

## CAMBI DI COORDINATE CONFORMI

**Funzioni olomorfe**

Una funzione

$$h = \varphi + i\psi : \Omega \rightarrow \mathbb{R},$$

con parte reale  $\varphi$  e parte immaginaria  $\psi$ , è olomorfa se e solo se

$$\partial_{\bar{z}}h = 0$$

ovvero se

$$0 = (\partial_x + i\partial_y)(\varphi + i\psi) = (\partial_x\varphi - \partial_y\psi) + i(\partial_y\varphi + \partial_x\psi),$$

che è equivalente a

$$\begin{cases} \partial_x\varphi = \partial_y\psi \\ \partial_y\varphi = -\partial_x\psi. \end{cases}.$$

Di conseguenza, lo jacobiano di  $h$  è dato da

$$Jh(x, y) = \begin{pmatrix} \partial_x\varphi & \partial_x\psi \\ \partial_y\varphi & \partial_y\psi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \partial_x\varphi & -\partial_y\varphi \\ \partial_y\varphi & \partial_x\varphi \end{pmatrix},$$

mentre

$$\partial_z h = \frac{1}{2}(\partial_x - i\partial_y)(\varphi + i\psi) = \frac{1}{2}(\partial_x\varphi + \partial_y\psi) + \frac{i}{2}(-\partial_y\varphi + \partial_x\psi) = \partial_x\varphi - i\partial_y\varphi.$$

In particolare, si ha che

$$|\partial_z h| = \sqrt{(\partial_x\varphi)^2 + (\partial_y\varphi)^2} = |\nabla\varphi|$$

e

$$\det \begin{pmatrix} \partial_x\varphi & \partial_x\psi \\ \partial_y\varphi & \partial_y\psi \end{pmatrix} = \det \begin{pmatrix} \partial_x\varphi & -\partial_y\varphi \\ \partial_y\varphi & \partial_x\varphi \end{pmatrix} = |\nabla\varphi|^2 = |\partial_z h|^2.$$

**Mappe conformi**

Siano  $\Omega$  e  $\Omega'$  due aperti in  $\mathbb{R}^2$ . Diciamo che una mappa

$$h = \varphi + i\psi : \Omega \rightarrow \Omega'$$

è conforme se  $h$  è olomorfa, continua, con inversa olomorfa. Siccome  $h$  è invertibile si ha che in ogni punto  $z_0 \in \Omega$

$$h(z_0 + z) = \sum_{n=0}^{+\infty} a_n z^n,$$

con  $a_1 \neq 0$ . Siccome vale l'uguaglianza  $a_1 = \partial_z h(z_0)$  si ottiene che:

se  $h : \Omega \rightarrow \Omega'$  è invertibile, allora  $|\partial_z h| \neq 0$  su  $\Omega$ .

In particolare, siccome

$$\det Jh = |\nabla\varphi|^2 = |\partial_z h|^2,$$

otteniamo che la matrice

$$Jh = \begin{pmatrix} \partial_x\varphi & \partial_x\psi \\ \partial_y\varphi & \partial_y\psi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \partial_x\varphi & -\partial_y\varphi \\ \partial_y\varphi & \partial_x\varphi \end{pmatrix},$$

è invertibile. È immediato dedurre che

$$(Jh)^{-1} = \frac{1}{|\nabla\varphi|^2} \begin{pmatrix} \partial_x\varphi & \partial_y\varphi \\ -\partial_y\varphi & \partial_x\varphi \end{pmatrix} = \frac{1}{\det Jh} (Jh)^t.$$

### Cambi di coordinate conformi

**Proposizione 1.** Siano  $\Omega$  e  $\Omega'$  due aperti in  $\mathbb{R}^2$  e sia  $h = \varphi + i\psi : \Omega \rightarrow \Omega'$  una mappa conforme. Siano  $f \in L^2(\Omega')$  e  $u \in H^1(\Omega')$  una soluzione debole di

$$-\Delta u = f \quad \text{in } \Omega'.$$

Allora, la funzione

$$v : \Omega \rightarrow \mathbb{R}, \quad v(x, y) = u(\varphi(x, y), \psi(x, y)),$$

è soluzione debole di

$$-\Delta v = f(\varphi, \psi) |\nabla \varphi|^2 \quad \text{in } \Omega.$$

*Proof.* Osserviamo che il gradiente di  $v$  è dato da

$$\nabla v(x, y) = \begin{pmatrix} \partial_x v \\ \partial_y v \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \partial_x \varphi \partial_1 u(\varphi, \psi) + \partial_x \psi \partial_2 u(\varphi, \psi) \\ \partial_y \varphi \partial_1 u(\varphi, \psi) + \partial_y \psi \partial_2 u(\varphi, \psi) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \partial_x \varphi & \partial_x \psi \\ \partial_y \varphi & \partial_y \psi \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \partial_1 u(\varphi, \psi) \\ \partial_2 u(\varphi, \psi) \end{pmatrix} = Jh \nabla u(\varphi, \psi).$$

Analogamente, per ogni funzione test

$$T \in C_c^\infty(\Omega')$$

definiamo

$$S : \Omega \rightarrow \mathbb{R}, \quad S(x, y) = T(\varphi(x, y), \psi(x, y)),$$

e calcoliamo

$$\nabla S(x, y) = Jh \nabla T(\varphi, \psi).$$

Siccome  $u$  è soluzione debole in  $\Omega'$  abbiamo che

$$\int_{\Omega'} \nabla u \cdot \nabla T = \int_{\Omega'} T f.$$

Cambiando le coordinate otteniamo

$$\int_{\Omega} \nabla u(\varphi, \psi) \cdot \nabla T(\varphi, \psi) \left| \det \begin{pmatrix} \partial_x \varphi & \partial_x \psi \\ \partial_y \varphi & \partial_y \psi \end{pmatrix} \right| = \int_{\Omega} T(\varphi, \psi) f(\varphi, \psi) \left| \det \begin{pmatrix} \partial_x \varphi & \partial_x \psi \\ \partial_y \varphi & \partial_y \psi \end{pmatrix} \right|$$

che possiamo scrivere come

$$\int_{\Omega} (Jh)^{-1} [\nabla v] \cdot (Jh)^{-1} [\nabla S] |\det(Jh)| = \int_{\Omega} S f(\varphi, \psi) |\nabla \varphi|^2.$$

Ora, siccome

$$\begin{aligned} \int_{\Omega} (Jh)^{-1} [\nabla v] \cdot (Jh)^{-1} [\nabla S] |\det(Jh)| &= \int_{\Omega} \frac{1}{|\det(Jh)|} (Jh)^t [\nabla v] \cdot (Jh)^{-1} [\nabla S] |\det(Jh)| \\ &= \int_{\Omega} (Jh)^t [\nabla v] \cdot (Jh)^{-1} [\nabla S] \\ &= \int_{\Omega} (Jh)^{-t} (Jh)^t [\nabla v] \cdot \nabla S \\ &= \int_{\Omega} \nabla v \cdot \nabla S, \end{aligned}$$

otteniamo

$$\int_{\Omega} \nabla v \cdot \nabla S = \int_{\Omega} S f(\varphi, \psi) |\nabla \varphi|^2,$$

il che conclude la dimostrazione. □

### Esistenza di mappe conformi in domini $C^{1,\alpha}$

**Proposizione 2.** Sia  $\Omega \subset \mathbb{R}^2$  l'insieme aperto

$$\Omega = \{(x, y) : x \in (-1, 1), \eta(x) < y < \eta(x) + 1\},$$

dove  $\eta : (-1, 1)$  è una funzione di classe  $C^{1,\alpha}$ . Allora, esiste una mappa

$$h : \Omega \cup \Gamma \rightarrow \mathbb{R}^2$$

di classe  $C^{1,\alpha}$  su  $\Omega \cup \Gamma$ , olomorfa in  $\Omega$  ed invertibile in un intorno di  $(0, \eta(0))$ .