

2.5.3 Das Lebesgue-Integral

(34)

Weedet wieder die allgemeine Definition des Abschnitts 2.5.1 auf der Maßtheorie $(\mathbb{R}^n; \mathcal{L}_n, \lambda_n)$ an, so erhält man das Lebesgue-Integral auf \mathbb{R}^n . Selbstverständlich steht hierfür alle allgemeine gezeigte Aussagen einschließlich der Konvergenzsätze zur Verfügung. Eine Vierzahl von Schreibweisen ist für das Lebesgue-Integral üblich, z.B.:

$$\lambda_n[f] = \int f d\lambda_n = \int_{\mathbb{R}^n} f(x) d\lambda_n(x) = \int f(x) \lambda_n(dx)$$

$$= \int_{\mathbb{R}^n} f(x) dx = \int_{\mathbb{R}^n} f(x_1, \dots, x_n) dx_1 \dots dx_n$$

bzw. bei der Integration über Teilmenchen $A \in \mathcal{L}_n$

$$\lambda_n[\chi_A f] = \int_A f d\lambda_n = \int_A f(x) d\lambda_n(x) = \int_A f(x) dx =$$

2.5.3.1 Der Zusammenhang mit dem Riemann-Integral

Zu Verweilen der Schreibweise $\int_A f(x) dx$ (ohne Bezeichnung des Lebesgue-Maßes), wie wir sei bereits gezeigte Riemann-Integral über Intervall-Menge verwendet haben, hat durchaus eine Rechtfertigung. Wie wir bereits wissen, ist die Einschränkung

des Lebesgue-Körpers λ_N auf das Lebesgue-Metrum
der Jordankörperliche \mathbb{R}^N der unendlichen Dimension für
diese Form hält. Daher ist es leicht verständlich,
dass die Einführung des Lebesgue-Körpers
auf die Klasse der (auf einem Quader) Riemann-
integrierbaren Funktionen mit dem Riemann-
Integral überliefert ist, wie der folgende Satz
zeigt:

Satz 7: Es sei $Q \subset \mathbb{R}^N$ ein kompakter achsparallel erster
Quader und $f: Q \rightarrow \mathbb{R}$ Riemann-integrierbar.
Dann ist die triviale Fortsetzung

$$f_Q: \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}, \quad x \mapsto f_Q(x) := \begin{cases} f(x), & x \in Q \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

Lebesgue-integrierbar und es gilt

$$\int_Q f(x) dx = \int_{\mathbb{R}^N} f_Q d\lambda_N.$$

Beweis: Das Integral auf der linken Seite bezeichnet
das Riemann-Integral über Q , das rechte das
Lebesgue-Integral über \mathbb{R}^N (wieder falls finit)
zu bei Beiträgen über dem ausserlich Q kontri-
nuellen. Die Bezeichnung ist zwar korrekt, aber unver-
ständlich, daher werden wir bereits ein Beweis zu

$$\int_{\mathbb{R}^N} f_Q d\lambda_N = \int_Q f d\lambda_N = \lambda_N [f] \quad \text{übergehen.}$$

Bew.: Da Riemann-integrierbare Funktionen beschränkt sind, können wir O.E. $f \geq 0$ annehmen.

Nach Definition des Riemann-Integrals ist

$$\int_Q f(x) dx = \lim_{n \rightarrow \infty} s(f, Z_n) = \lim_{n \rightarrow \infty} S(f, Z_n),$$

wobei $(Z_n)_n = (\{Q_k^{(n)} : 1 \leq k \leq p(n)\})_n$ eine ausgelenkte Zerlegungsfolge ist (d.h. $\lim_{n \rightarrow \infty} \sup_{k=1}^{p(n)} \text{diam}(Q_k^{(n)}) = 0$) und

$$S(f, Z_n) = \sum_{k=1}^{p(n)} u_k^{(n)} |Q_k^{(n)}| \quad \text{w.t. } u_k^{(n)} = \inf \{f(x) : x \in Q_k^{(n)}\}$$

Somit

$$S(f, Z_n) = \sum_{k=1}^{p(n)} M_k^{(n)} |Q_k^{(n)}|, \text{ dabei } M_k^{(n)} = \sup \{f(x) : x \in Q_k^{(n)}\}.$$

Wir wählen $(Z_n)_n$ so, dass stets $Z_n \subset Z_{n+1}$ gilt, also Z_n eine Verfeinerung von Z_1 ist. Daraus ist die Folge $(g_n)_n$ eine Treppenfunktion

$$g_n = \sum_{k=1}^{p(n)} u_k^{(n)} \chi_{Q_k^{(n)}}$$

monoton steigend, es gilt $g_n \leq f$ für alle n

$$\lambda_N [g_n] = \sum_{k=1}^{p(n)} u_k^{(n)} |Q_k^{(n)}| = S(f, Z_n).$$

Andererseits ist die Folge $(h_n)_n$, definiert durch

$$h_n = \sum_{k=1}^{p(n)} M_k^{(n)} \cdot \chi_{Q_k^{(n)}}$$

maeotore fallend und es gelte $h_n \geq f$ für $n \in \mathbb{N}$ sowie ⑨2

$$\mathcal{I}_N[h_n] = S(f, Z_n).$$

Wegen Maetorei wird Beschränktheit und die Feinknotenfolge $(g_n)_n$ und $(h_n)_n$ punktweise konvergiert. Es existieren also die Grenzfeinknoten

$$g := \lim_{n \rightarrow \infty} g_n \quad \text{und} \quad h := \lim_{n \rightarrow \infty} h_n$$

und es gilt $g \leq f \leq h$. Ferner ist aufgrund des Lebesgue-Konvergenzatzes (die konstante Feinknoten $G = \sup \{f(x) : x \in Q\}$ ist eine Majorante)

$$\begin{aligned} \mathcal{I}_N[h-g] &= \mathcal{I}_N[h] - \mathcal{I}_N[g] = \lim_{n \rightarrow \infty} \mathcal{I}_N[h_n] - \mathcal{I}_N[g_n] \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} S(f, Z_n) - S(f, Z_n) = 0, \end{aligned}$$

Letzteres wegen der Riemann-Integrabilität von f . Da $h-g \geq f-g \geq 0$ folgt hieraus aus Satz 2(2), dass $g = f = h$ f.ü. Integrierbar ist und g und h auch f Lebesgue-integrierbar sind es gilt

$$\mathcal{I}_N[f] = \mathcal{I}_N[g] = \lim_{n \rightarrow \infty} \mathcal{I}_N[g_n] = \lim_{n \rightarrow \infty} S(f, Z_n) = \int_Q f(x) dx.$$

A.

Folgerung: Ist $f: \mathbb{R} \rightarrow [0, \infty)$ unigeblich Riemann-integrierbar, so ist f auch Lebesgue-integrierbar und

es gilt $\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = \int_{\mathbb{R}} f d\lambda_x$.

Bew.: Per def. ist

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = \lim_{a,b \rightarrow \infty} \int_a^b f(x) dx = \lim_{a,b \rightarrow \infty} \int_{\mathbb{R}} \chi_{(a,b)} f d\lambda_x$$

aufgrund vom Satz 7. Nun können $a, b \nearrow \infty$ gewählt werden, dann ergibt der Satz vom Lebesgue-Levi

$$\lim_{a,b \rightarrow \infty} \int_{\mathbb{R}} \chi_{(a,b)} f d\lambda_x = \int_{\mathbb{R}} f d\lambda_x$$

wodurch damit die Beh.

Beweis: Die Aussage der Folgerung wird durch die Voraussetzung $f \geq 0$ falsch! Bsp.:

$$f(x) := \sum_{k=1}^{\infty} \frac{(-1)^{k+1}}{k} \cdot \chi_{[k, k+1)}(x).$$

Hierfür existiert das einzigartige Riemann-Integral

$$\int_{-\infty}^{\infty} f(x) dx = \lim_{R \rightarrow \infty} \int_1^R f(x) dx = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^{N+1} \frac{1}{k} \int_k^{k+1} f(x) dx$$

$$= \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^N \frac{(-1)^{k+1}}{k} = \text{Bew. (2).}$$

Andererseits: Wäre f auf \mathbb{R} Lebesgue-integrierbar, so
 $\text{auch } |f| = \sum_{k=1}^{\infty} \frac{1}{k} X_{[k,k+1]}$ wüd daher integrierbar (für
 nicht-negative L_1 -messbare Funktionen)

$$\lambda_1 [|f|] = \lim_{N \rightarrow \infty} \underbrace{\sum_{k=1}^N \frac{1}{k}}_{= \infty} = \infty.$$

$$= \lambda_1 \left[\sum_{k=1}^N \frac{1}{k} X_{[k,k+1]} \right]$$

2.5.3.2 Die Transformationsformel

Für eine affine-lineare Transformation

$$T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n, \quad x \mapsto Tx := Ax + b$$

und $b \in \mathbb{R}^n$ und einer invertierbaren $n \times n$ -Matrix A
 haben wir in Abschnitt 2.3.3 (Beweis von Satz 4) fest-
 gestellt, dass das Lebesgue-Maß

$$\lambda_n: \mathcal{L}_n \rightarrow [0, \infty], \quad B \mapsto \lambda_n(B)$$

und das Maß

$$\mu: \mathcal{L}_n \rightarrow [0, \infty], \quad B \mapsto \mu(B) := \frac{1}{|\det(A)|} \lambda_n(TB)$$

übereinstimmen, was die Invertierbarität

$$\lambda_n(TB) = |\det(A)| \cdot \lambda_n(B) \quad (*)$$

für alle $B \in \mathcal{L}_n$ bedeutet. Umgeschrieben heißt
 $C = TB$ und das Verhältnis der charakteristischer

Funktionen Raum \mathbb{A}^n :

$$\mathcal{A}_n(C) = |\det(A)| \cdot \mathcal{A}_n(T^{-1}(C))$$

$$\Leftrightarrow \mathcal{A}_n[X_C] = |\det(A)| \cdot \mathcal{A}_n[X_C \circ T], \quad (**)$$

dann $X_{T^{-1}(C)}(x) = 1 \Leftrightarrow x \in T^{-1}(C) \Leftrightarrow Tx \in C \Leftrightarrow (X_C \circ T)(x) = 1$.

Weil die Maße \mathcal{A}_n und μ äquivalent sind, schließen auch die Integrale nach dieser Maße überein. D.h., wir können in $(**)$ die charakteristische Funktion X_C durch eine beliebige Lebesgue-integrierbare Funktion ersetzen, das liefert uns die folgende Transformationsformel für affine-lineare Abbildungen:

Satz: Es sei $T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, $x \mapsto Tx := Ax + b$ mit $b \in \mathbb{R}^n$ und $A \in M_n(\mathbb{R})$, $\det A \neq 0$. Eine Funktion $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \overline{\mathbb{R}}$ ist genau dann Lebesgue-integrierbar, wenn $f \circ T$ Lebesgue-integrierbar ist, wodurch in diesem Fall gilt

$$\mathcal{A}_n[f] = |\det(A)| \cdot \mathcal{A}_n[f \circ T].$$

Andere Schreibweise:

$$\int_{\mathbb{R}^n} f d\mathcal{A}_n = |\det(A)| \int_{\mathbb{R}^n} f \circ T d\mathcal{A}_n.$$

oder $\int_{\mathbb{R}^n} f(y) d\mathcal{A}_n(y) = |\det(A)| \int_{\mathbb{R}^n} f(Ax + b) \mathcal{A}_n(dx)$

oder, wenn es nicht notwendig ist, nach \mathcal{A}_n zu integrieren

$$\int_{\mathbb{R}^n} f(y) dy = |\det(A)| \cdot \int_{\mathbb{R}^n} f(Ax + b) dx,$$

leichter symbolisch: $y = Ax + b \rightarrow "dy = |\det(A)| dx"$ (nicht gerade korrekt, aber gut verständlich).

Der Folgezettel soll eine allgemeine Transformationstheorie -⁽¹⁾
für \mathbb{C}^n -Bereiche bereitstellen für solche Abbildungen

$$T: \mathbb{R}^n \supset \Omega \rightarrow \Omega' \subset \mathbb{R}^m ; \Omega, \Omega' \text{ offen},$$

die zwar nicht offene-linear, jedoch stetig diff'bar
sind bspw. mit ebenfalls stetig diff'barer Um-
kehrfunktion $T^{-1}: \Omega' \rightarrow \Omega$ sind.

Def.: Es seien $\Omega, \Omega' \subset \mathbb{R}^n$ offen und $T: \Omega \rightarrow \Omega'$ bspw.
Dann heißt T eine C^1 -Diffeomorphie (oder
auch C^1 -umkehrbar), wenn sowohl T als auch
 T^{-1} stetig differenzierbar sind.

Beweis: (1) Allgemeiner spricht man für $k \geq 1$ von
einem Diffeomorphe des Klasse C^k , wenn
 T und T^{-1} k -mal stetig differenzierbar sind.

(2) Da (total) differenzierbare Abbildungen stetig
sind, ist jeder C^1 -Diffeomorphe $T: \Omega \rightarrow \Omega'$
zgleich eine Homeomorphe, also stetig und
stetiger Umkehr. Besonders sind die Urbilder
offener Mengen unter T wieder offen unter T^{-1} wieder
offen.

(3) Ist $T: \Omega \rightarrow \Omega'$ homeomorphe, so sind
 $T(B(\Omega), B(\Omega'))$ -messbar und $T^{-1}(B(\Omega'), B(\Omega))$ -messbar.

Nach Lemma 8 im Abschnitt 2.4 gilt daher $T(B(\Omega)) = \sigma(B(\Omega'))$. Hierbei ist $B(\Omega) = \{B \subset \Omega : B \in \mathcal{B}_n\}$ die \mathbb{F} -Algebra der jenseitig borelmeager Teile von Ω' , die in Ω liegen. Es gilt $B(\Omega) = \sigma(\{U \cap \Omega : U \text{ offen}\}) = \sigma(\{Q \subset \Omega : Q \in \mathbb{Q}^\omega\})$, letzteres weil $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ als offen vorausgesetzt ist und aus je einer offenen Teilmenge des \mathbb{R}^n als abzählbare Vereinigung von halboffenen Quadern dargestellt werden kann. (Vgl. Satz 5 im Abschnitt 2.1 und die geschlossene Bemerkung.) Ebenfalls gilt

$$B(\Omega) = \sigma(\{\overline{Q} \subset \Omega : Q \in \mathbb{Q}^\omega\}),$$

denn wir $Q = \bigcup_{i=1}^n [a_i, b_i] = \bigcup_{j \in \mathbb{N}} \bigcup_{i=1}^n [a_i, b_i - \frac{1}{j}]$ schreibbar können.

(4) Ist $T : \Omega \rightarrow \Omega'$ eine C^1 -Diffeomorphie und $N \subset \Omega$ eine \mathcal{A}_n -Nullmenge, so ist auch $T(N) = 0$.

Rechnung: Zunächst sei Q ein konvexer Quader, so dass $N \subset Q \subset \Omega$ gilt. Q ist konvex, also ist nach der Mittelpunktsungleichung (siehe Satz II) $T|_Q$ Lipschitzstetig mit Lipschitzkonstante

$$L = \sup \{ \|DT(\vec{x})\| : \vec{x} \in Q \}$$

und daher gilt

$$\lambda_n(T(N)) \leq \inf \left\{ \sum_{k \in \mathbb{N}} \lambda_n(T(Q_k)) : N \subset \bigcup_{k \in \mathbb{N}} Q_k \subset Q; Q_k \in \mathcal{Q}^{(\omega)} \right\} \quad (103)$$

$$\leq L^{\omega} \inf \left\{ \sum_{k \in \mathbb{N}} |Q_k| : N \subset \bigcup_{k \in \mathbb{N}} Q_k \subset Q, Q_k \in \mathcal{Q}^{(\omega)} \right\} = 0.$$

Für den allgemeineren Fall schreiben wir $\Omega = \bigcup_{k \in \mathbb{N}} \overline{Q_k}$

und $Q_k \in \mathcal{Q}^{(\omega)}$ und haben $N = \bigcup_{k \in \mathbb{N}} N \cap \overline{Q_k}$, sodass

$T(N) = \bigcup_{k \in \mathbb{N}} T(N \cap \overline{Q_k})$ als abzählbare Vereinigung

eine λ_n -Nullmenge ist ebenfalls eine λ_n -Nullmenge ist

Also so gilt für eine λ_n -Nullmenge $N \subset \Omega$, dass

$$\lambda_n(T^{-1}(N)) = 0$$
 ist.

Za die Lebesgue- σ -Algebra \mathcal{L}_n durch Ver Vollständigung
von \mathcal{B}_n bezüglich des Lebesgue-Metres λ_n entsteht,
ergibt sich hieraus aus (8), dass für

$$\mathcal{L}_{\Omega} := \{M \in \mathcal{L}_n : M \subset \Omega\}$$

gilt $T(\mathcal{L}_{\Omega}) = \mathcal{L}_{\Omega}$.

Die Einschränkung $\lambda_n|_{\mathcal{L}_{\Omega}}$ des Lebesgue-Metres auf
 \mathcal{L}_{Ω} verleiht der weiteren Bezeichnung λ_n besondere.

Daher ist der maßtheoretische Rahmen abgesteckt
für den Beweis des folgenden!

Transformationsfunktionen für C^1 -Diffeomorphismen:

Es sei $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ offen, $T: \Omega \rightarrow \Omega'$ eine C^1 -Diffeomorphie und $f: \Omega' \rightarrow \mathbb{R}$ eine messbare Funktion. Dann ist $f \in L^1(\Omega', \mathcal{L}_{\Omega'}, \lambda_n)$ genau dann, wenn $|\det DT| \cdot f \circ T \in L^1(\Omega; \mathcal{L}_{\Omega}, \lambda_n)$ ist, und in diesem Fall gilt

$$\lambda_n[f] = \int_{\Omega'} f(T(x)) |\det DT(x)| d\lambda_n(x).$$

Diese Formel ist eine Folgerung aus dem nachstehenden

Satz 9: Sei $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ offen und $T: \Omega \rightarrow \Omega'$ eine C^1 -Diffeomorphie. Dann stimmt das Lebesgue-Maß $\lambda_n: \mathcal{L}_{\Omega'} \rightarrow [0, \infty]$ über die auf dem Maß

$$\nu: \mathcal{L}_{\Omega'} \rightarrow [0, \infty], \quad C \mapsto \nu(C) := \int_{T^{-1}(C)} |\det DT(x)| d\lambda_n(x).$$

Kennzeichne mit μ die Räumliche Form der Transformationsfunktion: ν sei gegeben und tatsächlich ein durch T induziertes Maß: Wir haben $\nu = \mu_T$ für

$$\mu: \mathcal{L}_{\Omega} \rightarrow [0, \infty], \quad A \mapsto \mu(A) := \int_A |\det DT(x)| d\lambda_n(x).$$

Nach Satz 3 im Abschnitt 2.5.1 ist das Integral nach Linien in den eindimensionalen Maß gegeben durch

$$\mu_T[f] = \mu[f \circ T] = \underset{\text{hier } \Omega}{\int} f(T(x)) |\det DT(x)| d\lambda_n(x),$$

seid das ist gerade die rechte Seite der behaupteten Transformationssatzes für L_2 . Nach diesem Satz gilt

f ist L_{Ω} -messbar $\Rightarrow f \circ T$ ist L_{Ω} -messbar.

Da $T^{-1} : L_{\Omega}, L_{\Omega}$ -messbar ist, habe wir hier Äquivalenz, wenn die stets positive und stetige Dichte $|\det DT|$ endlich rechts außer Messbarkeit. Wegen $|\det DT|$ ändert nichts an der Messbarkeit. Wegen μ der Satz 3: f ist genau dann nach $\nu = \lambda_n / |\det DT|$ integrierbar, wenn $f \circ T$ nach μ integrierbar ist.

Da μ die Lebesgue-Dichte $|\det DT|$ besitzt, ist letzteres wiederum genau dann der Fall, wenn $|\det DT| \cdot f \circ T \in L'(\Omega, L_{\Omega}, \lambda_n)$ ist. - Damit ist die Implikation "Satz 3 \rightarrow Transformationssatz für L_2 " erläutert.

Reiz. von Satz 3: Sie zeigt ist

$$\lambda_n(C) = \int_{T^{-1}(C)} |\det DT(x)| d\lambda_n(x) \quad \forall C \in L_{\Omega},$$

was wir wegen $L_{\Omega} = T(L_{\Omega})$ schreiben können

$$\text{zu } \lambda_n(T(A)) = \int_A |\det DT(x)| d\lambda_n(x) \quad \forall A \in L_{\Omega} (!)$$

(1) Für einen kompakten Quader $Q \subset \mathbb{R}^n$ zeigen wir die (106)
Ungleichung

$$\lambda_n(TQ) \leq \int_Q |\det DT(x)| d\lambda_n(x)$$

Hierzu führen wir einen Widerspruchsbeweis und nehmen an, dass

$$\Delta(Q) := \lambda_n(TQ) - \int_Q |\det DT(x)| d\lambda_n(x) > 0$$

und daraus auch $\alpha := \frac{\Delta(Q)}{|Q|} > 0$ ist. Die Abbildung

Δ verhält sich offensichtlich additiv bei (bis auf Null-
werte) disjunkter Verkleinerung. Wir zerlegen
 Q in 2^n Teilquader halber Kantenlänge. Da weiter
gibt es (mindestens) einen Teilquader Q_1 , mit

$$\frac{\Delta(Q_1)}{|Q_1|} \geq \alpha, \quad \text{wobei } |Q_1| = |Q| \cdot 2^{-n}.$$

Durch wiederholte Spaltenhalbierung erhalten wir
eine absteigende Folge $Q \supset Q_1 \supset \dots \supset Q_k \supset \dots$ von Qua-
dern des Volumens $|Q_k| = |Q| \cdot 2^{-nk}$ mit

$$\frac{\Delta(Q_k)}{|Q_k|} \geq \alpha > 0.$$

Die Mittelpunkte x_k dieser Quader bilden eine
Cauchy-Folge in Q , und weil Q kompakt ist, gilt

$$x_0 := \lim_{k \rightarrow \infty} x_k \in \bigcap_{k \in \mathbb{N}} \overline{Q}_k \subset Q \subset \mathbb{R}^n.$$

Eine Widersprechbarkeit zeigt sich nicht, vielmehr wird ausgewertet (10).
Sodass folgt, dass

$$\limsup_{k \rightarrow \infty} \frac{\Delta(Q_k)}{|Q_k|} \leq 0.$$

Dazu schreiben wir

$$\begin{aligned} \Delta(Q_k) &= \lambda_u(TQ_k) - \underbrace{\int_{Q_k} |\det DT(x_0)| d\lambda_u(x)}_{Q_k} + \underbrace{\int_{Q_k} |\det DT(x_0)| - |\det DT(x)|}_{d\lambda_u(x)} \\ &\leq |\det DT(x_0)| \left(|\det DT(x_0)|^{-1} \lambda_u(TQ_k) - \underbrace{\lambda_u(Q_k)}_{= |Q_k|} \right) \\ &\quad + \underbrace{\int_{Q_k} |\det DT(x_0)| - |\det DT(x)|}_{d\lambda_u(x)} = I_k + II_k. \end{aligned}$$

Zur Abschätzung von I_k benutzen wir die Transformation $\lambda_u(AM) = |\det(A)| \lambda_u(M)$ für A invertierbar. Da $\lambda_u(A^{-1}) = |\det(A)|^{-1} \lambda_u(A)$, folgt $\lambda_u(A^{-1}M) = |\det(A)|^{-1} \lambda_u(M)$. Damit ist die lineare Abbildung $F: A \mapsto DT(x_0)^{-1}A$ linear. Da $A = DT(x_0)^{-1}$, gilt $F(A) = I$.

$$\frac{I_k}{|Q_k|} \leq |\det DT(x_0)| \left(\frac{\lambda_u(DT(x_0)^{-1}(T(Q_k)))}{|Q_k|} - 1 \right).$$

Für $F(x) = DT(x_0)^{-1}T(x)$ gilt $D^2F(x) = DT(x_0)^{-1}DT'(x)$, also wegen der Stetigkeit von DT : $\lim_{x \rightarrow x_0} D^2F(x) = E_n$.

Sei $L_k := \sup \{ \|DF(\xi)\| : \xi \in Q_k \}$. Dann ist wegen der Stetigkeit von DF in x_0 (für $k \rightarrow \infty$) $L_k = 1$, für alle

$$\lambda_u(F(Q_k)) \leq L_k |Q_k| \quad (\text{HWS, vgl. Bem. (4)}),$$

also $\limsup_{k \rightarrow \infty} \frac{1}{|Q_k|} \cdot \lambda_u(F(Q_k)) \leq 1$ und damit

$$\text{somit } \limsup_{k \rightarrow \infty} \frac{I_k}{|Q_k|} \leq 0.$$

Früher ist

$$\frac{I_k}{|Q_k|} = \frac{1}{|Q_k|} \int | \det DT(x_0) - \det DT(x) | d\lambda_n(x)$$

$$\leq \sup' \{ |\det DT(x_0) - \det DT(x)| : x \in Q_k \} \xrightarrow[k \rightarrow \infty]{} 0,$$

letzteres wegen der Stetigkeit von $\det DT$ für $x_0 \in Q$.

Daraus ist die besprochene Ungleichung für konzentrische Quadrate $Q \subset \Omega$ gezeigt.

(2) Wir zeigen

$$\mathcal{D} := \sum_{A \in \mathcal{B}(\Omega)}: \lambda_n(TA) \leq \sum_A |\det DT(x)| d\lambda_n(x).$$

Dann ist \mathcal{D} abgeschlossen weiter ist nach $\sum_{i \in \mathbb{N}}$, also ein Dynkin-System, und umfasst nach (1) das σ -System $\overline{\mathcal{Q}}_\Omega$ der konzentrischen und disjunkten parallelen Quadrate in Ω . Daraus ist

$$\mathcal{D} \supset \mathcal{D}(\overline{\mathcal{Q}}_\Omega) = \mathcal{R}(\overline{\mathcal{Q}}_\Omega) = \sigma(\overline{\mathcal{Q}}_\Omega) = \mathcal{B}(\Omega)$$

↑ ↑ ↗
Satz 4. sie Absolutth. 1. $\Omega \in \mathcal{R}(\overline{\mathcal{Q}}_\Omega)$ Bem. (3) oben

Also gilt die Ungleichung

$$\lambda_n(TA) \leq \sum_A |\det DT(x)| d\lambda_n(x)$$

für alle Borelenseen $A \subset \Omega$. Daraus folgt für alle nichtnegativen $\mathcal{B}(\Omega)$ -messbaren Funktionen $g: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$, dass

$$\lambda_n[g \circ T^{-1}] \leq \int_{\Omega} g(x) |\det DT(x)| d\lambda_n(x).$$

Hierzu wählen wir erst $A \in \mathcal{B}(\Omega)$

$$g(x) = \chi_A(x) |\det DT(x)|^{-1},$$

so dass

$$\int_{T(A)} |\det DT(T^{-1}(y))|^{-1} d\lambda_n(y) \leq \lambda_n(A)$$

$$\text{Wegen } DT^{-1}(y) = DT(T^{-1}(y))^{-1} \text{ und } T(\mathcal{B}(\Omega)) = \mathcal{B}(\Omega')$$

$$\text{also } \int_C |\det DT^{-1}(y)| d\lambda_n(y) \leq \lambda_n(T^{-1}(C))$$

$\forall C \in \mathcal{B}(\Omega')$. Verknüpfen wir die Rollen von $\Omega \leftrightarrow \Omega'$,
 $T \leftrightarrow T^{-1}$, $A \leftrightarrow C$, so haben wir auch die obere
 Ungleichung nun da (!). $\forall A \in \mathcal{B}(\Omega)$ gezeigt.

(3) Ist schließlich $A = B + N \in \mathcal{L}_{\Omega}$ mit $B \in \mathcal{B}(\Omega)$ und
 einer λ_n -Nullmenge N , so ist nach Punkt (4) auch
 $T(N)$ eine λ_n -Nullmenge und wir erhalten

$$\int_A |\det DT(x)| d\lambda_n(x) = \int_B |\det DT(x)| d\lambda_n(x)$$

$$A \qquad \qquad \qquad B$$

$$= \lambda_n(T(B)) = \lambda_n(T(B) + T(N)) = \lambda_n(T(A)).$$

□

Als Ausweebeleg der Transformationssformel diskutieren wir die α -diene, Kugel- oder Polarkoordinaten.

Satz 10: Es sei f auf $B_R(0) = \{y \in \mathbb{R}^n : |y| < R\}$ Lebesgue-integrierbar und $B := \{\xi' = (\xi_1, \dots, \xi_{n-1}) \in \mathbb{R}^{n-1} : |\xi'| < 1\}$.

Dann gilt mit $\xi_n := \sqrt{1 - |\xi'|^2}$:

$$\int_{B_R(0)} f(y) d\lambda_n(y) = \int_{(0,R) \times B} f(r\xi', r\xi_n) + f(r\xi', -r\xi_n) \frac{r^{n-1}}{\xi_n} d\lambda_n(r, \xi').$$

Bew. Wir verwenden zwei Transformationen, nämlich

$$T^\pm : (0, R) \times B \rightarrow \{y \in B_R(0) : y_n \geq 0\},$$

$$(r, \xi') \mapsto T^\pm(r, \xi') := r(\xi' \pm \xi_n) \quad (\xi_n = \sqrt{1 - |\xi'|^2}).$$

T^\pm bildet $(0, R) \times B$ diffeomorph auf die obere bzw. die untere Halbkugel von Radien R in \mathbb{R}^n ab. Die "Äquatorialebene" $\{y \in \mathbb{R}^n : y_n = 0\}$ kann als λ_n -Nulllinie für die Integration vernachlässigt werden. Die Jacobimatrizen berechnen wir zu $DT^\pm(r, \xi') =$

$$\begin{pmatrix} \frac{\partial T_1^\pm}{\partial r}(r, \xi') & \frac{\partial T_1^\pm}{\partial \xi_1}(r, \xi') & \cdots & \frac{\partial T_1^\pm}{\partial \xi_{n-1}}(r, \xi') \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial T_u^\pm}{\partial r}(r, \xi') & \frac{\partial T_u^\pm}{\partial \xi_1}(r, \xi') & \cdots & \frac{\partial T_u^\pm}{\partial \xi_{n-1}}(r, \xi') \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \xi_1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & r & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \xi_{u-1} & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \xi_u & \frac{r\xi_1}{\xi_u} & \frac{r\xi_2}{\xi_u} & \cdots & \frac{r\xi_{u-1}}{\xi_u} \end{pmatrix}$$

Für die Determinante erhalten wir $\det(DT^{\pm}(r, \xi)) =$

$$= r^{u-1} / \det \begin{pmatrix} \xi_1 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & & \cdots & 0 \\ 0 & & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \xi_{u-1} & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \xi_u & \frac{\xi_1}{\xi_u} & \frac{\xi_2}{\xi_u} & \cdots & \frac{\xi_{u-1}}{\xi_u} \end{pmatrix}$$

Entwickelung nach der letzten Zeile ergibt

$$\dots = r^{u-1} \cdot \xi_u \det(E_{u-1}') + \frac{\xi_1}{\xi_u} \det \begin{pmatrix} \xi_{u-1} & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ * & \ddots & \vdots & \ddots & \vdots \\ * & * & 1 & \cdots & 0 \\ * & * & * & \ddots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix}$$

$$- \frac{\xi_2}{\xi_u} \det \begin{pmatrix} \xi_1 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ \xi_2 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \xi_{u-1} & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ \xi_u & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix} + \frac{\xi_3}{\xi_u} \det \begin{pmatrix} \xi_{u-1} & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ \xi_2 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ \xi_3 & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \xi_{u-1} & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix} + \dots$$

$$= r^{u-1} \left(\xi_u + \frac{\xi_1^2}{\xi_u} + \frac{\xi_2^2}{\xi_u} + \dots + \frac{\xi_{u-1}^2}{\xi_u} \right) \quad \begin{array}{l} \text{fügt man die} \\ \text{beträgen ein,} \\ \text{für die obere u.} \\ \text{die untere Hälfte.} \end{array}$$

$$= \frac{r^{u-1}}{\xi_u} \left(\xi_u^2 + \sum_{i=1}^{u-1} \xi_i^2 \right) = \frac{r^{u-1}}{\xi_u} \cdot \quad \begin{array}{l} \text{kugel zusammel.} \\ \text{ergibt sich die ange-} \\ \text{gebene Detektivität.} \end{array}$$

D

Bew.: (1) Bei nächster Abschreft werden wir den Satz von Fejér für vollständige Kreisfunktionen - für Reihen - die beschränkte Funktionen ist aus dieser Satz ja schon vertrittet. Nehmen wir die Reihe vorweg, so könnte man die Identität des Satz-10 für die folgende, etwas ausreichender mögliche Form bringen:

$$\int_{B_R(0)}^R f(y) d\lambda_n(y) = \int_0^R \left(\int (f(r\xi) + \xi_n) + f(r\xi) - r\xi_n \right) \frac{d\lambda_{n-1}(\xi)}{\xi_n} r^{n-1} dr.$$

Späterkennst du an dieser Stelle oft es üblich, auf die besonderen Beziehungen des Lebesgue-Maßes zu verzichten, man schreibt also

$$\int_{B_R(0)}^R f(y) dy = \int_0^R \left(\int f(r\xi) + \xi_n) + f(r\xi) - r\xi_n \right) \frac{d\xi}{\xi_n} r^{n-1} dr$$

Das innere Integral wird sich später als Integral der Funktion $\xi \mapsto f(r\xi)$ über die Einheitspläne erweisen.

Eine wesentliche Vervollständigung ergibt sich für rotatorische Kreisfunktionen, d.h. für $f(z) = g(|z|)$ bestehen $g: (0, R) \rightarrow \mathbb{R}$. Hierfür ist also

$$\begin{aligned} \int_{B_R(0)}^R f(y) dy &= \int_0^R \left(2 \int_B \frac{d\xi}{1+r|\xi|^2} \right) g(r) r^{n-1} dr \\ &= \omega_n \cdot \int_0^R g(r) r^{n-1} dr, \end{aligned}$$

wobei (nach der Vorbereitung) W_u die Oberfläche des u -dimensionalen Einheitskugel ist. Setzt $R=1$ und $f \equiv 1$ erhält man

(113)

$$\Sigma_u = \int_{B_1(0)} dy = W_u \cdot \int_0^1 r^{u-1} dr = \frac{W_u}{u},$$

also die Beziehung $W_u = u \Sigma_u$ zwischen der Oberfläche und dem Volumen der u -dimensionalen Einheitskugel.

(2) Für $u=2$ ergibt sich (in diesem Fall ist $\Sigma^2 = \Sigma_1$!)

$$\begin{aligned} \int_{B_R(0)} f(y) dy &= \int_0^R \left(\int_{-\sqrt{1-r^2}}^{\sqrt{1-r^2}} f(r\varrho, r\varphi) + f(r\varrho, -\sqrt{1-r^2}) \frac{d\varphi}{\sqrt{1-r^2}} \right) r d\varrho \\ &= \int_0^R \left(\int_{-\pi}^{\pi} f(r\varrho, \sqrt{1-r^2}) + f(r\varrho, -\sqrt{1-r^2}) \frac{d\varphi}{\sqrt{1-r^2}} \right) r d\varrho \end{aligned}$$

Zur Substitution $\varrho = \cos \varphi$, "d $\varphi = -\sin \varphi d\varphi$ " setzt man $\varrho \in [0, 1]$ für den ersten Bereich, wobei $0 < \sin \varphi = \sqrt{1-\varrho^2}$, und $\varphi \in (\pi, 2\pi)$ für den zweiten Bereich, wobei $\varrho \in [\sqrt{1-\varrho^2}, 1]$, für die, für die $0 < -\sin \varphi = \sqrt{1-\varrho^2}$ ist, führt auf

$$\int_{B_R(0)} f(y) dy = \int_0^R \int_0^{2\pi} f(r\cos \varphi, r\sin \varphi) d\varphi r dr,$$

was eine äußerst unübliche Integration ist zur Berechnung von Integralen über Kreise in der Ebene ist. Als Anwendung kann man hier nun endlich zeigen,

dass

$$\text{Bew.: } \Gamma\left(\frac{1}{2}\right) = \int_R^{\infty} e^{-y^2} dy = \sqrt{\pi}.$$

$$\text{Bew.: } \int_R^{\infty} e^{-y^2} dy = \underset{\text{symm.}}{2 \cdot \int_0^{\infty} e^{-y^2} dy} = \int_0^{\infty} \frac{1}{1+t} e^{-t} dt = \Gamma\left(\frac{1}{2}\right),$$

wobei wir die vorletzte Schritt $y^2 = t$, also " $\frac{dt}{1+t} = 2dy$ "
substituiert haben. Für die zweite Behauptete folgendat
schreiben wir

$$\left(\int_R^{\infty} e^{-y^2} dy \right)^2 = \lim_{R \rightarrow \infty} \left(\int_{-R}^R e^{-y^2} dy \right)^2 \quad \begin{matrix} \text{jetzt für} \\ \text{Reelle} \end{matrix}$$

$$= \lim_{R \rightarrow \infty} \int_{[-R, R]^2} e^{-y_1^2 - y_2^2} dy_1 dy_2 = \int_{R^2} e^{-2y^2} dy \quad \begin{matrix} 2x \text{ B.} \\ \text{Leri} \end{matrix}$$

$$= \lim_{R \rightarrow \infty} \int_{B_R(0)} e^{-2y^2} dy = \lim_{R \rightarrow \infty} \int_0^{2\pi} \int_0^R e^{-r^2} r dr$$

$$= 2\pi \cdot \lim_{R \rightarrow \infty} \frac{1}{2} (1 - e^{-R^2}) = \pi.$$

(3) Auch die höheren Dimensionen gibt es Niukel-
versioeee des Kugelkoordinatess, s. z. B. Kabbalo III,
Bsp. 11. 10. Wirklich einzlich ist der Fall $a=3$. Hier-
für gilt:

$$\int_{B_R(0)} f(y) dy = \int_0^{2\pi} \int_0^\pi \int_0^r f(r \sin \vartheta \cos \varphi, r \sin \vartheta \sin \varphi, r \cos \vartheta) d\varphi d\vartheta r^2 dr.$$

Begründung: Nach Satz 12 gilt

$$\int_{B_R(0)} f(y) dy = \int_0^R \left(S f(r\vec{\xi}_1, r\vec{\xi}_3) + f(r\vec{\xi}_1 - r\vec{\xi}_3) \frac{d\vec{\xi}_1 d\vec{\xi}_3}{\vec{\xi}_3} \right) r^2 dr,$$

wobei $\vec{\xi} \in \mathbb{R}^2$ der Einheitskreis ist, so dass wir auf das innere Integral die Formel (2) anwenden können. Das ergibt

$$\begin{aligned} & \int_{B_R(0)} f(r\vec{\xi}_1, \pm r\vec{\xi}_3) \frac{d\vec{\xi}_1 d\vec{\xi}_3}{\vec{\xi}_3} = \int_B f(r\vec{\xi}_1, \pm r\sqrt{1-\vec{\xi}_1^2}) \frac{d\vec{\xi}_1 d\vec{\xi}_3}{\sqrt{1-\vec{\xi}_1^2}} \\ &= \int_0^1 \int_0^{2\pi} f(r\sqrt{1-\vec{\xi}_1^2} \cos \vartheta, r\sqrt{1-\vec{\xi}_1^2} \sin \vartheta, \pm r\sqrt{1-\vec{\xi}_1^2}) \frac{1}{\sqrt{1-\vec{\xi}_1^2}} d\vartheta ds. \end{aligned}$$

Nun reicht es zu zeigen $s = \sin \vartheta$, "ds = \cos \vartheta d\vartheta", wobei wir hier

$$+ - \text{ Fall: } \vartheta \in (0, \frac{\pi}{2}) \Rightarrow \sqrt{1-s^2} = \cos \vartheta, \quad \int_0^1 \frac{s ds}{\sqrt{1-s^2}} = \int_0^{\frac{\pi}{2}} \sin \vartheta d\vartheta$$

wählen need hier

$$- - \text{ Fall: } \vartheta \in (\frac{\pi}{2}, \pi) \Rightarrow -\sqrt{1-s^2} = \cos \vartheta, \quad \text{need}$$

$$\int_0^1 \frac{s ds}{\sqrt{1-s^2}} = \int_{\pi/2}^{\pi/2} \frac{\sin \vartheta d\vartheta}{-\cos \vartheta} \cdot \cos \vartheta = \int_{\pi/2}^{\pi} \sin \vartheta d\vartheta$$

Nun addieren beide Beiträge ein, ergibt sich wie behauptet

$$\text{Def } \int_{B_R(0)} f(y) dy$$

$$= \int_0^R \int_0^\pi \int_0^{2\pi} f(r \sin \vartheta \cos \varphi, r \sin \vartheta \sin \varphi, r \cos \vartheta) d\vartheta \sin \vartheta d\varphi \frac{r^2 dr}{r^2 dr}$$