

SISTEMI DINAMICI

Flusso $\varphi^t \rightarrow g := \varphi^T$ sistema dinamico discreto

$$g, g^2, g^3$$

Teorema g transitiva (misturabile)

che conserva il volume, e tale
che preso $D \subset \mathbb{R}^n$ invariante

$$(g(D) = D)$$

Allora $\forall A \subset D$, quasi tutti i
punti di A tornano infinite volte
in A

$B := \{ x \in A \mid \exists \{n_j\}_{j \in \mathbb{N}} \text{ divergenti} \\ \text{tale che } g^{n_j}(x) \in A \quad \forall j \in \mathbb{N} \}$

$$v(A) = v(B)$$

$$\left[v(A) = \int_A dt \right]$$

Dim Il punto $x \in A$ è detto un punto ricorrente in A , se $g^{(k)}(x) \in A$ per qualche $k > 0$.

Definiamo con N l'insieme dei punti non ricorrenti:

$$N = \{ x \in A : g_{(k)}^h \notin A \quad \forall h \geq 1 \}$$

In particolare $x \in N : g_{(k)}^h \notin N \subset A$ perche' $N \subset A$. (per $h \geq 1$)

$$\text{Quindi } \underline{N \cap g^h(N) = \emptyset}$$

Fissiamo $k_2 > k_1 \geq 1$

$$g^{k_1}(N) \cap g^{k_2}(N) = g^{k_1} \left(N \cap g^{k_2-k_1}(N) \right)$$

$$= \emptyset$$

Quindi : Tutti gli insiemi $g^k(N)$
 con $k \in \mathbb{N}$ sono disgiunti

Siccome per ipotesi g conserva il
 volume : hanno tutti volume $v(N)$

Siccome sono tutti contenuti in D
 si ha $\forall k \geq 0$

$$v(D) \geq \sum_{l=0}^{k-1} v(g^l(N)) = k v(N)$$

Siccome $v(D) < +\infty$, deve essere

$$v(N) = 0$$

Definiamo

$$N_\infty = \{ x \in A \mid \exists k \geq 0 \text{ per cui } \\ \underline{g^l(x)} \notin A \text{ per ogni } \underline{l \geq k} \}$$

" l'insieme dei punti non ricorrendi
 infinite volte "

Allora :

$$\begin{aligned} N_\infty &\subset \left\{ x \in A \mid \exists k > 0 \text{ per cui } g^{kj}(x) \notin A \text{ per ogni } \underline{j \geq 1} \right\} \\ &= \bigcup_{k=1}^{\infty} \left\{ x \in A \mid (g^k)^j(x) \notin A \quad \forall j \geq 1 \right\} \\ &= \bigcup_{k=1}^{\infty} N_k \end{aligned}$$

e lo def di
 N_k : punti non
ricorreni per g^k

Stesso ragionamento di prima :

g^n è biunivoca, misurabile e borel

$\mathcal{D}$ invariante

→ quanto dimostrato prima

vale per $g^n \Rightarrow \nu(N_k) = 0 \quad \forall k \geq 1$

$\Rightarrow \nu(N_\infty) = 0$

Siccome

B = insieme dei punti ricorreni δ -

∞ volte

N_∞ = insieme punti non-ricorrendi
 ∞ volte

$$B = A \setminus N_\infty \quad \left(A = B \cup N_\infty \right)$$

$$v(B) = v(A)$$



→ quasi Tutti i punti di A
Tornano ∞ volte in A .

Corollario Per $\dot{x} = f(x)$ in un
dominio $D \subset \mathbb{R}^n$, limitato e invertibile,
 φ^T conserva il volume. Allora
D) per ogni insieme $A \subset D$ (misurabile)
l'insieme dei punti "vaganti"
di A

$$V_A := \{ x \in A \mid \exists T > 0 \text{ s.c. } \varphi^T(x) \notin A \}$$

per ogni $t \geq T$ }

ha misura nulla.

2) $\forall \varepsilon > 0$, l'insieme $B_\varepsilon \subset D$
dei dati iniziali x tali che
 $\varphi^t(x)$ ritorna infinite volte
a una distanza non superiore
ad ε da x ha misura
piena $\nu(B_\varepsilon) = \nu(D)$.

Dimostrazione

1) L'insieme V_A è contenuto in

$$\overline{V}_A := \left\{ x \in A \mid \exists \text{ intero } k > 0 \text{ per cui} \right. \\ \left. \varphi^j(x) \notin A \text{ per ogni intero } j \geq k \right\}$$

$\overline{V}_A$ è l'insieme dei punti non
ricorrendo infinite volte in A
per $g = \varphi^1$.

Siccome $g = \varphi^t$ soddisfa le

ipotesi del Teorema precedente

$$v(\bar{V}_H) = 0 \quad \text{e quindi} \quad v(V_H) = 0$$

2) Siccome D è limitato, può
essere ricoperto da un numero
finito di palle di raggio $\varepsilon/2$.
Allora basta applicare 1) a
ciascuno di esse.

Applichiamo questi risultati a
 φ_H^t ottenuto dal sistema

hamiltoniano $\dot{x} = J \nabla H(x)$, con

$$D_\varepsilon = \{ x \in \mathbb{R}^{2n} \mid H(x) \leq \varepsilon \}$$

insiemi limitati

Conservazione dell'energia $\Rightarrow D_\varepsilon$

Sono insiemi invarianti

→ si applica il Teorema del
rotore.

Se l'energia del sistema è data,
i moti possibili si svolgono
sull'insieme

$$\Sigma'_E = \{x \in \mathbb{R}^{2n} \mid H(x) = E\}$$

superficie isenergetica

Teo $E \in \mathbb{R}$ energia, Σ_E superf.
compatta di $\mathbb{R}^{2n}$, e t.c. $\nabla H|_{\Sigma_E} \neq 0$

$\forall \xi \in \Sigma_E$. Indichiamo con $d\sigma_{(\xi)}$
l'elemento di superficie su Σ_E

Allora la misura

$$(A \subset \Sigma_E) \quad \mu(A) = \int_A d\tau_{(\xi)} \frac{1}{|\nabla H_{(\xi)}|}$$

è lasciato invariante dal flusso

$$\mu(\varphi_H^t(A)) = \mu(A)$$

• une invariante $\rightarrow$ caractéristique
 i comportement "Périodique"

$\rightarrow$ une microcanonique

Exemple

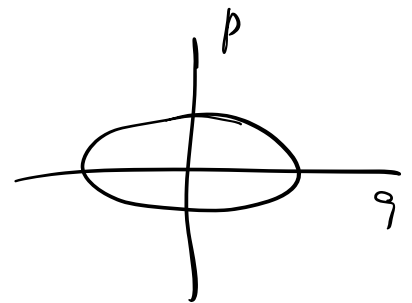
$$H = \frac{p^2}{2m} + \frac{k}{2} q^2$$

oscillateur
harmonique

Soit $E > 0$

$$\Sigma_E = \left\{ (q, p) : \frac{q^2}{a^2} + \frac{p^2}{b^2} = 1 \right\}$$

$$a = \sqrt{\frac{2E}{k}}, \quad b = \sqrt{2mE}$$



In coordinate system:

$$\xi \in \Sigma_E$$

$$\Leftrightarrow \xi(\theta) = \begin{pmatrix} a \cos \theta \\ b \sin \theta \end{pmatrix}$$

$$d\ell = \sqrt{dx^2 + dy^2} = \sqrt{(-a \sin \theta)^2 + (b \cos \theta)^2}$$

$$d\sigma(\xi) = \sqrt{a^2 \sin^2 \theta + b^2 \cos^2 \theta} d\theta$$

$$\overbrace{r(\theta) d\theta}$$

Allora $H = \frac{p^2}{2m} + \frac{k}{2} q^2$

$$|\nabla H| = \sqrt{\nabla H \cdot \nabla H}$$

$$\nabla H = \left(kq, \frac{p}{m} \right)$$

$$\sqrt{\nabla H \cdot \nabla H} = \sqrt{k^2 q^2 + \frac{p^2}{m^2}} =$$

$$\left[a = \sqrt{\frac{2E}{k}} \rightarrow a^2 = \frac{2E}{k} \rightarrow k = \frac{(2E)^2}{a^4} \right.$$

$$\left[b = \sqrt{2mE} \rightarrow b^2 = 2mE \rightarrow m = \frac{b^4}{(2E)^2} \right.$$

$$= 2E \sqrt{\frac{q^2}{a^4} + \frac{p^2}{b^4}}$$

$$\frac{dr(\theta)}{|\nabla H|} = \frac{\sqrt{a^2 \sin^2 \theta + b^2 \cos^2 \theta}}{2E \sqrt{\frac{q^2}{a^4} + \frac{p^2}{b^4}}} d\theta$$

$$\left\{ \begin{array}{l} q^2 = a^2 \cos^2 \theta \\ p^2 = b^2 \sin^2 \theta \end{array} \right. \quad \sqrt{\frac{a^2 \cos^2 \theta}{a^4} + \frac{b^2 \sin^2 \theta}{b^4}} = \sqrt{\frac{b^2 \cos^2 \theta + a^2 \sin^2 \theta}{a^2 b^2}}$$

$$\frac{\sqrt{a^2 \sin^2 \theta + b^2 \cos^2 \theta}}{2\bar{E} \sqrt{\frac{q^2}{a^4} + \frac{p^2}{b^4}}} d\theta = \frac{\sqrt{a^2 \sin^2 \theta + b^2 \cos^2 \theta} d\theta}{2\bar{E} \sqrt{\frac{a^2 \sin^2 \theta + b^2 \cos^2 \theta}{a^4 b^4}}}$$

$$= \frac{ab}{2\bar{E}} d\theta = \frac{2\bar{E}}{2\bar{E}} \frac{1}{\sqrt{\frac{h}{m}}} d\theta = \boxed{\frac{d\theta}{\omega}}$$

$$a = \sqrt{\frac{2\bar{E}}{h}} \quad b = \sqrt{2m\bar{E}} \quad \text{e } b = 2\bar{E} \sqrt{\frac{m}{h}}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{h}{m}} \quad \text{pulso per moto armonico.}$$

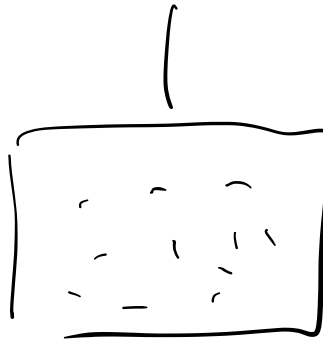
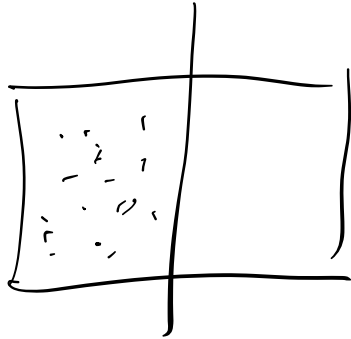
Boltzmann : ipotesi ergodica
 il sistema spende nelle
 regioni $W \subset \Sigma_E$ in Temp

proportionale a $p(W)$

→ il tempo di riconoscimento e'

$$\frac{p(\Sigma_i)}{p(W)}$$

$$\rightarrow \sim \frac{1}{p(W)}$$



?

