

## Übungen zur Vorlesung

## Nichtlineare Analysis - der Abbildungsgrad

Wintersemester 2024/2025

Prof. Dr. B. Schweizer, Dr. D. Wiedemann

*Bemerkung.* Die Abbildung  $y \mapsto \deg(f, \Omega, y)$  ist aufgrund der Homotopieinvarianz des Abbildungsgrades lokal konstant, also konstant auf jeder Zusammenhangskomponente von  $\mathbb{R}^n \setminus f(\partial\Omega)$ . Wenn  $U$  so eine Zusammenhangskomponente ist, schreiben wir deshalb auch  $\deg(f, \Omega, U)$  anstelle von  $\deg(f, \Omega, y)$  für  $y \in U$ . Für  $n \geq 2$  gibt es genau eine unbeschränkte Zusammenhangskomponente, für  $n = 1$  sind es zwei. Auf unbeschränkten Zusammenhangskomponenten verschwindet der Abbildungsgrad.

**Satz 6.1.** Sei  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$  offen und beschränkt, und seien

$$f : \bar{\Omega} \rightarrow \mathbb{R}^n, \quad g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$$

stetige Funktionen. Seien  $U_j$  ( $j \in J$ ) die beschränkten Zusammenhangskomponenten von  $\mathbb{R}^n \setminus f(\partial\Omega)$ . Dann gilt

$$\deg(g \circ f, \Omega, z) = \sum_{j \in J} \deg(f, \Omega, U_j) \deg(g, U_j, z) \quad (1)$$

für  $z \in \mathbb{R}^n \setminus g \circ f(\partial\Omega)$ .

**Aufgabe 6.1.** [Beweis des Jordan-Brouwer-Zerlegungssatzes] Seien  $\Omega_1 \subset \mathbb{R}^n$  und  $\Omega_2 \subset \mathbb{R}^n$  zwei kompakte und zueinander homöomorphe Mengen. Zeigen Sie, dass  $\mathbb{R}^n \setminus \Omega_1$  und  $\mathbb{R}^n \setminus \Omega_2$  dieselbe Anzahl Zusammenhangskomponenten haben.

*Anleitung:* Betrachten Sie einen Homöomorphismus  $f : \Omega_1 \rightarrow \Omega_2$  und setzen Sie  $g = f^{-1}$ . Seien dann  $\tilde{f}, \tilde{g} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  stetige Fortsetzungen von  $f$  und  $g$ . Bezeichnen Sie mit  $(L_i)_{i \in I}$  die beschränkten Zusammenhangskomponenten von  $\mathbb{R}^n \setminus \Omega_1$ , und mit  $(M_j)_{j \in J}$  die beschränkten Zusammenhangskomponenten von  $\mathbb{R}^n \setminus \Omega_2$ . Zeigen Sie, dass

$$c_{ij} = \deg(\tilde{f}, L_i, M_j) \deg(\tilde{g}, M_j, L_i), \quad i \in I, j \in J,$$

wohldefiniert ist (zur Notation mit einer Menge als drittem Argument des Abbildungsgrades siehe obige Bemerkung). Zeigen Sie dann mithilfe obigen Produktsatzes, dass

$$\sum_{j \in J} c_{ij} = 1 \quad \forall i \in I, \quad \sum_{i \in I} c_{ij} = 1 \quad \forall j \in J.$$

**Aufgabe 6.2.** Sei  $G \subset \mathbb{R}^n$  offen und beschränkt, und

$$f : \overline{G} \rightarrow \mathbb{R}^n$$

eine stetige Abbildung mit  $f(\overline{G}) \subset \mathbb{R}^{n-1} \times \{0\}$ . Zeigen Sie, dass

$$\deg(f, G, y_0) = 0$$

für alle  $y_0 \in \mathbb{R}^n \setminus f(\partial G)$ .

**Aufgabe 6.3.** [Invarianz des Abbildungsgrads unter Rotationen] Sei  $G \subset \mathbb{R}^n$  offen und beschränkt, sowie  $f : \overline{G} \rightarrow \mathbb{R}^n$  stetig und  $y_0 \in \mathbb{R}^n \setminus f(\partial G)$ . Sei zudem  $R \in SO(n)$  und

$$\tilde{G} = RG, \quad \tilde{f} = R \circ f \circ R^{-1} : \tilde{G} \rightarrow \mathbb{R}^n, \quad \tilde{y}_0 = Ry_0.$$

Zeigen Sie, dass

$$\deg(\tilde{f}, \tilde{G}, \tilde{y}_0) = \deg(f, G, y_0).$$

---

---

Abgabe am 26.11.24