

Celle di Schubert

Mirko Torresani

13 luglio 2021

Sommario

In queste pagine si analizzano gli insiemi quozienti delle S - e D -equivalenze, sfruttando le cosiddette celle di Schubert per descriverli.

Consideriamo l'insieme $M(m, n, \mathbb{K})$ delle matrici $m \times n$ dei coefficienti in \mathbb{K} . Poniamo su questo insieme le cosiddette S - e D -equivalenze:

$$\begin{aligned} A \sim_S B &\Leftrightarrow \exists T \in GL(n, \mathbb{K}) \text{ t.c. } A = TB \\ A \sim_D B &\Leftrightarrow \exists T \in GL(n, \mathbb{K}) \text{ t.c. } A = BT \end{aligned}$$

L'obiettivo di queste pagine è descrivere i quozienti

$$M(m, n, \mathbb{K}) / \sim_S \quad M(m, n, \mathbb{K}) / \sim_D$$

Per farlo poniamo innanzitutto \tilde{A}_C e \tilde{A}_R le matrici ottenute applicando l'algoritmo di Gauss completo, su colonne e su righe rispettivamente, ad A . L'obiettivo di queste pagine è quindi fornire una parziale dimostrazione a questo teorema

Teorema. $\text{Im}(A)$ è un invariante completo per $M(m, n, \mathbb{K}) / \sim_D$ e \tilde{A}_C è l'unico rappresentante in forma normale. Viceversa $\text{Ker}(A)$ è un invariante completo per $M(m, n, \mathbb{K}) / \sim_S$ e \tilde{A}_R è l'unico rappresentante in forma normale

Notiamo innanzitutto che se due matrici sono S -, D -equivalenti, allora sono SD -equivalenti, e quindi hanno lo stesso rango. Questo ci permette di poter dividere la dimostrazione in base al rango di A . Per semplicità considereremo solo il caso in cui A abbia rango massimo, anche se il teorema ha valenza più generale.

Sofferamoci innanzitutto sulla D -equivalenza. Tramite opportuni lemmi riusciremo a ricondurci anche nel caso della S -equivalenza.

Innanzitutto ricordiamo che presa una matrice $A \in M(m, n, \mathbb{K})$, allora \tilde{A}_C è della forma

$$\tilde{A}_C = \begin{bmatrix} 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 \\ \vdots & & & & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 \\ 1 & 0 & \cdots & \cdots & 0 \\ * & \vdots & & & \vdots \\ * & 0 & \cdots & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ * & * & \vdots & & \vdots \\ * & * & 0 & \cdots & 0 \\ & & \text{etc.} & & \end{bmatrix} \quad (1)$$

dove il numero di pivot equivale al rango di A .

Essendo che siamo nel caso di rango massimo, $\text{rk}(A) = \min\{m, n\}$. Quindi se poniamo $L_A: \mathbb{K}^n \rightarrow \mathbb{K}^m$ la funzione indotta da A , allora

1. Se $m \leq n$, allora $\text{rk}(A) = m$ e L_A è suriettiva
2. Se $m \geq n$, allora $\text{rk}(A) = n$ e L_A è iniettiva
3. Se $m = n$, allora $\text{rk}(A) = m = n$ e L_A è biettiva

Dimostriamo per ora il caso immediato $m \leq n$.

Dimostrazione. ($\sim_D, m \leq n$) In questo caso $\text{rk}(A) = m$, da cui grazie a (1) si ottiene che

$$\tilde{A}_C = [I_m \mid 0]$$

e quindi

$$M_m(m, n, \mathbb{K}) / \sim_D = \{ [I_m \mid 0] \}$$

cioè l'insieme quoziente è ridotto al solo punto. Ma allora l'affermazione è banalmente dimostrata, in quanto tutte le matrici hanno la stessa immagine pari a \mathbb{K}^m ; inoltre $[I_m|0]$ è l'unico rappresentante in forma normale. \square

Per analizzare invece il caso $m > n, \text{rk}(A) = n$, dobbiamo introdurre un concetto: il simbolo di Schubert.

Definizione. Data una matrice $A \in M_n(m, n, \mathbb{K})$, consideriamo \tilde{A}_C della forma

$$\begin{array}{c}
 s_1 \\
 \\
 s_2 \\
 \\
 s_n
 \end{array}
 \begin{bmatrix}
 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 \\
 \vdots & & & & \vdots \\
 0 & \cdots & \cdots & \cdots & 0 \\
 1 & 0 & \cdots & \cdots & 0 \\
 * & \vdots & & & \vdots \\
 * & 0 & \cdots & \cdots & 0 \\
 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\
 * & * & \vdots & & \vdots \\
 * & * & 0 & \cdots & 0 \\
 & & \text{etc.} & &
 \end{bmatrix}$$

Allora si definisce simbolo di Schubert come $\text{Sch}(A) = (s_1, \dots, s_n)$.

Detto questo suddividiamo per semplicità la dimostrazione in due teoremi. Incominciamo con questo:

Teorema 1. *Data una matrice A , $\text{Sch}(A)$ è completamente determinato da $L = \text{Im}(A)$.*

Dimostrazione. Per dimostrare ciò consideriamo la seguente famiglia di funzioni, con $0 \leq j \leq m$:

$$\begin{aligned}
 \psi_j: \quad \mathbb{K}^m &\rightarrow \mathbb{K}^m \\
 \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{bmatrix} &\mapsto \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_{m-j} \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}
 \end{aligned}$$

Notiamo che $\psi_0 = id$; definiamo inoltre $d_j = \dim \psi_j(L)$.

L'insieme L è invariante per l'algoritmo di Gauss sulle colonne, quindi $L = \text{Span}(\tilde{A}_C^1, \dots, \tilde{A}_C^n)$. Ma allora è evidente che la stringa (d_0, \dots, d_m) possiede delle variazioni esattamente in corrispondenza dei s_i .

Si può allora concludere che $\text{Sch}(A)$ è determinata dai $d_j = \dim \psi_j(L)$, cioè da L . \square

Dimostrato questo primo enunciato si può passare al secondo:

Teorema 2. *Data una matrice A , \tilde{A}_C è determinata da L .*

Dimostrazione. Per dimostrare ciò consideriamo la seguente funzione, che dipende da $\text{Sch}(A)$, il quale è però determinato da L .

$$\varphi: \mathbb{K}^m \rightarrow \mathbb{K}^n$$

$$\begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_m \end{bmatrix} \mapsto \begin{bmatrix} x_{s_1} \\ \vdots \\ x_{s_n} \end{bmatrix}$$

Vogliamo dimostrare che $\varphi|_L$ è un isomorfismo. Innanzitutto è un ovvio omomorfismo, dimostriamo che è biettiva.

Per farlo notiamo che $\tilde{A}_C^1, \dots, \tilde{A}_C^n$ fornisce una base di L in quanto il rango è massimo. Inoltre $\varphi(\tilde{A}_C^i) = e_i$, cioè φ manda una base di L in una base di \mathbb{K}^n . Quindi $\varphi|_L: L \rightarrow \mathbb{K}^n$ è un isomorfismo.

Grazie a questo fatto possiamo affermare che $\tilde{A}_C^i = \varphi^{-1}(e_i)$, cioè \tilde{A}_C è determinata da L . \square

A questo punto siamo pronti per dimostrare il teorema nel caso in cui $m > n$.

Dimostrazione. ($\sim_D, m > n$) Siano due matrici A, B tale che $\text{Im}(A) = \text{Im}(B)$, allora $\tilde{A}_C = \tilde{B}_C$. Cioè \tilde{A}_C è l'unico rappresentante in forma normale. Inoltre esistono $P, Q \in GL(n, \mathbb{K})$ tale che

$$\tilde{A}_C = AP$$

$$\tilde{B}_C = BQ$$

Quindi

$$A = \tilde{A}_C P^{-1} = \tilde{B}_C P^{-1} = B(QP^{-1}) \quad QP^{-1} \in GL(n, \mathbb{K})$$

che implica che $A \sim_D B$ che è quello che dovevamo dimostrare. \square

Adesso ci manca da analizzare \sim_S . Per farlo ricordiamo i concetti di annullatore e centro:

Definizione. Sia V un \mathbb{K} spazio vettoriale e W sottoinsieme di V . Allora definiamo annullatore di W come

$$\text{Ann}(W) = \{ f: V \rightarrow \mathbb{K} \mid f \text{ omomorfismo t.c. } f(w) = 0 \forall w \in W \}$$

Definizione. Sia V un \mathbb{K} spazio vettoriale e sia E un insieme di omomorfismi da V a \mathbb{K} . Allora definiamo il centro di E come

$$Z(E) = \{ v \in V \mid f(v) = 0 \forall f \in E \}$$

La teoria degli annullatori e dei centri fa parte della teoria degli spazi duali. Per ora ricordiamo alcuni fatti che non dimostreremo:

Fatto 1. Dati $f_1, \dots, f_k: V \rightarrow \mathbb{K}$ omomorfismi, allora

$$\text{Ann} \left[\bigcap_{i=1}^k \text{Ker}(f_i) \right] = \text{Span}(f_1, \dots, f_k)$$

Fatto 2. Dato W sottoinsieme di V , e E insieme di omomorfismi da V a \mathbb{K} allora

$$\begin{aligned} Z[\text{Ann}(W)] &= \text{Span}(W) \\ \text{Ann}[Z(E)] &= \text{Span}(E) \end{aligned}$$

A questo punto dimostriamo questo ultimo lemma che permetterà di dimostrare il teorema per \sim_S :

Lemma. Date $A, B \in M(m, n, \mathbb{K})$, se $\text{Ker}(A) = \text{Ker}(B)$ allora $\text{Im}(A^T) = \text{Im}(B^T)$

Dimostrazione. Per quello detto prima sappiamo che

$$\text{Ann Ker}(A) = \text{Ann} \left[\bigcap_{i=1}^m \text{Ker}(A_i) \right] = \text{Span}(A_1, \dots, A_m)$$

Quindi si ottiene che

$$\text{Ker}(A) = Z[\text{Span}(A_1, \dots, A_m)]$$

Ma allora supponiamo che $\text{Ker}(A) = \text{Ker}(B)$ per due $A, B \in M(m, n, \mathbb{K})$. Allora

$$\begin{aligned} Z[\text{Span}(A_1, \dots, A_m)] &= Z[\text{Span}(B_1, \dots, B_m)] \Rightarrow \\ \text{Span}(A_1, \dots, A_m) &= \text{Span}(B_1, \dots, B_m) \Rightarrow \\ \text{Span}(A^{T,1}, \dots, A^{T,m}) &= \text{Span}(B^{T,1}, \dots, B^{T,m}) \Rightarrow \\ \text{Im}(A^T) &= \text{Im}(B^T) \end{aligned}$$

□

A questo punto possiamo concludere la dimostrazione del teorema:

Dimostrazione. (\sim_S) Supponiamo che $\text{Ker}(A) = \text{Ker}(B)$, allora per il lemma precedente $\text{Im}(A^T) = \text{Im}(B^T)$. Questo implica che $A^T \sim_D B^T$ e quindi $A \sim_S B$.

Inoltre $\tilde{A}^T_C = \tilde{B}^T_C$, da cui

$$\tilde{A}_R = (\tilde{A}^T_C)^T = (\tilde{B}^T_C)^T = \tilde{B}_R$$

Cioè \tilde{A}_R è l'unico rappresentante in forma normale. Ciò conclude la dimostrazione. □

Questo teorema ci consente anche di rappresentare sottospazi vettoriali di \mathbb{K}^m ; infatti consideriamo il seguente simbolo, con naturalmente $m \geq n$:

$$G_{m;n} = \{ W \subseteq \mathbb{K}^m \mid W \text{ sottospazio di dimensione } n \}$$

e questa funzione

$$\begin{aligned} \pi: M_n(m, n, \mathbb{K}) &\rightarrow G_{m;n} \\ A &\mapsto \text{Im}(A) \end{aligned}$$

Essa non è iniettiva, tuttavia se consideriamo l'insieme

$$\mathbb{T}(m, n, \mathbb{K}) = \{ \tilde{A}_C \in M_n(m, n, \mathbb{K}) \}$$

e la funzione

$$\begin{aligned} \tilde{\pi}: \mathbb{T}(m, n, \mathbb{K}) &\rightarrow G_{m;n} \\ \tilde{A}_C &\mapsto \text{Im}(\tilde{A}_C) \end{aligned}$$

essa diventa una bigezione per il teorema precedente.

Inoltre si nota che $G_{m;n}$ può essere partizionato in dei sottoinsiemi interessanti. Consideriamo infatti

$$\mathbb{T}_s(m, n, \mathbb{K}) = \{ \tilde{A}_C \in M_n(m, n, \mathbb{K}) \text{ t.c. } \text{Sch}(\tilde{A}_C) = s \}$$

e

$$\begin{aligned} \tilde{\pi}_s: \mathbb{T}_s(m, n, \mathbb{K}) &\rightarrow G_{m;n} \\ \tilde{A}_C &\mapsto \text{Im}(\tilde{A}_C) \end{aligned}$$

allora $P = \{ \text{Im}(\tilde{\pi}_s) \}_s$ è una partizione di $G_{m;n}$, con $\binom{m}{n}$ elementi.

Infine notiamo che $\mathbb{T}_s(m, n, \mathbb{K})$ non è un sottospazio di $M(m, n, \mathbb{K})$. Tuttavia esso è un sottospazio affine, la cui dimensione può essere calcolata, definendo J_s come la matrice i cui unici elementi non nulli sono i pivot, dove vale 1. Allora ponendo

$$\mathbb{J}_s(m, n, \mathbb{K}) = \mathbb{T}_s(m, n, \mathbb{K}) - J_s$$

si ottiene

$$\dim_a \mathbb{T}_s(m, n, \mathbb{K}) = \dim \mathbb{J}_s(m, n, \mathbb{K}) = \sum_{j=1}^n (m - s_j) - (n - j)$$

Notiamo che se $\text{Sch}(A) = (1, \dots, n)$ si ottiene una cella di dimensione massima pari a $n(m - n)$.

Quindi $G_{m;n}$ è l'unione disgiunta di pezzi di dimensione decrescente. Tuttavia cambiando coordinate in \mathbb{K}^m , si ottiene che io posso ricoprire $G_{m;n}$ tramite unione non disgiunta di pezzi di dimensione massima, corrispondenti a $\text{Im}(\tilde{\pi}_{(1, \dots, n)})$.

Esempio Adesso presentiamo un esempio per fare chiarezza su questa ultima parte. Sia quindi il piano \mathbb{R}^2 e consideriamo $G_{2;1}$ l'insieme di tutte le rette. Come sappiamo

$$G_{2;1} = \{\text{Span}([1, y]^T) \mid -\infty < y < +\infty\} \cup \{\text{Span}([0, 1]^T)\}$$

Allora seguendo il discorso di prima notiamo che i possibili simboli di Schubert sono $(1), (2)$, di numero $\binom{2}{1}$. Allora questi due simboli di Schubert danno un partizionamento di $G_{2;1}$ pari a:

$$\begin{aligned} \text{Im} [\tilde{\pi}_{(1)}] &= \tilde{\pi}_{(1)} [\mathbb{T}_{(1)}(m, n, \mathbb{R})] = \tilde{\pi}_{(1)} [\{ [1, y]^T \mid -\infty < y < +\infty \}] \\ &= \{ \text{Span}([1, y]^T) \mid -\infty < y < +\infty \} \end{aligned}$$

$$\text{Im} [\tilde{\pi}_{(2)}] = \tilde{\pi}_{(2)} [\mathbb{T}_{(2)}(m, n, \mathbb{R})] = \tilde{\pi}_{(2)} [\{ [0, 1]^T \}] = \{ \text{Span}([0, 1]^T) \}$$

Come si vede questo è in accordo con le nostre aspettative.