

TEORIA DE REPRESENTAÇÕES DE QUIVERS

Aluno: Bianca Fujita Castilho
bianca.fujita@hotmail.com

Orientador: Prof. Dr. Marcos Benevenuto Jardim
jardim@ime.unicamp.br

INSTITUTO DE MATEMÁTICA, ESTATÍSTICA E COMPUTAÇÃO CIENTÍFICA

Apoio: CNPq

Palavras-Chave: Quivers - Representações - Álgebra Linear.

Introdução

Apresentaremos alguns conceitos básicos relacionados a quivers e suas representações, com o objetivo de classificar os chamados quivers hiperbólicos. Como exemplo, discutimos como estes conceitos podem ser úteis em um problema de Álgebra Linear.

Estudo

Definição 1 Um quiver Q é um par (Q_0, Q_1) , onde Q_0 e Q_1 são conjuntos ditos, respectivamente, o conjunto de vértices e o conjunto de flechas de Q , ambos de cardinalidade finita, de tal forma que existem mapas $h, t : Q_1 \rightarrow Q_0$, chamados de head e tail (nesta ordem), onde dada uma flecha $a \in Q_1$ dizemos que esta começa em q_0 e termina em q_1 , com $q_0, q_1 \in Q_0$, quando $t(a) = q_0$ e $h(a) = q_1$.

Exemplo 1

$$1 \bullet \xrightarrow{\alpha_1} 2$$

Neste caso note que o quiver $Q = (Q_0, Q_1)$ é representado acima, onde $Q_0 = \{1, 2\}$ e $Q_1 = \{\alpha_1\}$, aqui temos que $h(\alpha_1) = t(\alpha_2) = 2$ e $t(\alpha_1) = h(\alpha_2) = 1$

Definição 2 Definimos como laço em Q , uma flecha $a \in Q_1$ tal que $t(a) = h(a)$, ou seja, uma flecha que começa e termina no mesmo vértice.

Definição 3 Dado um corpo k , uma representação $V = (V_i, \phi_\alpha)$ de um quiver Q sobre o corpo k é uma coleção de k espaços vetoriais $\{V_i | i \in Q_0\}$ com uma coleção $\{\phi_\alpha : V_{t(\alpha)} \rightarrow V_{h(\alpha)} | \alpha \in Q_1\}$ de mapas lineares (sobre k), esta será denotada por V . O conjunto das representações de um Q sobre um corpo k será denotado por $Rep(Q, k)$.

Atentamos aqui ao fato de que podemos associar a cada vértice um espaço vetorial e a cada flecha uma transformação linear que tem como domínio o espaço onde a flecha se inicia ($t(a) \in Q_0$) e como imagem seu final ($h(a) \in Q_0$).

Definição 4 Dada uma representação $V = (V_i, \phi)$, $W = (W_i, \psi)$ é uma subrepresentação se

- W_i é um subespaço vetorial de V_i para todo $i \in Q_0$
- $\phi_\alpha|_{W_{t(\alpha)}} = \psi_\alpha$, para todo $\alpha \in Q_1$

Definição 5 Se V e W são duas representações do quiver Q , então dizemos que a representação soma direta de V e W , denotada por $X = V \oplus W$ é dada por:

- $X_i = V_i \oplus W_i$, para todo $i \in Q_0$
- $X_\alpha(v, w) = (V_\alpha(v), W_\alpha(w))$, para todo $\alpha \in Q_1$, $v \in V_{t(\alpha)}$ e $w \in W_{t(\alpha)}$

Definição 6 Dada uma representação V de Q , o vetor $\alpha \in \mathbb{Z}^n$ dado por $\alpha_i = \dim V_i, i \in Q_0$ é chamado de vetor dimensão da representação.

Definição 7 Dizemos que uma representação V de um quiver Q é decomponível quando é isomorfa à soma direta de duas de suas subrepresentações. Caso contrário, ela é denominada indecomponível.

Teorema 1 Toda representação pode ser escrita como soma direta de representações indecomponíveis. Essa decomposição é única a menos de isomorfismo.

Definição 8 Seja $A = (a_{ij})_{n \times n}$ uma matriz. Dizemos que A é uma matriz de Cartan generalizada (MCG) se:

- $a_{ii} = 2$;
- $a_{ij} \in \mathbb{Z}_-$ e $i \neq j$;
- $a_{ij} = 0 \Leftrightarrow a_{ji} = 0$; se satisfizer, além das três acima, a seguinte condição:
- $a_{ij}a_{ji} \leq 3, i \neq j$.

dizemos que é uma Matriz de Cartan.

Vamos construir uma MCG a partir de um quiver Q sem laços, com n vértices, isto é, $\#Q_0 = n$

Note que essa forma independe da orientação das flechas, uma consequência direta do fato de que a forma de Cartan é simétrica.

Definição 9 Em \mathbb{Z}^n definimos a forma de Euler da seguinte maneira:

$$\langle \alpha, \beta \rangle = \sum_{i \in Q_0} \alpha_i \beta_i - \sum_{\alpha \in Q_1} \alpha_{t(\alpha)} \beta_{h(\alpha)}$$

sua forma matricial $E = (a_{ij})$ é dada por

$$a_{ij} = \delta_{ij} - \#\{a \in Q_1 | t(a) = i, h(a) = j\}.$$

Definimos agora a forma de Tits como sendo

$$q(\alpha) = \langle \alpha, \alpha \rangle$$

Exemplo 2 Considere o seguinte quiver:

$$1 \bullet \equiv 2 \bullet - 3 \bullet$$

A matriz de Cartan generalizada associada é:

$$C = \begin{pmatrix} 2 & -3 & 0 \\ -3 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

Forma de Tits:

$$q(x) = x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 - 3x_1x_2 - x_2x_3$$

Definição 10 Um forma quadrática $q : \mathbb{Z}^n \rightarrow \mathbb{Z}$ é dita:

- fracamente positiva definida se para todo $x \in \mathbb{Z}_+^n, q(x) > 0$
- fracamente positiva semidefinida se para todo $x \in \mathbb{Z}_+^n, q(x) \geq 0$
- indefinida se $\exists x \in \mathbb{Z}_+^n$ tal que $q(x) \leq 0$

Podemos definir a forma bilinear da mesma maneira, seguindo o tipo da forma quadrática associada a ela.

Definição 11 Dado um quiver Q , associamos um grafo Γ , que é dado pelos mesmos vértices de Q e as arestas são as flechas sem a orientação.

Definição 12 O grafo Γ é do tipo finito, manso ou selvagem se a forma bilinear associada a Q for fracamente positiva definida, semidefinida ou indefinida, respectivamente.

Teorema 2 Seja Γ um grafo conexo.

- Γ é um diagrama de Dynkin do tipo ADE se, e só se a forma bilinear associada for fracamente positiva definida.
- Γ é um diagrama Euclideano se, e somente se, a mesma é positiva definida.

Definição 13 Um subgrafo Γ' de Γ é o par (Γ'_0, Γ'_1) tal que $\Gamma'_0 \subseteq \Gamma_0$ e Γ'_1 é o conjunto de arestas de Γ que não são ligadas a vértices de $\Gamma_0 \setminus \Gamma'_0$. Visto de outra maneira, os vértices do subgrafo estão contidos no conjunto de vértices de Γ e as arestas também estão contidas no conjunto de arestas de Γ , mas com a restrição de que só podem estar ligadas a vértices do subgrafo. Isto é, ao removermos um vértice, removemos, com ele, todas as arestas a ele ligadas.

Definição 14 Um grafo Γ é dito hiperbólico se:

- é selvagem;
- todo subgrafo conexo ($\Gamma' \neq \Gamma$) é do tipo Dynkin do tipo ADE ou Euclideano.

Teorema 3 Seja Q um quiver cujo grafo associado Γ é conexo, Dynkin do tipo ADE, Euclideano ou hiperbólico, se $\alpha \in \mathbb{Z}^n - \{0\}$ é tal que $q(\alpha) = \langle \alpha, \alpha \rangle \leq 1$, então existe representação indecomponível com vetor dimensão α .

Aplicações

Vários problemas em Álgebra Linear são resolvidos a partir da teoria de representações de quivers que se resume ao estudo das representações indecomponíveis do quiver, sabendo que a decomposição de uma representação numa soma direta de representações indecomponíveis é única a menos de isomorfismo.

Exemplo 3 V_m contém m vértices e m arestas conectados da seguinte maneira:

$$1 \circ - 0 \circ - m \circ$$

Observamos que para $m = 1, 2, 3, V_m$ é do tipo finito, para $m = 4$ ele é do tipo manso e para $m = 5$ ele é hiperbólico. Colocando em V_m todas as flechas apontando para o vértice 0, para encontrar as representações indecomponíveis, basta classificar as $m - 1$ uplas de subespaços em um espaço vetorial V a menos de isomorfismo. De fato, devemos observar que, sendo $f_i : V_i \rightarrow V$: a representação é indecomponível $\Leftrightarrow f_1, \dots, f_m$ são injetivas. Pela contrapositiva, temos que se existe uma f_j não injetiva então a representação não pode ser indecomponível. Ora, se a aplicação não é injetiva, o subespaço $\text{Ker } f$ é diferente de $\{0\}$, então poderíamos decompor nosso espaço V_j da seguinte maneira: $V_j = V'_j \oplus \text{Ker } f$, como a restrição de f_j ao $\text{ker } f$ pode ser tomada como uma ϕ_j , a coleção das duplas (V_i, f_i) com $i \neq j$ e $(\text{ker } f, \phi_j)$ caracteriza uma subrepresentação não trivial, mostrando que neste caso a representação não pode ser indecomponível. Assim sendo, como cada f_i é injetivo e sobrejetivo sobre a imagem de V_i e $\text{Imag } V_i \subset V$, criamos um subespaço de V que é isomorfo ao V_i . Da onde concluímos que classificando os subespaços de V , conseguimos as representações indecomponíveis.

Apresentamos a tabela dos quivers hiperbólicos, cuja classificação fez parte do estudo.

H_1 : é o quiver com um vértice e n flechas.
H_2 : $\circ \xrightarrow{\frac{1}{n}} \circ, n \geq 3$ $\circ \xrightarrow{\frac{1}{n}} \circ$ $\circ \xrightarrow{\frac{1}{n}} \circ$
H_3 : $\circ - \circ = \circ$ $\circ = \circ = \circ$ $\circ = \circ - \circ$ $\circ \diagdown \circ$
H_4 : $\circ \diagdown \circ$ $\circ \diagdown \circ$ $\circ \diagdown \circ$ $\circ \diagdown \circ$
H_5 : $\circ \diagdown \circ$ $\circ \diagdown \circ$ $\circ \diagdown \circ$ $\circ \diagdown \circ$
H_6 : $\circ \circ \circ$ $\circ \circ \circ$ $\circ \circ \circ$
H_7 : $\circ \circ \circ$ $\circ \circ \circ$ $\circ \circ \circ$
H_8 : $\circ \circ \circ$ $\circ \circ \circ$ $\circ \circ \circ$
H_9 : $\circ \circ \circ$ $\circ \circ \circ$ $\circ \circ \circ$
H_{10} : $\circ \circ \circ$ $\circ \circ \circ$ $\circ \circ \circ$

Tabela 1: Diagramas Hiperbolicos.

Conclusão Quivers se fazem interessantes pois as ferramentas desenvolvidas para seu estudo podem ser aplicadas a problemas relacionados, a por exemplo, Álgebra Linear.

Referências

- [1] D. M. Prata. *Representações Torcidas de Quivers*. Dissert. Mestr. IMECC-UNICAMP (2008).
- [2] Victor G. Kac. *Root systems, representations of quivers and invariant theory*. Springer - Verlag, 1994.
- [3] V. M. F. da Silva. *Sistemas de Raízes e Representações de Quivers*. Dissert. Mestr. IMECC-UNICAMP (2009).

