



Dr hab. Piotr Oprocha, prof. nadzw.  
Akademia Górniczo-Hutnicza  
Wydział Matematyki Stosowanej  
al. A. Mickiewicza 30, 30-059 Kraków  
e-mail: oprocha@agh.edu.pl

Kraków, 12 listopada 2015

## RECENZJA

rozprawy doktorskiej mgra Karola Gryszki zatytułowanej  
*„Trajektorie Asymptotycznie Okresowe w Ciągłych Układach Dynamicznych”*

Rozprawa doktorska mgra Karola Gryszki, będąca przedmiotem tej recenzji, składa się z 55 stron (plus dodatkowe strony i–vi) i podzielona została na 4 rozdziały. Zawiera dodatkowo streszczenie (j. polski i j. angielski), spis treści, spis rysunków oraz bibliografię. Praca została napisana pod kierunkiem prof. dr. hab. Klaudiusza Wójcika. Rozprawa napisana jest w języku polskim, a dotyczy topologicznych własności potoków (tzn. układów dynamicznych z czasem  $\mathbb{R}$ ) i semi-potoków (tzn. układów dynamicznych z czasem  $\mathbb{R}_+$ ) na przestrzeniach metrycznych. W niektórych miejscach rozważa się także szczególny przypadek lokalnych potoków. Głównym pojęciem przewijającym się przez wszystkie rozdziały jest tak zwany okres asymptotyczny, natomiast przestrzeń  $X$  jest w większości przypadków lokalnie zwarta czy właściwa (przestrzeń w której wszystkie kule domknięte są zwarte).

Rozdział pierwszy przybliża podstawowe pojęcia z teorii ciągłych układów dynamicznych pojawiające się później w pracy. Między innymi pojawia się tam definicja układu dynamicznego, orbity, punktu okresowego, zbioru niezmienniczego i minimalnego. Autor definiuje tutaj także okres asymptotyczny  $AP(x)$  punktu  $x$ , który jest jednym z kluczowych pojęć rozprawy.

W rozdziale drugim analizowane są podstawowe związki okresu asymptotycznego z trajektoriami okresowymi. Rozważania prowadzone są w większości na właściwych przestrzeniach metrycznych. Pojawia się tutaj charakteryzacja sytuacji  $AP(x) = 0$  oraz omówione są własności zbioru granicznego  $\omega(x)$  wymuszające  $AP(x) = +\infty$ . Pojawia się przykład, że w przypadku  $AP(x) = +\infty$  dynamika na zbiorze  $\omega(x)$  może być zupełnie inna. W dalszej części tego rozdziału autor porównuje związki pomiędzy skończoną wartością  $AP(x)$  a wprowadzoną w pracy [P] asymptotyczną okresowością.

W rozdziale 3 autor skupia się nad związkami między skończoną wartością  $AP(x)$  a zwartością i spójnością zbioru granicznego  $\omega(x)$ . Rozdział zawiera przykład, że dla lokalnego potoku na przestrzeni lokalnie zwartej może zajść sytuacja w której  $AP(x)$  przyjmuje wartość skończoną, ale  $\omega(x)$  jest zbiorem niespójnym i niezwartym (choć niepustym). Następnie autor udowadnia, że gdy przestrzeń jest właściwa (czyli istotnie została wzmocniona lokalna zwartość) to z tego, że  $AP(x) < +\infty$  wynika, że  $\omega(x)$  jest niepusty, zwarty i spójny a  $\omega(x)$  zawiera dokładnie jeden zbiór minimalny. Wykazuje także, że orbita  $x$  jest przyciągana przez  $\omega(x)$  w tej sytuacji. Na zakończenie autor podaje jak elementy zaczerpnięte z teorii punktów stałych (charakterystyka Eulera, własność punktu stałego) mogą pomóc stwierdzeniu, że  $AP(x) = +\infty$ .

Rozdział 4 zawiera konstrukcję potoków równoważnych pozwalającą kontrolować tempo wzrostu orbit okresowych oraz orbit istotnie asymptotycznie okresowych (liczby  $p(\phi)$  oraz  $p_{EAP}(\phi)$ ). Autor dowodzi, że dla układów równoważnych może się zdarzyć, że wartości  $p(\phi)$  oraz  $p_{EAP}(\phi)$  dowolnie się różnią (Twierdzenie 4.3.6) rozszerzając w ten sposób idee pochodzące z [SZ]. Wykazuje także, że wartość entropii można w tych przykładach podnieść dowolnie w górę, aż do  $+\infty$ .

Autorowi niestety nie udało się uniknąć pewnych usterek redakcyjnych. Część z nich wpływa niestety na poprawność merytoryczną pracy i z tego powodu należało by je usunąć z wersji finalnej rozprawy. Odnosi się wrażenie jakby pewne fragmenty tekstu były pisane w pośpiechu.

- (1) Do definicji potoków równoważnych wkradł się istotny błąd. Zazwyczaj definicja przewiduje, że istnieje homeomorfizm  $h: X \rightarrow Y$  przenoszący trajektorię potoku  $\phi$  na  $\psi$  (działających, odpowiednio na  $X$  i  $Y$ ), to znaczy

$$\{\phi(x, t) : t \in \mathbb{R}\} = \{h^{-1}(\psi(h(x), t)) : t \in \mathbb{R}\}$$

dla wszystkich  $x$  z przestrzeni fazowej  $X$  na której działa  $\phi$ . Autor przedstawia podobny opis definicji równoważności, a potem dodaje, że oznacza to, że istnieją ciągła reparametryzacja czasu  $\alpha: \mathbb{R} \times X \rightarrow \mathbb{R}$  taka, że  $\phi(\alpha(t, x), h(x)) = h(\psi(t, x))$  i dla wszystkich  $x$  funkcja  $t \mapsto \alpha(t, x)$  jest rosnącym homeomorfizmem. Istnieją co prawda tego typu charakteryzacje<sup>1</sup>, jednak wyprowadzona w nich funkcja  $\alpha$  działa (i jest ciągła) na zbiorze<sup>2</sup>  $X \setminus X_0$  gdzie  $X_0$  jest zbiorem punktów stacjonarnych potoku  $\phi$ . Aby zobaczyć, że jest to warunek konieczny, rozważmy ciąg koncentrycznych okręgów o środkach w  $(0, 0)$  i promieniach  $1/n$  uzwarcony punktem  $(0, 0)$ . Jeśli rozważamy na nich obroty  $(r_n \cos(\alpha_n t), r_n \sin(\alpha_n t))$  wraz z punktem stacjonarnym w  $(0, 0)$ , to bez względu na dobór ciągu prędkości  $\alpha_n$  zawsze uzyskamy układy równoważne. Tymczasem, jeśli w jednym układzie  $\alpha_n \rightarrow \infty$  a w drugim  $\alpha_n \rightarrow 0$  to nie uda nam się uzyskać funkcji ciągłej  $\alpha: \mathbb{R} \times X \rightarrow \mathbb{R}$  (na homeomorfizm  $h$  mamy naturalnego kandydata  $h(x) = x$ ) tak by dla wszystkich  $x$  funkcja  $t \mapsto \alpha(t, x)$  była rosnącym homeomorfizmem. Po prostu w punkcie  $x = (0, 0)$  nie uda nam się uzyskać rosnącego homeomorfizmu przy jednoczesnym utrzymaniu ciągłości  $\alpha$ .

- (2) Dowód Lematu 2.1.1 nie ma sensu. Pojawia się w nim symbol  $_1t$ , brak opisu wyboru  $t_1$  itd. Czytelnik odnosi wrażenie, że część dowodu z jakiegoś powodu wypadła na etapie edycji, lub wydrukowano jego jakąś wcześniejszą, częściową wersję. Sam dowód natomiast jest raczej standardowy i jego uzupełnienie nie powinno stanowić większego problemu.
- (3) W dowodzie twierdzenia 2.2.2. wybór podciągu  $t_n$  takiego, że  $\limsup_{n \rightarrow \infty} W(\phi(t_n, x), \varepsilon) < T + \delta$  w sytuacji gdy  $\limsup_{t \rightarrow \infty} W(\phi(t, x), \varepsilon) < T + \delta$  chyba nie ma za wiele sensu. Stwierdzenie linijkę niżej mówiące, że „Bez straty ogólności (Lemat 2.1.1) możemy założyć...” nie jest do końca zrozumiałe. Chyba lepiej, korzystając z definicji zbioru  $\omega(x)$  założyć, wybierając ciąg  $t_n$ , że  $B(\phi(t_n, x)) \cap o(y) \neq \emptyset$ .
- (4) O ile idea przykładu 2.3.10 wydaje się poprawna, o tyle sama realizacja już nie. W konstrukcji wykorzystuje się czasy powrotu na odcinek  $S$  przez punkt  $x$  poruszający się ze stałą prędkością kątową. Kolejne czasy powrotu zadają rozkład  $S$  na odcinki  $I_k$  o rozłącznych wnętrzach. Następnie zastępuje się  $v' = 1$  zmienną prędkością kątową  $v' = \theta(r)$  nad każdym z odcinków  $I_k$ . Zwróćmy uwagę, że jeśli trajektoria punktu  $x$

<sup>1</sup> Patrz np. [O] z bibliografii rozprawy.

<sup>2</sup> Por. także Lemat 4.1.9. w dalszej części rozprawy.

(w nowo stworzonym układzie dynamicznym) przetrnie  $S$  w przedziale  $I_k$  oraz liczby  $a_i$  dla  $i = k - 2, \dots, k + n + 2$  będą małe, powiedzmy  $a_i < 1/20\pi$  to  $b_i < 1/10$  oraz  $c_i < 1/10$  dla  $i = k, \dots, n$  a zatem  $v' = \theta(r) < 1/10$  dla  $r \in \cup_{i=k}^{k+n} I_k$ . Ale jeśli  $r(t_0) \in I_k$  to z wyboru tych przedziałów (ruch  $r(t)$  i  $v(t)$  odbywa się niezależnie) wynika że  $r(t)$  nie opuści przedziału  $\cup_{i=k}^{k+n} I_k$  dla  $t \in [t_0, t_0 + n - 1]$ . Z drugiej strony, jeśli  $n > 10$  to czas ponownego powrotu na  $S$  będzie większy niż 10. Stąd nie jest prawdą, że  $(p_i, q_i) < 2\pi + C\varepsilon$  dla dużych  $i$  bo sytuacja powyższa może powtórzyć się nieskończenie wiele razy. Wydaje się, że prędkością na przedziałach  $I_k$  należy tak sterować aby czas powrotu wynosił zawsze  $2\pi$ , natomiast prędkość kątowna na pewnych przedziałach fluktuowała, pomiędzy bardzo dużą i bardzo małą prędkością. Należy przy tym uważać, aby w kolejnych przedziałach  $I_k$  zmiany nie były zbyt gwałtowne, bo do obliczenia  $AP(x)$  używamy także punktów  $\phi(t, x)$  dla czasów  $t$  w których  $\phi(t, x) \notin S$ .

- (5) Twierdzenie 3.2.4. jest oczywistą obserwacją. Jeśli  $\overline{o^+(x)}$  jest ograniczony a  $X$  jest właściwa, to wprost z definicji przestrzeni właściwej  $\overline{o^+(x)}$  jest zwarty jako domknięty podzbiór zbioru zwartego. Na tej samej zasadzie, Twierdzenie 3.2.7. jest natychmiastową konsekwencją Twierdzenia 3.2.8.
- (6) Dowód Twierdzenia 3.2.9. jest w dużym stopniu standardowy i zbyt długi. Na mocy Twierdzenia 3.2.8. zbiór  $\overline{o^+(x)}$  jest ograniczony, zatem  $\omega(x)$  jest zbiorem zwartym jako domknięty podzbiór zbioru zwartego  $\overline{o^+(x)}$ . Teraz wystarczy skorzystać z Lematu 3.1.1(iv) otrzymując spójność  $\omega(x)$ . Równie dobrze można też skorzystać z Twierdzenia 3.2.2. które autor przytacza za [BS].
- (7) Lemat 3.2.1. jest powtórzeniem bardziej ogólnego Lematu 2.1.1. z poprzedniego rozdziału.
- (8) Nie jest jasne po co w Twierdzeniu 3.3.5 zakładamy, że  $S$  jest ENR-em.
- (9) W dowodzie Twierdzenia 3.3.5. należało by się zdecydować, czy chcemy skorzystać z tego, że każde  $\phi_t$  ma punkt stały w  $S$  (i na tej podstawie wnioskować, że w  $S$  musi być punkt stacjonarny), czy też skorzystać ze słabej własności punktu stałego i odnieść się do Twierdzenia 3.3.5.
- (10) Warto umieścić uwagę, że jeśli istnieje rozkład  $X = X_1 \cup \dots \cup X_n$  na zbiory niezmiennicze  $X_i$  to  $p(\xi) = \max_{i=1}^n p(\xi|_{X_i})$ . Wykorzystujemy ten fakt w dowodzie twierdzenia 4.3.6 bez żadnego komentarza.
- (11) Jeśli już dokładnie opisujemy konstrukcję z [O], to należało by skomentować dlaczego układ  $(Z, \sigma)$  z dowodu twierdzenia 4.1.10 nie ma punktów okresowych (wynika to z warunku (1), lub bardziej ogólnego faktu, że każdy układ proksymalny zawiera punkt stały jako jedyny podzbiór minimalny<sup>3</sup>).

Praca zawiera także kilka drobniejszych niedociągnięć. Pozwolę sobie przedstawić część z nich:

- 5<sup>1</sup>: Zadnie „W klasie takich zbiorów...” jest powtórzone.
- 5<sup>12</sup>: Powinno być: „W  $X$  zawarty jest...”
- Jeśli w Obserwacji 1.2.17 zadajemy sobie trud z dowodem, to powinna także zostać dodana obserwacja, że jeśli  $A$  jest zwarty, to także zbiór  $\bar{B}(A, r) = \{x : d(x, A) \leq r\}$  jest zwarty w przestrzeni właściwej. W dalszej części pracy ten fakt jest używany.
- Uwaga 2.1.3. podaje, że właściwość przestrzeni  $X$  w Lemacie 2.1.3. można osłabić, wymagając jedynie lokalnej zwartości oraz powołuje się na [BS, NS]. Czemu zatem nie


<sup>3</sup> Patrz np. Proposition 2.2 w: Akin, Ethan; Kolyada, Sergii. Li-Yorke sensitivity. Nonlinearity 16 (2003), no. 4, 1421–1433

prorowadzimy dowodu dla tych założeń. Nie jest jasne także czemu dowodzimy ten fakt w pracy, skoro uwaga sugeruje, że można go znaleźć w literaturze.

- 13<sub>9</sub>: Co oznacza  $\limsup_{t \geq s_0} w_t$ ?
- 16<sub>3</sub>: Powinno być  $AP(x) < +\infty$ .
- Definicja 2.3.2: zazwyczaj w literaturze warunek ten nazywa się *jednostajnym powracaniem*<sup>4</sup> aby odróżnić go od powracania, które nie wymusza stałego górnego ograniczenia na czas powrotu i w związku z tym nie prowadzi do dynamiki minimalnej.
- 20<sub>8</sub>: Powinno być  $I_k^r$  zamiast  $I_k^m$ .
- 21<sub>3</sub>: Wyraz "odpowiada" jest nadmiarowy.
- W przykładzie 3.1.2. zamiast dobierać odpowiednie krzywe w mniejszych kulach można było przyjąć, że dla  $2 > r \geq 1$  dynamika jest zwykłym obrotem z prędkością  $v' = 1$ , oraz przyjąć zakres argumentu  $I_u = (-\arccos 7/8, \arccos 7/8)$  dla punktów  $u = (r, 1)$  i  $u = (-r, 0)$ .
- Przykład zaczynający się od 30<sub>2</sub> aż do Twierdzenia 3.2.9 można pominąć, gdyż ta część dowodu wynika już z Przykładu 2.3.12.
- 37<sub>1</sub>: Powinno raczej być „gdyż  $\chi(\mathbb{T}^2) = 0$ ” a nie „gdy  $\chi(\mathbb{T}^2) = 0$ ”.
- 38<sub>5</sub>: Powinno być „ $\mathcal{U}'$  jest pokryciem otwartym  $X$ ”.
- 54, [GR]: w tytule oryginalnego artykułu jest "polysystems"

Wyniki naukowe uzyskane przez mgr Karola Gryszkę są oryginalne. Rozwiązane problemy posiadają różny poziom trudności i nierówną wartość matematyczną. Rozprawa została napisana niestarannie o czym świadczy wskazana, choć zapewne niepełna liczba usterek (sugeruję poprawę rozprawy w postaci erraty, jednak bez konieczności ponownej recenzji).

Art. 13 ust. 1. *ustawy o stopniach naukowych i tytule naukowym oraz stopniach i tytule w zakresie sztuki* stwierdza, że „Rozprawa doktorska, [...] powinna stanowić oryginalne rozwiązanie problemu naukowego lub oryginalne dokonanie artystyczne oraz wykazywać ogólną wiedzę teoretyczną kandydata w danej dyscyplinie naukowej lub artystycznej oraz umiejętność samodzielnego prowadzenia pracy naukowej lub artystycznej”. W mojej opinii przedstawiona rozprawa, pomimo wskazanych wcześniej niedociągnięć spełnia jednak te wymagania rozszerzając wiedzę na temat asymptotycznych własności trajektorii w ciągłych układach dynamicznych. W związku z powyższym, wnioskuje o przyjęcie rozprawy doktorskiej i dopuszczenie mgr Karola Gryszki do dalszych etapów przewodu doktorskiego.



<sup>4</sup> ang. uniformly recurrent