zjawisko turbulencji, przybliży się dynamiką 3-wymiarową.

Ideę twierdzenia 5.2 można również wyrazić tak: jeżeli odpowiednio długo poczekamy, to dany skomplikowany układ zacznie zachowywać się w przybliżeniu

Nie jest pewne, czy równanie Naviera-Stokesa rzeczywiście opisuje turbulencję. Mimo powszechnej chyba wiary, że tak jest, nie ma teorii, która by precyzowała sens takiego opisu. Nawet gdyby równanie Naviera-Stokesa opisywało turbulencję, nie jest zatem jasne, czy matematyczny kontekst, w którym się rozważa równanie Naviera-Stokesa, nie wyprowadzałby poza zakres turbulencji.

jak układ 3-wymiarowy. Czy stąd można wyprowadzić wniosek, że Świat, nawet jeżeli nie jest 3-wymiarowy, to jest „prawie” 3-wymiarowy?

Bibliografia

- [AG] Assaf D.IV & Gadbois S., *Definition of chaos*, Amer. Math. Monthly **99**, 1992, 865.
- [BB] Banks J., Brooks J., Cairns G., Davis G. & Stacey P., *On Devaney's definition of chaos*, Amer. Math. Monthly **99**, 1992, 332–334.
- [BC] Block L.S. & Coppel W.A., *Dynamics in one dimension*, Lecture Notes in Mathematics 1513, Springer-Verlag, Berlin 1992.
- [BL] Billotti J.E. & LaSalle J.P., *Dissipative periodic processes*, Bull. Amer. Math. Soc. **77**, 1971, 1082–1088.
- [CH] Coveney P. & Highfield R., *Strzałka czasu*, Zysk i S-ka, Poznań 1997.
- [Cr] Crannell A., *The role of transitivity in Devaney's definition of chaos* **102**, 1995, 788–793.
- [Da] D'Ancona U., *The struggle for existence*, Brill, Leiden 1954.
- [De] Devaney R.L., *An introduction to chaotic dynamical systems*, Addison-Wesley, Redwood City 1989.
- [Fr] Frantz M., *Two functions whose powers make fractals*, Amer. Math. Monthly **105**, 1998, 609–617.
- [Gl] Gleick J., *Chaos*, Zysk i S-ka, Poznań 1996.
- [GM] Glass L. & Mackey M.C., *From clocks to chaos, The rhythms of life*, Princeton University Press, Princeton 1988.
- [He] Heller M., *Uchwycić przemijanie*, Znak, Kraków 1997.
- [Hi] Hilborn R.C., *Chaos and nonlinear dynamics*, Oxford University Press, New York 1994.
- [Ka] Kato K., *A note on definition of chaos*, Mem. Fac. Sci. Kochi Univ. (Math.) **18**, 1997, 123–127.
- [Ku] Kudrewicz J., *Fraktale i chaos*, WN-T, Warszawa 1996.
- [La] Lasota A., *Wprowadzenie do dyskusji: Matematyka a filozofia, Otwarta nauka i jej zwolennicy*, pod red. M. Hellera i J. Urbańca, OBI Kraków, Biblos, Tarnów 1996.
- [Li] Lions P.L., *Mathematical topics in fluid mechanics. Incompressible models*, Clarendon Press, Oxford 1996.
- [LM] Lasota A. & Mackey M.C., *Chaos, fractals, and noise*, Springer-Verlag, New York 1994.
- [LP] Lachowicz M. & Palczewski A., *Rachunek prawdopodobieństwa a fizyka*, Matem. Społeczeństwo Nauczanie **9**, VII 1992, 30–37.
- [Lo] Lorenz E.N., *Deterministic nonperiodic flow*, J. Atmos. Sci. **20**, 1963, 130–141.
- [Lt] Lotka A.J., *Elements of mathematical biology*, Dover, New York 1956.
- [LY] Li T.Y. & York J., *Period three implies chaos*, Amer. Math. Monthly **82**, 1975, 985–992.
- [Mi] Misiurewicz M., *Remarks on Sharkovsky's theorem*, Amer. Math. Monthly **104**, 1997, 846–847.
- [MM] Mischaikov K. & Mrozek M., *Chaos in the Lorenz equation: a computer-assisted proof*, Bull. Amer. Math. Soc. **33**, 1995, 66–72.
- [Ot] Ott E., *Chaos w układach deterministycznych*, WN-T, Warszawa 1997.
- [PR] Peitgen H.O. & Richter P.H., *The beauty of fractals*, Springer-Verlag, Berlin 1986.
- [Ro] Robinson J.C., *All possible chaotic dynamics can be approximated in three dimensions*, Nonlinearity **11**, 1998, 529–545.
- [Ru1] Ruelle D., *Strange attractors*, Math. Intelligencer **2**, 1980, 126–137.
- [Ru2] Ruelle D., *Chaotic evolution and strange attractors*, Cambridge University Press, Cambridge 1989.
- [Sh1] Sharkovsky A.N., *Co-existence of the cycles of a continuous mapping of the line into itself*, Ukrain. Math. Zh. **16**, 1964, 61–71, po rosyjsku.
- [Sh2] Sharkovsky A.N., *On cycles and structure of a continuous map*, Ukrain. Math. Zh. **17**, 1965, 104–111, po rosyjsku.
- [Sc] Schuster H.G., *Chaos deterministyczny*, PWN, Warszawa 1995.
- [St] Stewart I., *Czy Bóg gra w kości*, PWN, Warszawa 1995.
- [Te] Tempczyk M., *Świat harmonii i chaosu*, PIW, Warszawa 1995.
- [To] Touhey P., *Yet another definition of chaos*, Amer. Math. Monthly **104**, 1997, 411–414.
- [VB] Vellekoop M. & Berglund R., *On intervals, transitivity = chaos*, Amer. Math. Monthly **101**, 1994, 353–355.