студентка 2 курса магистратуры Кобзева В.М.

21 декабря 2020 г.

В математике, смешивание является абстрактным понятием, происходящим из из физики: попытка описать необратимый термодинамический процесс смешивания в повседневном мире: смешивание красок, смешивание напитков и т.д.

Это понятие появляется в эргодической теории - исследовании случайных процессов и динамических систем, сохраняющих меру. Существует несколько различных определений смешивания, включая сильное перемешивание, слабое перемешивание. Некоторые из различных определений микширования можно расположить в иерархическом порядке; таким образом, сильное перемешивание означает слабое перемешивание. Кроме того, слабое перемешивание (и, следовательно, также сильное перемешивание) подразумевает эргодичность: то есть каждая система, которая слабо перемешивается, также является эргодической (и поэтому говорят, что перемешивание является «более сильным» понятием, чем эргодичность).

Пусть (X,\mathcal{A},μ,T) будет динамической системой, где T - время эволюция или оператор сдвига.

Система называется **сильным перемешиванием**, если $\forall A, B \in \mathcal{A}$ один имеет:

$$\lim_{n \to \infty} \mu(A \cap T^{-n}B) = \mu(A)\mu(B).$$

Чтобы понять приведенное выше определение физически, рассмотрим шейкер M, наполненный несжимаемой жидкостью, которая состоит из 20% вина и 80% воды. Если A – это область, изначально занятая вином, то для любой области внутри шейкера процент вина в после повторений процесса перемешивания составляет

$$\frac{\mu(T^nA\cap B)}{\mu(B)}.$$

В такой ситуации можно было бы ожидать, что после того как жидкости достаточно перемешаны $(n \to \infty)$, каждая область шейкера будет содержать приблизительно 20% вина.

Это приводит к

$$\lim_{n \to \infty} \frac{\mu(T^n A \cap B)}{\mu(B)} = \frac{\mu(A)}{\mu(M)} = \mu(A),$$

где $\mu(M)=1$, поскольку сохраняющие меру динамические системы определены в вероятностных пространствах, и, следовательно, окончательное выражение подразумевает приведенное выше определение сильного перемешивания.

Определение. Динамическая система называется **слабым перемеши**ванием, если

$$\lim_{n \to \infty} \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} |\mu(A \cap T^{-k}B) - \mu(A)\mu(B)| = 0.$$

Другими словами T – сильное перемешивание, если

$$\mu(A \cap T^{-n}B) - \mu(A)\mu(B) \to 0$$
 в обычном смысле.

Слабое перемешивание, если

$$|\mu(A \cap T^{-n}B) - \mu(A)\mu(B)| \to 0$$
 в смысле Чезаро.

Эргодичность, если

$$\mu(A \cap T^{-n}B) \to \mu(A)\mu(B)$$
 в смысле Чезаро.



Определение суммирования Чезаро.

Пусть $(a_n)_{n=1}^{\infty}$ будет последовательностью, и пусть $s_k = a_1 + a_2 + ... + a_k$, его k—ая частичная сумма.

Последовательность (a_n) называется **суммируемая по Чезаро**, с суммой Чезаро $A \in R$, если, когда n стремится к бесконечности, среднее арифметическое его первых n частичных сумм $s_1, s_2, ..., s_n$ стремится к A:

$$\lim_{n \to \infty} \frac{1}{n} \sum_{k=1}^{n} s_k = A.$$

Следовательно, сильное перемешивание означает слабое перемешивание, что подразумевает эргодичность. Однако обратное неверно: существуют эргодические динамические системы, которые не являются слабо перемешивающими, и слабо перемешивающие динамические системы, которые не являются сильно перемешивающими.

L^2 формулировка

Эргодичность равносильна справедливости для любых функций $f,g\in L^2$ соотношения:

$$\lim_{t\to\infty}\frac{1}{t}\sum_{s=0}^{t-1}\left(\int_X f(x)g(T^sx)\mu(dx)-\int_X f(x)\mu(dx)\int_X g(x)\mu(dx)\right)=0,$$

Слабое перемешивание

$$\lim_{t \to \infty} \frac{1}{t} \sum_{s=0}^{t-1} \left(\left| \int_X f(x) g(T^s x) \mu(dx) - \int_X f(x) \mu(dx) \int_X g(x) \mu(dx) \right| \right) = 0,$$

Сильное перемешивание:

$$\lim_{t\to\infty}\left(\int_X f(x)g(T^tx)\mu(dx)-\int_X f(x)\mu(dx)\int_X g(x)\mu(dx)\right)=0.$$

