

Subgrupos parabólicos

1/11/2021

Índice

1	Subgrupos de Borel y subgrupos parabólicos	1
1.1	en grupos algebraicos suaves	1
1.2	en grupos algebraicos	4
2	Curvas y subgrupos parabólicos	5
3	Subgrupos parabólicos de un grupo reductivo	7
3.1	Raíces y subgrupos parabólicos	7
3.2	El subgrupo parabólico opuesto	7
	Referencias	7

1 Subgrupos de Borel y subgrupos parabólicos

1.1 en grupos algebraicos suaves

En esta sección, G denota un grupo algebraico conexo sobre un cuerpo algebraicamente cerrado $k = \bar{k}$. Asumimos, también, que G es geoméricamente reducido, o, lo que es lo mismo, un grupo algebraico suave, es decir, una variedad.¹

Definición 1.1. ² Un *subgrupo de Borel* de G es un subgrupo $B \leq G$ soluble, conexo y maximal con respecto a estas propiedades.

Observación 1.2. En esta sección –en particular, en la Definición 1.1– “subgrupo” quiere decir subgrupo algebraico que es subvariedad. En particular, un subgrupo de Borel $B \leq G$ es un grupo algebraico *suave*.³

Un grupo abstracto G es *soluble*, si existe una cadena finita de subgrupos

$$G = G_0 \supset G_1 \supset \cdots \supset G_s = e$$

tal que $G_{i+1} \triangleleft G_i$ y que cada cociente G_i/G_{i+1} sea abeliano.

¹[2, pp. 12, 13]

²[2, Definition 17.6]

³El lunes había dicho, erróneamente, que no le pedíamos a B que fuese suave.

Ejemplo 1.3. En $G = \mathrm{GL}_n$, el subgrupo de matrices triangulares superiores $B = \mathsf{T}_n$ es un subgrupo de Borel. Por ejemplo, para $n = 4$,

$$\mathsf{T}_4 = \begin{bmatrix} * & * & * & * \\ & * & * & * \\ & & * & * \\ & & & * \end{bmatrix} \supset \mathsf{U}_4 = \begin{bmatrix} 1 & * & * & * \\ & 1 & * & * \\ & & 1 & * \\ & & & 1 \end{bmatrix} \supset \begin{bmatrix} 1 & 0 & * & * \\ & 1 & 0 & * \\ & & 1 & 0 \\ & & & 1 \end{bmatrix} \supset \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & * \\ & 1 & 0 & 0 \\ & & 1 & 0 \\ & & & 1 \end{bmatrix} \supset \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ & 1 & 0 & 0 \\ & & 1 & 0 \\ & & & 1 \end{bmatrix}$$

Esta sucesión muestra, también, que U_4 es *nilpotente*.

Siguiendo con el Ejemplo 1.3,

Proposición 1.4. *todo subgrupo de Borel de GL_n es conjugado a T_n .*

Un grupo algebraico G (arbitrario) se dice *triagonalizable*,⁴ si toda representación no nula posee un autovector. En tal caso, si (V, ρ) es una representación de dimensión $n < \infty$, existe una base de V con respecto a la cual $\rho(G) \subset \mathsf{T}_n$. La demostración de la Proposición 1.4 se basa en el siguiente resultado.

Teorema 1.5 (Lie-Kolchin).⁵ *Sobre un cuerpo algebraicamente cerrado, un grupo algebraico suave y conexo es soluble, si y sólo si es triagonalizable.*

Demostración de 1.4. Sea $B \leq \mathrm{GL}_n$ un subgrupo de Borel. De acuerdo con la Observación 1.2, como B es suave, conexo y soluble, podemos aplicar el Teorema 1.5. Concluimos, entonces, que la representación $B \hookrightarrow \mathrm{GL}_{k^n}$ admite una base (de k^n) con respecto a la cual $B \subset \mathsf{T}_n$. Dicho de otra manera, existe $g \in \mathrm{GL}_n(k)$ tal que

$$gBg^{-1} \subset \mathsf{T}_n.$$

Finalmente, por maximalidad de B , la inclusión anterior es una igualdad. □

Podemos expresar la conclusión de la Proposición 1.4 de una manera más invariante usando la noción de *banderas*.

Sea V un k -espacio vectorial. Una *bandera* en V es una cadena finita

$$F \quad : \quad 0 = V_0 \subsetneq V_1 \subsetneq \cdots \subsetneq V_s = V \tag{1}$$

de subespacios de V . El *estabilizador de una bandera* F como en (1) es el subgrupo $B_F \leq \mathrm{GL}_V$ más grande con la propiedad de que, para todo i

$$B_F \cdot V_i \subset V_i.$$

Decimos que una bandera como (1) es *maximal*, si $s = \dim(V)$; en tal caso, la codimensión de V_{i-1} en V_i es 1.

Sea F una bandera maximal en V y sea B_F su estabilizador. Entonces, tomando como base de V un conjunto de la forma $\{v_1, \dots, v_s\}$ tal que $v_i \in V_i \setminus V_{i-1}$, vemos que B_F coincide con el grupo T_n . Recíprocamente, si $B \leq \mathrm{GL}_V$ es un subgrupo de Borel, como B es triagonalizable, existe $v_1 \in V$ tal que $V_1 := \langle v_1 \rangle$ es un autoespacio

⁴[2, Definition 16.1]

⁵[2, Theorem 16.30]

para la acción de B . Esta acción descende al cociente V/V_1 y concluimos que existe $v_2 \in V \setminus V_1$ tal que $V_2 := \langle v_1, v_2 \rangle$ sea un autoespacio para B . Inductivamente, por la “triagonalizabilidad” de B , podemos construir una bandera maximal $F = (V_i)_i$ tal que $B \cdot V_i \subset V_i$. En particular, $B \subset B_F$ y, por maximalidad de B en tanto subgrupo soluble conexo,

$$B = B_F .$$

Es decir, los subgrupos de Borel de GL_V son, exactamente, los estabilizadores de banderas en V maximales. Por último, como GL_V actúa transitivamente en el conjunto de bases de V , concluimos que todos los subgrupos de Borel de GL_V son conjugados (por un elemento de $\mathrm{GL}_V(k)$).

Esta propiedad del grupo general lineal es válida en general.

Teorema 1.6. ⁶ *Dos subgrupos de Borel de G son conjugados por un elemento de $G(k)$.*

Observación 1.7. Existen subgrupos de Borel. Podemos empezar con cualquier subgrupo conexo soluble (hay, al menos, uno: $\{e\}$) y considerar todos los subgrupo conexos solubles que lo contienen. Los de dimensión máxima son los subgrupos de Borel.⁷

Si $T \leq G$ es un toro, entonces es conexo y soluble y está contenido en un subgrupo soluble y conexo maximal, es decir, en un subgrupo de Borel. A un par (B, T) donde $T \leq G$ es un toro maximal y $B \leq G$ es un subgrupo de Borel que lo contiene se lo llama *par de Borel*. Así, todo toro maximal forma parte de un par de Borel y, como hay al menos, un par de Borel y los subgrupos de Borel son todos conjugados, todo subgrupo de Borel forma parte de un par de Borel.

Teorema 1.8. ⁸ *Dos toros maximales de G son conjugados por un elemento de $G(k)$.*

Definición 1.9. ⁹ Un *subgrupo parabólico* de G es un subgrupo $P \leq G$ que contiene algún subgrupo de Borel.

El grupo G es, trivialmente, parabólico.

Proposición 1.10. ¹⁰ *El grupo G contiene subgrupos parabólicos propios, si y sólo si no es soluble.*

⁶[2, Theorem 17.9]

⁷La *dimensión* de un esquema irreducible de tipo finito se define como el supremo (máximo) de las longitudes de cadenas

$$Z = Z_d \subset \cdots Z_1 \subset Z_0$$

de subesquemas cerrados [2, § A.24]. Por otro lado, los subgrupos algebraicos de un grupo algebraico son cerrados para la topología Zariski [2, Proposition 1.41]. En particular, si $H \leq H' \leq G$ son subgrupos, entonces o bien $H = H'$, o bien $\dim(H) < \dim(H')$.

⁸[2, Theorem 17.10]

⁹C.f. [2, Theorem 17.16]

¹⁰[2, Corollary 17.17]

Demostración. Si G es soluble, entonces $B = G$ es el único subgrupo de Borel y, en particular $P = G$ es el único subgrupo parabólico. Recíprocamente, si G no es soluble y $B \leq G$ es un subgrupo de Borel, necesariamente, $B \neq G$. El subgrupo B es un subgrupo parabólico propio. \square

Observación 1.11. En esta demostración usamos que siempre existen subgrupos de Borel si G es algebraico y suave, definido sobre un cuerpo algebraicamente cerrado.

Ejemplo 1.12. En $G = \mathrm{GL}_4$, los subgrupos

$$\left\{ \begin{bmatrix} * & * & * & * \\ * & * & * & * \\ & & * & * \\ & & * & * \end{bmatrix} \right\} \quad \text{y} \quad \left\{ \begin{bmatrix} * & * & * & * \\ & * & * & * \\ & * & * & * \\ & & & * \end{bmatrix} \right\}$$

contiene a T_4 y son parabólicos. Un poco más en general, en GL_n , los subgrupos de matrices triangulares superiores en bloques (para cualquier elección de tamaño de los bloques diagonales) contiene a T_n y son parabólicos.¹¹

La descripción de los subgrupos parabólicos del Ejemplo 1.12 se puede dar en términos de banderas. Dados un k -espacio vectorial V y banderas $F = (V_i)_i$ y $\tilde{F} = (\tilde{V}_j)_j$ en V , decimos que \tilde{F} *extiende a* F , si, para cada índice i , existe $j = j(i)$ tal que $V_i = \tilde{V}_j$. Si llamamos P_F al estabilizador de F y $B_{\tilde{F}}$ al estabilizador de \tilde{F} , entonces P_F es parabólico, porque $P_F \geq B_{\tilde{F}}$ y $B_{\tilde{F}}$ es de Borel.¹²

Observación 1.13. Los subgrupos de Borel son los subgrupos parabólicos minimales.

1.2 en grupos algebraicos

En esta sección, G denota un grupo algebraico, sin otras imposiciones. Dejamos, también, de asumir que $k = \bar{k}$.

Definiciones 1.14.¹³ Un subgrupo $B \leq G$ es un *subgrupo de Borel*, si $B_{\bar{k}}$ es un subgrupo de Borel de $G_{\bar{k}}$ en el sentido de la Definición 1.1. Un subgrupo $P \leq G$ es un *subgrupo parabólico*, si $P_{\bar{k}}$ es un subgrupo parabólico de $G_{\bar{k}}$ en el sentido de la Definición 1.9.

Observación 1.15. Puede suceder que un grupo G no posea subgrupos de Borel. En la definición, no estamos pidiendo, sobre k , las mismas condiciones que antes pedíamos sobre la clausura algebraica. Específicamente, un subgrupo soluble, conexo maximal en G *no necesariamente es un subgrupo de Borel*; no podemos repetir el argumento de la Observación 1.7.

¹¹Ver el Ejemplo ??.

¹²Esto no significa que todos los subgrupos parabólicos de GL_n sean de esta forma, es decir, conjugados a un subgrupo de matrices triangulares superiores en bloques. Que esto es así es consecuencia de la expresión (??).

¹³[1, Definition 1.29]. C.f. [2, § 17.66]

Observación 1.16. Por la misma razón, podría darse el caso de un grupo que no posea subgrupos parabólicos propios (el grupo mismo *siempre* es parabólico). También podría ocurrir que existan subgrupos parabólicos, pero que éstos no contengan subgrupos de Borel.

Definición 1.17. Si G posee un subgrupo de Borel, se dice que G es *quasi-split*. Los subgrupos de Borel, si existieren, serán subgrupos parabólicos minimales.

2 Curvas y subgrupos parabólicos

A continuación, veremos cómo asociarle un esquema a un cocarácter del grupo G y veremos que, en el caso de los grupos reductivos, esta construcción da lugar a los subgrupos parabólicos de G .

Sean X una variedad afín y $\mathcal{O}(X)$ su anillo de funciones regulares. Sea $\lambda : \mathbb{A}^1 \setminus \{0\} \rightarrow X$ un morfismo. En términos de morfismos de k -álgebras, $\lambda = \varphi^*$ para cierto morfismo $\varphi : \mathcal{O}(X) \rightarrow k[T, T^{-1}]$. Decimos que *existe el límite de $\lambda(t)$ cuando t tiende a 0*, si λ se extiende a un morfismo $\tilde{\lambda} : \mathbb{A}^1 \rightarrow X$.¹⁴ En términos de φ , pedimos que se correstrinja a $\tilde{\varphi} : \mathcal{O}(X) \rightarrow k[T]$, es decir que $\varphi(f) = f \circ \lambda$ sea un polinomio para toda $f \in \mathcal{O}(X)$. Definimos, en ese caso,

$$\lim_{t \rightarrow 0} \varphi(t) := \varphi(0) .$$

Sea, ahora, $\lambda : \mathbb{G}_m \rightarrow G$ un cocarácter (un cocarácter es como una curva en G). Entonces λ determina una acción en G por conjugación:

$$t \cdot g = \lambda(t) g \lambda(t)^{-1} .$$

Definimos un grupo algebraico $P(\lambda)$ asociado a esta acción por¹⁵

$$P(\lambda)(R) := \left\{ g \in G(R) : \text{existe } \lim_{t \rightarrow 0} t \cdot g \right\} .$$

Ejemplo 2.1. ¹⁶ En $G = \mathrm{SL}_2$, sea λ el cocarácter $t \mapsto \mathrm{diag}(t, t^{-1}) = \begin{bmatrix} t & \\ & t^{-1} \end{bmatrix}$. La acción en G está dada por

$$\begin{bmatrix} t & \\ & t^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t & \\ & t^{-1} \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} a & t^2 b \\ t^{-2} c & d \end{bmatrix}$$

y el límite $t \rightarrow 0$ existe, si y sólo si $c = 0$. Entonces

$$P(\lambda) = \left\{ \begin{bmatrix} a & b \\ & a^{-1} \end{bmatrix} \right\} .$$

¹⁴[2, § 13.b]

¹⁵[2, Proposition 13.28]

¹⁶[2, Example 13.31]

Ejemplo 2.2. ¹⁷ En $G = \mathrm{GL}_3$, $\lambda : t \mapsto \mathrm{diag}(t^{m_1}, t^{m_2}, t^{m_3})$ con $m_1 \geq m_2 \geq m_3$ fijos. Entonces

$$\begin{aligned} \text{si } m_1 > m_2 > m_3, \quad P(\lambda) &= \left\{ \begin{bmatrix} * & * & * \\ & * & * \\ & & * \end{bmatrix} \right\}, \\ \text{si } m_1 = m_2 > m_3, \quad P(\lambda) &= \left\{ \begin{bmatrix} * & * & * \\ * & * & * \\ & & * \end{bmatrix} \right\}. \end{aligned}$$

Definición 2.3. ¹⁸ Dado un grupo algebraico suave G , su *radical unipotente* es el subgrupo normal, suave, conexo y unipotente maximal; lo denotamos $R_u(G)$. Un grupo algebraico G es *reductivo*, si es suave, conexo y $R_u(G_k) = e$.

Teorema 2.4. ¹⁹ Sea G un grupo reductivo y sea $\lambda : \mathbb{G}_m \rightarrow G$ un cocarácter. Entonces $P(\lambda)$ es un grupo parabólico y así son todos.

Proposición 2.5. ²⁰ Si G es reductivo, entonces G contiene subgrupos parabólicos propios, si y sólo si posee un toro escindido no central.

Demostración. Demostramos únicamente que la condición es necesaria. Si no hay toros escindidos no centrales en G , la imagen de cualquier cocarácter $\lambda : \mathbb{G}_m \rightarrow G$ debe caer en el centro $\lambda(\mathbb{G}_m) \subset Z(G)$ y, por lo tanto, $P(\lambda) = G$. Pero todos los subgrupos parabólicos son de la forma $P(\lambda)$ para algún cocarácter. \square

Para demostrar la suficiencia, tenemos que definir, dado un cocarácter $\lambda : \mathbb{G}_m \rightarrow G$, el subgrupo²¹ $U(\lambda) \leq P(\lambda)$ que a cada k -álgebra R le asigna

$$U(\lambda)(R) = \left\{ g \in G(R) : \lim_{t \rightarrow 0} t \cdot g = e \right\}.$$

Necesitaremos, también, el centralizador $Z(\lambda) = C_G(\lambda \mathbb{G}_m)$.

Ejemplo 2.6. Siguiendo con el Ejemplo 2.1, para el cocarácter $\lambda(t) = \mathrm{diag}(t, t^{-1})$, el centralizador de $\lambda \mathbb{G}_m$ está dado por

$$Z(\lambda) = \left\{ \begin{bmatrix} a & \\ & a^{-1} \end{bmatrix} \right\},$$

que es el toro maximal de SL_2 . Si $g = \begin{bmatrix} a & b \\ & d \end{bmatrix} \in P(\lambda)$, el límite es $\lim_{t \rightarrow 0} t \cdot g = \begin{bmatrix} a & \\ & d \end{bmatrix}$. De esto, deducimos que

$$U(\lambda) = \left\{ \begin{bmatrix} 1 & b \\ & 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

¹⁷[2, Example 13.32]

¹⁸[2, § 6.46]

¹⁹[2, Theorem 25.1]

²⁰[2, Proposition 25.2]

²¹[2, Proposition 13.29]

Ejemplo 2.7. En el Ejemplo 2.2, $G = \mathrm{GL}_3$ y $\lambda(t) = \mathrm{diag}(t^{m_1}, t^{m_2}, t^{m_3})$. La acción está dada por

$$\lambda(t) \begin{bmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{bmatrix} \lambda(t)^{-1} = \begin{bmatrix} a & t^{m_1-m_2}b & t^{m_1-m_3}c \\ t^{m_2-m_1}d & e & t^{m_2-m_3}f \\ t^{m_3-m_1}g & t^{m_3-m_2}h & i \end{bmatrix}.$$

Si $m_1 = m_2 > m_3$,

$$Z(\lambda) = \left\{ \begin{bmatrix} * & * & \\ * & * & \\ & & * \end{bmatrix} \right\} \quad \text{y} \quad U(\lambda) = \left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 & * \\ 0 & 1 & * \\ & & 1 \end{bmatrix} \right\}.$$

Proposición 2.8. ²² Si G es un grupo algebraico suave, entonces $P(\lambda)$, $U(\lambda)$ y $Z(\lambda)$ son subgrupos algebraicos suaves de G . Además, $U(\lambda)$ es normal en $P(\lambda)$ y unipotente²³ y la multiplicación induce un isomorfismo

$$U(\lambda) \rtimes Z(\lambda) \rightarrow P(\lambda). \quad (2)$$

Un grupo algebraico G (arbitrario) se dice *unipotente*,²⁴ si toda representación no nula posee un vector fijo (un autovector con autovalor asociado 1). En tal caso, si (V, ρ) es una representación de dimensión $n < \infty$, existe una base de V con respecto a la cual $\rho(G) \subset \mathrm{U}_n$ (el subgrupo de las matrices triangulares superiores T_n con 1 en la diagonal).

Fin de la demostración de 2.5. Si un grupo reductivo G no posee subgrupos parabólicos propios, entonces, para todo cocarácter λ , vale que $P(\lambda) = G$. Por otro lado, como $U(\lambda)$ es unipotente y normal en G reductivo, $U(\lambda) = e$. En particular, $C(\lambda \mathbb{G}_m) = Z(\lambda) = G$ y $\lambda(\mathbb{G}_m) \subset G$. Si $T \simeq \mathbb{G}_m^k \leq G$ es un toro escindido de G , entonces existen cocaracteres $\lambda_1, \dots, \lambda_k : \mathbb{G}_m \rightarrow G$ tales que

$$T = \lambda_1(\mathbb{G}_m) \times \dots \times \lambda_k(\mathbb{G}_m) \subset Z(G).$$

En definitiva, todo toro escindido es central. □

3 Subgrupos parabólicos de un grupo reductivo

3.1 Raíces y subgrupos parabólicos

3.2 El subgrupo parabólico opuesto

Referencias

- [1] J. R. Getz and H. Hahn. *An Introduction to Automorphic Representations*. Springer, 2021.

²²[2, Theorem 13.33]. Este resultado también garantiza que P , U y Z son conexos, si G lo es.

²³[2, Example 14.13]

²⁴[2, § 6.45]

- [2] J. S. Milne. *Algebraic groups. The Theory of Group Schemes of Finite Type Over a Field*. Vol. 170. Cambridge: Cambridge University Press, 2017, pp. xvi + 644.