

2013-10-24-Manschot

Invariants des Cargnois et mutations

Cargnois graph orienté

Q_0 -ensemble des sommets
 Q_1 -ensemble des flèches

$s: Q_1 \rightarrow Q_0$ source

$b: Q_1 \rightarrow Q_0$ but

Représentation

$$F = (V_i, f_a)$$

- associer à chaque $i \in Q_0$ un espace v. complexe $V_i \cong \mathbb{C}^{d_i}$
- associer à chaque flèche $a \in Q_1$

$f_a: V_{s(a)} \rightarrow V_{b(a)}$
"vecteur de dimension"

$$\vec{d} = (d_1, \dots, d_{|Q_0|})$$

Sous-représentation

Une représentation

$F' = (W_i, g_a)$ est une sous rep de F si

$W_i \subseteq V_i$ pour $i \in Q_0$

et la restriction f_a sur W_{scal} est égale à g_a

Exemples: $\begin{array}{ccc} \overset{\mathbb{C}}{\circ} & \xrightarrow{\circ} & \overset{\mathbb{C}}{\circ} \\ \textcircled{1} & & \textcircled{2} \end{array} \quad d = (0, 0) \quad F_0$

$\begin{array}{ccc} \overset{\mathbb{C}}{\circ} & \xrightarrow{\circ} & \overset{\mathbb{C}}{\circ} \\ \textcircled{1} & \downarrow z & \textcircled{2} \end{array} \quad d = (1, 0) \quad F_1$

$\begin{array}{ccc} \overset{\mathbb{C}}{\circ} & \xrightarrow{\circ} & \overset{\mathbb{C}}{\circ} \\ \textcircled{1} & \longrightarrow & \textcircled{2} \end{array} \quad d = (0, 1) \quad F_2$

$\begin{array}{ccc} \overset{\mathbb{C}}{\circ} & \xrightarrow{\circ} & \overset{\mathbb{C}}{\circ} \\ \textcircled{1} & \longrightarrow & \textcircled{2} \end{array} \quad d = (1, 1) \quad F_3$

$\begin{array}{ccc} \overset{\mathbb{C}}{\circ} & \xrightarrow{\circ} & \overset{\mathbb{C}}{\circ} \\ \textcircled{1} & \xrightarrow{z} & \textcircled{2} \end{array} \quad d = (1, 1) \quad F_4$

multiplication par $z \in \mathbb{C}^*$

$$F_3 = F_1 \oplus F_2$$

$$F_1 \subset F_3$$

sous-repns

$$F_2 \subset F_3$$

$$F_2 \subset F_4$$

$$F_1 = F_4 / F_2 \quad - \text{rép. quotient.}$$

Stabilité

2 possibilités:

(1) Paramètres de stab.

$$\vec{\theta} = (\theta_1, \dots, \theta_{|Q_0|}) \in \mathbb{R}^{|Q_0|}$$

pente:

$$\mu(F, \vec{\theta}) = \frac{\vec{\theta} \cdot \vec{d}}{|\vec{d}|}$$

$$\text{on } |\vec{d}| = \sum_{i=1}^{|\mathbb{Q}_0|} d_i$$

Une repr. F est stable par rapport à $\vec{\theta}$ si

pour $\forall F' \subset F$ ($F' \neq 0$)

$$\rho(F'; \vec{\theta}) < \rho(F, \vec{\theta})$$

semi-stable si :

$$\textcircled{2} \quad \vec{z} = (z_1, \dots, z_{|\mathbb{Q}_0|}) \in \mathcal{H}^{|\mathbb{Q}_0|}$$

$$\text{où } \mathcal{H} = \{z \in \mathbb{C}^n / \operatorname{Im} z > 0\}$$

charge centrale :

$$z(F) = \vec{z} \cdot \vec{d} \in \mathcal{H}$$

une repr. F est stable par rapport à \vec{z} si pour $\forall F' \subset F$

$$\arg(z(F')) < \arg(z(F))$$

Le lien entre 1 et 2 :

$$\theta_i = \operatorname{Im}\left(\frac{z_i}{z(M)}\right)$$

M une repr. t. q. $\vec{J}(M)$ est t. q. $\sum Q_i d_i(M) = 0$

Exemples

$$\theta_1 < \theta_2$$

F_0, F_1, F_2 - stables

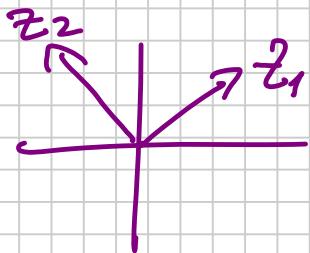
$$M(F_3) = \frac{\theta_1 + \theta_2}{2} < \theta_2 \text{ donc}$$

F_3 n'est pas stable.

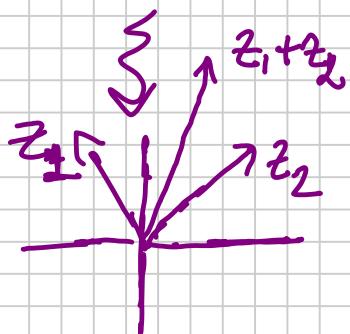
$$\theta_1 > \theta_2$$

F_0, F_1, F_2, F_4 non-

stable
Passage de $\theta_1 < \theta_2$ à $\theta_1 > \theta_2$
est un exemple de
Wall crossing.



F_1, F_2



F_1, F_2, F_4
 z_1 z_2 $z_1 + z_2$
 charge centrale de repn.

En général il n'y a pas de correspondance biunivoque entre les charges et représentations particulières

Espace de modules de repns

$M(\vec{d}, \vec{\theta})$: ensemble des

classes isomorphes de représentations semi-stables avec vec. de dim \vec{d} et paramètres de stabilité $\vec{\theta}$

Si semi-stable cimplique stable

$M(\vec{d}, \vec{\theta}) =$ variété projective lisse alors \vec{d} est primitive, c. à d. il n'y a pas de $n > 1$ divisant d_i .

Automorphismes

Exemple $\mathbb{C}^{d_3} \rightarrow \mathbb{C}^{d_2} \hookrightarrow \mathrm{GL}(d_2)$

$$\downarrow \quad \downarrow$$

$\mathbb{C}^{d_1} \subset \mathbb{C}^{d_2}$

$$G_d = \prod_{i=1}^n \mathrm{GL}(d_i)$$

$$g \in G_d \quad g \cdot f_a = (g_{b(a)}, g_{s(a)}^{-1})$$

Diagonale:

$(g_{b(a)}, g_{s(a)}) = (t \cdot 1, t^{-1})$, $t \in \mathbb{C}^*$

- l'espace de modules est alors Espace d'applications / action de G_d

Ex. $\theta_1 > \theta_2$

$$1) : \xrightarrow{z} ? \quad z \in \mathbb{C}^*$$

$$M((1,1), \vec{\theta}) = \frac{\mathbb{C}^*}{\mathbb{C}^*} = \{1\}$$

$$2) : \xrightarrow{\infty} ?$$

$$M((1,1), \vec{\theta}) = \mathbb{C}^{\mathbb{Z} \setminus \{0\}} / \mathbb{C}^* = P^{\mathbb{Z}-1}$$

Invariants topologiques

Soit M une variété complexe. On définit les notions suivantes
(cadre générale)

$$h^{p,q}(M) = \dim H^{p,q}(M, \mathbb{C})$$

Charact. d'Euler :

$$\chi(M) = \sum_{p,q} (-1)^{p+q} h^{p,q}(M)$$

Polynôme de Poincaré :

$$P(M, y) = \sum_{p,q} y^{p+q} h^{p,q}(M)$$

Polynôme de Dolbeault

$$P(M, y, t) = \sum y^{p+q} t^{p-q} h^{p,q}(M)$$

Ici pour un espace de

module on définit
(espace de module est lisse, compact)

Les invariants de Donaldson -

Thomas :

numérique :

$$\mathcal{L}(\vec{d}, \vec{\theta}) = (-1)^{\dim M(\vec{d}, \vec{\theta})} \chi(M(\vec{d}, \vec{\theta}))$$

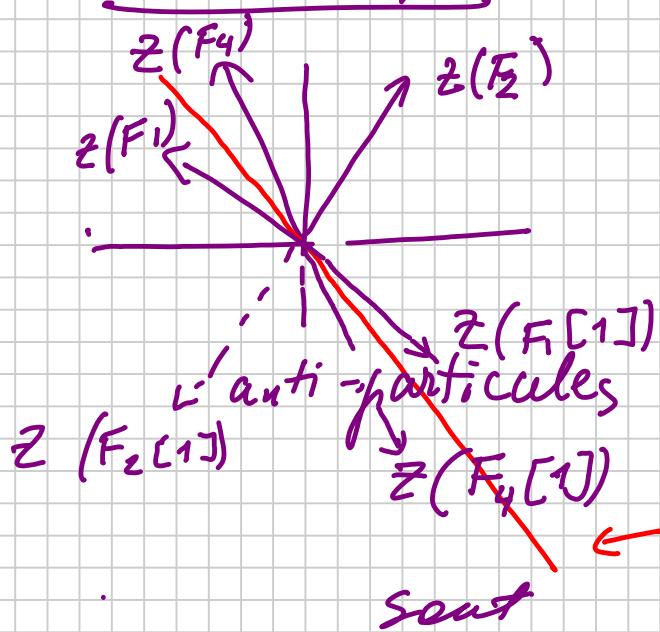
motrique :

$$\mathcal{L}(\vec{d}, \vec{\theta}, y) = y^{-\dim_{\mathbb{C}} M(\vec{d}, \vec{\theta})} P(M(\vec{d}, \vec{\theta}), y)$$

En physique, et inv. calcul
un nombre de l'états quantiques

Mutation dans ce contexte
dépend des paramètres de
stabilité.

Un exemple: $\theta_1 > \theta_2$



Catégorie
de représentations
de carquois.

le dessin-plan
définie quelles
particules

$$\underline{z}(F) = d \cdot \vec{z}$$

Charge centrale : forme linéaire sur le gp. de Grothendieck de la catégorie dérivée de repr. de Carqueir.

Mutation de Carqueir est la même +

$$\varepsilon = 1 \text{ mut. à droite}$$

$$\varepsilon = -1 \text{ mut. à gauche}$$

$\gamma_{ij} = \# \text{ flèches de } i \text{ à } j$
mutation au sommet k

$$\gamma'_{ij} = \begin{cases} -\gamma_{ij} & \text{si } i = k \\ \gamma_{ij} + \max(0, \gamma_{ik} \gamma_{kj}) \operatorname{sign}(\gamma_{kj}) & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$z'_i = \begin{cases} -z_i & \text{si } i = k \\ z_i + \max(0, \varepsilon \gamma_{ik}) z_k & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$d'_i = \begin{cases} -d_i + \sum_{j \neq k} d_j \max(0, \varepsilon \gamma_{ji}) & \text{si } i = k \\ d_i & \text{si } i \neq k \end{cases}$$

$$\mathcal{L}(\vec{d}, \vec{z}, Q) = \mathcal{L}(\vec{d}', \vec{z}', Q)$$