

Grado de Brouwer

Como vimos, si $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ es un abierto acotado y $f : \bar{\Omega} \rightarrow \mathbb{R}^n$ es de clase C^1 tal que $f(x) \neq p$ para $x \in \partial\Omega$ y p valor regular de f , entonces su grado de Brouwer se define como

$$\deg(f, \Omega, p) = \sum_{x \in f^{-1}(p)} \operatorname{sgn}(Jf(x)),$$

en donde Jf denota el determinante jacobiano de f . Más precisamente, vimos que esta es la única definición posible si se pretende que el grado, pensado como función definida sobre las ternas (f, Ω, p) con $f \in C(\bar{\Omega}, \mathbb{R}^n)$ y $p \notin f(\partial\Omega)$, cumpla los siguientes axiomas:

1. $\deg(\operatorname{Id}, \Omega, p) = \chi_{\Omega}(p)$.
2. $\deg(f, \Omega, p) = \deg(f - p, \Omega, 0)$.
3. Si $\Omega_1, \Omega_2 \subset \Omega$ son abiertos disjuntos y $f \neq p$ en $\bar{\Omega} \setminus (\Omega_1 \cup \Omega_2)$, entonces $\deg(f, \Omega, p) = \deg(f, \Omega_1, p) + \deg(f, \Omega_2, p)$.
4. Si $h : \bar{\Omega} \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^n$ es continua y $h(x, \lambda) \neq p$ para $x \in \partial\Omega$ y $\lambda \in [0, 1]$, entonces $\deg(h(\cdot, \lambda), \Omega, p)$ es constante.

Veremos ahora que existe una única manera de extender la anterior definición a funciones continuas cualesquiera y que los axiomas efectivamente se verifican.

Una primera observación evidente es que si $p \notin f(\partial\Omega)$ es un valor regular de f entonces su grado se puede calcular mediante una integral: en efecto, dada una función continua $\Phi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ cuyo soporte está contenido en $B_{\varepsilon}(0)$ para ε suficientemente pequeño y tal que $\int_{\mathbb{R}^n} \Phi(x) dx = 1$, vale

$$\deg(f, \Omega, p) = \int_{\Omega} \Phi(f(x) - p) Jf(x) dx. \quad (1)$$

Este hecho se debe al teorema de cambio de variables: si consideramos $\varepsilon > 0$ suficientemente pequeño y entornos disjuntos V_x de cada preimagen x de p tales que $f|_{V_x} : V_x \rightarrow B_{\varepsilon}(p)$ es un difeomorfismo, entonces

$$\int_{\Omega} \Phi(f(y) - p) Jf(y) dy = \sum_{x \in f^{-1}(p)} \int_{V_x} \Phi(f(y) - p) Jf(y) dy$$

$$\begin{aligned}
&= \sum_{x \in f^{-1}(p)} \operatorname{sgn}(Jf(x)) \int_{V_x} \Phi(f(y) - p) |Jf(y)| dy \\
&= \sum_{x \in f^{-1}(p)} \operatorname{sgn}(Jf(x)) \int_{B_\varepsilon(0)} \Phi(w) dw = \operatorname{deg}(f, \Omega, p).
\end{aligned}$$

El siguiente objetivo consiste en definir el grado por medio de la fórmula (1) para cualquier función f suave tal que $p \notin f(\partial\Omega)$; es decir, sin pedir que p sea valor regular. Más concretamente, vamos a considerar Φ radial que también se anula en un entorno de 0. Dada $\Phi(x) := \phi(|x|)$, con $\phi : [0, +\infty) \rightarrow \mathbb{R}$ continua tal que $\operatorname{sop}(\phi) \subset (0, \varepsilon)$, $\int_{\mathbb{R}^n} \phi(|x|) dx = 1$, veremos que si $\varepsilon \leq \operatorname{dist}(p, f(\partial\Omega))$ entonces la integral $\int_{\Omega} \phi(|f(x) - p|) Jf(x) dx$ no depende de la elección de ϕ . En particular, se deduce que si p es un valor regular de f entonces la integral coincide con $\operatorname{deg}(f, \Omega, p)$.

Para demostrarlo, observemos que por Stone-Weierstrass podemos suponer que f es de clase C^2 . Como $\phi(|f(x) - p|) = 0$ para x en un entorno de $\partial\Omega$, también se puede suponer que $\partial\Omega$ es suave. Finalmente, basta considerar el caso $p = 0$.

Si ϕ_1, ϕ_2 son continuas con soporte en $(0, \varepsilon)$ tales que $\int_{\mathbb{R}^n} \phi_1(|x|) dx = \int_{\mathbb{R}^n} \phi_2(|x|) dx = 1$, definimos $\xi(s) = \phi_1(s) - \phi_2(s)$ y

$$\psi(s) := \frac{1}{s^n} \int_{B_s(0)} \xi(|x|) dx.$$

Es claro que ψ es de clase C^1 y $\operatorname{sop}(\psi) \subset (0, \varepsilon)$; además,

$$\begin{aligned}
s\psi'(s) &= -n\psi(s) + s^{1-n} \frac{\partial}{\partial s} \left(\int_{B_s(0)} \xi(|x|) dx \right) \\
&= -n\psi(s) + s^{1-n} \frac{\partial}{\partial s} \left(\omega_n \int_0^s \rho^{n-1} \xi(\rho) d\rho \right) = -n\psi(s) + \omega_n \xi(s),
\end{aligned}$$

donde ω_n es la superficie de la esfera unitaria $S^{n-1} \subset \mathbb{R}^n$. Por otra parte, definimos

$$V_j(x) := \psi(|f(x)|) \det A_j(x)$$

donde A_j es la matriz jacobiana de f con la columna j -ésima reemplazada por $f(x)$. El campo $V = (V_1, \dots, V_n)$ es de clase C^1 (pues $\psi \equiv 0$ en un entorno de 0) y se anula en un entorno de $\partial\Omega$. Por comodidad, llamaremos M^{ij} a la matriz jacobiana de f reemplazando por un 1 el elemento ij y por un 0 los restantes elementos de la fila i y la columna j . Entonces

$$\begin{aligned}
\sum_{j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_j} [\psi(|f(x)|)] \det A_j(x) &= \sum_{j=1}^n \left(\frac{\psi'(|f(x)|)}{|f(x)|} \sum_{k=1}^n f_k(x) \frac{\partial f_k}{\partial x_j}(x) \right) \det A_j(x) \\
&= \frac{\psi'(|f(x)|)}{|f(x)|} \sum_{j,k=1}^n f_k(x) \frac{\partial f_k}{\partial x_j}(x) \sum_{i=1}^n (-1)^{i+j} f_i(x) \det(M^{ij}(x)).
\end{aligned}$$

Reordenando los términos y observando que

$$\sum_{j=1}^n (-1)^{i+j} \frac{\partial f_k}{\partial x_j}(x) \det(M^{ij}(x)) = \begin{cases} Jf(x) & \text{si } k = i \\ 0 & \text{si } k \neq i \end{cases}$$

resulta

$$\sum_{j=1}^n \frac{\partial[\psi(|f(x)|)]}{\partial x_j} \det A_j = \frac{\psi'(|f(x)|)}{|f(x)|} \sum_{i=1}^n f_i(x)^2 Jf(x) = Jf(x) |f(x)| \psi'(|f(x)|).$$

Por otra parte, mirando al determinante como una función de $\mathbb{R}^{n \times n}$ en \mathbb{R} y desarrollándolo por fila r o por columna s , es claro que $\frac{\partial \det}{\partial a_{rs}}(A) = (-1)^{r+s} \det A^{rs}$, de donde

$$\frac{\partial}{\partial x_j} [\det M^{ij}(x)] = \sum_{r,s=1}^n (-1)^{r+s} \det([M^{ij}]^{rs}) \frac{\partial [M^{ij}]_{rs}}{\partial x_j}.$$

Claramente, $\frac{\partial [M^{ij}]_{rs}}{\partial x_j} = \frac{\partial^2 f^r}{\partial x_j \partial x_s}$ para $r \neq i, s \neq j$ y 0 en los casos restantes, de modo que

$$\begin{aligned} \sum_{j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_j} [\det M^{ij}(x)] &= \sum_{j=1}^n \sum_{r \neq i, s \neq j} (-1)^{r+s} \det([M^{ij}]^{rs}) \frac{\partial^2 f^r}{\partial x_j \partial x_s} \\ &= \sum_{s=1}^n \sum_{r \neq i, j \neq s} (-1)^{r+s} \det([M^{ij}]^{rs}) \frac{\partial^2 f^r}{\partial x_s \partial x_j}. \end{aligned}$$

Notemos también que para $s \neq j$ resulta $\det([M^{ij}]^{rs}) = -\det([M^{is}]^{rj})$, y se deduce que

$$\sum_{j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_j} [\det M^{ij}(x)] = - \sum_{s=1}^n \frac{\partial}{\partial x_s} [\det M^{is}(x)].$$

En consecuencia, $\sum_{j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_j} [\det M^{ij}(x)] = 0$ y luego

$$\sum_{j=1}^n \frac{\partial}{\partial x_j} \left[\sum_{i=1}^n f_i(x) \det M^{ij}(x) \right] = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \frac{\partial f_i}{\partial x_j}(x) \det M^{ij}(x) = n Jf(x).$$

En definitiva, se obtiene:

$$\begin{aligned} \operatorname{div} V(x) &= Jf(x) [|f(x)| \psi'(|f(x)|) + n \psi(|f(x)|)] \\ &= \omega_n \xi(|f(x)|) Jf(x); \end{aligned}$$

de esta forma,

$$\int_{\Omega} \xi(|f(x)|) Jf(x) dx = \frac{1}{\omega_n} \int \operatorname{div} V(x) dx = \frac{1}{\omega_n} \int_{\partial \Omega} V(x) \cdot \nu(x) dS = 0,$$

lo que prueba que $\int_{\Omega} \phi_1(|f(x)|)Jf(x) dx = \int_{\Omega} \phi_2(|f(x)|)Jf(x) dx$. \square

Estamos en condiciones de probar el siguiente lema, que permitirá la extensión de la definición de grado primero a funciones suaves cualesquiera y finalmente a funciones continuas.

Lema 0.1 *Sea $f \in C^1(\overline{\Omega}, \mathbb{R}^n)$ y supongamos que p es un valor regular tal que $r := \text{dist}(p, f(\partial\Omega)) > 0$. Sea $\varepsilon := \frac{r}{7}$. Si $g \in C^1(\overline{\Omega}, \mathbb{R}^n)$ verifica que $\|f - g\|_{\infty} < \varepsilon$ y p es valor regular de g , entonces $\text{deg}(g, \Omega, p) = \text{deg}(f, \Omega, p)$.*

Demostración: Como antes, podemos suponer $p = 0$. Sea $\eta : [0, +\infty) \rightarrow [0, 1]$ de clase C^1 tal que $\eta \equiv 1$ en $[0, 2\varepsilon]$ y $\eta \equiv 0$ en $[3\varepsilon, +\infty)$. Entonces la función

$$h(x) := (1 - \eta(|f(x)|))f(x) + \eta(|f(x)|)g(x)$$

es de clase C^1 y vale

$$h(x) = f(x) \quad \text{si } |f(x)| < 2\varepsilon, \quad h(x) = g(x) \quad \text{si } |f(x)| > 3\varepsilon.$$

Además, se verifica:

$$\|h - f\|_{\infty} < \varepsilon, \quad \|h - g\|_{\infty} < \varepsilon$$

y

$$|g(x)| > \text{dist}(0, f(\partial\Omega)) - \varepsilon, \quad |h(x)| > \text{dist}(0, f(\partial\Omega)) - \varepsilon.$$

Consideremos ahora $\phi \in C(\mathbb{R}, \mathbb{R})$ cuyo soporte está contenido en $(0, \varepsilon)$ tal que $\int_{\mathbb{R}^n} \phi(|x|) dx = 1$ y sea $\tilde{\phi}(s) = \phi(s - 4)$. Como

$$\text{sop}(\phi), \text{sop}(\tilde{\phi}) \subset (0, 5\varepsilon), \quad 5\varepsilon < \text{dist}(0, h(\partial\Omega))$$

resulta

$$\int_{\Omega} \phi(|h(x)|)Jh(x) dx = \int_{\Omega} \tilde{\phi}(|h(x)|)Jh(x) dx.$$

Por otro lado, $\phi(y) = 0$ para $|y| \geq \varepsilon$, y para $|h(x)| < \varepsilon$ vale $|f(x)| < 2\varepsilon$, de donde

$$\phi(|h(x)|)Jh(x) = \phi(|f(x)|)Jf(x)$$

para todo x . Del mismo modo, $\tilde{\phi}(y) = 0$ para $|y| \leq 4\varepsilon$, y si $|h(x)| > 4\varepsilon$ entonces $|f(x)| > 3\varepsilon$ y en consecuencia

$$\tilde{\phi}(|h(x)|)Jh(x) = \tilde{\phi}(|g(x)|)Jg(x)$$

para todo x . Esto prueba que

$$\int_{\Omega} \phi(|f(x)|)Jf(x) dx = \int_{\Omega} \tilde{\phi}(|g(x)|)Jg(x) dx.$$

\square

Empleando el lema de Sard, lo anterior motiva la siguiente definición:

Definición 0.1 Sea $f \in C^1(\overline{\Omega}, \mathbb{R}^n)$ tal que $p \notin f(\partial\Omega)$. Se define

$$\deg(f, \Omega, p) := \lim_{q \rightarrow p, q \in VR} \deg(f, \Omega, q).$$

La buena definición se prueba considerando por ejemplo $\varepsilon < \frac{1}{15} \text{dist}(p, f(\partial\Omega))$. Si q_1 y q_2 son valores regulares de f tales que $|q_j - p| < \varepsilon$ para $j = 1, 2$, entonces definimos $g_j := f - q_j + p$, que tienen a p como valor regular y además $\|g_j - f\|_\infty < \varepsilon$, $\text{dist}(p, g_j(\partial\Omega)) \geq \text{dist}(p, f(\partial\Omega)) - \varepsilon > 14\varepsilon$. Como $\|g_1 - g_2\|_\infty < 2\varepsilon$, el lema previo dice que $\deg(g_1, \Omega, p) = \deg(g_2, \Omega, p)$.

Como último paso, observemos que si f es continua y $p \notin f(\partial\Omega)$, entonces $p \notin g(\partial\Omega)$ para cualquier g suficientemente cerca de f para la norma infinito.

Definición 0.2 Sea $f \in C(\overline{\Omega}, \mathbb{R}^n)$ tal que $p \notin f(\partial\Omega)$. Se define

$$\deg(f, \Omega, p) := \lim_{\|g-f\|_\infty \rightarrow 0, g \in C^1} \deg(g, \Omega, p).$$

Además del teorema de Stone-Weierstrass, la buena definición surge nuevamente del hecho de que si dos funciones de clase C^1 están a distancia pequeña para la norma infinito y p no está en la imagen del borde, entonces tienen el mismo grado. Una manera elegante de mostrarlo consiste en definir el conjunto

$$\mathcal{C}_p := \{f \in C(\overline{\Omega}, \mathbb{R}^n) : p \notin f(\partial\Omega)\}$$

y observar que la función $\deg(\cdot, \Omega, p)$ es localmente constante en $\mathcal{C}_p \cap C^1(\overline{\Omega}, \mathbb{R}^n)$. Es fácil verificar que las componentes conexas de este último conjunto coinciden con las componentes conexas de \mathcal{C}_p intersecadas con $C^1(\overline{\Omega}, \mathbb{R}^n)$, de modo que hay una única extensión del grado a \mathcal{C}_p , que es precisamente la que se da en la anterior definición.

Para concluir, veamos que los axiomas se verifican. El primero de ellos es evidente, porque p es un valor regular de la función identidad. Los tres axiomas restantes se deducen del hecho de que el grado es constante en las componentes conexas de \mathcal{C}_p . En efecto, 2 y 3 son evidentes cuando f es C^1 y p es valor regular; en consecuencia, valen para toda f porque (usando Sard y Stone-Weierstrass) cada una de las componentes conexas de \mathcal{C}_p contiene una función suave tal que p es valor regular. Finalmente, la invariancia por homotopía se prueba a partir de la observación de que la curva $\varphi : [0, 1] \rightarrow \mathcal{C}_p$ dada por $\varphi(\lambda) := h(\cdot, \lambda)$ es continua y por consiguiente todas las funciones $h(\cdot, \lambda)$ pertenecen a la misma componente conexa. Más aun, es fácil verificar que también se puede mover en forma continua el punto p :

Ejercicio 0.1

Si $h : \overline{\Omega} \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^n$ y $p : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^n$ son continuas con $h(x, \lambda) \neq p(\lambda)$ para $x \in \partial\Omega$ y $\lambda \in [0, 1]$, entonces $\deg(h(\cdot, \lambda), \Omega, p(\lambda))$ es constante.