Stability of solitary waves in the NLS equation with a regularized and intensity-dependent dispersion

Dmitry Pelinovsky Department of Mathematics, McMaster University, Canada

6th Workshop on Nonlinear Dispersive Equations, Sao Paulo, Brazil

Joint work with: Michael Plum (Karlsruhe) and Panos Kevrekidis, Ryan Ross (Amherst)

D. Pelinovsky

4 AR & 4 E & 4 E

I. NLS models with a regularized and intensity-dependent dispersion

D. Pelinovsky

Generalized NLS models

The classical NLS equation realizes a balance between nonlinearity and dispersion for propagation of nonlinear dispersive waves.

$$i\psi_t + \alpha\psi_{xx} + \beta|\psi|^2\psi = 0.$$
 (NLS)

Taking into account higher-order nonlinearity and dispersion gives an extended version of the NLS equation:

$$i\psi_t + \alpha\psi_{xx} + \beta|\psi|^2\psi + i\alpha_1\psi_{xxx} + \alpha_2\psi_{xxxx} + i\beta_1|\psi|^2\psi_x + i\beta_2(|\psi|^2\psi)_x + \gamma|\psi|^4\psi = 0.$$
 (gNLS)

Well-posedness of initial-value problem, stability of nonlinear waves, global dynamics (scattering versus blowup in a finite time), ...

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6

NLS equation with regularized dispersion

The NLS with regularized dispersion was derived from Maxwell equations:

$$i(1-\mu^2\partial_x^2)\psi_t + \alpha\psi_{xx} + \beta|\psi|^2\psi = 0.$$
 (rNLS)

M. Colin, D. Lannes SIMA **41** (2009) 708–732

D. Lannes, Proc. R. Soc. Edinburgh Ser A 141 (2011) 253-286

The dispersion relation is bounded as

$$\omega(k)=rac{lpha k^2}{1+\mu^2 k^2},\qquad k\in\mathbb{R},$$

similar to the BBM regularization for the KdV equation.

Well-posedness and stability of solitary waves was recently addressed in P. Antonelli, J. Arbunich, and C. Sparber, SIMA **51** (2019), 110–130 J. Arbunich, C. Klein, and C. Sparber, ESAIM Math. Model. **53** (2019), 1477-1505 D.P. and M. Plum, Proc. AMS **152** (2024) 1217–1231

J. Albert and J. Arbunich, Stud. Appl. Math. (2024), early view.

NLS models with intensity-dependent dispersion

The dispersion coefficient may depend on the wave intensity:



FIG. 3. Graphs showing dispersion (times linewidth squared), $R\Gamma^2$ as a function of P/Γ with $C/\Gamma=0.25$ for Chain A systems of 3, 5, 7, and 9 states.

A.D. Greentree, D. Richards, J.A. Vaccaro, et al., Phys. Rev. A 67 (2003), 023818

< □ > < /□ >

Two NLS equations with intensity-dependent dispersion

The NLS equation where the dispersion vanishes at a selected intensity:

$$i\psi_t + \alpha(1 - |\psi|^2)\psi_{xx} + \beta|\psi|^2\psi = 0.$$
 (NLS-IDD-1)

C.Y. Lin, J.H. Chang, G. Kurizki, and R.K. Lee, Optics Letters 45 (2020) 1471–1474
R.M. Ross, P.G. Kevrekidis, and D.P., Quart. Appl. Math. 79 (2021) 641-665
D.P., R.M. Ross, and P.G. Kevrekidis, J. Phys. A: Math. Theor. 54 (2021) 445701
P.G. Kevrekidis, D.P, and R.M. Ross, arXiv:2408.11192 (2024)

The NLS equation where the dispersion diverges at a selected intensity:

$$i\psi_t + \alpha(1-|\psi|^2)^{-1}\psi_{xx} + \beta|\psi|^2\psi = 0.$$
 (NLS-IDD-2)

D.P. and M. Plum, SIMA 56 (2024) 2521-2568

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Quasilinear NLS equation due to nonlocal Kerr effects

The two NLS-IDD models are variants of the nonlocal Kerr model:

$$i\psi_t + \alpha\psi_{xx} + \beta\psi(\mathcal{K}_{\epsilon} * |\psi|^2) = 0,$$

with

$$\hat{K}_{\epsilon}(k) = 1 - \epsilon^2 k^2, \quad k \in \mathbb{R},$$

which yields the quasilinear NLS model

$$i\psi_t + \alpha\psi_{xx} + \beta\psi|\psi|^2 + \gamma\psi(|\psi|^2)_{xx} = 0.$$
 (NLS-QL)

I. Iliev and K. Kirchev, Differential Integral Equations 6 (1993) 685–703
W. Krolikowski and O. Bang, Phys. Rev. E 63 (2000) 016610
M. Colin, L. Jeanjean, and M. Squassina, Nonlinearity 23 (2010) 1353–1385
A. de Laire and E. Le Quiniou, arXiv:2311.08918 (2023)

(I) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1))

Solitary waves in NLS models

Bright soliton $\psi(t, x) = e^{it} \operatorname{sech}(x)$ of the focusing NLS equation

$$i\partial_t\psi + \partial_x^2\psi + 2|\psi|^2\psi = 0$$

satisfying $|\psi(t,x)| \to 0$ as $|x| \to \infty$ satisfying $|\psi(t,x)| \to 1$ as $|x| \to \infty$

Dark soliton $\psi(t, x) = e^{-2it} \tanh(x)$ of the defocusing NLS equation

$$i\partial_t \psi + \partial_x^2 \psi - 2|\psi|^2 \psi = 0$$



II. Stability of the black soliton in the NLS equation with the regularized dispersion

Reformulation of the regularized NLS equation

We consider the regularized NLS equation

$$i(1-\mu^2\partial_x^2)\psi_t+\psi_{xx}-2|\psi|^2\psi=0.$$

where $\mu \neq 0$ is the regularizing parameter.

Standing wave solutions are of the normalized form

$$\psi(t,x)=e^{-2it}u(t,\xi),\quad \xi=rac{x}{\sqrt{1-2\mu^2}},$$

where u satisfies

$$i(1-\epsilon^2\partial_\xi^2)u_t+u_{\xi\xi}+2(1-|u|^2)u=0, \quad \epsilon:=rac{\mu}{\sqrt{1-2\mu^2}}.$$

The mapping $\mu \to \epsilon \in \mathbb{R}$ is monotonically increasing for $\mu \in (-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}})$.

Black soliton as a solution of the regularized NLS equation

Time-independent solutions of the regularized NLS equation

$$i(1-\epsilon^2\partial_{\xi}^2)u_t + u_{\xi\xi} + 2(1-|u|^2)u = 0$$

include the black soliton $u(t,\xi) = \varphi(\xi) := \tanh(\xi)$.

Cauchy problem near the black soliton is well-posed in Sobolev spaces. C. Gallo, Comm. PDEs **33** (2008) 729–771 P. Gérard, Ann. Inst. H. Poincaré **23** (2006) 765–779

Theorem

For every $v_0 \in H^s(\mathbb{R})$ with $s > \frac{1}{2}$, there exists the maximal existence time $\tau_0 \in (0, \infty]$ and a unique solution in the form $u = \varphi + v$, where $\varphi(\xi) = \tanh(\xi)$ and $v \in C^1([0, \tau_0), H^s(\mathbb{R}))$ such that $v(0, \cdot) = v_0$. Moreover, for any $\tau \in (0, \tau_0)$, the solution $v \in C^1([0, \tau], H^s(\mathbb{R}))$ depends Lipschitz continuously on the initial data $v_0 \in H^s(\mathbb{R})$.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Analysis of well-posedness

With the substitution $u = \varphi + v$, where $\varphi(\xi) = \tanh(\xi)$, the evolution problem is

$$\mathbf{v}_t = i(1 - \epsilon^2 \partial_{\xi}^2)^{-1} F(\mathbf{v}),$$

where

$$F(v) := v_{\xi\xi} + 2(1 - 2\varphi^2)v - 2\varphi^2 \bar{v} - 2\varphi(v^2 + 2|v|^2) - 2|v|^2 v$$

- Since H^s, s > ¹/₂ is a Banach algebra, F(v) : H^s(ℝ) → H^{s-2}(ℝ) maps any fixed ball B(v₀) ⊂ H^s into a bounded set in H^{s-2}.
- $(1 \epsilon^2 \partial_{\epsilon}^2)^{-1}$, $\epsilon \neq 0$ is a bounded operator from H^{s-2} back to H^s .
- The rest goes from the contraction mapping principle for

$$v(t,\cdot)=v_0+i\int_0^t(1-\epsilon^2\partial_\xi^2)^{-1}F(v(t',\cdot))dt'.$$

(人間) トイヨト イヨト 三日

Stability of the black soliton via conserved quantities The regularized NLS equation

$$i(1-\epsilon^2\partial_{\xi}^2)u_t + u_{\xi\xi} + 2(1-|u|^2)u = 0$$

admits the following conserved quantities:

• energy for $u = \varphi + v$ with $v \in H^s(\mathbb{R})$, $s \geq 1$

$$E(u) = \int_{\mathbb{R}} \left[|u_{\xi}|^2 + (1 - |u|^2)^2 \right] d\xi$$

• momentum for $u = \varphi + v$ with $v \in H^{s}(\mathbb{R})$, $s > \frac{3}{2}$

$$P(u)=i\int_{\mathbb{R}}\left[\left(\bar{u}u_{\xi}-\bar{u}_{\xi}u\right)+\epsilon^{2}\left(\bar{u}_{\xi}u_{\xi\xi}-\bar{u}_{\xi\xi}u_{\xi}\right)\right]d\xi.$$

• mass for $u = \varphi + v$ with $v \in H^{s}(\mathbb{R}) \cap L^{1}(\mathbb{R})$, $s \geq 1$

$$M(u)=\int_{\mathbb{R}}\left[\epsilon^2|u_{\xi}|^2+|u|^2-1
ight]d\xi,$$

Mismatch of conserved quantities

For the black soliton of the cubic NLS equation ($\epsilon = 0$),

- φ is a constrained minimizer of energy *E* for fixed momentum *P*.
- Mass *M* plays no role in the stability analysis.
- The energy expanded near φ provides control of the perturbation in the weighted $H^1(\mathbb{R})$ space with the exponential weight.

P. Gravejat and D. Smets. Proc. London Math. Soc. 111 (2015), 305–353.
T. Gallay and D.E. Pelinovsky, J. Diff. Eqs. 258 (2015), 3639–3660
M. A. Alejo and A. J. Corcho, arXiv: 2003.09994 (2020)

Since *P* is only defined in $H^{s}(\mathbb{R})$, $s > \frac{3}{2}$, the orbital stability of black solitons is open, with the exception of spatially odd perturbations (below).

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Spectral stability of the black soliton

Using perturbation $u = \varphi + v$ with v := U + iV and linearizing, we get the linear evolution equation:

$$(1-\epsilon^2\partial_\xi^2)U_t=L_-V, \qquad (1-\epsilon^2\partial_\xi^2)V_t=-L_+U,$$

where L_{\pm} : Dom $(L_{\pm}) \subset L^2(\mathbb{R}) \to L^2(\mathbb{R})$ are the same as for the cubic NLS equation:

$$\begin{split} L_+ &= -\partial_{\xi}^2 + 6\varphi^2 - 2 = -\partial_{\xi}^2 + 4 - 6\mathrm{sech}^2(\xi) \geq 0, \\ L_- &= -\partial_{\xi}^2 + 2\varphi^2 - 2 = -\partial_{\xi}^2 - 2\mathrm{sech}^2(\xi). \end{split}$$

This yields the spectral stability problem

$$\left[egin{array}{cc} 0 & L_{-} \ -L_{+} & 0 \end{array}
ight] \left[egin{array}{cc} U \ V \end{array}
ight] = \lambda (1-\epsilon^2 \partial_{\xi}^2) \left[egin{array}{cc} U \ V \end{array}
ight]$$

for $(U,V)\in H^1_\epsilon(\mathbb{R}) imes H^1_\epsilon(\mathbb{R})$ equipped with

$$(f,g)_{\epsilon} := \int_{\mathbb{R}} \left[\bar{f}g + \epsilon^2 \bar{f}'g' \right] d\xi, \qquad \|f\|_{\epsilon} = \sqrt{(f,f)_{\epsilon}} \simeq \|f\|_{H^1}.$$

Threshold on the spectral stability/instability

Theorem

Let $\epsilon_0 = (5/8)^{1/4}$. The black soliton is spectrally stable for $\epsilon \in (0, \epsilon_0]$ with every $\lambda \in i\mathbb{R}$ and spectrally unstable for $\epsilon \in (\epsilon_0, \infty)$ with exactly one $\lambda_0 \in \mathbb{C}$ with $\operatorname{Re}(\lambda_0) > 0$.

Remarks:

- The essential spectrum has no spectral gap, e.g. $\sigma_{ess} := i[-\epsilon^{-2}, \epsilon^{-2}]$.
- Isolated eigenvalues may exist on $i\mathbb{R}\setminus\sigma_{\mathrm{ess}}$ and embedded eigenvalues may exist inside σ_{ess} , which we do not control.
- The stability threshold $\epsilon_0 \approx 0.89$ corresponds to $\mu_0 \approx 0.55 \in \left(0, \frac{1}{\sqrt{2}}\right)$ of the original model $i(1 - \mu^2 \partial_x^2)\psi_t + \psi_{xx} - 2|\psi|^2\psi = 0$.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

We have

$$L_{+}=-\partial_{\xi}^{2}+4-6\mathrm{sech}^{2}(\xi)\geq0$$

with $L_+ arphi' = 0$ and a spectral gap. There is C > 0 such that

 $\langle L_+U,U
angle \geq C \|U\|_{\epsilon}^2, \quad ext{for every } U\in H^1(\mathbb{R}): \ (U,arphi')_{\epsilon}=0.$

Define a bounded operator for $\epsilon \neq 0$:

$$\mathcal{L}_+ = (1-\epsilon^2\partial_\xi^2)^{-1/2} \mathcal{L}_+ (1-\epsilon^2\partial_\xi^2)^{-1/2}: \mathcal{L}^2(\mathbb{R}) o \mathcal{L}^2(\mathbb{R}).$$

Then we have

 $(\mathcal{L}_+\mathcal{W},\mathcal{W})\geq C\|\mathcal{W}\|^2,\quad {\rm for \ every}\ \mathcal{W}\in L^2(\mathbb{R}):\ (\mathcal{W},\mathcal{W}_0)=0,$

due to correspondence with $U = (1 - \epsilon^2 \partial_{\xi}^2)^{-1/2} W$, $\|U\|_{\epsilon}^2 = \|W\|^2$, and $(U, \varphi')_{\epsilon} = (W, W_0)$, where $W_0 := (1 - \epsilon \partial_{\xi}^2)^{1/2} \varphi'$.

Thus we have an invertible and strictly positive operator

$$\mathcal{T}_+ := \mathcal{L}_+|_{\{W_0\}^{\perp}} \; : \; L^2(\mathbb{R})|_{\{W_0\}^{\perp}} \mapsto L^2(\mathbb{R})|_{\{W_0\}^{\perp}}.$$

For any eigenvalue $\lambda_0 \neq 0$, $-L_+U = \lambda_0(1 - \epsilon^2 \partial_{\xi}^2)V$ is rewritten as

$$\mathcal{L}_+ (1-\epsilon^2\partial_\xi^2)^{1/2} U = -\lambda_0(1-\epsilon^2\partial_\xi^2)^{1/2} V.$$

We have $(V, \varphi')_{\epsilon} = 0$ due to momentum conservation and we can ensure that $(U, \varphi')_{\epsilon} = 0$ by adding φ' to $U \in H^1(\mathbb{R})$. This yields uniquely

$$(1-\epsilon^2\partial_\xi^2)^{1/2}U=-\lambda_0\mathcal{T}_+^{-1}(1-\epsilon^2\partial_\xi^2)^{1/2}V.$$

Substituting it to $L_V = \lambda_0 (1 - \epsilon^2 \partial_{\xi}^2) U$ yields

$$L_{-}V = -\lambda_{0}^{2}(1-\epsilon^{2}\partial_{\xi}^{2})^{1/2}\mathcal{T}_{+}^{-1}(1-\epsilon^{2}\partial_{\xi}^{2})^{1/2}V,$$

where L_{-} admits exactly one simple negative eigenvalue since $L_{-\varphi} = 0.$

D. Pelinovsky

Since $(1 - \epsilon^2 \partial_{\xi}^2)^{1/2} \mathcal{T}_+^{-1} (1 - \epsilon^2 \partial_{\xi}^2)^{1/2}$ is strictly positive, we have $\lambda_0^2 \in \mathbb{R}$. $\lambda_0 \in \mathbb{R} \setminus \{0\}$ exists if and only if

$$\inf_{\substack{V \in H^1_{\epsilon}(\mathbb{R}) \setminus \{0\} \\ (\varphi', V)_{\epsilon} = 0}} \frac{\langle L_- V, V \rangle}{\langle (1 - \epsilon^2 \partial_{\xi}^2)^{1/2} \mathcal{T}_+^{-1} (1 - \epsilon^2 \partial_{\xi}^2)^{1/2} V, V \rangle} < 0,$$

or equivalently, if and only if

$$-\mu_0^2 := \inf_{\substack{V \in H_{\epsilon}^1(\mathbb{R}) \setminus \{0\} \\ (\varphi', V)_{\epsilon} = 0}} \frac{\langle L_- V, V \rangle}{\|V\|^2} < 0.$$

The stability criterion is the same as for the cubic NLS equation! L. Di Menza and C. Gallo, Nonlinearity **20** (2007) 461–496

According to the stability criterion, $-\mu_0^2 < 0$ if and only if

$$(L_{-}^{-1} \varphi', \varphi')_{\epsilon} = (V_{\varphi}, \varphi')_{\epsilon} = -1 + rac{8}{5} \epsilon^4 > 0,$$

where V_arphi is the unique even and bounded solution of

$$L_-V_{arphi} = (1 - \epsilon^2 \partial_{\xi}^2) arphi'$$

obtained explicitly as

$$V_arphi(\xi) = -rac{1}{2}(1+2\epsilon^2) + rac{3}{2}\epsilon^2 \mathrm{sech}^2(\xi).$$

Thus, $-\mu_0^2 < 0$ if $\epsilon^4 > \frac{5}{8}$ (instability), whereas $-\mu_0^2 = 0$ if $\epsilon^4 \le \frac{5}{8}$.

Orbital stability of the black soliton for odd perturbations Recall the energy conservation

$$E(u) = \int_{\mathbb{R}} \left[|u_{\xi}|^2 + (1 - |u|^2)^2 \right] d\xi$$

and consider $u = \varphi + v$ with spatially odd $v := U + iV \in H^1(\mathbb{R})$. Then

$$E(\varphi+U+iV)-E(\varphi)=(L_+U,U)+(L_-V,V)+\mathcal{O}(||U+iV||_{H^1}^3).$$

No momentum conservation is needed since $(L_+U, U) \ge C ||U||_{H^1}^2$ and $(L_-V, V) \ge 0$ if U + iV is spatially odd.

The lack of coercivity for (L_V, V) is compensated in the exponentially weighted space

$$\mathcal{H} := \{ f \in H^1_{\mathrm{loc}}(\mathbb{R}) : f' \in L^2(\mathbb{R}), \ \sqrt{1 - \varphi^2} f \in L^2(\mathbb{R}) \},$$

subject to the only orthogonality condition $(\varphi, V)_{\mathcal{H}} = 0$ due to the orbit $\{e^{-i\theta}u\}_{\theta \in \mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z}}$.

P. Gravejat and D. Smets. Proc. London Math. Soc. 111 (2015) 305=353.

D. Pelinovsky

Stability of solitary waves

Numerical illustration

We numerically simulate evolution of the regularized NLS equation

$$i(1-\epsilon^2\partial_{\xi}^2)u_t + u_{\xi\xi} + 2(1-|u|^2)u = 0$$

subject to the initial data:

$$u(0,\xi) = \varphi(\xi) + iV(0,\xi) = \tanh(\xi) + ia \operatorname{sech}^2(\xi)$$

with a = 0.01.

A finite-difference (Crank-Nicholson) method has been employed.

Numerical illustration $\epsilon = 0$



э

ヘロト 人間ト 人間ト 人間ト

Numerical illustration $\epsilon = 0.5$



э

イロト イヨト イヨト イヨト

Numerical illustration $\epsilon = 1$



э

III. Stability of the bright soliton in the NLS equation with the intensity-dependent dispersion

NLS-IDD model

We consider the NLS equation with intensity-dependent dispersion

$$i\psi_t + (1 - |\psi|^2)\psi_{xx} + \gamma|\psi|^2\psi = 0.$$

It admits the following conserved quantities:

• energy for $\psi \in H^1(\mathbb{R})$

$$\mathsf{E}(\psi) = \int_{\mathbb{R}} (|\psi_{\mathsf{x}}|^2 + \gamma |\psi|^2) d\mathsf{x}.$$

• mass for $\psi \in H^1(\mathbb{R})$ with small $\|\psi\|_{L^{\infty}} \leq C < 1$:

$$Q(\psi) = -\int_{\mathbb{R}} \log|1-|\psi|^2|dx|$$

• momentum for $\psi \in H^1(\mathbb{R})$ such that $\psi \neq 0$.

Local solutions exist in $H^{\infty}(\mathbb{R})$.

M. Poppenberg, Nonlinear Anal. 45 (2001) 723

• • • • • • • • • • • •

These are the standing wave solutions of the form $\psi(x, t) = e^{i\omega t}\varphi_{\omega}(x)$ in

$$i\psi_t + (1 - |\psi|^2)\psi_{xx} + \gamma|\psi|^2\psi = 0,$$

where φ_{ω} is a solution of

$$rac{d^2arphi}{dx^2} = rac{(\omega-\gammaarphi^2)}{1-arphi^2}arphi = -rac{dV}{darphi},$$

which is integrable as

$$rac{1}{2}(arphi')^2+V(arphi)=C, \quad V(arphi):=rac{\omega-\gamma}{2}\log|1-arphi^2|-rac{\gamma}{2}arphi^2.$$

Solitary waves with $\varphi_{\omega}(x) \to 0$ as $|x| \to \infty$ exist if and only if $\omega > 0$.

These are the standing wave solutions of the form $\psi(x, t) = e^{i\omega t}\varphi_{\omega}(x)$ in

$$i\psi_t + (1 - |\psi|^2)\psi_{xx} + \gamma|\psi|^2\psi = 0,$$

where φ_{ω} is a solution of

$$rac{d^2arphi}{dx^2} = rac{(\omega-\gammaarphi^2)}{1-arphi^2}arphi = -rac{dV}{darphi},$$

which is integrable as

$$rac{1}{2}(arphi')^2+V(arphi)=C, \quad V(arphi):=rac{\omega-\gamma}{2}\log|1-arphi^2|-rac{\gamma}{2}arphi^2.$$

Solitary waves with $\varphi_{\omega}(x) \to 0$ as $|x| \to \infty$ exist if and only if $\omega > 0$. Theorem

Fix $\gamma > 0$. There exists a smooth soliton with $\varphi_{\omega} \in H^{\infty}(\mathbb{R})$ if and only if $\omega \in (0, \gamma)$. Moreover, the family $\{\varphi_{\omega}\}_{\omega \in (0, \gamma)}$ is also smooth in ω .

The phase portrait for $\omega \in (0, \gamma)$ takes the form $(\gamma = 1)$:



The soliton profile $\varphi_{\omega} \in H^{\infty}(\mathbb{R})$ is shown here:



For $\omega \to 0$, the profile φ_{ω} is approximated by the sech-soliton. For $\omega = \gamma$, the profile is peaked as $\varphi_{\omega=\gamma}(x) = e^{-\sqrt{\gamma}|x|}$.

Nonsmooth (cusped) solitons exist formally for $\omega \in (\gamma, \infty)$:



Existence and stability of cusped solitons for $\gamma = 0$ and $\omega > 0$ in R.M. Ross, P.G. Kevrekidis, and D.P., Quart. Appl. Math. **79** (2021) 641-665 D.P., R.M. Ross, and P.G. Kevrekidis, J. Phys. A: Math. Theor. **54** (2021) 445701

A D F A B F A B F A B

Stability of the bright soliton via conserved quantities

Theorem

Let $\varphi_{\omega} \in H^{\infty}(\mathbb{R})$ be the spatial profile for $\omega \in (0, \gamma)$. Then, it is a local nondegenerate (up to two symmetries) minimizer of the augmented energy $\Lambda_{\omega} := E + \omega Q$ subject to fixed mass Q in $H^{1}(\mathbb{R})$ if and only if the mapping $\omega \mapsto Q(\varphi_{\omega})$ is monotonically increasing.

P.G. Kevrekidis, D.P, and R.M. Ross, arXiv:2408.11192 (2024)

Stability of the bright soliton via conserved quantities

Theorem

Let $\varphi_{\omega} \in H^{\infty}(\mathbb{R})$ be the spatial profile for $\omega \in (0, \gamma)$. Then, it is a local nondegenerate (up to two symmetries) minimizer of the augmented energy $\Lambda_{\omega} := E + \omega Q$ subject to fixed mass Q in $H^{1}(\mathbb{R})$ if and only if the mapping $\omega \mapsto Q(\varphi_{\omega})$ is monotonically increasing.

P.G. Kevrekidis, D.P, and R.M. Ross, arXiv:2408.11192 (2024)

Remark:

This result yields spectral stability of bright solitons. It does not imply the orbital stability along the orbit $\{\varphi_{\omega}(\cdot - \xi)e^{i\theta}\}_{\xi,\theta\in\mathbb{R}}$ because the local well-posedness holds in $H^{\infty}(\mathbb{R})$ but perturbations are controlled in $H^{1}(\mathbb{R})$.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Stability of the bright soliton via conserved quantities

Theorem

Let $\varphi_{\omega} \in H^{\infty}(\mathbb{R})$ be the spatial profile for $\omega \in (0, \gamma)$. Then, it is a local nondegenerate (up to two symmetries) minimizer of the augmented energy $\Lambda_{\omega} := E + \omega Q$ subject to fixed mass Q in $H^{1}(\mathbb{R})$ if and only if the mapping $\omega \mapsto Q(\varphi_{\omega})$ is monotonically increasing.

P.G. Kevrekidis, D.P, and R.M. Ross, arXiv:2408.11192 (2024)

Remark:

We show numerically that there exist ω_1, ω_2 satisfying $0 < \omega_1 < \omega_2 < \gamma$ such that the mapping $\omega \mapsto Q(\varphi_{\omega})$ is monotonically increasing if $\omega \in (0, \omega_1) \cup (\omega_2, \gamma)$ and monotonically decreasing if $\omega \in (\omega_1, \omega_2)$. The former is energetically stable and the latter is energetically unstable.

イロト 不得 トイヨト イヨト 二日

Analysis of energetic stability 1

Recall the conserved quantities

$$E(\psi) = \int_{\mathbb{R}} (|\psi_x|^2 + \gamma |\psi|^2) dx, \quad Q(\psi) = -\int_{\mathbb{R}} \log |1 - |\psi|^2 |dx.$$

The Hamiltonian structure of the NLS equation is non-standard:

$$i\partial_t\psi = (1-|\psi|^2)rac{\delta(\mathcal{E}-\gamma Q)}{\deltaar{\psi}}, \qquad rac{\delta(\mathcal{E}-\gamma Q)}{\deltaar{\psi}} = -\partial_x^2\psi - rac{\gamma|\psi|^2\psi}{1-|\psi|^2}$$

with the gauge symmetry due to

$$\psi = (1-|\psi|^2)rac{\delta Q}{\delta ar \psi}, \qquad rac{\delta Q}{\delta ar \psi} = rac{\psi}{1-|\psi|^2}.$$

Hence $\psi(x, t) = e^{i\omega t}\varphi_{\omega}$ is defined by a critical point of $\Lambda_{\omega} := E + (\omega - \gamma)Q$ with

$$0 = (1 - |\varphi|^2) \left(\frac{\delta(E - \gamma Q)}{\delta \bar{\varphi}} + \omega \frac{\delta Q}{\delta \bar{\varphi}} \right)$$

Analysis of energetic stability 2

Expansion of Λ_{ω} at φ_{ω} yields

$$\Lambda_{\omega}(\varphi_{\omega}+u+i\nu)-\Lambda_{\omega}(\varphi_{\omega})=\langle \mathcal{S}_{+}u,u\rangle_{L^{2}}+\langle \mathcal{S}_{-}\nu,\nu\rangle_{L^{2}}+\mathcal{O}(\|u+i\nu\|_{H^{1}}^{3}),$$

where

$$\begin{split} \mathcal{S}_{-} &:= -\partial_x^2 + \frac{\omega - \varphi_{\omega}^2}{1 - \varphi_{\omega}^2} \geq 0, \\ \mathcal{S}_{+} &:= -\partial_x^2 + \frac{\omega + 2\varphi_{\omega}\partial_x^2\varphi_{\omega} - 3\varphi_{\omega}^2}{1 - \varphi_{\omega}^2}. \end{split}$$

- Since S₋φ_ω = 0 and φ_ω > 0, S₋ : H²(ℝ) ⊂ L²(ℝ) → L²(ℝ) is positive with a simple zero eigenvalue.
- Since $S_+\partial_x\varphi_\omega = 0$ and $\partial_x\varphi_\omega$ has a simple zero on \mathbb{R} , $S_+: H^2(\mathbb{R}) \subset L^2(\mathbb{R}) \to L^2(\mathbb{R})$ has a simple negative and a simple zero eigenvalue.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Analysis of energetic stability 3

The criterion that $\mathcal{S}_+|_{\{v_\omega\}^\perp}$ is positive with a simple zero eigenvalue, where

$$m{v}_\omega := rac{\delta m{Q}}{\delta ar{arphi}_\omega} = rac{arphi_\omega}{1-arphi_\omega^2}.$$

This is true if and only if

$$\langle \mathcal{S}_{+}^{-1} \mathsf{v}_{\omega}, \mathsf{v}_{\omega} \rangle_{L^{2}} = - \langle \partial_{\omega} \varphi_{\omega}, \mathsf{v}_{\omega} \rangle_{L^{2}} = - \frac{1}{2} \partial_{\omega} \mathcal{Q}(\varphi_{\omega}) < 0,$$

where even $\partial_\omega \varphi_\omega$ is uniquely defined from

$$\mathcal{S}_+ \partial_\omega \varphi_\omega = -\mathbf{v}_\omega = -rac{\delta Q}{\delta ar{arphi}_\omega}.$$

The stability criterion is a monotone increasing of $\omega \mapsto Q(\varphi_{\omega})$.

A twist for the spectral stability argument

The energetic stability implies that the linear spectral problem

$$\begin{pmatrix} 0 & \mathcal{S}_{-} \\ -\mathcal{S}_{+} & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$$

admits no eigenvalues $\lambda \in \mathbb{C} \setminus \{i\mathbb{R}\}$ with $(u, v) \in H^2(\mathbb{R}) \times H^2(\mathbb{R})$.

However, the correct spectral stability problem is

$$\begin{pmatrix} 0 & (1-\varphi_{\omega}^{2})\mathcal{S}_{-} \\ -(1-\varphi_{\omega}^{2})\mathcal{S}_{+} & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} = \lambda \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$$

defined in the weighted Hilbert space $\mathcal{H} \times \mathcal{H}$, $\mathcal{H} := L^2(\mathbb{R}, (1 - \varphi_{\omega}^2)^{-1} dx)$.

The same count of eigenvalues and the same spectral stability results applies to $(1 - \varphi_{\omega}^2)^{1/2} S_- (1 - \varphi_{\omega}^2)^{1/2}$ by Sylvester's inertia law theorem since $(1 - \varphi_{\omega}^2)^{1/2}$ is bounded and invertible for smooth solitons.

A bubble of instability is detected for $\omega \in (\omega_1, \omega_2)$, where $0 < \omega_1 < \omega_2 < \gamma$.



Figure: Top: Squared eigenvalue λ^2 and the map $\omega \mapsto Q(\varphi_{\omega})$. The dashed vertical lines are drawn at ω_1 and ω_2 .



D. Pelinovsky

November 4-8 2024 31 / 39

Numerically detected transitions from the unstable branch:



Transition $B_0 \rightarrow B_1$



э

Transition $B_0 \rightarrow B_2$



э

< 47 ▶

IV. Stability of the black soliton in the NLS equation with the intensity-dependent dispersion

Another NLS-IDD model

We consider the NLS model with increasing intensity-dependent dispersion:

$$i(1-|\psi|^2)\psi_t+\psi_{xx}=0.$$

A standing wave transformation $\psi(t,x) = u(t,x)e^{2it}$ recovers the defocusing NLS equation

$$i(1-|u|^2)u_t + u_{xx} + 2(1-|u|^2)u = 0,$$

which admit the black soliton in the form u(x) = tanh(x).

Dark solitons $u(t,x) = U_c(x-2ct)$ are found from

$$U_c'' - 2ic(1 - |U_c|^2)U_c' + 2(1 - |U_c|^2)U_c = 0,$$

for any $c \in \mathbb{R}$.

Time evolution

Solutions are to be considered in the set \mathcal{F} ,

 $\mathcal{F} := \left\{ f \in L^{\infty}(\mathbb{R}) : |f(x)| < 1, \ x \in \mathbb{R}, \ |f(x)| \to 1 \text{ as } |x| \to \infty \right\}.$

Dark solitons exist with $U_c \in \mathcal{F}$.

Conjecture: the set \mathcal{F} is invariant under the time evolution of the NLS-IDD for solutions satisfying $u(t, \cdot) - U_c \in H^{\infty}(\mathbb{R}), t \in [0, \tau_0)$.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Time evolution

Solutions are to be considered in the set \mathcal{F} ,

 $\mathcal{F} := \left\{ f \in L^{\infty}(\mathbb{R}) : |f(x)| < 1, \ x \in \mathbb{R}, \ |f(x)| \to 1 \text{ as } |x| \to \infty \right\}.$

Dark solitons exist with $U_c \in \mathcal{F}$.

NLS-IDD admits conserved mass and energy

$$M(\psi) = \int (1-|\psi|^2)^2 dx, \quad E(\psi) = \int |\psi_x|^2 dx$$

as well as momentum

$$P(\psi) = \frac{1}{2i} \int \frac{(1 - |\psi|^2)^2}{|\psi|^2} (\bar{\psi}\psi_x - \bar{\psi}_x\psi) dx.$$

Their conservation is proven for smooth solutions in \mathcal{F} satisfying $\psi(t,x) = e^{i\theta_{\pm}}(1 + \mathcal{O}(e^{-\alpha_{\pm}|x|}))$ as $x \to \pm \infty$.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Linearization and spectral stability of the black soliton Using the decomposition $\psi(t,x) = e^{-2it}[\varphi(x) + u(t,x) + iv(t,x)]$, where $\varphi(x) = \tanh(x)$ and u + iv is the perturbation, we obtain the linearized equations of motion

$$(1-\varphi^2)u_t = L_-v, \quad (1-\varphi^2)v_t = -L_+u,$$

where $L_{+} = -\partial_x^2 + 4 - 6 \operatorname{sech}^2(x)$ and $L_{-} = -\partial_x^2 - 2 \operatorname{sech}^2(x)$ are the same as in the NLS equation.

Linearization and spectral stability of the black soliton Using the decomposition $\psi(t,x) = e^{-2it}[\varphi(x) + u(t,x) + iv(t,x)]$, where $\varphi(x) = \tanh(x)$ and u + iv is the perturbation, we obtain the linearized equations of motion

$$(1 - \varphi^2)u_t = L_- v, \quad (1 - \varphi^2)v_t = -L_+ u,$$

where $L_{+} = -\partial_x^2 + 4 - 6 \operatorname{sech}^2(x)$ and $L_{-} = -\partial_x^2 - 2 \operatorname{sech}^2(x)$ are the same as in the NLS equation.

The spectral problem

$$L_{-}v = \lambda(1-\varphi^{2})u, \quad L_{+}u = -\lambda(1-\varphi^{2})v$$

is defined in the Hilbert space \mathcal{H} with the inner product

$$(f,g)_{\mathcal{H}} := \int (1-\varphi^2)\overline{f}gdx = \int \operatorname{sech}^2(x)\overline{f}(x)g(x)dx.$$

イロト イポト イヨト イヨト 二日

Linearization and spectral stability of the black soliton The spectral problem

$$L_{-}v = \lambda(1-\varphi^2)u, \quad L_{+}u = -\lambda(1-\varphi^2)v$$

is defined in the Hilbert space ${\mathcal H}$ with the inner product

$$(f,g)_{\mathcal{H}} := \int (1-\varphi^2)\bar{f}gdx = \int \operatorname{sech}^2(x)\bar{f}(x)g(x)dx.$$

Theorem

- The spectrum of L_+ in \mathcal{H} consists of simple eigenvalues $\mu_n = n(n+5), n \ge 0.$
- The spectrum of L_{-} in \mathcal{H} consists of simple eigenvalues $\nu_{n} = n(n+1) 2, n \ge 0.$
- The spectrum of the stability problem in H × H consists of pairs of isolated eigenvalues {±iω₁,±iω₂,···} and zero eigenvalue.

< □ > < 同 > < 三 > < 三 >

Energetic stability of the black soliton Expanding the energy functional

$$\Lambda(\psi) := \int [|\psi_x|^2 + (1 - |\psi|^2)^2] dx$$

at the black soliton $\varphi(x) = \tanh(x)$ yields

$$\Lambda(\psi = \varphi + u + iv) - \Lambda(\varphi) = Q_+(u) + Q_-(v) + R(u, v),$$

where $Q_+(u) = (L_+u, u)_{L^2}$, $Q_-(v) = (L_-v, v)_{L^2}$, and

$$R(u, v) = \int [(2\varphi u + u^2 + v^2)^2 - 4\varphi^2 u^2] dx$$

Energetic stability of the black soliton Expanding the energy functional

$$\Lambda(\psi) := \int [|\psi_x|^2 + (1 - |\psi|^2)^2] dx$$

at the black soliton $\varphi(x) = \tanh(x)$ yields

$$\Lambda(\psi = \varphi + u + iv) - \Lambda(\varphi) = Q_+(u) + Q_-(v) + R(u, v),$$

where $Q_+(u) = (L_+u, u)_{L^2}$, $Q_-(v) = (L_-v, v)_{L^2}$, and

$$R(u,v) = \int [(2\varphi u + u^2 + v^2)^2 - 4\varphi^2 u^2] dx$$

Black soliton is energetically stable w.r.t. perturbations in H^1 if

$$\Lambda(\psi) - \Lambda(\varphi) \ge C(\|u\|_{H^1}^2 + \|v\|_{H^1}^2) - C(\|u\|_{H^1}^3 + \|v\|_{H^1}^3).$$

Energetic stability of the black soliton Expanding the energy functional

$$\Lambda(\psi) := \int [|\psi_{x}|^{2} + (1 - |\psi|^{2})^{2}] dx$$

at the black soliton $\varphi(x) = tanh(x)$ yields

$$\Lambda(\psi = \varphi + u + iv) - \Lambda(\varphi) = Q_+(u) + Q_-(v) + R(u, v),$$

where $Q_+(u) = (L_+u, u)_{L^2}$, $Q_-(v) = (L_-v, v)_{L^2}$, and

$$R(u, v) = \int [(2\varphi u + u^2 + v^2)^2 - 4\varphi^2 u^2] dx$$

However, two obstacles arise due to nonzero boundary conditions

•
$$L_{-} = -\partial_x^2 - 2 \operatorname{sech}^2(x)$$
 is not coercive in $H^1(\mathbb{R})$

• R(u, v) is not cubic if $(u, v) \notin H^1(\mathbb{R})$.

For the cubic NLS, these issues were handled in [Gravejat–Smets, 2015] by using the revised decomposition

$$\Lambda(\psi = \varphi + u + i\nu) - \Lambda(\varphi) = Q_{-}(u) + Q_{-}(\nu) + \|\eta\|_{L^2}^2$$

where $Q_{-}(v) = (L_{-}v, v)_{L^2}$ and $\eta := |\psi|^2 - \varphi^2 = 2\varphi u + u^2 + v^2$. The distance for perturbations in Banach space X was chosen to be

$$\mathcal{D}_{X}(\psi_{1},\psi_{2}):=\sqrt{\|\psi_{1}'-\psi_{2}'\|_{L^{2}}^{2}+\||\psi_{1}|^{2}-|\psi_{2}|^{2}\|_{L^{2}}^{2}+\|\psi_{1}-\psi_{2}\|_{\mathcal{H}}^{2}}.$$

For the cubic NLS, these issues were handled in [Gravejat–Smets, 2015] by using the revised decomposition

$$\Lambda(\psi = \varphi + u + i\nu) - \Lambda(\varphi) = Q_{-}(u) + Q_{-}(\nu) + \|\eta\|_{L^2}^2$$

where $Q_{-}(v) = (L_{-}v, v)_{L^2}$ and $\eta := |\psi|^2 - \varphi^2 = 2\varphi u + u^2 + v^2$. The distance for perturbations in Banach space X was chosen to be

$$\mathcal{D}_{\boldsymbol{X}}(\psi_1,\psi_2) := \sqrt{\|\psi_1' - \psi_2'\|_{L^2}^2 + \||\psi_1|^2 - |\psi_2|^2\|_{L^2}^2 + \|\psi_1 - \psi_2\|_{\mathcal{H}}^2}.$$

For the NLS-IDD, we have several advantages:

- $\mathcal H$ appears naturally in the time evolution
- $Q_{-}(u)$ and $Q_{-}(v)$ are coercive in ${\mathcal H}$ if
 - ▶ $u \in \mathcal{H}$ satisfies orthogonality $(\varphi', u)_{\mathcal{H}} = (\varphi, u)_{\mathcal{H}} = 0$
 - $v \in \mathcal{H}$ satisfies orthogonality $(\varphi', v)_{\mathcal{H}} = (\varphi, v)_{\mathcal{H}} = 0$

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

For the cubic NLS, these issues were handled in [Gravejat–Smets, 2015] by using the revised decomposition

$$\Lambda(\psi = \varphi + u + i\nu) - \Lambda(\varphi) = Q_{-}(u) + Q_{-}(\nu) + \|\eta\|_{L^2}^2$$

where $Q_{-}(v) = (L_{-}v, v)_{L^2}$ and $\eta := |\psi|^2 - \varphi^2 = 2\varphi u + u^2 + v^2$. The distance for perturbations in Banach space X was chosen to be

$$\mathcal{D}_{X}(\psi_{1},\psi_{2}):=\sqrt{\|\psi_{1}'-\psi_{2}'\|_{L^{2}}^{2}+\||\psi_{1}|^{2}-|\psi_{2}|^{2}\|_{L^{2}}^{2}+\|\psi_{1}-\psi_{2}\|_{\mathcal{H}}^{2}}.$$

For the four orthogonality conditions, we use the decomposition

$$\psi(t,x) = e^{i\theta(t)} \left[U_{c(t),\omega(t)}(x+\zeta(t)) + u(t,x+\zeta(t)) + iv(t,x+\zeta(t)) \right],$$

where the additional parameter ω is due to the scaling invariance $\psi(t,x) \mapsto \psi(\omega^2 t, \omega x)$ of the NLS equation $i(1 - |\psi|^2)\psi_t + \psi_{xx} = 0$.

A B A B A B A B A B A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A

For the cubic NLS, these issues were handled in [Gravejat–Smets, 2015] by using the revised decomposition

$$\Lambda(\psi = \varphi + u + i\nu) - \Lambda(\varphi) = Q_{-}(u) + Q_{-}(\nu) + \|\eta\|_{L^2}^2$$

where $Q_{-}(v) = (L_{-}v, v)_{L^2}$ and $\eta := |\psi|^2 - \varphi^2 = 2\varphi u + u^2 + v^2$. The distance for perturbations in Banach space X was chosen to be

$$\mathcal{D}_{X}(\psi_{1},\psi_{2}):=\sqrt{\|\psi_{1}'-\psi_{2}'\|_{L^{2}}^{2}+\||\psi_{1}|^{2}-|\psi_{2}|^{2}\|_{L^{2}}^{2}+\|\psi_{1}-\psi_{2}\|_{\mathcal{H}}^{2}}.$$

Theorem

Assume that the initial-value problem is well-posed in $\mathcal{F} \subset X$ with the distance \mathcal{D}_X . Then, the values of $M(\psi)$, $E(\psi)$, and $P(\psi)$ are conserved in the time evolution and the black soliton is orbitally stable in X.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

V. Conclusion

э

イロト イヨト イヨト イヨト

Conclusion

- We have considered new variations of the cubic NLS model with a regularized dispersion and the intensity-dependent dispersion.
- We have spectral and energetic stability of the bright and black solitons, which present twisted versions of the stability problem for the cubic NLS equation.
- The NLS model with the regularized dispersion is well-posed in the energy space but the energy space does not coincide with the momentum space.
- The NLS models with the intensity-dependent dispersion presents challenges in the existence of time-dependent solutions in the energy space, where solitons are energetically stable.

MANY THANKS FOR YOUR ATTENTION!

D. Pelinovsky

(4 何) トイヨト イヨト