

连续可微可逆映射对单位正方形的作用

叶卢庆

杭州师范大学理学院, 学号:1002011005

Email:h5411167@gmail.com

2013. 12. 13

在这篇文章里, 我们探索连续可微的可逆映射 $T: \mathbf{R}^n \rightarrow \mathbf{R}^n$ 对 \mathbf{R}^n 中的正方形 $P_k = [0, \frac{1}{k}] \times \cdots \times [0, \frac{1}{k}]$ 的作用. 我们怀疑,

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{m(T(P_k))}{m(P_k)} = |\det T|.$$

其中 $|\det T|$ 是 T 在 $(0, \cdots, 0)$ 处的 Jacobi 行列式.

为了证明这一点, 我们首先考虑 $n = 1$ 的情形. P_k 是一条线段 $[0, \frac{1}{k}]$. T 是从 \mathbf{R} 到 \mathbf{R} 的连续可微函数, 且 T 可逆. 根据微分中值定理, 可得

$$\frac{T(x) - T(0)}{x} = T'(\xi), 0 < \xi < x.$$

因此, 根据导函数的连续性, 可得

$$\lim_{x \rightarrow 0} \frac{T(x) - T(0)}{x} = T'(0).$$

因此,

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \frac{T(\frac{1}{k}) - T(0)}{\frac{1}{k}} = T'(0).$$

成立.

当 $n = 2$ 时, 函数 T 把点 (x, y) 映射成点 $(T_1(x, y), T_2(x, y))$. 我们知道, 在 $\lambda \in [0, 1]$ 时, 直线段 $\lambda(0, 0) + (1 - \lambda)(0, \frac{1}{k})$ 在线性映射

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial T_1}{\partial x} & \frac{\partial T_1}{\partial y} \\ \frac{\partial T_2}{\partial x} & \frac{\partial T_2}{\partial y} \end{pmatrix}$$

的作用下, 会变成直线段

$$\lambda(0,0) + (1-\lambda)\left(\frac{\partial T_1}{\partial y} \frac{1}{k}, \frac{\partial T_2}{\partial y} \frac{1}{k}\right).$$

而直线段 $\lambda(0,0) + (1-\lambda)(0, \frac{1}{k})$ 在映射 T 的作用下会变成连续可微的曲线, 该曲线的两个端点分别为

$$(0,0), (T_1(0, \frac{1}{k}), T_2(0, \frac{1}{k})).$$

将 T_1 在点 $(0,0)$ 附近进行带余项的 Taylor 展开, 我们来看函数

$$\phi(t) = T_1(0 + th, 0 + tp) = T_1(th, tp).$$

易得

$$\phi(t) = \phi(0) + \frac{\phi'(0)}{1!}t + o(t).$$

而且,

$$\phi'(0) = h \frac{\partial T_1}{\partial x}(0,0) + p \frac{\partial T_1}{\partial y}(0,0).$$

现在, 我们令

$$h = 0, p = 1,$$

此时, 可得

$$\phi\left(\frac{1}{k}\right) = T_1\left(0, \frac{1}{k}\right) = T_1(0,0) + \frac{1}{k} \frac{\partial T_1}{\partial y}(0,0) + o\left(\frac{1}{k}\right).$$

因此, 可得

$$T_1\left(0, \frac{1}{k}\right) - T_1(0,0) = \frac{1}{k} \frac{\partial T_1}{\partial y}(0,0) + o\left(\frac{1}{k}\right).$$

可见, 当 $\frac{1}{k} \rightarrow 0$ 时, 我们有

$$\lim_{\frac{1}{k} \rightarrow 0} \frac{T_1\left(0, \frac{1}{k}\right) - T_1(0,0)}{\frac{1}{k}} = \frac{\partial T_1}{\partial y}(0,0).$$

简直太棒了. 其余的几乎可以略了.