

No sé muy bien ni qué quiero hacer.

Voy a estudiar $SL_2(\mathbb{Z})/\mathbb{S}$, donde

$$\mathbb{S} = \left\langle \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \right\rangle = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \mid \begin{array}{l} a \equiv d \equiv 1 \pmod{4} \\ b \equiv c \equiv 0 \pmod{2} \end{array} \right\}$$

Para ello, voy a hacer un estudio exhaustivo y nada agradable de la clase de equivalencia donde acabaría cierta matriz \mathcal{M} en función de sus coeficientes módulo 2 y módulo 4.

A lo mejor no la hago taaaan exhaustiva, y sólo hago unos pocos casos.

1. Las clases de equivalencia

Sea $\mathcal{M} = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$

1. Si $b \equiv c \equiv 0 \pmod{2}$:

$$\begin{aligned} \phi(\mathcal{M}) = \begin{pmatrix} x & 0 \\ 0 & t \end{pmatrix} &\implies \phi(\overline{\mathcal{M}}) = \phi(\mathcal{M}\mathbb{S}) = \begin{pmatrix} x & 0 \\ 0 & t \end{pmatrix} \\ &\implies \varphi(\overline{\mathcal{M}}) = \left\{ \begin{pmatrix} x & 0 \\ 0 & t \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x & 0 \\ 2 & t \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x & 2 \\ 0 & t \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x & 2 \\ 2 & t \end{pmatrix} \right\} \\ &\implies \overline{\mathcal{M}} \subseteq \varphi^{-1} \left(\left\{ \begin{pmatrix} x & y \\ z & t \end{pmatrix} \mid (y, z) \in \{0, 2\} \right\} \right) \end{aligned}$$

Lo chuliguay es que \subseteq es un $=$, ya que ninguna clase $\overline{\mathcal{N}} \neq \overline{\mathcal{M}}$ tiene un representante $\mathcal{N} \in \overline{\mathcal{N}}$ tal que $\varphi(\mathcal{N}) \in \varphi(\overline{\mathcal{M}})$. No voy a repetir ese argumento, y a partir de ahora pondré siempre los $=$.

El caso es que $\overline{\mathcal{M}} = \varphi^{-1} \left(\left\{ \begin{pmatrix} x & y \\ z & t \end{pmatrix} \mid (y, z) \in \{0, 2\} \right\} \right)$ y que como $\begin{pmatrix} x & y \\ z & t \end{pmatrix} \in SL_2(\mathbb{Z}/4\mathbb{Z})$, sabemos que $(x, t) = (1, 1)$ o $(x, t) = (3, 3)$.

1.1. Si $(x, t) = (1, 1)$, tenemos una clase de equivalencia

$$\overline{\mathcal{M}_1} = \varphi^{-1} \left(\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}, \right\} \right)$$

1.2. Si $(x, t) = (3, 3)$, tenemos una clase de equivalencia

$$\overline{\mathcal{M}_2} = \varphi^{-1} \left(\left\{ \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}, \right\} \right)$$

2. Si $b \equiv 0 \pmod{2}, c \equiv 1 \pmod{2}$:

$$\begin{aligned} \phi(\mathcal{M}) = \begin{pmatrix} x & 0 \\ 1 & t \end{pmatrix} &\implies \phi(\overline{\mathcal{M}}) = \phi(\mathcal{MS}) = \left\{ \begin{pmatrix} x & 0 \\ 1 & t \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x & 0 \\ 1 & t+2 \end{pmatrix}, \right\} \\ &\implies \varphi(\overline{\mathcal{M}}) = \left\{ \begin{pmatrix} x & y \\ z & n \end{pmatrix} \left| \begin{array}{l} n \in \{t, t+2\} \\ y \in \{0, 2\} \\ z \in \{1, 3\} \end{array} \right. \right\} \end{aligned}$$

En este caso, tenemos que $\overline{\mathcal{M}} = \varphi^{-1} \left(\left\{ \begin{pmatrix} x & y \\ z & n \end{pmatrix} \left| \begin{array}{l} n \in \{t, t+2\} \\ y \in \{0, 2\} \\ z \in \{1, 3\} \end{array} \right. \right\} \right)$ y que como $\begin{pmatrix} x & y \\ z & n \end{pmatrix} \in SL_2(\mathbb{Z}/4\mathbb{Z})$,

sabemos que $(x, t) = (1, 1), (1, 3), (3, 1)$ o $(3, 3)$.

Según esto:

2.1. Si $(x, t) = (1, 1)$ o $(x, t) = (1, 3)$, tenemos una clase de equivalencia

$$\overline{\mathcal{M}_3} = \varphi^{-1} \left(\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 3 \end{pmatrix}, \right\} \right)$$

2.2. Si $(x, t) = (3, 1)$ o $(x, t) = (3, 3)$, tenemos una clase de equivalencia

$$\overline{\mathcal{M}_4} = \varphi^{-1} \left(\left\{ \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 3 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 3 & 3 \end{pmatrix}, \right\} \right)$$

3. Si $b \equiv 1 \pmod{2}, c \equiv 0 \pmod{2}$:

$$\begin{aligned} \phi(\mathcal{M}) = \begin{pmatrix} x & 0 \\ 1 & t \end{pmatrix} &\implies \phi(\overline{\mathcal{M}}) = \phi(\mathcal{MS}) = \left\{ \begin{pmatrix} x & 0 \\ 1 & t \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x+2 & 1 \\ 0 & t \end{pmatrix}, \right\} \\ &\implies \varphi(\overline{\mathcal{M}}) = \left\{ \begin{pmatrix} m & y \\ z & t \end{pmatrix} \left| \begin{array}{l} m \in \{x, x+2\} \\ y \in \{1, 3\} \\ z \in \{0, 2\} \end{array} \right. \right\} \end{aligned}$$

En este caso, tenemos que $\overline{\mathcal{M}} = \varphi^{-1} \left(\left\{ \begin{pmatrix} m & y \\ z & t \end{pmatrix} \left| \begin{array}{l} m \in \{x, x+2\} \\ y \in \{1, 3\} \\ z \in \{0, 2\} \end{array} \right. \right\} \right)$ y que como $\begin{pmatrix} m & y \\ z & t \end{pmatrix} \in SL_2(\mathbb{Z}/4\mathbb{Z})$,

sabemos que $(x, t) = (1, 1), (1, 3), (3, 1)$ o $(3, 3)$.

Según esto:

3.1. Si $(x, t) = (1, 1)$ o $(x, t) = (3, 1)$, tenemos una clase de equivalencia

$$\overline{\mathcal{M}_5} = \varphi^{-1} \left(\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & 3 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}, \right\} \right)$$

3.2. Si $(x, t) = (1, 3)$ o $(x, t) = (3, 3)$, tenemos una clase de equivalencia

$$\overline{\mathcal{M}_6} = \varphi^{-1} \left(\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 2 & 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 & 3 \\ 0 & 3 \end{pmatrix}, \right\} \right)$$

4. Si $b \equiv c \equiv 1 \pmod{2}$:

$$\begin{aligned} \phi(\mathcal{M}) = \begin{pmatrix} x & 1 \\ 1 & t \end{pmatrix} &\implies \phi(\overline{\mathcal{M}}) = \phi(\mathcal{MS}) = \left\{ \begin{pmatrix} x & 0 \\ 1 & t \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x & 0 \\ 1 & t+2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x+2 & 0 \\ 1 & t \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} x+2 & 0 \\ 1 & t+2 \end{pmatrix} \right\} \\ &\implies \varphi(\overline{\mathcal{M}}) = \left\{ \begin{pmatrix} m & y \\ z & n \end{pmatrix} \left| \begin{array}{l} m \in \{x, x+2\} \\ n \in \{t, t+2\} \\ y, z \in \{1, 3\} \end{array} \right. \right\} \end{aligned}$$

Ahora, tenemos que $\overline{\mathcal{M}} = \varphi^{-1} \left(\left\{ \begin{pmatrix} m & y \\ z & n \end{pmatrix} \left| \begin{array}{l} m \in \{x, x+2\} \\ n \in \{t, t+2\} \\ y, z \in \{1, 3\} \end{array} \right. \right\} \right)$ y que como $\begin{pmatrix} m & y \\ z & t \end{pmatrix} \in SL_2(\mathbb{Z}/4\mathbb{Z})$,

sabemos que $(x, t) = (1, 1), (1, 3), (3, 1)$ o $(3, 3)$.