

非等腰梯形映射族 MSS 序列的唯一性 *

张 荣

(重庆大学工商管理学院, 重庆 400044)

王 理

(北京工业大学应用数学系, 北京 100022)

摘要 本文研究非等腰梯形映射族 MSS 序列的唯一性问题. 我们证明在 $0 < e_1, e_2 < \{(1 + \sqrt{513})^{2/3} + (1 + \sqrt{513})^{1/3} - 8\} / \{3(1 + \sqrt{513})^{1/3}\}$ (约为 0.361103 \dots) 时, 对非等腰梯形映射族 $\lambda f_{e_1, e_2}(x)$, 给定一个 MSS 序列 A , 存在唯一的 $\lambda \in [0, 1]$, 使 $I^{\lambda f_{e_1, e_2}}(\lambda) = A$.

关键词 梯形映射, MSS 序列, 符号动力学

1 引言

1973 年 N. Metropolis, M. Stein 和 P. Stein^[1] 通过对若干单峰映射族的稳定周期轨道所对应符号序列的研究, 惊奇地发现尽管这些单峰映射有着完全不同的分析性质, 但符号序列出现的规律却完全一致. 这引起了人们的广泛注意. 现在人们把这些按规律排列的符号序列以他们三人名字命名为 MSS 序列. 更为重要的是此后 Feigenbaum^[2] 对单峰圆顶映射族进行了深入的研究, 提出了著名的普适性理论, 尤其是关于系统参数的倍周期收敛常数 δ 及另一自相似常数 α 的理论为混沌学的最终创立奠定了基础.

普适性理论可分为构造普适性及度量普适性, 前者如 MSS 序列的普适性等, 后者如 Feigenbaum 常数 δ 和 α 等. 关于度量普适性的研究可见 [2–7] 等等, 取得了丰硕的成果. 关于构造普适性理论中 MSS 序列, 甚至包括非周期最大序列的存在性、唯一性的研究应该说始于 CE^[8]. [8] 中第一个明确地给出了上述存在性的一个充分判定条件. 此后 BMS^[9] 在一定程度上减弱了 Collet 及 Eckmann 的充分条件. 我国学者麦结华^[10] 给出的充分条件是最弱的.

对一般单峰映射族 MSS 序列唯一性的讨论是比较困难的, 这方面的成果不多. 最早讨论唯一性的应该是 BMS. 他们对对称梯形映射族证明了其唯一性是在该种映射的构造参数 $0 < e < (3\sqrt{17} - 11)/4 \approx 0.3423\dots$ 时成立. 此后 LM^[11] 用了很长的篇幅对对称梯形映射作了一项很漂亮的研究, 其中彻底证明了唯一性问题.

对于非对称梯形映射族, 由于对称性的破坏, 情况要复杂得多, 唯一性问题的研究可以说还未见到, 本文试图在该问题上做一点抛砖引玉的试探. 至于更一般的单峰映射族的情况, 上述唯一性问题就更复杂了.

2 符号动力学简介

2.1 单峰映射

如图 1 所示, 单峰映射有一极值点 c , 或唯一个最大值子区间, 再任取其中一点 c , c 点把 $[0, 1]$ 区间分为两部分, 在 c 点的左侧为单调上升, 右侧为单调下降, 且 $f(0) = f(1) = 0$.

本文 1999 年 5 月 20 日收到. 2001 年 12 月 24 日收到修改稿.

* 中国博士后科学基金资助项目.

任意给定区间上一点 x_0 , 以其为初始值开始迭代, 可得到一条轨道

$$x_0, x_1 = f(x_0), \quad x_2 = f(x_1), \dots, x_n = f(x_{n-1}), \dots$$

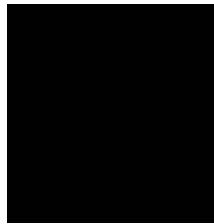


图 1

如果我们不关心 x_i 在区间上的确切位置, 只问其落在 c 点的左侧或右侧, 分别记下字母 L 或 R ; 另如果恰好落在 c 点上则记为 C , 并且规定此时终止迭代. 于是可由上述轨道得到一条符号序列 $a_0a_1a_2\dots$, 其中

$$a_k = \begin{cases} L, & x_k < c, \\ C, & x_k = c, \\ R, & x_k > c. \end{cases}$$

显然符号序列比轨道在描述迭代的方法上看似要粗糙得多. 然而, 这种符号序列却更能反映迭代产生的许多动力学行为, 并为数学家们广泛采用且形成了符号动力系统的理论.

2.2 符号序列的排序

首先, 我们规定 $L < C < R$, 这与区间上数值大小的关系一致. 设 $A = a_0a_1\dots$, $B = b_0b_1\dots$ 是两个符号序列, 如果 $a_0a_1\dots a_{i-1} = b_0b_1\dots b_{i-1}$ 且 $a_0a_1\dots a_{i-1}$ 含有偶(奇)数个 R , 且 $a_i < b_i (> b_i)$ 则定义 $A < B$.

类似地可以定义 $A > B$, $A \leq B$, $A \geq B$ 等等.

接着我们介绍符号系统中几个非常重要的概念.

若 $A = a_0a_1\dots a_{n-1}C$, 则称 A 的长度为 $|A| = n + 1$. 若 A 为无限长, 则记 $|A| = \infty$.

定义 1 记 $\phi^i(A) = a_ia_{i+1}\dots$, $i \in N$ (A 的长度是有限时, $0 < i < |A|$), 则若 $A \geq \phi^i(A)$ 对一切的 $i < |A|$ 成立, 那么 A 就称为最大序列. 特别地, 以 C 结尾的最大序列称为 MSS 序列.

设在单位区间 $[0,1]$ 上定义了一个单峰函数 f , 现构成单参数映射族 $\{\lambda f | \lambda \in [0, 1]\}$. 本文考虑该族中所有映射 λf , 都从选定的极值点 c 出发, 进行迭代产生的轨道所对应的符号序列. 那么对某些 $\lambda \in [0, 1]$, λf 的迭代可能产生无限不循环的轨道, 从而也产生了与之对应的无限不循环的仅由 LR 构成的符号序列; 而另一些 $\lambda \in [0, 1]$, λf 的迭代可能产生了周期轨道. 当周期轨道不包含 c 点时, 对应的符号序列自然就是由 LR 两个字母构成的有限字节的无限循环的符号序列,

如 $(RLR)^\infty$; 而当包含出发点 c 时, 则按上述迭代规定, 第一次返回 c 时, 迭代便终止, 此时轨道对应的符号序列便是以 C 结尾的有限 LR 序列. [9] 中严格证明了 MSS 序列 (即以 C 点结尾的最大序列) 当且仅当它是由某个适当的 $\lambda \in [0, 1]$, 映射 λf 从 c 点出发的迭代所产生的以 C 结尾的有限 LR 序列.

定义 2 若存在 $n \in N$, 使 $A = (a_0a_1\dots a_{n-1})^\infty$, 即符号节 $a_0a_1\dots a_{n-1}$ 的无限重复, 则称 A 为周期序列, 否则称之为非周期序列 (注意此时不含 MSS 序列).

定义 3 若 A 是周期(非周期)的, 且是最大的, 则称 A 为周期(非周期)最大序列.

3 非等腰梯形映射族 MSS 序列的唯一性

3.1 基本概念

考虑如下的分段线性函数:

$$f_{e_1, e_2}(x) = \begin{cases} x/e_1, & 0 \leq x \leq e_1, \\ 1, & e_1 < x < 1 - e_2, \\ (1-x)/e_2, & 1 - e_2 \leq x \leq 1, \end{cases}$$

其中 $0 < e_1, e_2 < 1$, $e_1 + e_2 < 1$, $x \in [0, 1]$, 其图象是图 2 所示梯形, 故称 $f_{e_1, e_2}(x)$ 为一个梯形映射. 相应的称 $\{\lambda f_{e_1, e_2}(x) | \lambda \in [0, 1]\}$ 为单参数梯形映射族, 随着 λ 在 $[0, 1]$ 里的不同取值, 得到一系列高度不同而上底宽度相同的梯形映射族, 见图 2 所示.



图 2

当 $e_1 = e_2 = e$ 时, 即为等腰梯形映射族. 为了下面叙述方便, 称上面单参数梯形映射族为非等腰梯形映射族.

显然, 等腰梯形映射族只是非等腰梯形映射族 $e_1 = e_2 = e$ 时的特殊情形. 以下简记 $f = f_{e_1, e_2}(x)$. 记 λf 的双值逆函数为

$$\begin{cases} f_{\lambda, R}^{-1}(x) = 1 - e_2 x / \lambda, \\ f_{\lambda, L}^{-1}(x) = e_1 x / \lambda. \end{cases}$$

对任意符号序列 $P = P_1 P_2 \cdots P_n$, $P_j \in \{R, L\}$, $j = 1, 2, \dots, n$, 记

- (i) $\rho(P) = \{j | P_j = R\}$,
- (ii) $|\rho(P)|$ 表示集合 $\rho(P)$ 元素的个数,
- (iii) $G_\lambda(P, y) = f_{\lambda, P_1}^{-1}(f_{\lambda, P_2}^{-1}(\cdots(f_{\lambda, P_n}^{-1}(y))\cdots))$, $y \in [e_1, 1 - e_2]$.

称 $g_P(\lambda) = G_\lambda(P, y)$ 为 P 的逆序列函数.

另外, λ 的旅程(itinerary)记为 $I^{\lambda f}(\lambda)$, 它表示以梯形映射 $\lambda f_{e_1, e_2}(x)$ 的最高点为初值进行迭代而产生的符号序列. 在等腰梯形情况下, 且取 $y = 1/2$ 时, 则 $I^{\lambda f}(\lambda)$ 为[8]上熟知的旅程的定义. 本文中, y 的取值是区间 $[e_1, 1 - e_2]$ 上的任意一点, 一旦取定后, y 作为产生符号序列的极值点 c , 即落在 y 点左边的轨道点对应于字母 L , 落在 y 右边的对应于字母 R .

3.2 MSS 序列唯一性的证明

引理 1 对于梯形映射族, $P = RL^{n-1}C$, $n \in N$, 则当 $0 < e_1, e_2 < 1$, $e_1 + e_2 < 1$ 时, 存在唯一的 $\lambda \in [0, 1]$, 使 $I^{\lambda f}(\lambda) = P$.

证 由 [10], 存在性得证, 故下只证唯一性.

由 $g_P(\lambda) = 1 - e_2 e_1^{n-1} y / \lambda^n = \lambda$ 得

$$\lambda^{n+1} - \lambda^n + e_2 e_1^{n-1} y = 0.$$

记

$$h_n(\lambda) = \lambda^{n+1} - \lambda^n + e_2 e_1^{n-1} y, \quad n = 1, 2, \dots$$

易见

$$h_n(1 - e_2) < 0, h_n(1) > 0,$$

而解方程

$$h'_n(\lambda) = (n+1)\lambda^n - n\lambda^{n-1} = 0,$$

知 $\lambda = 0$ 和 $\lambda = \frac{n}{n+1}$ 为其仅有的两个极值点. 结合上面的两式知其解唯一.

引理 2 $\min_{k,\alpha} \left\{ \sqrt[k]{\frac{\alpha}{k+\alpha}} \right\} = \frac{2}{3}$, 其中 $k \in N, \alpha \geq 2$.

证 首先利用数学归纳法证明

$$\sqrt[k]{\frac{2}{k+2}} \geq \frac{2}{3}, \quad k \geq 2. \quad (1)$$

当 $k = 1$ 时, $\sqrt[2]{\frac{2}{3}} = \frac{2}{3} \geq \left(\frac{2}{3}\right)^1 = \frac{2}{3}$;

当 $k = i$ 时, 假定结论成立, 即 $\sqrt[i+2]{\frac{2}{i+2}} \geq \left(\frac{2}{3}\right)^i$;

当 $k = i+1$ 时, 由 $\sqrt[i+3]{\frac{2}{i+3}} \geq \sqrt[i+2]{\frac{2}{i+2}}$ 及归纳假设 $\sqrt[i+2]{\frac{2}{i+2}} \geq \left(\frac{2}{3}\right)^i$ 知 $\sqrt[i+3]{\frac{2}{i+3}} \geq \left(\frac{2}{3}\right)^{i+1}$, 将此式两端同时乘以 $2/3$, 得 $\sqrt[i+3]{\frac{2}{i+3}} \geq \sqrt[\lceil(i+1)+2\rceil]{\frac{2}{\lceil(i+1)+2\rceil}} \geq \left(\frac{2}{3}\right)^{i+1}$, 即 $k = i+1$ 时, (1) 式成立.

综上, 对任意 $k \geq 2$, (1) 式成立.

其次易见

$$\sqrt[k]{\frac{\alpha}{k+\alpha}} \geq \sqrt[k]{\frac{2}{k+2}}, \quad \alpha \geq 2. \quad (2)$$

由 (1), (2) 式, 引理得证.

定理 1 对于给定的非等腰梯形映射族 $\{\lambda f_{e_1, e_2}(x) \mid \lambda \in [0, 1]\}$, 符号序列 $P = P_1 P_2 \cdots P_n$, $P_j \in \{R, L\}$, $j = 1, 2, \dots, n$ 的逆序列函数

$$\begin{aligned} G_\lambda(P, y) &= \sum_{j \in \rho(P)} (-1)^{|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|-1} e_2^{|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|-1} e_1^{j-|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|} / \lambda^{j-1} \\ &\quad + (-1)^{|\rho(P)|} e_2^{|\rho(P)|} e_1^{|P|-|\rho(P)|} y / \lambda^{|P|}. \end{aligned}$$

证 下面利用数学归纳法证明.

当 $|P| = 1$ 时, 则 P 可能为 R 或 L . 若 $P = R$. 一方面, 此时有 $\rho(P) = \{1\}$, $|\rho(P)| = 1$, $|P| = 1$, 代入 $G_\lambda(P, y)$ 的表达式, 有 $G_\lambda(P, y) = 1 - e_2 y / \lambda$. 另一方面, 由逆序列函数的定义, $G_\lambda(P, y) = G_\lambda(R, y) = f_{\lambda, R}^{-1}(y) = 1 - e_2 y / \lambda$, 即此时定理成立. 当 $P = L$ 时同样可得. 于是 $|P| = 1$ 时, 欲证结论成立.

现假定当 $|P| = |P_1 P_2 \cdots P_n| = n$ 时,

$$\begin{aligned} G_\lambda(P, y) &= \sum_{j \in \rho(P)} (-1)^{|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|-1} e_2^{|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|-1} e_1^{j-|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|} / \lambda^{j-1} \\ &\quad + (-1)^{|\rho(P)|} e_2^{|\rho(P)|} e_1^{|P|-|\rho(P)|} y / \lambda^{|P|}, \end{aligned}$$

那么当 $|P'| = |PP_{n+1}| = |P_1 P_2 \cdots P_n P_{n+1}| = n + 1$ 时,

$$G_\lambda(P', y) = G_\lambda(PP_{n+1}, y) = G_\lambda(P, f_{\lambda, P_{n+1}}^{-1}(y)). \quad (3)$$

此时又有两种情况, $P_{n+1} = R$ 或 $P_{n+1} = L$. 首先证明 $P_{n+1} = R$ 的情况.

当 $P_{n+1} = R$ 时, $f_{\lambda, P_{n+1}}^{-1}(y) = f_{\lambda, R}^{-1}(y) = 1 - (e_2/\lambda)y$, 则 (3) 式右边等于

$$\begin{aligned} & \sum_{j \in \rho(P)} (-1)^{|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|-1} e_2^{|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|-1} e_1^{j-|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|} / \lambda^{j-1} \\ & + (-1)^{|\rho(P)|} e_2^{|\rho(P)|} e_1^{|P|-|\rho(P)|} (1 - (e_2/\lambda)y) / \lambda^{|P|} \\ & = \sum_{j \in \rho(P)} (-1)^{|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|-1} e_2^{|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|-1} e_1^{j-|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|} / \lambda^{j-1} \\ & + (-1)^{|\rho(P)|} e_2^{|\rho(P)|} e_1^{|P|-|\rho(P)|} / \lambda^{|P|} + (-1)^{|\rho(P)|+1} e_2^{|\rho(P)|+1} e_1^{|P|-|\rho(P)|} y / \lambda^{|P|+1}. \end{aligned}$$

注意到条件 $P_{n+1} = R$, 有 $|\rho(P)| + 1 = |\rho(P')|$, 而 $|P| + 1 = |P'|$, 所以 $|P| - |\rho(P)| = |P'| - |\rho(P')|$, 故上式化为

$$\begin{aligned} G_\lambda(P', y) &= \sum_{j \in \rho(P')} (-1)^{|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|-1} e_2^{|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|-1} e_1^{j-|\rho(P_1 P_2 \cdots P_j)|} / \lambda^{j-1} \\ &+ (-1)^{|\rho(P')|} e_2^{|\rho(P')|} e_1^{|P'|-|\rho(P')|} y / \lambda^{|P'|}, \end{aligned}$$

$P_{n+1} = L$ 的情况与 $P_{n+1} = R$ 类似可证.

于是得到 $|P'| = n + 1$ 时结论亦成立.

综上, 定理证毕.

定理 2 对于给定的 $0 < e_1, e_2 < \{(1 + \sqrt{513})^{2/3} + (1 + \sqrt{513})^{1/3} - 8\} / \{3(1 + \sqrt{513})^{1/3}\}$, 若 A 是 MSS 序列, 那么存在唯一的 $\lambda \in [0, 1]$, 使 $I^{\lambda f}(\lambda) = A$.

证 存在性由 [10] 直接可得. 故以下仅证唯一性.

首先对于任意 $y \in [e_1, 1 - e_2]$, 以下三条从定义出发是十分容易检验的:

- (a) 当 $y \leq \lambda \leq 1 - e_2$ 时, λ 的旅程是 R^∞ .
- (b) 当且仅当 $\lambda = y$ 时, $I^{\lambda f}(\lambda) = C$.
- (c) 当 $\lambda < y$ 时, $I^{\lambda f}(\lambda) = L^\infty$.

不妨设 $A = a_0 a_1 a_2 \cdots a_{n-1} C$. 由 A 是 MSS 序列及 (a),(b),(c) 这些平凡的情形, 我们只需考虑 $\lambda > 1 - e_2$ 的情形.

首先, 当 $A = RL^{n-1}C$, $n \in N$ 时, 由引理 1 直接可得其对应的参数唯一.

其次证明当 A 至少含有两个 R 时, 结论成立. 为了书写方便, 我们依从小到大的顺序将 $\rho(A)$ 的元素记为 $\alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_{|\rho(A)|-1}$. 由 MSS 序列的最大性易知 $\alpha_0 = 1$, $\alpha_1 \geq 3$. 于是

$$A = RL^{\alpha_1-2}R \cdots C, \quad |A| = n + 1.$$

若令 $t = 1/\lambda$, 且注意到上面的约定, 则定理 1 中的式子改写为:

$$g_A(\lambda) = 1 - e_2 e_1^{\alpha_1-2} t^{\alpha_1-1} + e_2^2 e_1^{\alpha_2-3} t^{\alpha_2-1} - e_2^3 e_1^{\alpha_3-4} t^{\alpha_3-1} + \cdots + (-1)^{|\rho(A)|} e_2^{|\rho(A)|} e_1^{n-|\rho(A)|} t^n y,$$

两边同时对 λ 求导, 注意到 $dt = -\frac{1}{\lambda^2}d\lambda$, 得

$$\begin{aligned} g'_A(\lambda) = & \left(-\frac{1}{\lambda^2} \right) [-(\alpha_1 - 1)e_2 e_1^{\alpha_1-2} t^{\alpha_1-2} + (\alpha_2 - 1)e_2^2 e_1^{\alpha_2-3} t^{\alpha_2-2} \\ & - (\alpha_3 - 1)e_2^3 e_1^{\alpha_3-4} t^{\alpha_3-2} + \cdots + (-1)^{|\rho(A)|} n e_2^{|\rho(A)|} e_1^{n-|\rho(A)|} t^{n-1} y]. \end{aligned}$$

下面证明

1 当 $0 < e_1 \leq e_2 \leq 0.4$ 时,

$$-(\alpha_i - 1)e_2^i e_1^{\alpha_i-1-i} t^{\alpha_i-2} + (\alpha_{i+1} - 1)e_2^{i+1} e_1^{\alpha_{i+1}-1-(i+1)} t^{\alpha_{i+1}-2} < 0, \quad i = 1, 2, \dots, \quad (4)$$

欲证 (4) 式成立, 只需

$$t^{\alpha_{i+1}-\alpha_i} < \frac{\alpha_i - 1}{\alpha_{i+1} - 1} \frac{1}{e_2 e_1^{\alpha_{i+1}-\alpha_i-1}}.$$

由 $e_1 \leq e_2$, 只需将上式中的 e_1 换为 e_2 后, 只要

$$t < \sqrt[k]{\frac{\alpha_i - 1}{\alpha_{i+1} - 1}} \frac{1}{e_2},$$

而这只要 t 满足

$$t < \min_{k,\alpha} \left\{ \sqrt[k]{\frac{\alpha}{k+\alpha}} \right\} \frac{1}{e_2}, \quad k \in N, \quad \alpha \geq 2 \quad (5)$$

即可.

由 $e_2 \leq 0.4$, 知 $1 - e_2 \geq 3e_2/2$, 而 $\lambda > 1 - e_2$, 所以 $\lambda > 3e_2/2$, 即 $1/\lambda < 2/(3e_2)$, 亦即 $t < 2/(3e_2) = (2/3)(1/e_2)$, 再由引理 2 知 (5) 式成立.

从而, 当 $0 < e_1 \leq e_2 \leq 0.4$ 时, (4) 式成立. 于是有

$$|g'_A(\lambda)| \leq \left| \frac{1}{\lambda^2} [-(\alpha_1 - 1)e_2 e_1^{\alpha_1-2} t^{\alpha_1-2}] \right| \leq \frac{2e_1 e_2}{\lambda^3}, \quad \text{取 } \alpha_1 = 3.$$

要 $\frac{2e_1 e_2}{\lambda^3} < 1$, 只需 $2e_1 e_2 < \lambda^3$, 注意到 $\lambda \geq 1 - e_2$, 故只需 $2e_1 e_2 < (1 - e_2)^3$, 由 $e_1 \leq e_2$, 这只需解 $e_2^3 - e_2^2 + 3e_2 - 1 < 0$. 容易解出 $0 < e_2 < \{(1 + \sqrt{513})^{2/3} + (1 + \sqrt{513})^{1/3} - 8\}/3(1 + \sqrt{513})^{1/3} \approx 0.36 \dots$ 即可. 从而此时 $d(g_A(\lambda) - \lambda)/d\lambda = g'_A(\lambda) - 1 < 0$, 于是 $g_A(\lambda) - \lambda$ 在 $[1 - e_2, 1]$ 上单调, 故逆序列方程 $g_A(\lambda) = \lambda$ 在 $[1 - e_2, 1]$ 上至多有一个解.

2 当 $e_2 \leq e_1 \leq 0.4$ 时, 同上只需证 $2e_1 e_2 < (1 - e_2)^3$, 由 $e_1 \geq e_2$, 故只需要 $2e_1 e_1 < (1 - e_1)^3$, 从而只要 $2e_1^2 < 1 - e_1^3 - 3e_1 + 3e_1^2$, 亦即 $e_1^3 - e_1^2 + 3e_1 - 1 < 0$, 于是同样可得 $0 < e_1 < \{(1 + \sqrt{513})^{2/3} + (1 + \sqrt{513})^{1/3} - 8\}/3(1 + \sqrt{513})^{1/3} \approx 0.36 \dots < 0.4$.

若记 $\eta = \{(1 + \sqrt{513})^{2/3} + (1 + \sqrt{513})^{1/3} - 8\}/3(1 + \sqrt{513})^{1/3}$, 则由上述知, 当 $0 < e_1, e_2 < \eta$ 时, $|g'_A(\lambda)| < 1$, 从而 $g_A(\lambda) = \lambda$ 的解在 $[1 - e_2, 1]$ 上至多有一个.

综上, MSS 序列对应的参数在 $0 < e_1, e_2 < \eta$ 是存在唯一的, 证毕.

4 结束语

本文利用逆序列方程证明了非等腰梯形映射族的 MSS 序列的唯一性在 $0 < e_1, e_2 < \{(1 + \sqrt{513})^{2/3} + (1 + \sqrt{513})^{1/3} - 8\}/3(1 + \sqrt{513})^{1/3} \approx 0.36 \dots < 0.4$ 时成立. 与等腰梯

形映射族相比较, 由于非等腰梯形映射族对称性的打破, 使得对它的研究变得复杂. 本文的研究结果有助于更进一步揭示非等腰梯形映射族的某些性质.

参 考 文 献

- 1 Metropolis N, Stein M L, Stein P R. On Finite Sets for Transformation of the Unit Interval. *J. Combin. Theory*, 1973, 15: 25–44
- 2 Feigenbaum M J. Quantitative Universality for a Class of Nonlinear Transformations. *J. Statist. Phys.*, 1978, 19: 25–52; 1979, 21: 669–706
- 3 Beyer W A, Stein P R. Period Doubling for Trapezoid Function Iteration: Metric Theory. *Adv. Appl. Math.*, 1982, 3: 1–17
- 4 Beyer W A, Ebanks B R, Qualls C R. Convergence Rates and Convergence-Order Profiles for Sequences. *Acta Applicandae Mathematicae*, 1990, 20: 267–284
- 5 Zhang Rong, Wang Li. Two Problems for Monotone Sequences. *Acta Appl. Math.*, 1997, 47: 213–220
- 6 Wang Li, Karzarinoff N D. A Metric Property of Period Doubling for Nonisosceles Trapezoidal Maps on an Interval. *Adv. in Appl. Math.*, 1987, 8: 208–221
- 7 Wang Li. Quadratic Convergence in Period Doubling to Chaos for Trapezoid Maps. *J. Math. Anal. Appl.*, 1998, 227: 1–24
- 8 Collet P, Eckmann J P. Iterated Maps on the Interval as Dynamical Systems. Boston: Birkhauser, 1980
- 9 Beyer W A, Mauldin R D, Stein P R. Shift-maximal Sequences in Function Iteration: Existence, Uniqueness, and Multiplicity. *J. Math. Anal. Appl.*, 1986, 115: 305–362
- 10 麦结华, 单峰函数族中控制轨道系列的完整性. *数学学报*, 1990, 33(3): 323–329
(Mai Jiehua. Integrity of Kneading Sequences on Unimodal Functions. *Acta Mathematica Sinica*, 1990, 33(3): 323–329)
- 11 Louck J D, Metropolis N. Symbolic Dynamics of Trapezoidal Maps. Reidel-Kluwer, Hingham MA, 1986

UNIQUENESS OF MSS SEQUENCES FOR NONISOSCELES TRAPEZOIDAL MAPS

ZHANG RONG

(School of Business Administration, Chongqing University, Chongqing 400044)

WANG LI

(Department of Applied Mathematics, Beijing Polytechnic University, Beijing 100022)

Abstract In this paper we study the uniqueness of MSS sequences for a family of one-parameter nonisosceles trapezoidal maps, $\{\lambda f_{e_1, e_2}(x)\}$, defined over an interval $[0,1]$. We prove that given an MSS sequence A , if $0 < e_1, e_2 < \{(1 + \sqrt{513})^{2/3} + (1 + \sqrt{513})^{1/3} - 8\}/3(1 + \sqrt{513})^{1/3} \approx 0.36109 \dots$, there exists a unique parameter λ such that $I^{\lambda f_{e_1, e_2}(\lambda)} = A$.

Key words Trapezoidal maps, MSS sequence, Symbolic dynamics