

---

 DIFFEOMORFISMI
 

---

### Omeomorfismi

**Definizione 1.** Siano  $U$  e  $V$  due insiemi aperti in  $\mathbb{R}^n$ . Diciamo che la funzione

$$\Phi : U \rightarrow V$$

è un **omeomorfismo** tra  $U$  e  $V$ , se:

- $\Phi$  è continua;
- $\Phi : U \rightarrow V$  è bigettiva;
- la sua inversa  $\Phi^{-1} : V \rightarrow U$  è continua.

**Osservazione 2.** Siano  $U, V \subset \mathbb{R}^n$  due aperti e  $\Phi : U \rightarrow V$  un omeomorfismo. Allora, anche  $\Phi^{-1} : V \rightarrow U$  è un omeomorfismo.

**Proposizione 3.** Siano  $U$  e  $V$  due sottoinsiemi aperti di  $\mathbb{R}^n$  e  $\Phi : U \rightarrow V$  un omeomorfismo. Allora:

- (i) per ogni aperto  $A \subset V$ , l'insieme  $\Phi^{-1}(A)$  è aperto.
- (ii) per ogni aperto  $A \subset U$ , l'insieme  $\Phi(A)$  è aperto.
- (iii) per ogni compatto  $K \subset V$ , l'insieme  $\Phi^{-1}(K)$  è compatto.
- (iv) per ogni compatto  $K \subset U$ , l'insieme  $\Phi(K)$  è compatto.
- (v) per ogni chiuso  $C \subset V$ , l'insieme  $\Phi^{-1}(C)$  è chiuso.
- (vi) per ogni chiuso  $C \subset U$ , l'insieme  $\Phi(C)$  è chiuso.
- (vii) per ogni insieme  $\Omega$  tale che  $\bar{\Omega} \subset U$  abbiamo che  $\Phi(\partial\Omega) = \partial(\Phi(\Omega))$ .
- (viii) per ogni insieme connesso per archi  $\Omega \subset U$ , l'insieme  $\Phi(\Omega)$  è connesso per archi.
- (ix) per ogni insieme connesso per archi  $\Omega \subset V$ , l'insieme  $\Phi^{-1}(\Omega)$  è connesso per archi.

Osserviamo che i punti (i), (ii), (iii), (iv), (v) e (vi) seguono dal lemma seguente.

**Lemma 4.** Sia  $\Omega$  un insieme aperto di  $\mathbb{R}^n$  e  $\Phi : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^m$  una funzione continua. Allora, per ogni insieme aperto  $A \subset \mathbb{R}^m$ , anche

$$\Phi^{-1}(A) = \{X \in \Omega : \Phi(X) \in A\} \subset \mathbb{R}^n$$

è aperto.

**Corollario 5** (Composizione di omeomorfismi). Siano  $U, V, A$  e  $B$  insiemi aperti di  $\mathbb{R}^n$  e siano

$$\Phi : U \rightarrow V \quad e \quad \Psi : A \rightarrow B$$

due omeomorfismi. Allora, anche la composizione

$$\Psi \circ \Phi : \Phi^{-1}(V \cup A) \rightarrow \Psi(V \cup A)$$

è un omeomorfismo.

**Corollario 6.** Siano  $U, V \subset \mathbb{R}^n$  due aperti e  $\Phi : U \rightarrow V$  un omeomorfismo. Allora, per ogni aperto  $A \subset U$ ,

$$\Phi : A \rightarrow \Phi(A),$$

è un omeomorfismo.

## Diffeomorfismi

**Definizione 7.** Siano  $U$  e  $V$  due insiemi aperti in  $\mathbb{R}^n$ . Diciamo che la funzione

$$\Phi : U \rightarrow V$$

è un **diffeomorfismo** di classe  $C^1$  tra  $U$  e  $V$ , se:

- $\Phi$  è di classe  $C^1$  su  $U$  (ovvero  $\Phi$  è continua e differenziabile in ogni punto di  $U$  e le derivate parziali delle sue componenti sono funzioni continue);
- $\Phi : U \rightarrow V$  è bigettiva ;
- la sua inversa  $\Phi^{-1} : V \rightarrow U$  è di classe  $C^1$  su  $V$ .

**Osservazione 8.** Siano  $U, V \subset \mathbb{R}^n$  due aperti e  $\Phi : U \rightarrow V$  un diffeomorfismo. Allora, anche  $\Phi^{-1} : V \rightarrow U$  è un diffeomorfismo.

**Osservazione 9.** Siano  $U, V, A$  e  $B$  insiemi aperti di  $\mathbb{R}^n$  e siano

$$\Phi : U \rightarrow V \quad \text{e} \quad \Psi : A \rightarrow B$$

due diffeomorfismi. Allora, anche la composizione

$$\Psi \circ \Phi : \Phi^{-1}(V \cup A) \rightarrow \Psi(V \cup A)$$

è un diffeomorfismo.

**Osservazione 10.** Siano  $U, V \subset \mathbb{R}^n$  due aperti e  $\Phi : U \rightarrow V$  un diffeomorfismo. Allora, per ogni aperto  $A \subset U$ ,

$$\Phi : A \rightarrow \Phi(A),$$

è un diffeomorfismo.

**Proposizione 11.** Siano  $U$  e  $V$  due aperti connessi di  $\mathbb{R}^n$ . Sia  $\Phi : U \rightarrow V$  un diffeomorfismo. Allora,

$$\det J\Phi(x) \neq 0 \quad \text{per ogni} \quad x \in U.$$

Inoltre, la funzione

$$\det J\Phi : U \rightarrow \mathbb{R}$$

ha segno costante su  $U$ .

*Dimostrazione.* Sia  $\Psi : V \rightarrow U$  l'inversa di  $\Phi$ . Siano

$$X_0 \in U \quad \text{e} \quad Y_0 = \Phi(X_0) \in V.$$

Allora, abbiamo che

$$J\Psi(Y_0) J\Phi(X_0) = Id.$$

Di conseguenza,

$$\det(J\Psi(Y_0)) \det(J\Phi(X_0)) = \det(Id) = 1,$$

il che dimostra che  $\det J\Phi(X_0) \neq 0$  e siccome  $X_0$  è un punto arbitrario,

$$\det J\Phi \neq 0 \quad \text{su } U.$$

Osserviamo che la funzione

$$\det J\Phi : U \rightarrow \mathbb{R}$$

è ottenuta come somma e prodotto delle derivate parziali di  $\Phi$ . Di conseguenza, essa è continua su  $U$ . Infine, siccome l'insieme  $U$  è connesso, abbiamo che  $\det J\Phi$  non cambia segno in  $U$ .  $\square$

Nella dimostrazione della proposizione precedente abbiamo usato il seguente ben noto risultato. Per completezza, riportiamo la dimostrazione in dimensione due.

**Lemma 12.** *Siano  $A$  e  $B$  due matrici  $n \times n$ . Allora*

$$\det(AB) = \det A \cdot \det B.$$

**Dimostrazione in dimensione due.** Osserviamo che

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A & C \\ B & D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} aA + bB & aC + bD \\ cA + dB & cC + dD \end{pmatrix}.$$

Si ha quindi

$$\begin{aligned} \det \begin{pmatrix} aA + bB & aC + bD \\ cA + dB & cC + dD \end{pmatrix} &= (aA + bB)(cC + dD) - (cA + dB)(aC + bD) \\ &= aAdD + bBcC - (cAbD + dBaC) \\ &= (ad - bc)(AD - BC) = \det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \det \begin{pmatrix} A & C \\ B & D \end{pmatrix}. \end{aligned} \quad \square$$