

Hoy: Propiedades básicas de $R(T)$

Recuerde que $T \in V_1 \otimes \dots \otimes V_k$ tiene

$$R(T) = \min \left\{ n \in \mathbb{N} : \exists D_1, \dots, D_n \stackrel{V_1 \otimes \dots \otimes V_k}{\text{DESCOMPONIBLES}} \right. \\ \left. T = D_1 + \dots + D_n \right\}$$

Ejemplo: Si $k=2$ entonces $T \in V_1 \otimes V_2 \stackrel{\psi}{\cong} \text{Hom}(V_1^*, V_2)$

$$R(T) = \dim \text{Im}(\psi(T)) \leftarrow \text{rango de alg. lineal}$$

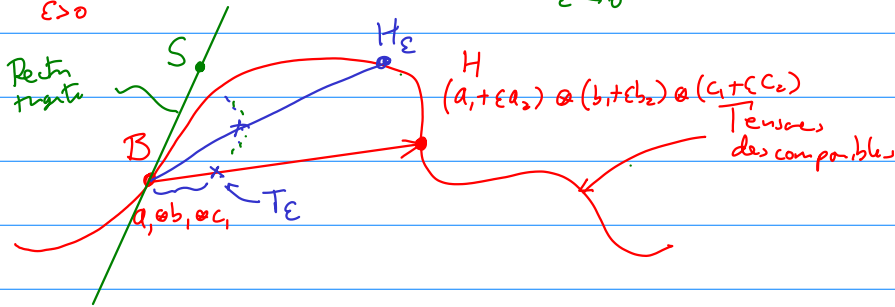
El comportamiento de $R(T)$ puede ser muy distinto al del rango de matrices.

Ejemplo: $E_n \quad \mathbb{C}^2 \otimes \mathbb{C}^2 \otimes \mathbb{C}^2$
 $\langle a_1, a_2 \rangle \otimes \langle b_1, b_2 \rangle \otimes \langle c_1, c_2 \rangle$

$$T_\epsilon := a_1 \otimes b_1 \otimes c_1 + \frac{(a_1 + \epsilon a_2) \otimes (b_1 + \epsilon b_2) \otimes (c_1 + \epsilon c_2) - a_1 \otimes b_1 \otimes c_1}{\epsilon}$$

$$T_\epsilon := B + \frac{H-B}{\epsilon}$$

$$S := \lim_{\epsilon \rightarrow 0} T_\epsilon$$



Si $\epsilon > 0$ $R(T_\epsilon) \leq 2$ porque $T_\epsilon = (1 - \frac{1}{\epsilon})B + H$

$$S = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} T_\epsilon = a_1 \otimes b_1 \otimes c_1 + \frac{\epsilon [a_2 \otimes b_1 \otimes c_1 + a_1 \otimes b_2 \otimes c_1 + a_1 \otimes b_1 \otimes c_2]}{\epsilon}$$

$$S = a_1 \otimes b_1 \otimes c_1 + a_2 \otimes b_1 \otimes c_1 + a_1 \otimes b_2 \otimes c_1 + a_1 \otimes b_1 \otimes c_2$$

* Ejercicio: (a) Demuestre que $R(S) \geq 3$

(b) Verifique que ocurre en $V_1 \otimes \dots \otimes V_k$ $k \geq 3$ $\dim(V_i) \geq 1$

NOTE QUE:

$\forall \epsilon \quad T_\epsilon \in \{ T \in \mathbb{C}^2 \otimes \mathbb{C}^2 \otimes \mathbb{C}^2 : R(T) \leq 2 \}$ NO
 $S \notin$ ES UN CONJUNTO CERRADO!

Si $k=2$ $\{T \in V_1 \otimes V_2 : R(T) \leq k\}$ si es un ~~conjunto~~
 ↗ Muy especial

Def: El "border rank" de $T \in V_1 \otimes \dots \otimes V_k$

$$R(T) = \min \left\{ n \in \mathbb{N} : \exists (T_j)_{j \in \mathbb{N}}, R(T_j) \leq n \right.$$

$$\left. \text{y } \lim_{j \rightarrow \infty} T_j = T \right\}$$

Es decir $R(T) \leq m \iff T$ es límite de tensores de rango m . Las ventajas de esta definición son:

(1) $\{T \in V_1 \otimes \dots \otimes V_k : R(T) \leq s\}$ es cerrado.

Ejercicio: Verifique esto.

(2) $\forall T \quad (R(T) \geq \underline{R(T)})$

Obs: Suponga que p es un polinomio en $V_1 \otimes \dots \otimes V_k$
 $p \in \text{Sym}^d(V_1 \otimes \dots \otimes V_k)^*$ con $p(T) = 0$
 $\forall T$ con $R(T) \leq m \implies p(T) = 0$
 en todo T con $R(T) \leq m$.

(Razon si T tiene $R(T) \leq m \exists T_j$

$\lim_{j \rightarrow \infty} T_j = T$ y $p(T_j) = 0$ luego

por continuidad $\lim_{j \rightarrow \infty} p(T_j) = 0$
 " $p(T)$)

Así que $\forall A \in V_1 \otimes \dots \otimes V_k \quad p(A) \neq 0$

$\implies \underline{R(A)} > m$

Más aún $\{T \in V_1 \otimes \dots \otimes V_k : R(T) \leq m\}$

es un conjunto definido por polinomios

así que siempre existe "tests algebraicos"

para el border rank.

Geometría
Algebraica

$$\text{Sea } T \in A \otimes (B \otimes C) = \text{Hom}(A^*, B \otimes C)$$

Convierte el rango de $T \in A \otimes B \otimes C$ en un problema sobre espacios de matrices

Teorema: $R(T) \leq m \iff$ Existen m "matrices" de rango 1 en $B \otimes C$, $b_1 \otimes c_1, \dots, b_m \otimes c_m$ tales que que $T(A^*) \subseteq \langle b_1 \otimes c_1, \dots, b_m \otimes c_m \rangle$

Ejemplo: $A \otimes B \otimes C$
 $\langle a_1 a_2 \rangle \otimes \langle b_1 b_2 \rangle \otimes \langle c_1 c_2 \rangle$
 $S = a_1 \otimes b_1 \otimes c_1 + a_2 \otimes b_1 \otimes c_1 + a_1 \otimes b_2 \otimes c_1 + a_1 \otimes b_2 \otimes c_2$
 $S(A^*)$, tomamos α_1, α_2 base de A^* dual de a_1, a_2

$$\begin{aligned} S(\alpha_1) &= b_1 \otimes c_1 + b_2 \otimes c_1 + b_1 \otimes c_2 = \begin{matrix} c_1 & c_2 \\ \beta_1 & \beta_2 \end{matrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \\ S(\alpha_2) &= b_1 \otimes c_1 = \begin{bmatrix} \beta_1 & \beta_2 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

$$S(A^*) = \left\langle \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}}_{M_1}, \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}}_{M_2} \right\rangle \subseteq \langle M_1, M_2, M_3 \rangle^{\text{Rango 1}}$$

$$\left\langle \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \right\rangle$$

$R(S) \leq 3$ ¿Cuál es el mínimo número de matrices de rango 1 que ne puedas generar $\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$ y $\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$?

Condicio: Si $a \leq b \leq c$ y $T \in A \otimes B \otimes C$
 $R(T) \leq ab$ $\text{Hom}(C^*, A \otimes B)$

Dem: $T(C^*) \subseteq A \otimes B$ luego $\dim(T(C^*)) \leq \dim(A \otimes B) = ab$
 $A \otimes B$ se puede generar mediante ab matrices de rango 1 $a_1 \dots a_a \quad b_1 \dots b_b$
 $(a_i \otimes b_j) - \text{rango 1}$

Obs: En $\mathbb{C}^2 \otimes \mathbb{C}^b \otimes \mathbb{C}^b$
 $R(T) \leq \frac{3b}{2} < 2b$ así que no es óptimo siempre.

Dem del Teorema:

Suponga que $R(T) \leq m$ es decir

$$T = \sum_{i=1}^m a_i \otimes b_i \otimes c_i \quad \text{para } a_i, b_i, c_i \in A \times B \times C$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \text{Sean } \alpha_1, \dots, \alpha_a \text{ bon dual de } A^* \\ T(\alpha_j) = \sum_{i=1}^m \alpha_j(a_i) b_i \otimes c_i = b_j \otimes c_j \\ T(A^*) \subseteq \langle \underbrace{b_1 \otimes c_1, \dots, b_m \otimes c_m}_{\text{ rango 1}} \rangle \checkmark \end{array} \right.$$

Recíprocamente, suponga que

$$T(A^*) \subseteq \langle b_1 \otimes c_1, \dots, b_m \otimes c_m \rangle$$

Sean a_1, \dots, a_m bon de A^*

$$T(\alpha_j) = \sum_{i=1}^m c_i^{(j)} b_i \otimes c_i$$

$$\text{Queremos } \vec{z}_i : \alpha_j(\vec{z}_i) = c_i^{(j)} \quad 1 \leq j \leq a$$

$$[\vec{z}_i := \sum_{j=1}^a c_i^{(j)} a_j]$$

$$T = \sum_{i=1}^m z_i \otimes b_i \otimes c_i$$

así que $R(T) \leq m$

Obs: Si $R(T) \leq m$ entonces

$$\dim(\text{im}(T(A^*))) \leq m$$

así que $T \in \text{Hom}(A^*, B \otimes C)$

tiene todos los $(m+1) \times (m+1)$ menores iguales a cero.

$$\{T: \underline{R(T)} \leq m\} \subseteq \left\{ T \in \text{Hom}(A^*, B \otimes C) \right. \\ \left. \begin{array}{l} \text{cuyos } (m+1) \times (m+1) \\ \text{menores se desvanecen} \end{array} \right\}$$

Ejemplo: $S = a_1 b_1 c_1 + a_2 b_1 c_1 + a_1 b_2 c_1 + a_1 b_1 c_2$

$$S \in A^* \otimes B \otimes C \in \text{Hom}(A^*, B \otimes C)$$

$$\begin{array}{c} \alpha_1 \quad \alpha_2 \\ \left[\begin{array}{cc|cc} b_1 \otimes c_1 & 1 & 1 & \\ b_1 \otimes c_2 & 1 & 0 & \\ b_2 \otimes c_1 & 1 & 0 & \\ b_2 \otimes c_2 & 0 & 0 & \end{array} \right] \end{array} \leftarrow \begin{array}{l} \text{por } \underline{R(T)} \leq m \\ \text{"Ecuaciones en } B \otimes C \\ \text{Sym}^d(B \otimes C) \\ \text{Como rep de } GL(B) \times GL(C) \end{array}$$

Si $\underline{R(T)} \leq 2 \Rightarrow 3$ menores no son ceros

Flattening ... llevan a cotas mlt por $R(M_{m,n,n})$

$$T \in V_1 \otimes \dots \otimes V_k \quad k \geq 3$$

Cómo se comporta $R(T)$ en general?

"Teorema" (Preview) Existe un número $g(V_1 \otimes \dots \otimes V_k)$

tal que

- Geom. algebra
- (1) "Casi todo T " tiene $R(T) = g$ "genérico" $n \times k$
 - (2) Si $R(T) < g \Rightarrow$ "Casi siempre" T tiene infinitas descomposiciones como son de g descomponibles } Ap. lineal
 - (3) Si $R(T) > g \Rightarrow$ Tiene infinitas descomp. como son de $R(T)$ descomp.

$$(4) \quad R(T) \leq 2g$$

$$(5) \quad R(T) \leq g \quad \text{dependencia de rank.}$$

g se espera que sea

$$a_i = \dim(V_i)$$

$$g = \left\lfloor \frac{a_1 \dots a_k}{a_1 + \dots + a_k - k + 1} \right\rfloor$$