

# Espaço Zip Shift e Partição Topológica

Pouya Mehdipour<sup>1</sup> Carlos G. F. Dias<sup>2</sup>  
UFV, Viçosa, MG

No estudo de sistemas dinâmicos, as partições topológicas e as partições de Markov são ferramentas fundamentais para codificar comportamentos complexos em sequências simbólicas, possibilitando uma análise mais profunda de dinâmicas caóticas. Uma partição topológica divide o espaço de fases em regiões disjuntas associadas a símbolos, e a evolução do sistema gera uma sequência simbólica que traduz a dinâmica contínua em uma dinâmica simbólica.

A conjugação e a semi-conjugação topológicas obtidas por meio dessas partições não apenas simplificam a análise qualitativa dos sistemas dinâmicos, mas também servem de base para o formalismo termodinâmico – inspirado na mecânica estatística – no qual são estudadas quantidades como entropia topológica, pressão topológica e estados de equilíbrio, a partir da codificação simbólica [2].

Para sistemas inversíveis, como difeomorfismos hiperbólicos, partições topológicas e de Markov foram desenvolvidas a partir dos anos 1960, com contribuições de Smale, Sinai, Bowen, Adler, Shub, Fathi, entre outros [1]. No entanto, extensões semelhantes desses métodos para dinâmicas não inversíveis ainda são escassas na literatura.

Com base no trabalho de Lamei et al. [3], que introduziu uma nova dinâmica simbólica para sistemas não inversíveis, este trabalho propõe uma partição topológica estendida, fundamentada na codificação zip shift, permitindo a análise simbólica de mapas n-por-1 não inversíveis.

**Definição 1.** Seja  $(X, d)$  um espaço métrico. Dizemos que uma função  $f : X \rightarrow X$  é um **homeomorfismo local n-por-1** se existem subconjuntos conexos  $X_1, \dots, X_{kn} \subseteq X$ , para algum  $k \geq 1$ , tais que  $X = \bigcup_{i=1}^{kn} X_i$ , onde cada restrição  $f_i := f|_{X_i} : X_i \rightarrow f(X_i) \subseteq X$  é um homeomorfismo. Cada  $f_i$  é chamado de **mapa local**.

**Definição 2.** [1] Uma família finita de conjuntos  $\mathcal{R} = \{R_0, R_1, \dots, R_{N-1}\}$  é uma partição topológica de um espaço métrico compacto  $X$  se:

(1) Cada  $R_i$  é aberto, (2)  $R_i \cap R_j = \emptyset, i \neq j$ , (3)  $X = \overline{R_0} \cup \overline{R_1} \cup \dots \cup \overline{R_{N-1}}$ .  
Definimos o diâmetro  $\text{diam}(\mathcal{R})$  de uma partição  $\mathcal{R}$  por

$$\text{diam}(\mathcal{R}) = \max_{R_i \in \mathcal{R}} d(R_i), \quad \text{onde } d(R_i) = \sup_{x, y \in R_i} d(x, y).$$

**Definição 3.** Chamamos uma partição topológica  $\mathcal{R}$  de **geradora** para um sistema dinâmico  $f$  se

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \text{diam} \left( \bigvee_{k=-n}^n f^{-k}(\mathcal{R}) \right) = 0.$$

**Definição 4.** Considere uma aplicação  $f$  que é um homeomorfismo local n-por-1. Definimos sua **partição topológica do domínio** como o conjunto das peças de domínio associadas aos seus mapas locais.

<sup>1</sup>pouya@ufv.br

<sup>2</sup>carlos.gabriel@ufv.br

**Definição 5.** Considere  $f : X \rightarrow X$  com uma partição topológica (finita) do domínio dada por  $P = \{X_1, \dots, X_n\}$ . Dizemos que uma partição topológica  $\mathcal{Q} = \{\mathcal{Q}_1, \dots, \mathcal{Q}_k\}$  é uma **partição topológica da imagem** se, para cada  $j \in \{1, \dots, k\}$ , existe  $i \in \{1, \dots, n\}$  tal que  $\mathcal{Q}_j \subseteq f(X_i)$ .

**Proposição 1.** Seja  $(X, f)$  um homeomorfismo local  $n$ -por-1, e seja  $\mathcal{P} = \{R_1, \dots, R_n\}$  uma partição topológica do domínio. Então, para todo  $n \in \mathbb{N}$ , a partição  $f^n(\mathcal{P})$  induz uma partição topológica da imagem.

Considere dois conjuntos de alfabetos  $\mathcal{Z} = \{z_1, \dots, z_k\}$  e  $\mathcal{S} = \{s_1, \dots, s_n\}$  com  $k \leq n$ .

**Definição 6.** Seja  $\tau : \mathcal{S} \rightarrow \mathcal{Z}$  representar um mapa sobrejetor (não necessariamente inversível) e  $\Sigma_{\mathcal{S}}$  um espaço full shift. Definimos o espaço (**full**) **zip-shift**  $\Sigma = \Sigma_{\mathcal{Z}, \mathcal{S}}$  onde a cada  $x \in \Sigma_{\mathcal{S}}$  corresponde a um ponto  $y \in \Sigma_{\mathcal{Z}, \mathcal{S}}$  de modo que

$$y_i = \begin{cases} x_i \in \mathcal{S} & \text{se } i \geq 0 \\ \tau(x_i) & \text{se } i < 0. \end{cases}$$

Para  $x \neq y \in \Sigma$ , definimos  $M(x, y) = \min\{|i| ; x_i \neq y_i\}$ , e a métrica  $\bar{d} : \Sigma_{\mathcal{Z}, \mathcal{S}} \times \Sigma_{\mathcal{Z}, \mathcal{S}} \rightarrow \mathbb{R}$  em  $\Sigma_{\mathcal{Z}, \mathcal{S}}$  como:

$$\bar{d}(x, y) = \begin{cases} \frac{1}{2^{M(x, y)}}, & \text{se } x \neq y, \\ 0, & \text{se } x = y. \end{cases} \quad (1)$$

**Definição 7.** Considere o espaço métrico  $(\Sigma, \bar{d})$  e um mapa de transição  $\tau : \mathcal{S} \rightarrow \mathcal{Z}$ . O **mapa Zip-Shift** é a aplicação  $\sigma_{\tau} : \Sigma \rightarrow \Sigma$  definida por

$$\sigma_{\tau}(\cdots x_{-n} \cdots x_{-1}; x_0 x_1 \cdots x_n \cdots) = (\cdots x_{-n} \cdots x_{-1} \tau(x_0); x_1 x_2 \cdots x_n \cdots).$$

**Proposição 2.** Seja  $\mathcal{R}$  uma partição topológica do domínio e  $f : X \rightarrow X$  um homeomorfismo local  $n$ -por-1. Para todo  $p \in X$ , existe uma sequência  $O_p = \{(\mathcal{Q}_{s_k}, R_{s_k})\}_{k \in \mathbb{Z}}$ , onde  $R_{s_k} \in \mathcal{R}$  para  $k \geq 0$  e  $\mathcal{Q}_{s_k} \in \mathcal{Q}$  para  $k < 0$ , sendo  $\mathcal{Q}$  uma partição topológica da imagem, tal que:  $p \in [\bigcap_{k < 0} f^{-k}(\mathcal{Q}_{s_k})] \cap [\bigcap_{k \geq 0} f^{-k}(R_{s_k})]$ .

**Teorema 1.** Considere o sistema dinâmico  $n$ -por-1  $(X, f)$ , com uma partição topológica do domínio  $\mathcal{R}$  que é geradora. Então pode se associar um  $\Sigma_{\mathcal{Z}, \mathcal{S}}$  com dinâmica simbólica estendida Zip Shift e um  $\pi$  como um fator do sistema dinâmico  $(\Sigma, \sigma_{\tau})$  para  $(X, f)$ , cuja  $\pi$  satisfaz:

- (1)  $\pi \sigma_{\tau} = f \pi$ ,      (2)  $\pi$  é contínuo,      (3)  $\pi$  é sobrejetora.

## Agradecimentos

Manifestamos nossa gratidão ao CNPq e FAPEMIG pelo apoio Financeiro.

## Referências

- [1] R. L. Adler. “Symbolic Dynamics and Markov Partition”. Em: **Bulletin (New Series) of the American Mathematical Society** Vol 35, N 1 (1998), pp. 1–56. DOI: 10.1090/S0273-0979-98-00737-X.
- [2] R. Bowen. “Some systems with unique equilibrium states”. Em: **Mathematical Systems Theory** Vol 8 (1974), pp. 193–202. DOI: 10.1007/BF01762666.
- [3] S. Lamei e P. Mehdipour. “Zip shift spaces”. Em: **submitted** (2021), pp. 1–28. DOI: 10.48550/arXiv.2502.11272.