

Examen de Systèmes Dynamiques (3h)

Il n'est pas nécessaire de tout traiter pour avoir une très bonne note. On portera un soin particulier à la précision de la rédaction.

Exercice 1 Soit $f: I \rightarrow I$ une application continue d'un intervalle $I = [a, b]$, $a \leq b \in \mathbb{R}$.

1. On suppose que pour un entier $n \geq 1$, il existe n intervalles I_0, \dots, I_{n-1} , avec $I_k = [a_k, b_k] \subset I$, pour $k \in \{0, \dots, n-1\}$, tels que

$$\forall k \in \{0, \dots, n-1\}, \quad f(I_k) \supset I_{k+1}, \quad \text{où l'on note } I_n := I_0.$$

- (a) Montrer qu'il existe n intervalles fermés $J_0 \supset J_1 \supset \dots \supset J_{n-1}$ tels que

$$J_0 \subset I_0 \quad \text{et} \quad f^{k+1}(J_k) = I_{k+1}, \quad \text{pour tout } k \in \{0, \dots, n-1\}.$$

- (b) En déduire qu'il existe $x \in I_0$ tel que $f^n(x) = x$ et $f^k(x) \in I_k$ pour tout $k \in \{0, \dots, n-1\}$.
 - (c) Montrer que si les intervalles $(I_k)_{k=0}^{n-1}$ sont deux à deux disjoints, alors f admet un point périodique de période n .
2. On suppose que l'application f a un point périodique $x_1 \in I$ de période 3.
 - (a) On note $x_2 := f(x_1)$, $x_3 := f(x_2)$. On suppose que $x_1 < x_2 < x_3$. En considérant les intervalles $I_1 := [x_1, x_2]$, $I_2 := [x_2, x_3]$, montrer que pour tout $q \geq 2$, il existe un point q -périodique $x \in I_1$.
 - (b) En déduire que pour tout entier $q \geq 2$, l'application f a un point périodique de période q .

Exercice 2 Soit $T: X \rightarrow X$ une application continue sur un espace métrique X . On rappelle qu'un point $x \in X$ est *préperiodique* si x n'est pas périodique et s'il existe des entiers $m > n > 0$ tels que $T^m(x) = T^n(x)$. Pour tout point $x \in X$, on note $\mathcal{O}^+(x) := \{T^k(x) : k \geq 0\}$ l'orbite positive de x .

1. Montrer qu'un compact dénombrable admet toujours un point isolé.
2. Montrer que les conditions suivantes sont équivalentes :

$$(a) \ x \text{ est périodique ou préperiodique} \quad (b) \ \mathcal{O}^+(x) \text{ est compacte.}$$

Exercice 3 Le but de cet exercice est de montrer qu'il n'existe pas d'homéomorphisme positivement minimal de \mathbb{R}^p , $p \geq 1$. Par l'absurde, on suppose que $f: \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^p$ est un tel homéomorphisme. On note $\|\cdot\|$ la norme euclidienne, et on définit les boules $B := \{x \in \mathbb{R}^p : \|x\| < 1\}$, $\bar{B} := \{x \in \mathbb{R}^p : \|x\| \leq 1\}$.

1. Justifier que pour tout point $x \in \bar{B}$, l'ensemble $I(x) := \{n \geq 1 : f^n(x) \in B\}$ est non-vide.
2. Pour tout $x \in \bar{B}$, on note $n(x) := \min I(x)$. Prouver que $\bar{B} \ni x \mapsto n(x) \in \mathbb{N}$ est bornée.
3. Construire un ensemble borné positivement invariant.
4. Conclure.

Exercice 4 On note $\text{Homeo}_{\mathbb{Z}}(\mathbb{R})$ l'ensemble des homéomorphismes F de \mathbb{R} qui commutent avec la translation $T_1: x \mapsto x + 1$ (i.e., tels que $F \circ T_1 = T_1 \circ F$).

1. Soit $F \in \text{Homeo}_{\mathbb{Z}}(\mathbb{R})$ un homéomorphisme de nombre de rotation $\rho(F) \notin \mathbb{Q}$. Montrer que pour tout $\varepsilon > 0$, il existe $x \in \mathbb{R}$ et des entiers $q \geq 1$, $p \in \mathbb{Z}$ tels que $x - \varepsilon < F^q(x) - p < x$.
2. En déduire que si $F, G \in \text{Homeo}_{\mathbb{Z}}(\mathbb{R})$ sont tels que $F(x) < G(x)$ pour tout $x \in \mathbb{R}$ et $\rho(F) = \rho(G)$, alors $\rho(F) \in \mathbb{Q}$.

Exercice 5 Soit \mathcal{B} la tribu borélienne sur $\mathbb{T}^1 := \mathbb{R}/\mathbb{Z}$ et μ la mesure de Lebesgue. Pour $[\alpha] \in \mathbb{T}^1$, on considère le système dynamique mesuré $(\mathbb{T}^1, \mathcal{B}, \mu, r_\alpha)$ associé à la rotation $r_\alpha: \mathbb{T}^1 \rightarrow \mathbb{T}^1, [x] \mapsto [x + \alpha]$.

1. Montrer que $(\mathbb{T}^1, \mathcal{B}, \mu, r_\alpha)$ est ergodique **si et seulement si** $[\alpha] \notin \mathbb{Q}/\mathbb{Z}$.
Indication : on pourra considérer le développement en série de Fourier d'une fonction $f \in L^2(\mu)$ invariante par r_α .
2. Un système dynamique mesuré $(X_0, \mathcal{B}_0, \mu_0, T_0)$ avec $\mu_0(X_0) = 1$ est dit *mélangeant* si pour toutes fonctions $f, g \in L^2(\mu_0)$, on a

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} \int_{X_0} f(x)g(T_0^n(x)) d\mu_0(x) = \int_{X_0} f(x) d\mu_0(x) \int_{X_0} g(x) d\mu_0(x).$$

Montrer que pour tout $[\alpha] \in \mathbb{T}^1$, le système dynamique mesuré $(\mathbb{T}^1, \mathcal{B}, \mu, r_\alpha)$ n'est pas mélangeant.