

dg-categorie giocattolo

Nei primi due seminari dovremmo essere arrivati a convincerci di questo fatto: a partire da una dg-categoria \mathcal{A} sia possibile costruire una categoria triangolata $\text{Triang}(\mathcal{A})$, la categoria triangolata libera generata da \mathcal{A} . Un esempio classico di questa costruzione (ed in effetti quello che la motiva: la costruzione generale altro non è che la parafrasi di questo caso particolare) si ha con \mathcal{A} la categoria degli A -moduli (i cui morfismi sono complessi con il differenziale banale), per qualche anello commutativo con unità A . In questo caso si trova $\text{Triang}(A\text{-mod}) = D^b(C(A\text{-mod}))$, la categoria derivata (limitata) dei complessi di A -moduli.

Vediamo qualche esempio “più piccolo” di dg-categoria. Il più piccolo possibile è ovviamente quello con un solo oggetto: in tal caso \mathcal{A} è semplicemente una dg-algebra graduata. In particolare ogni algebra graduata A^\bullet può essere pensata come una dg-categoria con un solo oggetto (con differenziale banale). L’assenza di differenziale in A^\bullet permette di costruire la seguente variante con molti oggetti: sia S un qualunque sottoinsieme di \mathbb{Z} ; indichiamo con A_S^\bullet la dg-categoria che ha come oggetti gli elementi di S , e come morfismi

$$\text{Hom}_{A_S^\bullet}(i, j) = A^{j-i},$$

il sottomodulo degli elementi di grado $(j - i)$ di A^\bullet .

Per quel che dobbiamo dire sugli spazi proiettivi ci interesserà il seguente esempio: se V è uno spazio vettoriale complesso di dimensione $n + 1$, prendiamo $A^\bullet = \text{Sym}^\bullet(V^*)$ ed $S = \{-n, \dots, -1, 0\}$. Con questi ingredienti si costruisce una categoria triangolata

$$\text{Triang}(\text{Sym}^\bullet(V^*)_{[-n, 0]})$$

Osserviamo che

$$\text{End}_{\text{Sym}^\bullet(V^*)_{[-n, 0]}}(i) = \mathbb{C}, \quad \text{per ogni } i = -n, \dots, -1, 0$$

e che

$$\text{Hom}_{\text{Sym}^\bullet(V^*)_{[-n, 0]}}(i, j) = 0, \quad \text{se } i > j,$$

cioè i morfismi “vanno in una sola direzione”.

La risoluzione di Beilinson

Sia $\mathbb{P} = \mathbb{P}(V)$ lo spazio proiettivo su uno spazio vettoriale complesso V di dimensione $n + 1$. C’è un isomorfismo canonico

$$V^* \cong H^0(\mathbb{P}; \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(1))$$

Tensorizzando la successione di Eulero

$$0 \rightarrow \mathcal{O}_{\mathbb{P}} \rightarrow V \otimes \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(1) \rightarrow \mathcal{T}_{\mathbb{P}} \rightarrow 0$$

per $\mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-1)$ si ricava la successione esatta corta di fasci di $\mathcal{O}_{\mathbb{P}}$ -moduli localmente liberi

$$0 \rightarrow \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-1) \rightarrow V \otimes \mathcal{O}_{\mathbb{P}} \rightarrow \mathcal{T}_{\mathbb{P}}(-1) \rightarrow 0.$$

La fibra sul punto $[v]$ del fibrato vettoriale associato a $\mathcal{T}_{\mathbb{P}}(-1)$ è $V/\mathbb{C} \cdot v$.

La successione esatta lunga in coomologia fornisce

$$0 \rightarrow H^0(\mathbb{P}; \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-1)) \rightarrow V \otimes H^0(\mathbb{P}; \mathcal{O}_{\mathbb{P}}) \rightarrow H^0(\mathbb{P}; \mathcal{T}_{\mathbb{P}}(-1)) \rightarrow H^1(\mathbb{P}; \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-1)),$$

e dunque un isomorfismo canonico

$$V \cong H^0(\mathbb{P}; \mathcal{T}_{\mathbb{P}}(-1))$$

Dalla formula di Kunneth si ha allora un isomorfismo canonico

$$H^0(\mathbb{P} \times \mathbb{P}; \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(1) \boxtimes \mathcal{T}_{\mathbb{P}}(-1)) \cong \text{End}(V),$$

dove $\mathcal{F} \boxtimes \mathcal{G} = p_1^* \mathcal{F} \otimes p_2^* \mathcal{G}$ e $p_i: \mathbb{P} \times \mathbb{P} \rightarrow \mathbb{P}$ sono le proiezioni. Questo isomorfismo si realizza esplicitamente come segue:

$$\mathcal{O}_{\mathbb{P}}(1) \boxtimes \mathcal{T}_{\mathbb{P}}(-1) = \text{Hom}(p_1^* \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-1), p_2^* \mathcal{T}_{\mathbb{P}}(-1)),$$

dunque le sezioni globali di $\mathcal{O}_{\mathbb{P}}(1) \boxtimes \mathcal{T}_{\mathbb{P}}(-1)$ sono gli omomorfismi di fasci tra $p_1^* \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-1)$ e $p_2^* \mathcal{T}_{\mathbb{P}}(-1)$, ovvero il dato, per ogni $([v], [w]) \in \mathbb{P} \times \mathbb{P}$ di un morfismo lineare

$$\varphi_{[v],[w]}: \mathbb{C} \cdot v \rightarrow V/(\mathbb{C} \cdot w)$$

All'endomorfismo $\varphi: V \rightarrow V$ corrisponde il morfismo di fasci

$$\sigma_{\varphi}: v \mapsto \varphi(v) \text{ mod } (\mathbb{C} \cdot w).$$

Notiamo che il luogo degli zeri Z_{φ} della sezione σ_{φ} è l'insieme delle coppie $([v], [w])$ tali che $\varphi(v)$ è linearmente dipendente da w . In particolare, Z_{id_V} è la diagonale di $\mathbb{P} \times \mathbb{P}$.

Poiché $\mathcal{O}_{\mathbb{P}}(1) \boxtimes \mathcal{T}_{\mathbb{P}}(-1)$ è localmente libero, la contrazione con una sezione globale σ_{φ} induce la risoluzione di Koszul

$$\begin{aligned} 0 \rightarrow \wedge^n(\mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-1) \boxtimes \Omega_{\mathbb{P}}^1(1)) \rightarrow \wedge^{n-1}(\mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-1) \boxtimes \Omega_{\mathbb{P}}^1(1)) \rightarrow \cdots \rightarrow \\ \rightarrow \wedge^2(\mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-1) \boxtimes \Omega_{\mathbb{P}}^1(1)) \rightarrow \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-1) \boxtimes \Omega_{\mathbb{P}}^1(1) \rightarrow \mathcal{O}_{\mathbb{P} \times \mathbb{P}} \rightarrow \mathcal{O}_{Z_{\varphi}} \rightarrow 0. \end{aligned}$$

Prendendo $\varphi = \text{id}_V$ si ottiene la risoluzione di Beilinson:

$$\begin{aligned} 0 \rightarrow \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-n) \boxtimes \Omega_{\mathbb{P}}^n(n) \rightarrow \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(1-n) \boxtimes \Omega_{\mathbb{P}}^{n-1}(n-1) \rightarrow \cdots \rightarrow \\ \rightarrow \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-2) \boxtimes \Omega_{\mathbb{P}}^2(2) \rightarrow \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(-1) \boxtimes \Omega_{\mathbb{P}}^1(1) \rightarrow \mathcal{O}_{\mathbb{P}}(0) \boxtimes \Omega_{\mathbb{P}}^0(0) \rightarrow \mathcal{O}_{\Delta} \rightarrow 0. \end{aligned}$$

La formula di proiezione e le sue conseguenze

Consideriamo adesso un diagramma di varietà proiettive

$$\begin{array}{ccc} & Z & \\ f \swarrow & & \searrow g \\ X & & Y \end{array}$$

e un fascio coerente \mathcal{K} su Z . Allora abbiamo un morfismo tra le categorie derivate dei fasci coerenti

$$\begin{aligned} \Phi_{f,g}^{\mathcal{K}}: D^b(\text{Coh}(X)) &\rightarrow D^b(\text{Coh}(Y)) \\ \mathcal{F} &\mapsto g_*(\mathcal{K} \otimes_{\mathcal{O}_Z} f^* \mathcal{F}) \end{aligned}$$

dove, ovviamente, push-forward, pull-back e prodotto tensoriale sono derivati. Volendo evidenziare questo fatto dovremmo scrivere la meno rassicurante espressione

$$\Phi_{f,g}^{\mathcal{K}}(\mathcal{F}) = \mathbf{R}g_*(\mathcal{K} \otimes_{\mathcal{O}_Z}^{\mathbf{L}} \mathbf{L}f^* \mathcal{F}).$$

Nel caso particolare

$$\begin{array}{ccc} & Z & \\ f \swarrow & & \searrow f \\ X & & X \end{array}$$

si ha la formula di proiezione:

$$\Phi_{f,f}^{\mathcal{K}} = f_*(\mathcal{K}) \otimes_{\mathcal{O}_X} -$$

ovvero, più esplicitamente,

$$f_*(\mathcal{K} \otimes_{\mathcal{O}_Z} f^* \mathcal{F}) = f_*(\mathcal{K}) \otimes_{\mathcal{O}_X} \mathcal{F}.$$

Nel caso particolare

$$\begin{array}{ccc} & X \times X & \\ p_2 \swarrow & & \searrow p_1 \\ X & & X \end{array}$$

con $\mathcal{K} = \mathcal{O}_{\Delta}$, dove Δ indica la diagonale di $X \times X$ si ha invece

$$\Phi_{p_2,p_1}^{\mathcal{O}_{\Delta}} = \text{id}_{D^b(\text{Coh}(X))},$$

ovvero

$$p_{1*}(\mathcal{O}_\Delta \otimes_{\mathcal{O}_{X \times X}} p_2^* \mathcal{F}) = \mathcal{F}.$$

Come ultimo esempio consideriamo una sorta di ibrido tra i due casi appena visti:

$$\begin{array}{ccc} & X \times X & \\ p_1 \swarrow & & \searrow p_1 \\ X & & X \end{array}$$

con $\mathcal{K} = p_2^* \mathcal{G}$, dove G è un fascio coerente su X . In questo caso si ha (dalla formula di proiezione)

$$\Phi_{p_1, p_1}^{p_2^* \mathcal{G}} = H^*(X, \mathcal{G}) \otimes_{\mathbb{C}} -$$

dove si è usato $p_{1*} p_2^* \mathcal{G} = H^*(X, \mathcal{G}) \otimes_{\mathbb{C}} \mathcal{O}_X$. Notiamo che $\Phi_{p_1, p_1}^{p_2^* \mathcal{G}}$ trasforma un fascio coerente \mathcal{F} in una somma diretta di $\dim(H^*(X, \mathcal{G}))$ copie di \mathcal{F} . Notiamo che, sfruttando la simmetria del prodotto tensoriale, possiamo scrivere l'azione di $\Phi_{p_1, p_1}^{p_2^* \mathcal{G}}$ come

$$p_{1*}(\mathcal{F} \boxtimes \mathcal{G}) = H^*(X, \mathcal{G}) \otimes_{\mathbb{C}} \mathcal{F}.$$

Ora mettiamo insieme queste formule e la risoluzione di Beilinson, per $X = \mathbb{P}$. Allora \mathcal{O}_Δ è risolto da un complesso i cui termini sono del tipo $\mathcal{O}(-i) \boxtimes \Omega^i(i)$, con $i = 0, \dots, n$. Ne segue che ogni fascio coerente \mathcal{F} su \mathbb{P} è (a meno di isomorfismo) nella sottocategoria triangolata di $D^b(\text{Coh}(\mathbb{P}))$ generata dagli oggetti

$$\begin{aligned} p_{1*}(\mathcal{O}(-i) \boxtimes \Omega^i(i) \otimes_{\mathcal{O}_{\mathbb{P} \times \mathbb{P}}} p_2^* \mathcal{F}) &= p_{1*}(\mathcal{O}(i) \boxtimes (\Omega^i(i) \otimes_{\mathcal{O}_{\mathbb{P}}} \mathcal{F})) \\ &= \mathcal{O}(-i) \otimes_{\mathbb{C}} H^*(\mathbb{P}, \Omega^i(i) \otimes_{\mathcal{O}_{\mathbb{P}}} \mathcal{F}), \end{aligned}$$

e dunque nella sottocategoria triangolata di $D^b(\text{Coh}(\mathbb{P}))$ generata dagli oggetti $\mathcal{O}(i)$, con $i = -n, \dots, 0$.

Conclusione

Poiché i fasci $\mathcal{O}(i)$ sono localmente liberi, si ha

$$\text{Ext}^q(\mathcal{O}(i), \mathcal{O}(j)) = H^q(\mathbb{P}; \mathcal{O}(j - i)).$$

Gli unici gruppi Ext possibilmente non banali sono dunque Ext^0 ed Ext^n . Ma $H^n(\mathbb{P}; \mathcal{O}(j - i))$ è il duale di $H^0(\mathbb{P}; \mathcal{O}(i - j - n - 1))$ e dunque affinché Ext^n sia non banale deve essere $i - j \geq n + 1$ e questo non è mai possibile con $i, j \in \{-n, \dots, -1, 0\}$. Dunque

$$\text{Ext}^q(\mathcal{O}(i), \mathcal{O}(j)) = 0, \quad \text{per ogni } q \neq 0, \quad i, j = -n, \dots, -1, 0.$$

In altre parole, per questi valori di i, j si ha

$$\mathbf{R}\text{Hom}(\mathcal{O}(i), \mathcal{O}(j)) \simeq H^0(\mathbb{P}; \mathcal{O}(j - i)) \cong \text{Sym}^{j-i}(V^*)$$

e ne segue l'equivalenza di categorie triangolate

$$D^b(\text{Coh}(\mathbb{P})) = \text{Triang}(\text{Sym}^\bullet(V^*)_{[-n, 0]})$$