

100 lat PTM Kraków, 2 – 7 IX 2019

Chaos Liniowy i Analiza Spektralna Operatorów

Marcin Moszyński

Uniwersytet Warszawski

Wydział Matematyki Informatyki i Mechaniki

Liniowe Układy Dynamiczne i Chaos Liniowy

1. Liniowa dynamika i jej generator

Liniowa zależność dynamiki od warunków początkowych (NIE od czasu ...), zatem:

- ▶ Przestrzeń stanów układu — przestrzeń Banacha $X \neq \{0\}$
- ▶ **Liniowy Układ Dynamiczny** w X : rodzina $\mathcal{T} = \{T_t\}_{t \in \mathbb{T}}$ operatorów ograniczonych $T_t \in \mathcal{B}(X)$, gdzie \mathbb{T} — zbiór czasów — tu:
 - dla czasu **dyskretnego** $\mathbb{T} := \mathbb{N} := \{0, 1, 2, \dots\}$
 - dla czasu **ciągłego** $\mathbb{T} := [0; +\infty)$

oraz \mathcal{T} jest:

- półgrupą ($T_{t+s} = T_t T_s$)
- silnie ciągła „po t ” (dla czasu ciągłego),

ozn. trajektorie dla $x \in X$

$$\mathbb{R} \ni t \mapsto T_t x \in X$$

są ciągłe (C_0 - półgrupa)

Sens fizyczny: $T_t x$ — „stan x po czasie t ”

Generator A półgrupy \mathcal{T} :

- ▶ gdy czas dyskretny:
 $A := T_1$

tn. trajektorie dla $x \in X$

$$\mathbb{R} \ni t \mapsto T_t x \in X$$

są ciągłe (C_0 - półgrupa)

Sens fizyczny: $T_t x$ — „stan x po czasie t ”

Generator A półgrupy \mathcal{T} :

- ▶ gdy czas dyskretny:

$$A := T_1 \implies T_n = A^n, \quad n \in \mathbb{N}$$

- ▶ gdy czas ciągły:

A — infinitesimalny generator C_0 półgrupy \mathcal{T} (silna pochodna
 $\mathcal{T} = \{T_t\}_{t \in \mathbb{T}}$ w $t = 0$)

tn. trajektorie dla $x \in X$

$$\mathbb{R} \ni t \mapsto T_t x \in X$$

są ciągłe (C_0 - półgrupa)

Sens fizyczny: $T_t x$ — „stan x po czasie t ”

Generator A półgrupy \mathcal{T} :

- ▶ gdy czas dyskretny:

$$A := T_1 \implies T_n = A^n, \quad n \in \mathbb{N}$$

- ▶ gdy czas ciągły:

A — infinitezymalny generator C_0 półgrupy \mathcal{T} (silna pochodna $\mathcal{T} = \{T_t\}_{t \in \mathbb{T}}$ w $t = 0$) \implies formalnie „ $T_t = e^{tA}$ ”
(zawsze — A domknięty operator liniowy z gęstą w X dziedziną, gdy A jest ograniczony, to pow. „ $=$ ” jest ścisła)

2. Chaos liniowy („topologiczny”)

- ▶ **orbita** punktu x : $\text{Orb}(x) := \{T_t x : t \in \mathbb{T}\}$
- ▶ x jest **okresowy** $\iff \exists_{t>0} T_t x = x$

Pewne dwa pojęcia „topologicznego nieuporządkowania” \mathcal{T} :

Definicja

- ▶ \mathcal{T} jest **tranzytywna** \iff dla każdego otwartego $U \subset X$
 $\bigcup_{x \in U} \text{Orb}(x)$ jest gęsty w X ,
równoważnie: każde dwa niepuste otwarte $U, V \subset X$ można „połączyć pewną trajektorią”
- ▶ \mathcal{T} jest **hipercykliczna** \iff istnieje orbita gęsta w X .

Uwaga Dla X ośrodkowej: hipercykliczność \iff tranzytywność

Definicja (Devaney, 1986)

- ▶ \mathcal{T} jest **chaotyczna** \iff jest tranzytywna i zbiór punktów okresowych dla \mathcal{T} jest gęsty w X
- ▶ \mathcal{T} jest **sub-chaotyczna** \iff istnieje domknięta podprzestrzeń $\tilde{X} \neq \{0\}$ niezmiennicza dla \mathcal{T} taka, że $\tilde{\mathcal{T}} := \{T_t|_{\tilde{X}}\}_{t \in \mathbb{T}}$ jest chaotyczna jako półgrupa w \tilde{X} („ \mathcal{T} jest chaotyczna w \tilde{X} ”)
- ▶ Każda \tilde{X} j. w.: **przestrzeń chaotyczności dla \mathcal{T}**

Uwaga \mathcal{T} jest chaotyczna w $X \implies$

- ▶ $\dim X = +\infty$
- ▶ \mathcal{T} spełnia tzw. “SDIC” — „wrażliwą zależność” od warunków początkowych

3. Przykład Rolewicza

Przykład (Rolewicz 1969) Rozważmy operator T_{-1} „przesunięcia w lewo” w $X = \ell^2(\mathbb{N})$

$$T_{-1}(x_0, x_1, x_2, \dots) := (x_1, x_2, x_3, \dots).$$

Półgrupa generowana przez „skalowany” operator T_{-1}

$$A := \mu T_{-1},$$

dla skalowania $|\mu| > 1$ („operator Rolewicza”) jest hipercykliczna.

- ▶ Zapewne pierwszy przykład operatora liniowego o tej własności
- ▶ nazwa „hipercykliczny” — około 1986 (>1969)...
- ▶ Dowód działa dla $X = \ell^p(\mathbb{N})$ z wszystkimi $p \in [1; +\infty)$
- ▶ Czy jest również chaos...??

Spektralne kryteria chaotyczności typu DSW

1. Selekcje wektorów własnych

A — generator \mathcal{T} , „spektralne kryteria chaotyczności”, tzn. wyniki postaci:

pewne własności spektralne $A \implies$ chaotyczność / sub-chaot. \mathcal{T}

Niech $\emptyset \neq \Omega \subset \mathbb{C}$ oraz $f : \Omega \rightarrow X$

Definicja f jest selekcją wektorów własnych A (na Ω) \iff

$$\forall \lambda \in \Omega \quad f(\lambda) \in \text{Ker}(A - \lambda I)$$

Uwaga: Nie każde $f(\lambda)$ musi być wektorem własnym! — Może być jeszcze $f(\lambda) = 0$. . . — wtedy może być $\lambda \notin \sigma_p(A)$

Selekcja f jest:

- ▶ **nietrywialna** $\iff f \neq \mathbf{0}$ ($\mathbf{0}$ — funkcja stale równa zero)
- ▶ **analityczna** $\iff \Omega$ jest otwarty i f jest wektorową funkcją analityczną

2. Podstawowe spektralne kryterium (sub-)chaotyczności

Oznaczmy:

$$\mathbb{B} := \left\{ \begin{array}{l} \mathbb{U} \end{array} \right.$$

2. Podstawowe spektralne kryterium (sub-)chaotyczności

Oznaczmy:

$$\mathbb{B} := \begin{cases} \mathbb{U} := \{z \in \mathbb{C} : |z| = 1\} & \text{dla czasu dyskretnego} \\ i\mathbb{R} & \text{dla czasu ciągłego} \end{cases}$$

Kryterium (Godefroy + Shapiro, DSW = Desch + Schappacher + Webb, Banasiak + M.M.)

Jeśli istnieje nietrywialna analityczna selekcja f wektorów własnych A na otwartym spójnym $\Omega \subset \mathbb{C}$, takim że

$$\Omega \cap \mathbb{B} \neq \emptyset,$$

to \mathcal{T} jest sub-chaotyczna. Ponadto, gdy f jest taka jak wyżej, to $\overline{\text{lin } f(\Omega)}$ jest przestrzenią chaotyczności dla \mathcal{T} .

$\implies \mathcal{T}$ — chaotyczna, jeśli $\overline{\text{lin } f(\Omega)}$ jest gęsta w X .

Definition $x \in X$ is **cyclic** for $B \in \mathcal{B}(X)$ iff

$$\overline{\text{lin}\{B^n x : n \in \mathbb{N}\}} = X.$$

The above Criterion + the R.-I. point spectrum results give:

Theorem (“The Right-Inversion Spectral Chaos Criterion”: M.M. 2014)

Suppose that $\lambda_0 \in \sigma_{p^*}(A)$ and $\text{dist}(\mathbb{B}, \lambda_0) < \frac{1}{r_*(A, \lambda_0)}$. Then:

- ▶ \mathcal{T} is sub-chaotic
- ▶ $\overline{\text{lin}\{B^n f_0 : n \in \mathbb{N}\}}$ is a space of chaoticity for \mathcal{T} for any $f_0 \in \text{Ker}(A - \lambda_0 I) \setminus \{0\}$ and $B \in \text{Rinv}(A, \lambda_0)$
- ▶ If, moreover, there exists $f_0 \in \text{Ker}(A - \lambda_0 I)$ which is cyclic for some $B \in \text{Rinv}(A, \lambda_0)$, then \mathcal{T} is chaotic.

Example (chaos for Rolewicz type operators) The discrete dynamical system \mathcal{T} generated by the Rolewicz type operator μT_{-1} with $|\mu| > 1$ is chaotic in $\ell^p(\mathbb{N})$ with $p < +\infty$, and not only hypercyclic (or only sub-chaotic).

Proof Recall that $r_*(A, 0)^{-1} = |\mu|$. Hence it suffices to take $\lambda_0 = 0$, $B = \mu^{-1} T_{+1}$ and $f_0 = e_0$, where $(e_0)_n = 0$ for $n > 0$, $(e_0)_0 = 1$.

Remark (chaos for weighted left shift - generated discrete and continuous d. s.) The same argumentation proves that for $p < +\infty$ both discrete and continuous d. s. generated by the weighted left shift $A := T_{-1, w}$ in $\ell^p(\mathbb{N})$ are chaotic, providing that $s = \inf_{n \geq 1} |w_n| > 1$ (and that A generates a d.s.).

4. Super-upper-triangular chaotic operators

We shall generalize the chaoticity result of the last weighted left shift example. Here $X = \ell^p(\mathbb{N})$ with $1 \leq p < +\infty$ or $X = c_0$ (— complex sequences converging to 0).

Matrix terms for $A \in \mathcal{B}(X)$:

$$A(k, l) := (Ae_l)_k, \quad k, l \in \mathbb{N},$$

where $e_s \in X$ is the s -th standard “base” vector:

$$(0, 0, 0, \dots, 0, \overset{s}{1}, 0, 0, \dots)$$

Definition

- ▶ A is **upper-triangular** iff $A(k, l) = 0$ for any $k > l$, $k, l \in \mathbb{N}$
- ▶ A is **super-upper-triangular** iff $A(k, l) = 0$ for any $k \geq l$, $k, l \in \mathbb{N}$ (i.e. A possesses only zero terms below the first super diagonal);

- ▶ $A_{\text{sup-dia}}$ is the **superdiagonal part** of A (i.e. the part with only the first super diagonal of A) and A_{off} is **off-superdiagonal part** of A :

$$(A_{\text{sup-dia}}x)_j := A(j, j+1)x_{j+1} \quad \text{for } x \in X, j \in \mathbb{N}, \quad A_{\text{off}} := A - A_{\text{sup-dia}}.$$

$$\begin{pmatrix} 0 & w_1 & * & * & * & \dots \\ 0 & 0 & w_2 & * & * & \dots \\ 0 & 0 & 0 & w_3 & * & \dots \\ 0 & 0 & 0 & 0 & w_4 & \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \ddots & \ddots \end{pmatrix}$$

Theorem Let A be a bounded super-upper-triangular operator in X . If for some $r > 0$

$$|A(j, j + 1)| \geq 1 + r, \quad \text{for any } j \in \mathbb{N} \quad (2.1)$$

and

$$\|A_{\text{off}}\| < r, \quad (2.2)$$

then the linear dynamical system \mathcal{T} in X (discrete or continuous one) generated by $A + \beta I$ is chaotic, providing

$$\begin{aligned} |\operatorname{Re} \beta| &\leq 1 && \text{at the continuous case,} \\ |\beta| &\leq 2 && \text{at the discrete case.} \end{aligned}$$

Proof - is based on “The Right-Inversion Spectral Chaos Criterion” (used for $A + \beta I$ instead of A and for $\lambda_0 := \beta$) and on:

Lemma If $B \in \mathcal{B}(X)$ satisfies:

$$j = k + 1 \implies B(j, k) \neq 0, \quad j > k + 1 \implies B(j, k) = 0$$

for any $j, k \in \mathbb{N}$, then e_0 is cyclic for B .

This research is supported by Polish Ministry of Science and Higher Education grant no. NN 201 605640 and National Science Centre – Poland grant no. 2013/09/B/ST1/04319

THE END

R.-I. Point Spectrum and the Local Spectral Theory

1. Right-inversion point spectrum

X — a Banach space, $X \neq \{\mathbf{0}\}$. Denote:

- ▶ $\mathcal{B}(X)$ — the space of bounded linear operators on X (here the domain $D(A)$ of A equals X)
- ▶ $\mathcal{C}(X)$ — the set of closed linear operators in X (the domain $D(A)$ of A need not be dense)

Let $A \in \mathcal{C}(X)$. We study a particular part of $\sigma_p(A)$ — the point spectrum (= the set of eigenvalues).

Definition The **right-inversion (r.-i.) point spectrum** of A :

$$\sigma_{p^*}(A) := \{\lambda \in \sigma_p(A) : \exists B \in \mathcal{B}(X) (A - \lambda I)B = I\}.$$

Remark $\lambda \in \sigma_{p^*}(A) \implies \text{Ran}(A - \lambda I) = X$.

Hence, defining also **the surjective point spectrum** of A by

$$\sigma_{\text{ps}}(A) := \{\lambda \in \sigma_p(A) : \text{Ran}(A - \lambda I) = X\},$$

we get $\sigma_{p^*}(A) \subset \sigma_{\text{ps}}(A)$.

Denote: $\text{Rinv}(A, \lambda) := \{B \in \mathcal{B}(X) : (A - \lambda I)B = I\}$.

Note:

- ▶ $\sigma_{p^*}(A) = \{\lambda \in \sigma_p(A) : \text{Rinv}(A, \lambda) \neq \emptyset\}$.
- ▶ if $B \in \text{Rinv}(A, \lambda)$ and $B' \in \mathcal{B}(X)$, then

$$B' \in \text{Rinv}(A, \lambda) \iff \text{Ran}(B' - B) \subset \text{Ker}(A - \lambda I).$$

For $\lambda \in \sigma_{p^*}(A)$ **denote:**

$$r_*(A, \lambda) := \inf\{\|B\| : B \in \text{Rinv}(A, \lambda)\}.$$

Proposition If $A \in \mathcal{C}(X)$, then $\sigma_{p^*}(A)$ is an open subset of \mathbb{C} ,
moreover if $\lambda_0 \in \sigma_{p^*}(A)$, then

$$D(\lambda_0, r_*(A, \lambda_0)^{-1}) \subset \sigma_{p^*}(A),$$

where: $D(\lambda_0, r) := \{\lambda \in \mathbb{C} : |\lambda - \lambda_0| < r\}$.

Example Rolewicz type operator $A := \mu T_{-1}$,
where T_{-1} is the left-shift

$$T_{-1}(x_0, x_1, x_2, \dots) := (x_1, x_2, x_3, \dots)$$

in $X = \ell^p(\mathbb{N})$, $1 \leq p \leq +\infty$ and $\mu \in \mathbb{C} \setminus \{0\}$. We have:

- ▶ $0 \in \sigma_{p^*}(A)$ and $B := \mu^{-1} T_{+1} \in \text{Rinv}(A, 0)$, where T_{+1} is the forward shift operator

$$T_{+1}(x_0, x_1, x_2, \dots) := (0, x_0, x_1, \dots),$$

- ▶ $r_*(A, 0) = |\mu|^{-1}$ (the “inf” is reached by B as above)
- ▶ $\sigma_{p^*}(A) = \sigma_p(A) = D(\lambda_0, |\mu|^{-1})$.

Note that in the case $p = 2$ and $|\mu| > 1$ this operator is known as **Rolewicz operator** [S. Rolewicz “On orbits of elements”, *Studia Math.* 1969, vol. 32].

Example **weighted left shift** $A := T_{-1,w}$ in $X := \ell^p(\mathbb{N})$,
where $w = \{w_n\}_{n \geq 1}$ — “the weight” — a complex sequence with
all $w_n \neq 0$ and $s := \inf_{n \geq 1} |w_n| > 0$,

$$T_{-1,w}(x_0, x_1, x_2, \dots) := (d_1 x_1, d_2 x_2, d_3 x_3, \dots),$$

i.e., $T_{-1,w}$ is defined by the upper-diagonal semi-infinite matrix:

$$\begin{pmatrix} 0 & w_1 & & & \\ & 0 & w_2 & & \\ & & \ddots & \ddots & \\ & & & \ddots & \ddots \end{pmatrix}$$

Note: it is a generalization of the Rolewicz type oper. and $T_{-1,w}$
can be unbounded!

We have:

- ▶ $0 \in \sigma_{p^*}(A)$ and $B := T_{+1, w^{-1}} \in \text{Rinv}(A, 0)$, where $T_{+1, w^{-1}}$ is the “ w^{-1} -weighted” forward shift operator

$$T_{+1, w^{-1}}(x_0, x_1, x_2, \dots) := \left(0, \frac{x_0}{w_1}, \frac{x_1}{w_2}, \dots\right),$$

- ▶ $r_*(A, 0) = s^{-1}$ (the “inf” is reached by B as above)
- ▶ $D(\lambda_0, s) \subset \sigma_{p^*}(A)$.

2. R.-I. point spectrum and LSP

Let $A \in \mathcal{C}(X)$ and let $f : \Omega \rightarrow X$, where $\emptyset \neq \Omega \subset \mathbb{C}$.

Definition f is a selection of eigenvectors for A (on Ω) iff

$$f(\lambda) \in \text{Ker}(A - \lambda I) \quad \text{for any } \lambda \in \Omega$$

abbreviation: **e.v. selection** (alternative name: **spanning eigenvector field**).

An e.v. selection f is:

- ▶ **non-trivial** iff $f \neq \mathbf{0}$ ($\mathbf{0}$ — the constant-zero function);
- ▶ **analytic** iff Ω is an open set and f is an X -vector-valued analytic function.

For $\emptyset \neq \Omega \subset \mathbb{C}$, Ω — open, denote:

$$\mathcal{S}(\Omega, A) := \{f : f \text{ is an analytic e. v. selection for } A \text{ on } \Omega\}.$$

We are interested in such $A \in \mathcal{C}(X)$ that possess a non-trivial analytic e.v. selection on a neighborhood of a given point $\lambda_0 \in \mathbb{C}$.

Proposition Let $A \in \mathcal{C}(X)$, $\lambda_0 \in \sigma_{p^*}(A)$, $B \in \text{Rinv}(A, \lambda_0)$ and let $U := D(\lambda_0, \|B\|^{-1})$ (recall that $U \subset \sigma_{p^*}(A)$ in such case). Then for any $f_0 \in \text{Ker}(A - \lambda_0 I) \setminus \{0\}$ there exists $f \in \mathcal{S}(U, A)$ such that $f(\lambda_0) = f_0$ and $f(\lambda) \neq 0$ for any $\lambda \in U$. Such f can be given by

$$f(\lambda) := \sum_{n=0}^{+\infty} (\lambda - \lambda_0)^n B^n f_0, \quad \lambda \in U. \quad (3.3)$$

Definition $A \in \mathcal{C}(X)$ has the **local selection property** at λ_0 iff there exists $\epsilon > 0$ such that $\mathcal{S}(D(\lambda_0, \epsilon), A) \neq \{\mathbf{0}\}$.

Abbreviation: **LSP** .

Proposition If A has the LSP at λ_0 , then there exists $\epsilon > 0$ and such $f \in \mathcal{S}(D(\lambda_0, \epsilon), A)$, that $f(\lambda_0) \neq 0$.

In particular $\lambda_0 \in \text{Int } \sigma_p(A)$.

Corollary Defining the **LSP point spectrum** of A by

$$\sigma_{\text{LSP}}(A) := \{\lambda \in \mathbb{C} : A \text{ has the LSP at } \lambda\}$$

we get

- ▶ $\sigma_{p^*}(A) \subset \sigma_{\text{LSP}}(A) \subset \sigma_p(A)$;
- ▶ $\sigma_{\text{LSP}}(A)$ is an open subset of \mathbb{C} .

But recall that also: $\sigma_{p^*}(A) \subset \sigma_{ps}(A)$

Question Is there any inclusion between $\sigma_{ps}(A)$ and $\sigma_{LSP}(A)$?

3. Relations with Local Spectral Theory

The answer can be obtained with the use of some basic facts from Local Spectral Theory

Recall the main definition:

Definition A has the **SVEP** at λ_0 iff $\mathcal{S}(\Omega, A) = \{\mathbf{0}\}$ for any open connected neighborhood Ω of λ_0 . A has the **non-SVEP** at λ_0 iff A does not have the SVEP at λ_0 .

Corollary A has the LSP at λ_0 iff A has the NON-SVEP at λ_0 .

Hence, using a J.K. Finch “non-SVEP” result (1975) we can get:

Theorem If $A \in \mathcal{C}(X)$, then

$$\sigma_{p^*}(A) \subset \sigma_{ps}(A) \subset \sigma_{LSP}(A) \subset \sigma_p(A).$$