

TFG

TRABAJO FIN DE GRADO
Curso 2024/2025



**UNIVERSIDAD COMPLUTENSE
MADRID**

FACULTAD DE CIENCIAS MATEMÁTICAS

GRADO EN MATEMÁTICAS

DEPARTAMENTO DE SISTEMAS INFORMÁTICOS Y COMPUTACIÓN

Nombre del estudiante: Longjian Jiang

Nombre del tutor: Jorge Carmona Ruber

Madrid, 9 de julio de 2025

Abstract

This thesis is about formalizing mathematical proofs using LEAN4. The proof of the Inverse Function Theorem in \mathbb{R} will be the main example to illustrate the formalization.

Índice general

1. Los objetivos y el plan de trabajo	2
2. El lenguaje LEAN4	3
2.1. Fundamento teórico	3
2.1.1. Teoría de tipos	3
2.1.2. Tipos inductivos	5
2.2. Proposiciones	6
2.3. Los teoremas en LEAN4	6
2.4. Las principales tácticas	7
3. Teorema de la función inversa en \mathbb{R} demostrado en LEAN4	11
3.1. Modo táctico	11
3.1.1. Definiciones	12
3.1.2. La demostración del problema	13

INTRODUCCIÓN

En matemáticas, para verificar una demostración puede ser muy costosa. Con lo que apareció el problema de demostrar los teoremas de forma automática utilizando ordenadores. LEAN4 es un asistente de pruebas interactivo y un lenguaje de programación funcional diseñado para dicho propósito, es decir, una vez que pruebemos el resultado en LEAN4, no tenemos que preocupar por su veracidad, ya que está garantizada. Además, con el rápido avance de la Inteligencia Artificial, surgió la ambición de que la demostración pueda ser automática.

El presente trabajo trata de introducir el marco teórico en el que se basa LEAN4, y unos ejemplos prácticos de cómo formalizar resultados matemáticos con la ayuda de LEAN4. El principal resultado será el Teorema de la función inversa en \mathbb{R} . Para ello, es conveniente familiarizarse con el lenguaje LEAN4 y con la librería Mathlib. Asimismo, en muchas ocasiones, hay dos formas de hacer pruebas, una de ellas consiste usar las tácticas (teoremas probados) existentes en Mathlib, y otra posibilidad sería demostrar el resultado elaborando nuestras propias definiciones. Cabe destacar una tercera posibilidad mezclando las dos formas anteriores.

En cuanto a la estructura, el documento comenzará con un capítulo dedicado a explicar los fundamentos del lenguaje LEAN4

Capítulo 1

Los objetivos y el plan de trabajo

El presente trabajo trata de comprender cómo usar LEAN4 para probar resultados matemáticos. Para ello, vamos a ver en el siguiente capítulo la base teórica de LEAN4. Tras haber adquirido cierta base teórica, se presenta unos ejercicios simples realizados con LEAN4 para ilustrar la teoría expuesta. Más adelante, se muestra numerosas tácticas importantes para las demostraciones realizadas.

Posteriormente, se encuentra un capítulo en el que trata de analizar un ejemplo realizado por el autor durante el curso, que es más complejo. En concreto, consiste en demostrar el Teorema de la Función Inversa para \mathbb{R} . Además, la demostración está hecha de dos maneras, una utilizando las tácticas, y otra basándose en nuestras propias definiciones que requiere probar la equivalencia con las de Mathlib.

Asimismo, se va a explicar las diferencias entre los dos métodos, y las conexiones que hay entre ellos.

Por último, se reflexiona sobre todo el contenido de la presente memoria y lo trabajado durante el curso. De esta manera, se concluye el proyecto.

Capítulo 2

El lenguaje LEAN4

Para poder enlazar con las tareas prácticas, este capítulo se centra en explicar la base teórica y presentar unas tácticas fundamentales. Además, se ilustrará con algunos ejemplos simples para facilitar la comprensión.

2.1. Fundamento teórico

LEAN4 se basa en una versión de teoría de tipos dependientes llamado calculo de construcciones, con una jerarquía contable de universos no cumulativos y tipos inductivos. Para comprender mejor su significado, veamos las siguientes nociones.

2.1.1. Teoría de tipos

La teoría de tipos clasifica los objetos según su tipo. Por ejemplo, en el siguiente contexto, **X** representa un número real y **F** una función de \mathbb{R} en \mathbb{R} .

```
def X : Real := 2.3
def F : Real → Real := λ x ⇒ 2 * x
```

Ejemplo 2.1: Declaración de variables en Lean 4.

Cabe destacar que en LEAN, los propios tipos son objetos, y cada uno de ellos tiene un tipo.

```
def a : Type := Nat
def b : Type := Bool
#check a      -- Type
#check b      -- Type
```

Ejemplo 2.2: Declaración de tipos como objetos en Lean4.

El comando `#check` pregunta a LEAN4 de qué tipo es el objeto, y el comando `#eval` hace la evaluación de la expresión dada. Además, se puede construir nuevos tipos a partir de otros, por ejemplo, sean dos tipos *a* y *b*, se puede construir el nuevo tipo de función $a \rightarrow b$. De esta manera, si se considera **Type 0** como el universo de los tipos "pequeños", **Type 1** como un universo más grande que contiene a **Type 0** como un elemento, y **Type 2** el universo más grande que contenga a **Type 1** como un elemento. Reiterando el proceso, obtenemos una lista infinita de universos de tipos en la que para cada $n \in \mathbb{N}$, existe un **Type n** , y se sigue la jerarquía de que **Type $n+1$** es un universo más grande que contiene a **Type n** como un elemento.

En cuanto a la abstracción de funciones y su evaluación, LEAN4 se apoya en λ -cálculo. Si se tiene una variable $x : \alpha$, y se construye una expresión $t : \beta$ a partir de la cual, se puede obtener la función $\text{fun } (x : \alpha) \Rightarrow t$, o de forma equivalente, $\lambda (x : \alpha) \Rightarrow t$, que también es un objeto de tipo $\alpha \rightarrow \beta$.

```
def f ( n : Nat ) : Nat := 2*n
def g ( m : Nat ) : Bool := m % 2 = 0

#check fun x : Nat => g (f x)    -- Nat → Bool
#check fun x => g (f x)         -- Nat → Bool
```

Ejemplo 2.3: Abstracción de funciones en Lean4.

Obrsérvese que para definir la composición de f y g , no es necesario precisar el tipo de x , puesto que LEAN4 lo infiere automáticamente a partir de las definiciones de f y g . Si se intenta hacer la composición de $f (g x)$, se producirá un error, y LEAN4 proporciona información sobre el fallo como indica la siguiente figura.

```
def f ( n : Nat ) : Nat := 2*n
def g ( m : Nat ) : Bool := m % 2 = 0

#check fun x => g (f x)    -- Nat → Bool
#check fun x => f (g x)
```

application type mismatch
 f (g x)
 argument
 g x
 has type
 Bool : Type
 but is expected to have type
 N : Type Lean 4

Figura 2.1: Error por tipos inadecuados en Lean4.

Los tipos pueden depender de los argumentos, por ejemplo $\text{List } \alpha$ depende del parámetro α , por ello List Nat se distingue de List Bool .

```
def concat (A : Type) (as bs : List A) : List A :=
  as ++ bs

#check concat Nat -- List Nat → List Nat → List Nat
#check concat Real -- List Real → List Real → List Real
#check concat -- (A : Type) → List A → List A → List A
```

Ejemplo 2.4: Dependencia de tipos.

El ejemplo anterior define la función que concatena dos listas de mismo tipo, y se trata de una función dependiente de tipos. En el que refleja la dependencia de la función por el parámetro de entrada.

2.1.2. Tipos inductivos

Un tipo inductivo se construye con una lista de constructores, y cada constructor puede tomar argumentos que pueden ser del mismo tipo inductivo, permitiendo así la recursión. Se trata de una herramienta muy potente, en la que todos los tipos que no sean el universo de tipos o tipo de función dependiente, se puede construir como un tipo inductivo.

```
inductive Season where
| spring : Season
| summer : Season
| fall : Season
| winter : Season
```

Ejemplo 2.5: Ejemplo simple de tipo inductivo finito.

Además, al definir un tipo inductivo, se puede usar *deriving Repr* para que LEAN4 pueda generar una función que convierte los objetos *Season* en texto. Se puede visualizarlo en [tipos-inductivos](#).

Para ilustrar la recursión, se definen los naturales con dos constructores.

```
inductive Nat where
| zero : Nat
| succ : Nat → Nat
```

Ejemplo 2.6: Definición del tipo Nat.

El primer constructor *zero : Nat* no toma ningún argumento, y el constructor *succ* requiere la previa construcción de *Nat*. Aplicando *succ* a *zero* se obtiene un nuevo elemento de tipo *Nat*, y de forma reiterada se consigue reproducir todos los números naturales.

2.2. Proposiciones

En LEAN4, se introduce el tipo **Prop** para representar las proposiciones, y se introducen unos constructores para poder construir proposiciones a partir de otras (la conjunción, la disyunción, la negación y la implicación). Además, para cada proposición $p : \mathbf{Prop}$, se introduce el tipo **Proof** p . Para el tipo **Proof** p , un axioma sería un constante.

```
def Implies (p q : Prop) : Prop := p → q
#check And      -- Prop → Prop → Prop
#check Or       -- Prop → Prop → Prop
#check Not      -- Prop → Prop
#check Implies  -- Prop → Prop → Prop

variable (p q r : Prop)
#check And p q                -- Prop
#check Or (And p q) r        -- Prop
#check Implies (And p q) (And q p) -- Prop
```

Ejemplo 2.7: Constructores de proposiciones.

2.3. Los teoremas en LEAN4

En esta sección, se va a presentar como está estructurado un teorema.

```
theorem name
  decl1 ... decln :
  result := by
  proof
```

Figura 2.2: Estructura de un teorema en LEAN4.

- name es el nombre que le damos al teorema.
- decl1 ... decln son las declaraciones que se tiene para obtener el resultado, que pueden ser de distintos tipos, y se ilustra a continuación con un ejemplo.
- result denota el resultado que se obtiene a partir de las declaraciones que tenemos. Además, siempre es de tipo Prop.
- proof es la prueba del teorema, que normalmente se basa en subdividir el objetivo en piezas más pequeñas y probar estas.

```
theorem min_lt_min
  {α : Type u} [LinearOrder α] {a b c d : α} (h1 : a < c)
  (h2 : b < d) :
  min a b < min c d
```

[source](#)

Ejemplo 2.8: Ejemplo ilustrativo de la estructura de los teoremas en LEAN4.

En el ejemplo anterior, tiene 6 declaraciones, la primera es una variable α que indica el tipo que va a tener los elementos que se van a usar posteriormente. La segunda declaración dice que el tipo α pertenece a la clase LinearOrder. La tercera declaración corresponde a que los cuatro elementos a,b,c y d que se va a usar son del tipo α . Las dos últimas declaraciones son dos hipótesis que se tiene sobre los cuatro elementos anteriores.

2.4. Las principales tácticas

En esta sección, se presentan unas tácticas fundamentales para demostrar resultados en LEAN4.

La táctica *intro* se usa para manejar implicaciones, negaciones y cuantificadores universales. Su función principal es descomponer el objetivo en hipótesis o variables en el contexto local.

```
example (p q : Prop) (h1 : p = False): p → q := by
  intro h      --El objetivo aún queda pendiente
```

Ejemplo 2.8: Ejemplo del uso de intro.

Tras haber usado `intro h`, se añade una nueva hipótesis $h : p$ al conjunto de hipótesis que tenemos, dejando el objetivo como q .

La táctica *exact* sirve para probar el objetivo cuando lo tenemos ya como una hipótesis.

```
example (x : Real) (h : x > 0) : x > 0 := by
  exact h      --Objetivo probado
```

Ejemplo 2.9: Ejemplo del uso de exact.

La táctica *rw* su nombre se trata de la abreviatura de *rewrite*, por lo que su función consiste en reescribir cuando se tiene una expresión de tipo $a = b$ o $a \leftrightarrow b$. Hay varias maneras de uso, reescribir a por b o b por a , sobre el objetivo o sobre alguna hipótesis. Al poner `rw [expresion]`, se intenta reescribir a por b sobre el objetivo, y `rw [← expresion]` para reescribir b por a . Si después de `rw [...]` se pone ***at h***, se reescribe sobre la hipótesis h .

```
example (x y : Real) (h1 : x > 0) (h2 : y = 0) : x > y := by
  rw [y] --Tras este comando, el objetivo se queda como x>0
  exact h1

example (x y z : Real) (h1 : x = z) (h2 : y = z) :
  x = y := by
  rw [← h2] at h1 --Deja a h1 como x = y
  exact h1
```

Ejemplo 2.9: Ejemplo del uso de rw.

Las táctica *unfold* reemplaza una expresión por su definición.

```
def zero : Nat := 0
example (n : Nat):
  n + zero = n := by
  unfold zero
  apply add_zero
```

Ejemplo 2.12: Ejemplo del uso de unfold.

La **táctica apply** se usa para aplicar una hipótesis o teorema sobre el objetivo o alguna hipótesis que se tiene.

```
example (n1 n2 n3 n4 : Nat) (h1 : n1 < n3) (h2 : n2 < n4) :
  min n1 n2 < min n3 n4 := by
  apply min_lt_min --Prueba el objetivo original, y crea
                    --dos nuevos objetivos que eran las
                    --hipotesis del teorema

example (n1 n2 n3 n4 : Nat) (h1 : n1 < n3) (h2 : n2 < n4) :
  min n1 n2 < min n3 n4 := by
  apply min_lt_min h1 h2 --Deja todo probado, pues h1 h2
                        --son las hipotesis lo que
                        --min_lt_min exige

example (p q r : Prop) (h1 : p → r) (h2 : r → q) :
  p → q := by
  intro h --Extraemos h: p como hipótesis
  apply h1 at h --Deja h como h : r
  apply h2 at h --Deja h como h : q
  exact h
```

Ejemplo 2.10: Ejemplo del uso de apply.

La **táctica constructor** sirve para separar los objetivos del tipo $p \wedge q$ en dos objetivos p y q . Para los objetivos de tipo $p \leftrightarrow q$ también se puede usar constructor, ya que no deja de ser $p \rightarrow q \wedge q \rightarrow p$.

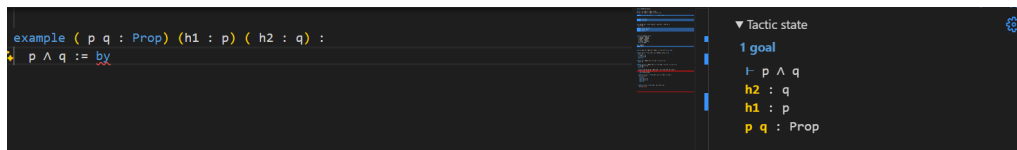


Figura 2.3: Ejemplo antes de ejecutar constructor.

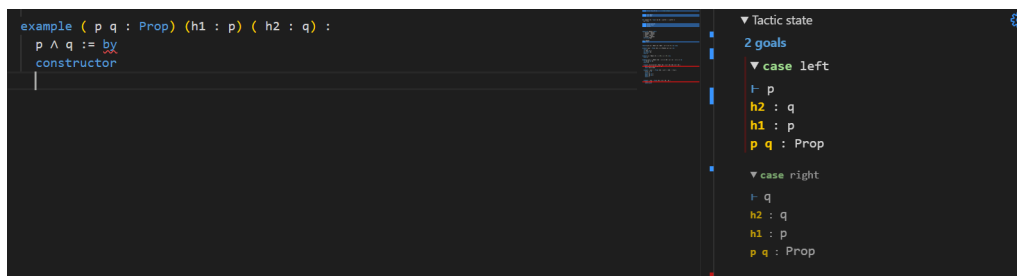


Figura 2.4: Ejemplo después de ejecutar constructor.

Las dos figuras anteriores ilustran cómo transforma el objetivo en dos subobjetivos más simples tras el uso de constructor.

Las tácticas *left* y *right* se usan para extraer "la parte izquierdaz" "la parte derecha" del objetivo cuando se trata de una disyunción, o sirven para extraer su correspondiente parte de una hipótesis cuando esta es de forma $p \wedge q$.

```
example (p q : Prop) (h1 : p ∧ q) (h2 : q) :
  p ∨ q := by
  left
  exact h1.left
```

Ejemplo 2.11: Ejemplo de uso de left y right.

Tras aplicar left, el objetivo sólo será p , y $h1.left$ extrae p de la hipótesis $h1: p \wedge q$.

Las tácticas *use* y *obtain* se usan principalmente para cuantificadores existenciales. La táctica *use* es de uso exclusivo para los objetivos, en el que dado un objetivo de tipo $\exists x, p x$, se proporciona un x concreto que cumpla el predicado p . En cambio, *obtain* sirve para extraer un elemento x que satisfaga el predicado p , si tenemos a $\exists x, p x$ como hipótesis.

```
example (f : Real → Real) (hf : ∃ x : Real, f x = 0) :
  ∃ x : Real, f x + 1 = 1 := by
  obtain ⟨ x, hx ⟩ := hf
  use x
  rw [hx]
  apply zero_add
```

Ejemplo 2.13: Ejemplo del uso de use y obtain

La táctica *specialize* se utiliza para aplicar a una hipótesis con un cuantificador universal.

```
example (f : Real → Real) (hf : ∀ x : Real, f x = 0) :
  f 2 = 0 := by
  specialize hf 2
  exact hf
```

Ejemplo 2.14: Ejemplo del uso de specialize

La táctica *have* sirve para introducir nuevas hipótesis, las cuales han de ser probadas. Con esta táctica, se puede dividir el problema en subproblemas más sencillos, e ir probando uno por uno.

```
example (f : Real → Real) (hf : ∀ x : Real, f x = 0) (y z : Real) :
  y * f z = 0 := by
  have f_zero : f z = 0 := by
    specialize hf z
    exact hf
  rw [f_zero]
  rw [mul_zero]
```

Ejemplo 2.14: Ejemplo del uso de have

Las tácticas *cases'* y *by_cases* se utilizan para hacer distinción de casos, la diferencia entre ellos consiste en que *cases'* se usa para una hipótesis ya existente, y *by_cases* permite crear una nueva hipótesis para probar el objetivo actual, pero se necesitará probar otra vez el objetivo con la negación de la nueva hipótesis que habíamos creado.

```
example (x : ℝ) (h: (x = 1) ∨ (x = 2)) :
  x > 0 := by
  cases' h with h1 h2 --Tenemos que probar dos veces el objetivo
  rw [h1]              --Probar con hipotesis h1
  linarith

  rw [h2]              --Probar con h2
  linarith

example (f: ℝ → ℝ)(x : ℝ) (h1 : (x = 0) → f x = 1) (h2: (x ≠ 0) → f x > 3) :
  f x > 0 := by
  by_cases x_eq_0 : x = 0 --Suponemos que x = 0
  apply h1 at x_eq_0
  linarith

  apply h2 at x_eq_0      --Caso en el que x ≠ 0
  linarith
```

Ejemplo 2.15: Ejemplo del uso de *cases'* y *by_cases*

Además de las tácticas anteriores, hay otras muy interesantes que se van a exponer de palabra. Se comienza con *by_contra*, que permite transformar la negación del objetivo como hipótesis, y el objetivo que queda por probar será **False**, es decir, esta táctica permite probar resultados por contradicción.

Otro comando interesante sería *let*, que permite definir expresiones u objetos de forma local, en otras palabras, *let* define un término dentro de un bloque que ayuda a simplificar la prueba, por ejemplo, si se tiene una expresión en la que se repite varias veces $3 + 2$, se puede hacer *let k := 2 + 3*, y probar el objetivo con *k*.

En el ejemplo 2.15, se ha utilizado la táctica *linarith* cuya función es resolver objetivos relacionados con desigualdades lineales y ecuaciones aritméticas básicas. En el caso del ejemplo, prueba que $3 > 0$ y $1 > 0$. Otra herramienta de gran utilidad sería *simp*, que permite simplificar expresiones en el caso de que exista un regla predefinida para ello.

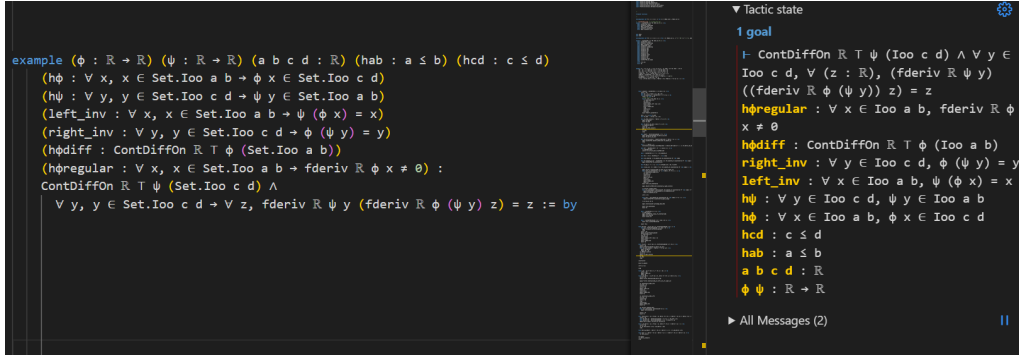
Por último, *sorry* es un comando que permite omitir la prueba sin que el sistema produzca errores, pero LEAN4 también avisa de que la prueba aún está sin terminar.

Capítulo 3

Teorema de la función inversa en \mathbb{R} demostrado en LEAN4

En este capítulo, se presenta la demostración del Teorema de la función inversa en \mathbb{R} . Además, está realizada por el autor de dos maneras, la primera consiste en utilizar las tácticas y los teoremas ya existentes en la librería Mathlib. La otra forma se trata de elaborar unas definiciones, probar la equivalencia de estas con las definiciones de LEAN4, y probar el resultado utilizando dichas definiciones. Esta última tiene especial interés debido a que facilita la comprensión de la demostración, aunque su proceso es mucho más costoso que el modo táctico. Además, en matemáticas es frecuente que ciertas nociones estén definidas de distintas maneras, y para probar ciertos resultados relacionados con dichas nociones, conviene usar una definición que otras, pero para que se pueda comprender con más profundidad la prueba, se dedica un esfuerzo para ver la equivalencia entre las definiciones.

En primer lugar, se presenta cómo está estructurado el problema en LEAN4.



```
example (ϕ : ℝ → ℝ) (ψ : ℝ → ℝ) (a b c d : ℝ) (hab : a ≤ b) (hcd : c ≤ d)
(hϕ : ∀ x, x ∈ Set.Ioo a b → ϕ x ∈ Set.Ioo c d)
(hψ : ∀ y, y ∈ Set.Ioo c d → ψ y ∈ Set.Ioo a b)
(left_inv : ∀ x, x ∈ Set.Ioo a b → ψ (ϕ x) = x)
(right_inv : ∀ y, y ∈ Set.Ioo c d → ϕ (ψ y) = y)
(hdiff : ContDiffOn ℝ T ϕ (Set.Ioo a b))
(hregular : ∀ x, x ∈ Set.Ioo a b → fderiv ℝ ϕ x ≠ 0) :
ContDiffOn ℝ T ψ (Set.Ioo c d) ∧
  ∀ y, y ∈ Set.Ioo c d → ∀ z, fderiv ℝ ψ y (fderiv ℝ ϕ (ψ y) z) = z := by
```

Tactic state

1 goal

⊢ ContDiffOn ℝ T ψ (Ioo c d) ∧ ∀ y ∈ Ioo c d, ∀ (z : ℝ), (fderiv ℝ ψ y) ((fderiv ℝ ϕ (ψ y)) z) = z

hregular : ∀ x ∈ Ioo a b, fderiv ℝ ϕ x ≠ 0

hdiff : ContDiffOn ℝ T ϕ (Ioo a b)

right_inv : ∀ y ∈ Ioo c d, ϕ (ψ y) = y

left_inv : ∀ x ∈ Ioo a b, ψ (ϕ x) = x

hψ : ∀ y ∈ Ioo c d, ψ y ∈ Ioo a b

hϕ : ∀ x ∈ Ioo a b, ϕ x ∈ Ioo c d

hcd : c ≤ d

hab : a ≤ b

a b c d : ℝ

ϕ ψ : ℝ → ℝ

Figura 3.1: Formulación del TFI en \mathbb{R} en LEAN4.

3.1. Modo táctico

En esta sección, se trata de explicar cómo se ha conseguido probar el resultado utilizando las tácticas y los teoremas ya existentes de Mathlib (librería de LEAN4). Para ello, se introducen las definiciones y teoremas necesarios para comprender y resolver el problema. Las cuales están hechas con la máxima generalidad posible. Posteriormente, en la sección de probar el resultado con propias definiciones elaboradas se podrá ver con más claridad, estableciendo una conexión con las nociones del lenguaje matemático usual para este caso particular.

3.1.1. Definiciones

```
def ContDiffOn source
  (ℓ : Type u) [NontriviallyNormedField ℓ] {E : Type uE}
  [NormedAddCommGroup E] [NormedSpace ℓ E] {F : Type uF}
  [NormedAddCommGroup F] [NormedSpace ℓ F] (n : WithTop ℕ) (f : E → F)
  (s : Set E) :
  Prop
```

A function is continuously differentiable up to n on s if, for any point x in s , it admits continuous derivatives up to order n on a neighborhood of x in s .

For $n = \infty$, we only require that this holds up to any finite order (where the neighborhood may depend on the finite order we consider).

▼ Equations

- `ContDiffOn ℓ n f s = ∀ x ∈ s, ContDiffWithinAt ℓ n f s x`

Def. 3.1: Definición de `ContDiffOn` en `LEAN4`.

En primer lugar, se tiene la definición de `ContDiffOn` en el que toma 3 parámetros explícitos, y otros implícitos que son exigencias sobre los espacios que se van a usar. Tras recibir los 3 parámetros, determina si la función f es continuamente diferenciable de orden n en el conjunto s . Por otro lado, está la definición de `ContDiffAt` en la que no toma el parámetro del conjunto, sino un punto, y determina si la función es continuamente diferenciable de orden n en el punto dado.

```
@[irreducible] source
def fderiv
  (ℓ : Type u_4) [NontriviallyNormedField ℓ] {E : Type u_5} [AddCommGroup E]
  [Module ℓ E] [TopologicalSpace E] {F : Type u_6} [AddCommGroup F]
  [Module ℓ F] [TopologicalSpace F] (f : E → F) (x : E) :
  E →L[ℓ] F
```

If f has a derivative at x , then `fderiv ℓ f x` is such a derivative. Otherwise, it is set to 0 .

▼ Equations

- `fderiv ℓ f x = fderivWithin ℓ f Set.univ x`

Def. 3.2: Definición de `fderiv` en `LEAN4`.

Además de `fderiv`, que se trata de la función derivada de una función en un punto dado, en Mathlib está la definición de `deriv` que consiste en el valor de la función derivada en dicho punto. Asimismo, en Mathlib está predefinida una regla que permite relacionar `fderiv` con `deriv` utilizando el comando `simp`.

```
@[simp] source
theorem fderiv_eq_smul_deriv
  {ℓ : Type u} [NontriviallyNormedField ℓ] {F : Type v}
  [NormedAddCommGroup F] [NormedSpace ℓ F] {f : ℓ → F} {x : ℓ} (y : ℓ) :
  (fderiv ℓ f x) y = y • deriv f x
```

Figura. 3.2: Relación entre `deriv` y `fderiv` en `LEAN4`.

Las definiciones anteriores son imprescindibles para entender el problema, más adelante se precisarán otras definiciones en el momento que se considere oportuno para la comprensión de la demostración.

3.1.2. La demostración del problema

A continuación, se va a exponer los teoremas ya existentes en Mathlib que sirven para probar el resultado, y explicar cómo hacer uso de dichos teoremas. Se puede ver la demostración completa del problema con tácticas en [TFI_IN_R_TACTICS](#).

```
theorem ContDiffAt.to_localInverse source
  {K : Type u_1} [RCLike K] {E : Type u_2} [NormedAddCommGroup E]
  [NormedSpace K E] {F : Type u_3} [NormedAddCommGroup F] [NormedSpace K F]
  [CompleteSpace E] {f : E → F} {f' : E →L[K] F} {a : E} {n : WithTop ℕ}
  (hf : ContDiffAt K n f a) (hf' : HasFDerivAt f (↑f') a) (hn : 1 ≤ n) :
  ContDiffAt K n (hf.localInverse hf' hn) (f a)
```

Given a `ContDiff` function over \mathbb{K} (which is \mathbb{R} or \mathbb{C}) with an invertible derivative at a , the inverse function (produced by `ContDiff.toPartialHomeomorph`) is also `ContDiff`.

Teorema 3.1: Teorema principal que se va a usar.

Como el problema se trata probar resultados en intervalos abiertos, la noción de ser `ContDiffOn` en un conjunto equivale a ser `ContDiffAt` en todos los puntos del conjunto, puesto que se está trabajando en un conjunto abierto. Además, para probar dicha equivalencia, en Mathlib hay un teorema `contdiffOn_iff` que trata de resolver dicha equivalencia.

Por lo anterior, se puede reducir la parte de diferenciabilidad continua en un conjunto abierto como un caso particular del *Teorema 3.1*. Para poder apicar este teorema, se ha de reunir las hipótesis que exige el teorema, y probar que efectivamente la función ψ coincide la inversa local de ϕ en el intervalo abierto. De esta manera, la estrategia que se va a seguir es utilizar la táctica `have` para introducir estas hipótesis, es decir, con la ayuda del teorema basta probar subproblemas más sencillos.

```
example (ϕ : ℝ → ℝ) (ψ : ℝ → ℝ) ... :
  ... := by --La parte de puntos suspensivos se puede ver en la
            --figura 3.1
  have ψ_smooth : ContDiffOn ℝ ↑ ψ (Ioo c d) := by
    have open_inter : IsOpen (Ioo c d) := by exact isOpen_Ioo
    have open_inter' : IsOpen (Ioo a b) := by exact isOpen_Ioo
    rw [IsOpen.contDiffOn_iff open_inter]
    rw [IsOpen.contDiffOn_iff open_inter'] at hϕdiff
    intro y hy
    have hx : ψ y ∈ Ioo a b := hψ y hy
    specialize hϕdiff hx -- A hϕdiff lo especifica con ψ y
    ... --La parte omitida puede verse en el enlace
        --de la prueba completa
    have hf' : HasFDerivAt ϕ (ϕ' : ℝ →L[ℝ] ℝ) (ψ y) := by
      ...
    have hn : 1 ≤ (↑ : WithTop ℕ) := by simp
```

Figura 3.3: Prueba de diferenciabilidad continua en subproblemas más sencillos

En la figura anterior, ya se ha conseguido reunir las hipótesis para aplicar el Teorema 3.1, la hipótesis `hϕdiff` tras una serie de aplicaciones de comandos y teoremas, se queda como `hϕdiff : ContDiffAt ℝ ↑ ϕ`. Por tanto, tras aplicar el teorema con las correspondientes hipótesis, se tiene que la inversa local es infinitamente diferenciable en $\phi(\psi y)$. Como $y \in Ioo c d$, por la hipótesis `right_inverse`, se tiene que $\phi(\psi y)$ es igual a y . De este modo, sólo queda pendiente probar que la función ψ coincide con la inversa local en el intervalo abierto. Obsérvese que no es posible probar la igualdad entre esas dos funciones, ya que sólo se puede garantizar la igualdad en el intervalo abierto a partir de las hipótesis `right_inverse` y `left_inverse`. Por ello, requiere hacer

uso del siguiente teorema para concluir la diferenciabilidad de ψ , además de ver que coincide con la inversa local en el intervalo abierto.

```
theorem ContDiffAt.congr_of_eventuallyEq source
  {K : Type u} [NontriviallyNormedField K] {E : Type uE}
  [NormedAddCommGroup E] [NormedSpace K E] {F : Type uF}
  [NormedAddCommGroup F] [NormedSpace K F] {f f₁ : E → F} {x : E}
  {n : WithTop ℕ} (h : ContDiffAt K n f x) (hg : f₁ =f[nhds x] f) :
  ContDiffAt K n f₁ x
```

Teorema 3.2: Teorema auxiliar para la diferenciabilidad.

```
def Filter.EventuallyEq source
  {α : Type u_1} {β : Type u_2} (l : Filter α) (f g : α → β) :
  Prop

Two functions f and g are eventually equal along a filter l if the set of x such that f x = g x
belongs to l.

▼ Equations
• (f =f[l] g) = ∀f (x : α) in l, f x = g x

► Instances For
```

Def.3.3: Definición de la igualdad eventual.

La Def. 3.3 corresponde a la noción de que dos funciones coinciden localmente, y es una relación que se puede probar entre ψ y la función inversa local de ϕ en los puntos del intervalo abierto I o a b . Por tanto, se puede usar el Teorema 3.2 para probar la diferenciabilidad continua de ϕ al tener las hipótesis de que la inversa local es continuamente diferenciable, y las dos funciones coinciden localmente.

```
have local_inv: ψ =ψ[nhds (φ (ψ y))] (hφdiff.localInverse hf' hn) := by
... --La parte omitida se puede ver con el enlace

apply right_inv at hy
rw [← hy]
have inv_theorem := ContDiffAt.to_localInverse hφdiff hf' hn
apply ContDiffAt.congr_of_eventuallyEq inv_theorem local_inv
```

Figura 3.4: La continuación de la figura 3.3

Tras combinar estos resultados, queda probado la parte de diferenciabilidad. Observese que no se ha aplicado el comando constructor al principio para probar como objetivo, sino se ha introducido como una hipótesis. La ventaja de hacer esto es que dicha hipótesis puede ser usada posteriormente, si se procede de dicha manera, tras probarlo como objetivo, no se puede usar o que no se tiene como hipótesis para la prueba de la segunda parte.

```
constructor
exact ψ_smooth
```

Figura 3.5: Cierre de la prueba de diferenciabilidad.

La segunda parte de la demostración consiste principalmente en utilizar la regla de la cadena, con lo que se va a usar el siguiente teorema de Mathlib.

```
theorem deriv_comp source
  {K : Type u} [NontriviallyNormedField K] (x : K) {K' : Type u_1}
  [NontriviallyNormedField K'] [NormedAlgebra K K'] {h : K → K'}
  {h₂ : K' → K'} (hh₂ : DifferentiableAt K' h₂ (h x))
  (hh : DifferentiableAt K h x) :
  deriv (h₂ ∘ h) x = deriv h₂ (h x) * deriv h x
```

Teorema.3.3: Teorema principal para probar la parte de derivada.

Utilizando la relación entre fderiv y deriv (véase Figura 3.2), se puede transformar el problema en términos de deriv.

```
intro y hy z
simp
have h_id : ∀ y ∈ Ioo c d, φ (ψ y) = id y := by
  ... --La parte omitida puede verse en la demostración completa
have h_id_deriv : ∀ y ∈ Ioo c d, deriv (φ (ψ y)) = deriv id y := by
  ...
```

Figura 3.6: Inicio de la prueba de la segunda parte.

Con el código adjunto, se consigue que el problema esté en términos de deriv. Además, combinando el Teorema 3.3 con el Teorema `deriv_id`, se puede demostrar el resultado por completo. Pero antes de usar dichos resultados, es necesario probar la diferenciabilidad de las dos funciones, es por ello se ha tomado la parte de diferenciabilidad como hipótesis, ya que se puede extraer la diferenciabilidad de ser infinitamente diferenciable de manera sencilla.

```
have hψ_diff : ∀ y ∈ Ioo c d, DifferentiableAt ℝ ψ y := by
  have aux : DifferentiableOn ℝ ψ (Ioo c d) := by
    apply ψ_smooth.differentiableOn
  simp
  intro y hy
  apply aux.differentiableAt
  rw [mem_nhds_iff]
  use Ioo c d
  constructor
  exact subset_refl (Ioo c d)
  constructor
  exact isOpen_Ioo
  exact hy

have hφ_diff : ∀ y ∈ Ioo c d, DifferentiableAt ℝ φ (ψ y) := by
  intro y hy
  apply differentiableAt_of_deriv_ne_zero
  have hx_fder_nonzero : fderiv ℝ φ (ψ y) ≠ 0 := by
    apply hφregular
    apply hψ y hy
  rw [←fderiv_deriv]
  intro h1
  apply hx_fder_nonzero
  ext t
  rw [h1]
  simp
```

Figura 3.7: Desarrollo de la prueba de la segunda parte.

En la figura anterior se muestra la prueba de las condiciones de diferenciabilidad, aunque se trata de ejercicios simples, es interesante ver que se puede probar un mismo resultado de distintas maneras. La primera hipótesis se ha probado basándose en la diferenciabilidad continua, es fácil de ver que se puede probar de manera análoga para la segunda hipótesis. Pero se ha optado por probar que tiene la función derivada no nula, puesto que en LEAN4 las funciones que no son derivables, se considera por defecto que su derivada es 0.

```

have chain_deriv : ∀ y ∈ Ioo c d,
  deriv (φ ∘ ψ) y = (deriv φ (ψ y)) * (deriv ψ y) := by
  intro y hy
  have hφ_diff_at : DifferentiableAt ℝ φ (ψ y) := hφ_diff y hy
  have hψ_diff_at : DifferentiableAt ℝ ψ y := hψ_diff y hy
  apply deriv_comp y hφ_diff_at hψ_diff_at

have h_id_deriv1 : ∀ y ∈ Ioo c d, (deriv φ (ψ y)) * (deriv ψ y) = 1 := by
  intro y hy
  rw [← chain_deriv y hy, h_id_deriv y hy]
  simp

have deriv_product : deriv φ (ψ y) * deriv ψ y = 1 := h_id_deriv1 y hy

have asoc : z * deriv φ (ψ y) * deriv ψ y = z * (deriv φ (ψ y) * deriv ψ y)
:= by
  rw [mul_assoc]

rw [asoc]
rw [deriv_product]
simp

```

Figura 3.9: Cierre de la prueba de la segunda parte.