# TFA per cambiamenti di coordinate

# Filippo $\mathcal{L}$ . Troncana

## A.A. 2023/2024

#### Sommario

Uno dei più importanti risultati della teoria geometrica della misura è la formula dell'area, strumento fondamentale per il calcolo delle misure di sottovarietà regolare di  $\mathbb{R}^n$  e degli integrali su di esse.

La dimostrazione classica, ad esempio quella riportata in [EvansGariepy1991] fa uso di diverse stime estremamente tecniche, ma credo¹ che fare un giro leggermente più largo possa portare a una dimostrazione meno traumatica. Alcune fondamentali idee, come quella di considerare spazi misurabili "migliorati" (che noi chiameremo rinforzati), ovvero dotati di una famiglia di insiemi considerati trascurabili o nulli, per un'idea più "naturale" di equivalenza quasi ovunque vengono da [Fremlin2000].

In questa tesi vengono presentati dei risultati di teoria della misura sviluppati con un approccio simile a quello usato per lo studio della topologia generale e successivamente questi vengono applicati allo studio dell'integrale di funzioni composte e alla formula dell'area.

## Indice

1	Teoria astratta della misura indotta	2
	1.1 $\sigma$ -algebre e misure esterne indotte da funzioni	2
	1.2 Sottospazi misurabili	4
	1.3 Spazi misurabili prodotto	5
	1.4 Spazi misurabili rinforzati	6
2	Teoria dell'integrazione 2.1 Integrazione indotta	7 7
3	Derivata di Radòn-Nikodym	8
4	Il viaggio verso il TFA	10

#### Notazione

Useremo le seguenti convenzioni:

- $\bullet\,$  Dato un insieme X, indicheremo con  $2^X$  il suo insieme delle parti.
- Dato un insieme X e un sottoinsieme  $E \subset X$ , indicheremo con  $E^c$  il suo complementare  $X \setminus E$ .
- Dato un insieme X e una sua famiglia di sottoinsiemi  $\mathcal{F} \subset 2^X$ , la notazione  $\{A_i\}_{i \in I} \subset \mathcal{F}$  rappresenta una funzione  $\varphi : I \to \mathcal{F}$  che a ciascun indice mappa un insieme di  $\mathcal{F}$  e indichiamo:

$$\cup_I E_i := \bigcup_{i \in I} E_i \qquad , \qquad \cap_I E_i := \bigcap_{i \in I} E_i \qquad \mathrm{e} \qquad \Pi_I E_i := \prod_{i \in I} E_i$$

In particolare, quest'ultimo è definito se I è finito (non ci occuperemo di prodotti cartesiani infiniti) e se  $E_i = E_j = E$  per ogni i, j, allora  $\Pi_I E_i := E^{\#I}$ 

• Dato un campo K e una successione di elementi del campo  $\{a_i\}_{i\in I}\subset K$ , indichiamo

$$\Sigma_I a_i := \sum_{i \in I} a_i$$
 e  $\Pi_I a_i := \prod_{i \in I} a_i$ 

Almeno a livello formale, indipendentemente dalla loro esistenza o definizione.

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>o meglio, spero

#### Teoria astratta della misura indotta 1

Le definizioni di teoria della misura usate si riferiscono a quelle date in [Delladio2023], meno che alcune che riportiamo qui, con opportuna motivazione

### Definizione 1.1: Funzione misurabile

Siano  $(X, \mathcal{A})$  e  $(Y, \mathcal{B})$  due spazi misurabili e sia  $f: X \to Y$  una funzione. f si dice misurabile se per ogni  $E \in \mathcal{B}$  vale  $f^{-1}(B) \in \mathcal{A}$ .

In [Delladio2023] le funzioni misurabili sono definite analogamente, ma l'ambiente di arrivo è uno spazio topologico e si richiede che la controimmagine di ogni aperto sia misurabile, in modo da poter usare alcuni strumenti di topologia dotando l'insieme di arrivo della  $\sigma$ -algebra Boreliana.

Tuttavia, ai fini della nostra trattazione sarà meglio usare la definizione più generale riportata qui sopra, che quindi è quella che adottiamo.

## $\sigma$ -algebre e misure esterne indotte da funzioni

Analogamente alle costruzioni di topologia iniziale e finale, definiamo

Siano X e Y due insiemi, sia  $f: X \to Y$  una funzione, sia  $\mathcal{A}$  una  $\sigma$ -algebra su X e sia  $\mathcal{B}$  una  $\sigma$ -algebra su Y. Definiamo le seguenti famiglie:

$$f_{\sharp}\mathcal{A} := \{ E \in 2^Y : f^{-1}(E) \in \mathcal{A} \}$$
 e  $f_{\flat}\mathcal{B} := \{ f^{-1}(E) \in 2^X : E \in \mathcal{B} \}$ 

Esse si dicono rispettivamente  $\sigma$ -algebra finale e iniziale di f rispetto a  $\mathcal{A}$  e  $\mathcal{B}$ .

## Proposizione 1.1

Nella situazione della definizione 1.2,  $f_{\dagger}A$  e  $f_{\flat}B$  sono  $\sigma$ -algebre.

Segue banalmente dalla commutatività tra operatori insiemistici, immagine e preimmagine.

## Osservazione 1.1

La  $\sigma$ -algebra finale di f rispetto a  $\mathcal{A}$  è la più grande  $\sigma$ -algebra  $\Omega$  tale che  $f:(X,\mathcal{A})\to (Y,\Sigma)$  sia misurabile. La  $\sigma$ -algebra iniziale di f rispetto a  $\mathcal{B}$  è la più piccola  $\sigma$ -algebra  $\Sigma$  tale che  $f:(X,\Sigma)\to (Y,\mathcal{B})$  sia misurabile.

Sia  $\Omega \subset 2^Y$  tale che  $f:(X,\mathcal{A}) \to (Y,\Omega)$  sia misurabile. Per definizione di funzione misurabile, abbiamo che per ogni  $E \in \Omega$ , abbiamo che  $f^{-1}(E) \in \mathcal{A}$ , dunque  $\Omega \subset f_{\sharp}\mathcal{A}$ . Sia  $\Sigma \subset 2^X$  tale che  $f: (X, \Sigma) \to (Y, \mathcal{B})$  sia misurabile. Per definizione di funzione misurabile, abbiamo

che per ogni  $E \in f_b \mathcal{B}$  si ha che  $E = f^{-1}(F)$  con  $F \in B$  e quindi che  $E \in \Sigma$ , dunque  $f_b \mathcal{B} \subset \Sigma$ .

Siano X e Y due insiemi, siano  $\mu$  e  $\nu$  due misure esterne rispettivamente su X e su Y e sia  $f: X \to Y$  una funzione.

La *misura esterna finale* di f rispetto a  $\mu$  è la funzione

$$f_{\sharp}\mu: 2^Y \to [0, +\infty] \quad \text{con} \quad f_{\sharp}\mu(E) := \mu(f^{-1}(E))$$

La  $misura\ esterna\ iniziale\ di\ f$  rispetto a  $\nu$  è la funzione

$$f_{\flat}\nu: 2^X \to [0, +\infty] \quad \text{con} \quad f_{\flat}\nu(E) := \nu(f(E))$$

## Proposizione 1.2

Nella situazione della definizione 1.3,  $f_{\sharp}\mu$  è una misura esterna su Y e  $f_{\flat}\nu$  è una misura esterna su X.

#### Dimostrazione

Dimostriamo i tre assiomi di misura esterna per  $f_{\sharp}\mu$ :

- 1.  $f^{-1}(\varnothing) = \varnothing \Rightarrow f_{\sharp}\mu(\varnothing) = 0$ .
- 2. Siano  $E \subset F \subset Y$ , allora  $f^{-1}(E) \subset f^{-1}(F)$ , dunque la monotonia di  $f_{\sharp}\mu$  segue dalla monotonia di  $\mu$ .
- 3. Siano  $A,B\subset Y,$  allora  $f^{-1}(A\cup B)=f^{-1}(A)\cup f^{-1}(B)$  e la subaddittività segue da quella di  $\mu$

Ora per  $f_{\flat}\nu$ :

- 1.  $f(\emptyset) = \emptyset \Rightarrow f_{\flat}(\emptyset) = 0$ .
- 2. Siano  $E \subset F \subset X$ , allora  $f(E) \subset f(F)$ , dunque la monotonia di  $f_{\flat}\nu$  segue dalla monotonia di  $\nu$ .
- 3. Siano  $A, B \subset X$ , allora  $f(A \cup B) = f(A) \cup f(B)$  e la subaddittività segue da quella di  $\nu$ .

## Osservazione 1.2: TOCORRECT: Bidualità delle $\sigma$ -algebre

Nella situazione della definizione 1.2,  $f_{\flat}f_{\sharp}\mathcal{A}=\mathcal{A}$  e  $f_{\sharp}f_{\flat}\mathcal{B}=\mathcal{B}$  SONO INCLUSIONI NON UGUAGLIANZE PER L'UGUAGLIANZA VUOI INIETTIVITÀ E SURIETTIVITÀ.

#### Dimostrazione

Per definizione

$$f_{\flat}f_{\sharp}\mathcal{A} = \{f^{-1}(E) \in 2^{X} : E \in f_{\sharp}\mathcal{A}\} = \{f^{-1}(E) \in 2^{X} : f^{-1}(E) \in \mathcal{A}\} = \{E \in 2^{X} : E \in \mathcal{A}\} = \mathcal{A}$$

Allo stesso modo

$$f_{\sharp}f_{\flat}\mathcal{B} = \{E \in 2^{Y} : f^{-1}(E) \in f_{\flat}\mathcal{B}\} = \{E \in 2^{Y} : E \in \mathcal{B}\} = \mathcal{B}$$

## Proposizione 1.3: Bidualità delle misure esterne indotte

Nella situazione della definizione 1.3,  $f_{\flat}f_{\sharp}\mu \geq \mu$  e  $f_{\sharp}f_{\flat}\nu \leq \nu$ . In particolare, se f è iniettiva vale  $f_{\flat}f_{\sharp}\mu = \mu$  e se f è suriettiva vale  $f_{\sharp}f_{\flat}\nu = \nu$ 

#### Dimostrazione

Abbiamo che  $f_{\flat}f_{\sharp}\mu(E) = f_{\sharp}\mu(f(E)) = \mu(f^{-1}(f(E))) \geq \mu(E)$  per monotonia di  $\mu$ . Allo stesso modo,  $f_{\sharp}f_{\flat}\nu(E) = f_{\flat}\nu(f^{-1}(E)) = \nu(f(f^{-1}(E))) \leq \nu(E)$ 

L'uguaglianza nei casi particolari segue banalmente.

#### Corollario 1.1

Sotto le ipotesi della proposizione 1.3, se f è una funzione biettiva vale l'uguaglianza.

Analogamente alle costruzioni topologiche, usiamo questa teoria per parlare di sottospazi misurabili

## 1.2 Sottospazi misurabili

## Definizione 1.4: Sottospazio misurabile

Sia  $(X, \mathcal{A})$  uno spazio misurabile e  $Z \subset X$ . Allora, definita la famiglia  $\mathcal{A}|_Z := \{E \cap Z \in 2^X : E \in \mathcal{A}\}, (Z, \mathcal{A}|_Z)$  si dice **sottospazio misurabile** di X.

## Osservazione 1.3

 $(Z,\mathcal{A}|_Z)$ è effettivamente uno spazio misurabile.

#### Dimostrazione

La dimostrazione è banale.

### Proposizione 1.4: Misurabili iniziali rispetto all'inclusione

Sia  $(X, \mathcal{A})$  uno spazio misurabile, sia  $Z \subset X$  un suo sottoinsieme e sia  $i: Z \to X$  l'inclusione canonica. Allora  $\mathcal{A}|_Z = i_{\flat} \mathcal{A}$ .

#### Dimostrazione

Per  $E \in i_{\flat} \mathcal{A}$  vale se e solo se  $E = i^{-1}(F)$  per qualche  $F \in \mathcal{A}$ , ma per ogni  $F \in 2^X$  vale  $i^{-1}(F) = F \cap Z$ , dunque  $E = F \cap Z$  per qualche  $F \in \mathcal{A}$  e quindi  $E \in \mathcal{A}|_{Z}$ .

#### Definizione 1.5: Sottomisura esterna

Sia X un insieme,  $Z \subset X$  un suo sottoinsieme,  $i: Z \to X$  l'inclusione canonica e sia  $\mu: 2^X \to [0, +\infty]$  una misura esterna su X.

Allora  $i_{\flat}\mu$  si dice **sottomisura esterna** su Z rispetto a X.

Notiamo che è effettivamente una misura esterna per la proposizione 1.2, adesso specifichiamo

## Proposizione 1.5: Sottomisura esterna e restrizione

Nella situazione della definizione 1.5, vale  $i_{\flat}\mu = \mu|_{2^{Z}} = \mu \cdot \chi_{Z}$ .

## 1.3 Spazi misurabili prodotto

#### Definizione 1.6: Spazio misurabile prodotto

Siano  $(X, \mathcal{A})$  e  $(Y, \mathcal{B})$  due spazi misurabili,  $X \times Y$  il prodotto cartesiano dei due insiemi e  $\pi_X : X \times Y \to X$  e  $\pi_Y : X \times Y \to Y$  le proiezioni canoniche.

Lo *spazio misurabile prodotto*  $(X, \mathcal{A}) \otimes (X, \mathcal{B})$  è lo spazio  $(X \times Y, \mathcal{A} \otimes \mathcal{B})$  dove  $\mathcal{A} \otimes \mathcal{B}$  è la più piccola  $\sigma$ -algebra che contenga gli insiemi della forma  $A \times B$  con  $A \in \mathcal{A}$  e  $B \in \mathcal{B}$ .

## Osservazione 1.4

Siano  $(X, \mathcal{A})$  e  $(Y, \mathcal{B})$  due spazi misurabili,  $X \times Y$  il prodotto cartesiano dei due insiemi e  $\pi_X : X \times Y \to X$  e  $\pi_Y : X \times Y \to Y$  le proiezioni canoniche.

 $\mathcal{A} \otimes \mathcal{B}$  è la più piccola  $\sigma$ -algebra che renda misurabili sia  $\pi_X$  che  $\pi_Y$ .

#### Dimostrazione

Notiamo che la tesi può essere riscritta come  $\mathcal{A} \otimes \mathcal{B} \subset \langle \pi_{X\flat} \mathcal{A} \cup \pi_{Y\flat} \mathcal{B} \rangle$ , in quanto una  $\sigma$ -algebra che renda misurabili le proiezioni deve necessariamente contenere l'unione delle  $\sigma$ -algebre iniziali<sup>a</sup>, ma quindi per l'ipotesi di minimalità di  $\mathcal{A} \otimes \mathcal{B}$  possiamo semplicemente richiedere  $\{A \times B : A \in \mathcal{A}, B \in \mathcal{B}\} \subset \langle \pi_{X\flat} \mathcal{A} \cup \pi_{Y\flat} \mathcal{B} \rangle$ .

Notiamo che in generale,  $A \times B = (A \times Y) \cap (X \times B)$ , rispettivamente elementi di  $\pi_{X\flat}\mathcal{A}$  e  $\pi_{Y\flat}\mathcal{B}$ , quindi deve appartenere alla  $\sigma$ -algebra generata dalla loro unione.

<sup>a</sup>Notiamo che  $\pi_{Xb}\mathcal{A} = \{A \times Y \in 2^{X \times Y} : A \in \mathcal{A}\}$ 

## 1.4 Spazi misurabili rinforzati

Un concetto fondamentale in teoria della misura è quello proprietà valide  $\mu$ -quasi ovunque, ma sorge il problema della scelta di una misura. In realtà è possibile "indebolire" questo requisito, specificando la famiglia degli insiemi nulli di uno spazio misurabile e imponendo un requisito di "fedeltà" per le misure che vorremo definire su di esso.

#### Definizione 1.7: $\sigma$ -ideale

Sia X un insieme e  $I \subset 2^X$  una famiglia di insiemi tale che:

- 1.  $\varnothing \in I$ .
- 2. Se  $N \in I$  e  $M \subset N$  allora  $M \in I$ .
- 3. Se  $\{N_i\}_{i\in\mathbb{N}}\subset I$  allora  $\cup_{\mathbb{N}}N_i\in I$ .

Allora I si dice  $\sigma$ -ideale su X. In particolare, se  $X \notin I$ , allora I si dice  $\sigma$ -ideale proprio, altrimenti improprio<sup>a</sup>.

## Definizione 1.8: Spazio fortemente misurabile

Sia X un insieme,  $\mathcal{M}$  una  $\sigma$ -algebra su X e  $\mathcal{N}$  un  $\sigma$ -ideale su X tale che  $\mathcal{N} \subset \mathcal{M}$ .

Allora  $(X, \mathcal{M}, \mathcal{N})$  si dice *spazio fortemente misurabile* e gli insiemi di  $\mathcal{N}$  si dicono *nulli* o trascurabili. La coppia  $(\mathcal{M}, \mathcal{N})$  è detta *struttura fortemente misurabile*.

Ovviamente ogni spazio misurabile rinforzato è uno spazio misurabile e una misura esterna  $\mu$  su un insieme X induce su di esso una struttura fortemente misurabile allo stesso modo in cui induce una normale struttura misurabile, con la coppia  $(\mathcal{M}_{\mu}, \mathcal{N}_{\mu})$  dove  $\mathcal{N}_{\mu} := \{E \in \mathcal{M} : \mu(E) = 0\}$ .

## Definizione 1.9: Validità quasi ovunque

Sia  $(X, \mathcal{M}, \mathcal{N})$  uno spazio fortemente misurabile.

Una proprietà P sugli elementi di X si dice **valida quasi ovunque** se  $\{x \in X : \neg P(x)\} \in \mathcal{N}$  e scriviamo  $\forall_{\mathcal{N}} x \in X, P(x)$ .

Notiamo che se  $\mathcal{N} = \mathcal{N}_{\mu}$  per una misura  $\mu$ , questa diventa la definizione di validità  $\mu$ -quasi ovunque

#### Notazione

Sia  $(X, \mathcal{M}, \mathcal{N})$  uno spazio fortemente misurabile e siano  $f, g: X \to \mathbb{R}$ . Allora  $=_{\mathcal{N}}, \geq_{\mathcal{N}}, >_{\mathcal{N}}, \leq_{\mathcal{N}}$  e  $<_{\mathcal{N}}$  si riferiscono alle stesse relazioni intese quasi ovunque.

Se  $\mathcal{N} = \mathcal{N}_{\mu}$  per qualche misura esterna, invece di scrivere  $\mathcal{N}$  al pedice scriveremo  $\mu$ .

 $<sup>^{</sup>a}$ In quanto avremmo  $I=2^{X}$ , non particolarmente utile nel migliore dei casi.

# 2 Teoria dell'integrazione

## 2.1 Integrazione indotta

La situazione che studiamo in questa sezione è la seguente



Dove  $\mathcal{L}$  è la misura di Lebesgue sui numeri reali.

#### Teorema 2.1: Integrazione indotta

Sia  $(X, \mathcal{A}, \mu)$  uno spazio con misura, sia Y un insieme, sia  $f: X \to Y$  una funzione biettiva e sia  $g: (Y, f\mathcal{A}, f\mu) \to (\mathbb{R}, \mathcal{B}(\mathbb{R}), \mathcal{L}^1)$  una funzione  $f\mathcal{A}$ -misurabile. Allora  $g \in f\mu$ -integrabile se e solo se  $g \circ f \in \mu$ -integrabile, e vale l'identità

$$\int g \, \mathrm{d}f\mu = \int g \circ f \, \mathrm{d}\mu$$

#### Dimostrazione

Assumiamo che g sia  $f\mu$ -integrabile. Allora vale

$$\int g \, \mathrm{d}f\mu = \int_* g \, \mathrm{d}f\mu = \sup \{I_{f\mu}(\varphi) : \varphi \in \Sigma_-(g)\} = \sup \left\{ \sum_i a_i f\mu(\varphi^{-1}(\{a_i\})) : \varphi \in \Sigma_-(g) \right\} =$$

$$= \sup \left\{ \sum_i a_i \mu(f^{-1}(\varphi^{-1}(\{a_i\}))) : \varphi \in \Sigma_-(g) \right\} = \sup \left\{ \sum_i a_i \mu((\varphi \circ f)^{-1}(\{a_i\})) : \varphi \circ f \in \Sigma_-(g \circ f) \right\}$$

$$\operatorname{con} \psi := \varphi \circ f, \quad \int_* g \, \mathrm{d}f\mu = \sup \{I_\mu(\psi) : \psi \in \Sigma_-(g \circ f)\} = \int_* g \circ f \, \mathrm{d}\mu$$

La dimostrazione è assolutamente analoga per l'integrale superiore e nella direzione opposta assumendo l'integrabilità di  $g \circ f$ . Le varie uguaglianze seguono dalla biettività di f.

### Osservazione 2.1: Girotondone per il TFA

L'obiettivo di questo scherzetto è dimostrare il TFA per cambiamenti di coordinate, ovvero

$$\int g \, \mathrm{d}\mathcal{L}^n = \int (g \circ f) \cdot J_f \, \mathrm{d}\mathcal{L}^n$$

Ma c'è un problema: noi abbiamo dimostrato un risultato dalla forma leggermente diversa, ovvero

$$\int g \, \mathrm{d}f \mu = \int g \circ f \, \mathrm{d}\mu$$

Osservando il TFA ci aspettiamo che la nostra d $f\mu$  corrisponda a  $J_f$  d $\mathcal{L}^n$ , dunque dobbiamo fare un piccolo giretto usando la biettività di f:

$$\int g \, d\lambda = \int g \circ f \circ f^{-1} \, d\lambda = \int g \circ f \, df^{-1} \lambda$$

In questo modo ci basta riuscire a far corrispondere  $J_f d\mathcal{L}^n$  a  $df^{-1}\mathcal{L}^n$ 

# 3 Derivata di Radòn-Nikodym

## Teorema 3.1: Teorema di Radòn-Nikodym

Sia  $(X, \mathcal{A})$  uno spazio misurabile e siano  $\nu, \mu$  misure su  $(X, \mathcal{A})$  tali che  $\mu$  sia  $\sigma$ -finita e  $\nu$  sia assolutamente continua rispetto a  $\mu$ . Allora esiste una funzione  $\mathcal{A}$ -misurabile  $f: X \to [0, +\infty[$  tale che per ogni  $E \in \mathcal{A}$  si abbia

$$\nu(A) = \int_A f \, \mathrm{d}\mu$$

E per una funzione  $\nu$ -integrabile  $g:(X,\mathcal{A},\nu)\to\mathbb{R}$  vale

$$\int g \, \mathrm{d}\nu = \int g \cdot f \, \mathrm{d}\mu$$

## Definizione 3.1: Derivata di Radòn-Nikodym

Nella situazione precedente, la funzione f si dice derivata~di~Radòn-Nikodym di  $\nu$  rispetto a  $\mu$  e si indica con

 $f = \frac{\mathrm{d}\nu}{\mathrm{d}\mu}$ 

#### Definizione 3.2: Funzioni R-N

Siano  $(X, \mathcal{A}, \mu)$  e  $(Y, \mathcal{B}, \nu)$  due spazi con misure  $\sigma$ -finite. Una funzione  $f: (X, \mathcal{A}, \mu) \to (Y, \mathcal{B}, \nu)$  si dice **funzione** R-N se:

- 1. f è misurabile
- 2. Per ogni  $E \in \mathcal{B}$  tale che  $\nu(E) = 0$  si ha  $\mu(f^{-1}(E)) = 0$

## Osservazione 3.1: Categoria degli spazi con misure $\sigma$ -finite e delle funzioni R-N

La classe degli spazi con misure  $\sigma$ -finite con la classe delle funzioni R-N e l'usuale composizione di funzioni è una categoria, che chiamiamo  $\mathbf{Mea}_{R-N}$ .

#### Dimostrazione

Controlliamo le varie proprietà:

- Sia  $(X, \mathcal{A}, \mu)$  uno spazio con misura  $\sigma$ -finita. La funzione identità id $_X$  è evidentemente una funzione R-N.
- Siano  $f:(X,\mathcal{A},\lambda)\to (Y,\mathcal{B},\mu)$  e  $g:(Y,\mathcal{B},\mu)\to (Z,\mathcal{C},\nu)$  due funzioni R-N. Notiamo che per ogni  $E\in\mathcal{C}$  tale che  $\nu(E)=0$  si ha  $(g\circ f)^{-1}=f^{-1}(g^{-1}(E))$  e  $\mu(g^{-1}(E))=0$ , dunque  $\lambda((g\circ f)^{-1}(E))=0$ .
- La composizione eredita l'associatività dalla composizione di funzioni in Set.

#### Proposizione 3.1: Derivata di R-N per Lipschitziane

Sia  $(X, d, \mu)$  uno spazio metrico di dimensione  $n \in \mathbb{Z}_+$  con una misura  $\mu$  di Radòn (rispetto alla  $\sigma$ -algebra Boreliana indotta dalla metrica) invariante per traslazioni (ovvero,  $\mu(B_r(x)) = \mu(B_r(y))$  per ogni x, y in  $X)^a$  e sia  $F: X \to X$  una funzione biettiva di Lipschitz con costante di Lipschitz L > 0.

Allora  $F^{-1}\mu \ll \mu$  e  $L^n$  e la derivata di Radòn-Nikodym di  $F^{-1}\mu$  rispetto a  $\mu$  è maggiorata  $\mu$ -quasi ovunque da  $L^n$ .

#### Dimostrazione

È sufficiente dimostrarlo sulle palle aperte, dato che queste costituiscono una base della topologia e dunque della  $\sigma$ -algebra Boreliana.

Per ogni r > 0 e ogni  $x \in X$  abbiamo che  $F(B_r(x)) \subset B_{Lr}(F(x))$  che implica  $\mu(F(B_r(x))) \leq \mu(B_{Lr}(F(x))) = L^n \mu(B_r(F(x)))$  il che implica che per ogni insieme,  $F^{-1}(E) \leq \mu(E)$ , dunque sappiamo che deve esistere  $g: (X, d, \mu) \to [0, +\infty[$  tale che

$$F^{-1}\mu(E) = \int_E g \, \mathrm{d}\mu$$

Ancora una volta lavoriamo sulle palle

$$\forall r > 0, \forall x \in X, 0 \le \int_{B_r(x)} g(y) \, d\mu(y) \le \int_{B_r(x)} L^n \, d\mu(y) \Rightarrow g \le_{\mu} L^n$$

<sup>a</sup>Onestamente non so se questa "uniformità" vada codificata come una proprietà dello spazio o della misura, dato che il nostro fine è quello di applicarlo alla misura di Lebesgue su  $\mathbb{R}^n$  non ci poniamo troppi problemi in quanto  $\mathbb{R}^n$  è tutto piatto e  $\mathcal{L}^n$  è invariante per traslazioni.

# 4 Il viaggio verso il TFA

Cercheremo di dimostrare il TFA per cambiamenti di coordinate *lineari* con la speranza di estendere questo ragionamento a cambiamenti di coordinate *differenziabili*, ovvero localmente lineari. Per fare questo, ci permetteremo di sostituire i plurirettangoli nella definizione della misura di Lebesgue ai pluriparallelogrammi

### Lemma 4.1: Misura indotta da un cambiamento di coordinate lineare

Sia  $F: (\mathbb{R}^n, \mathcal{M}_{\mathcal{L}}, \mathcal{L}^n) \to \mathbb{R}^n$  una mappa lineare invertibile. Allora  $F^{-1}\mathcal{L}^n = |\det F| \cdot \mathcal{L}^n$  e dunque

$$F^{-1}\mathcal{L}^n(E) = \int_E |\det F| \, \mathrm{d}\mathcal{L}^n$$

#### Dimostrazione

Sia  $E \in F\mathcal{M}_{\mathcal{L}}$ . Per definizione di misura indotta, abbiamo che  $F^{-1}\mathcal{L}^n(E) = \mathcal{L}^n(F(E))$  e che, come visto nel corso di Geometria A è uguale a  $|\det F| \cdot \mathcal{L}^n(E)$ .

## Teorema 4.1: TFA per cambiamenti di coordinate lineari

Sia  $F: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^n$  una mappa lineare invertibile e sia  $g: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$  una funzione  $\mathcal{L}^n$ -integrabile. Vale il seguente fatto:

$$\int g \, d\mathcal{L}^n = \int (g \circ F) \cdot |\det F| \, d\mathcal{L}^n$$

## Teorema 4.2: Derivata R-N di una misura finale di diffeomorfismi

Sia  $\varphi:(\mathbb{R}^n,\mathcal{M}_{\mathcal{L}},\mathcal{L}^n)\to\mathbb{R}^n$  un diffeomorfismo locale e sia  $E\subset\mathbb{R}^n$  un aperto. Allora

$$\varphi^{-1}\mathcal{L}^n(E) = \int_E |\det D_{\varphi}| \, d\mathcal{L}^n$$

Equivalentemente

$$\frac{\mathrm{d}\varphi^{-1}\mathcal{L}^n}{\mathrm{d}\mathcal{L}^n} = |\det D_{\varphi}|$$

Nel senso della definizione 3.1 della derivata di Radòn-Nikodym.

#### Dimostrazione

Il fatto che  $\varphi^{-1}\mathcal{L}^n \ll \mathcal{L}^n$  segue dalla proposizione 3.1, infatti se  $\varphi$  è un diffeomorfismo è almeno localmente lipschitziana e in ogni insieme limitato V ha costante di Lipschitz  $\sup_V |\det D_{\varphi}|$ . Poniamo  $|\det D_{\varphi}(x)| =: J(x)$ .

Sia  $E \subset \mathbb{R}^n$  un aperto. Localmente la trasformazione  $\varphi$  agisce come una trasformazione lineare  $D_{\varphi}$ , dunque in intorni  $V_i$  sufficientemente piccoli di punti  $x_i \in E$  indicizzati su un insieme numerabile I applichiamo il lemma 4.1 e abbiamo  $\varphi^{-1}\mathcal{L}^n \sim D_{\varphi}\mathcal{L}^n = J(x) \cdot \mathcal{L}^n$ . Dunque posti possiamo scrivere

$$\varphi^{-1}\mathcal{L}^n(E) = \sum_{i \in I} \int_{V_i} J(x_i) \, d\mathcal{L}^n = \sum_{i \in I} \int_{E} J(x_i) \chi_{V_i}(y) \, d\mathcal{L}^n(y)$$

Facendo una mossa alla Gottinga riconosciamo una regolarità sufficiente ad applicare uno strano genere di integrale di Riemann rendendo sempre più piccoli i nostri intorni aumentando il loro numero e otteniamo

$$\varphi^{-1}\mathcal{L}^n(E) = \int_{\Gamma} J \, d\mathcal{L}^n = \int_{\Gamma} |\det D_{\varphi}| \, d\mathcal{L}^n$$

# Teorema 4.3: TFA

Sia  $\varphi:\mathbb{R}^n\to\mathbb{R}^n$  un diffeomorfismo locale e  $g:\mathbb{R}^n\to\mathbb{R}$  una funzione  $\mathcal{L}^n$ -integrabile. Vale

$$\int g \, d\mathcal{L}^n = \int (g \circ \varphi) \cdot |\det D_{\varphi}| \, d\mathcal{L}^n$$

#### Dimostrazione

La dimostrazione è banale combinando i non banali teoremi 2.1, 3.1 e  $\ref{main}$