# Elastic deformations on the plane and approximations (lecture I)

Aldo Pratelli

Department of Mathematics, University of Pavia (Italy)

"Nonlinear Hyperbolic PDEs, Dispersive and Transport Equations: Analysis and Control", Sissa, June 20–24 2011

(日) (同) (三) (三)

• Lecture I: Mappings of finite distorsion and orientation-preserving homeomorphisms.

- 3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

• Lecture I: Mappings of finite distorsion and orientation-preserving homeomorphisms.

• Lecture II: Approximation questions: hystory, strategies and results.

- 3

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6

• Lecture I: Mappings of finite distorsion and orientation-preserving homeomorphisms.

- Lecture II: Approximation questions: hystory, strategies and results.
- Lecture III: Smooth approximation of (countably) piecewise affine homeomorphisms.

- 3

• Lecture I: Mappings of finite distorsion and orientation-preserving homeomorphisms.

- Lecture II: Approximation questions: hystory, strategies and results.
- Lecture III: *Smooth approximation of (countably) piecewise affine homeomorphisms.*
- Lecture IV: *The approximation result*.

- 3

- 4 週 ト - 4 三 ト - 4 三 ト

• Lecture I: Mappings of finite distorsion and orientation-preserving homeomorphisms.

- Lecture II: Approximation questions: hystory, strategies and results.
- Lecture III: *Smooth approximation of (countably) piecewise affine homeomorphisms.*
- Lecture IV: *The approximation result*.
- Lecture V: *Bi-Lipschits extension Theorem (part 1)*.

- 3

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6

• Lecture I: Mappings of finite distorsion and orientation-preserving homeomorphisms.

- Lecture II: Approximation questions: hystory, strategies and results.
- Lecture III: *Smooth approximation of (countably) piecewise affine homeomorphisms.*
- Lecture IV: *The approximation result*.
- Lecture V: *Bi-Lipschits extension Theorem (part 1)*.
- Lecture VI: Bi-Lipschits extension Theorem (part 2).

- 3

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6

- 2

<ロ> (日) (日) (日) (日) (日)

A Jordan curve is any continuous map  $\gamma : \mathbb{S}^1 \to \mathbb{R}^2$ .

- 2

イロト イポト イヨト イヨト

A Jordan curve is any continuous map  $\gamma: \mathbb{S}^1 \to \mathbb{R}^2$ .

One has the disjoint union  $\mathbb{R}^2 = \gamma(\mathbb{S}^1) \cup I \cup E$ , with  $I \subset \mathbb{R}^2$  and  $\partial I = \partial E = \gamma$ .

- 御下 - 西下 - 西下 - 西

A Jordan curve is any continuous map  $\gamma: \mathbb{S}^1 \to \mathbb{R}^2$ .

One has the disjoint union  $\mathbb{R}^2 = \gamma(\mathbb{S}^1) \cup I \cup E$ , with  $I \subset \mathbb{R}^2$  and  $\partial I = \partial E = \gamma$ .

A Jordan curve can be oriented clockwise or counterclockwise.

- 3

過 ト イヨ ト イヨト

Let  $u: \Omega \to \Delta$  an homeomorphism.

Let  $u: \Omega \to \Delta$  an homeomorphism.

We say that u is orientation-preserving if the image of a clockwise curve is clockwise, and orientation-reversing otherwise.

Let  $u: \Omega \to \Delta$  an homeomorphism.

We say that u is orientation-preserving if the image of a clockwise curve is clockwise, and orientation-reversing otherwise.

• This is well-defined as soon as  $\Omega$  is simply connected.

Let  $u: \Omega \to \Delta$  an homeomorphism.

We say that u is orientation-preserving if the image of a clockwise curve is clockwise, and orientation-reversing otherwise.

• This is well-defined as soon as  $\Omega$  is simply connected.

Important consequence: to determine whether u is orientation preserving, it is enough to check  $u_{|\partial\Omega}$ .

### What about *Du*?

3

### What about Du?

#### If u is smooth enough, then O.P. should mean that

 $\det Du(x) > 0 \quad \forall x \,.$ 

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

- 34

### What about Du?

If u is smooth enough, then O.P. should mean that

#### $\det Du(x) > 0 \quad \forall x \,.$

#### Ok, but *how much* is "smooth enough"?

3

A B F A B F

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

If  $u : \mathbb{R}^n \supseteq \Omega \to \mathbb{R}^n$  admits a differential at x and det Du(x) > 0, then we call distorsion of u at x the number

$$\mathcal{K}_u(x) = \frac{\left| Du(x) \right|^n}{\det Du(x)} \, .$$

- 3

イロト 不得下 イヨト イヨト

If  $u : \mathbb{R}^n \supseteq \Omega \to \mathbb{R}^n$  admits a differential at x and det Du(x) > 0, then we call distorsion of u at x the number

$$\mathcal{K}_u(x) = rac{\left| Du(x) 
ight|^n}{\det Du(x)}.$$

Idea: for an ellipsis of axes a and b, the distorsion is a/b.

通 ト イヨ ト イヨト

If  $u : \mathbb{R}^n \supseteq \Omega \to \mathbb{R}^n$  admits a differential at x and det Du(x) > 0, then we call distorsion of u at x the number

$$\mathcal{K}_u(x) = \frac{\left| Du(x) \right|^n}{\det Du(x)} \, .$$

Idea: for an ellipsis of axes a and b, the distorsion is a/b.

Fact: it is always  $K_u(x) \ge 2$  (in dimension 2).

• • = • • = •

If  $u : \mathbb{R}^n \supseteq \Omega \to \mathbb{R}^n$  admits a differential at x and det Du(x) > 0, then we call distorsion of u at x the number

$$\mathcal{K}_u(x) = rac{\left| Du(x) 
ight|^n}{\det Du(x)}.$$

Idea: for an ellipsis of axes a and b, the distorsion is a/b.

Fact: it is always  $K_u(x) \ge 2$  (in dimension 2).

Lemma: If both  $K_u(x)$  and  $K_{u^{-1}}(u(x))$  are defined, then they coincide.

(過) (モン・モン・ヨ)

If  $u : \mathbb{R}^n \supseteq \Omega \to \mathbb{R}^n$  admits a differential at x and det Du(x) > 0, then we call distorsion of u at x the number

$$\mathcal{K}_u(x) = \frac{\left| Du(x) \right|^n}{n^{n/2} \det Du(x)}.$$

Idea: for an ellipsis of axes a and b, the distorsion is a/b.

Fact: it is always  $K_u(x) \ge 2$  (in dimension 2).

Lemma: If both  $K_u(x)$  and  $K_{u^{-1}}(u(x))$  are defined, then they coincide.

(過) (モン・モン・ヨ)

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

We say that u has finite distorsion if  $u \in W_{loc}^{1,1}$ ,  $\det Du \ge 0$  a.e., and  $\det Du \in L_{loc}^1$ .

- 3

We say that u has finite distorsion if  $u \in W_{loc}^{1,1}$ ,  $\det Du \ge 0$  a.e., and  $\det Du \in L_{loc}^1$ .

If K is bounded we say that u has bounded distorsion (or that it is quasiregular).

We say that u has finite distorsion if  $u \in W_{loc}^{1,1}$ , det  $Du \ge 0$  a.e., and det  $Du \in L_{loc}^1$ .

If K is bounded we say that u has bounded distorsion (or that it is quasiregular).

If u is an homeomorphism and u,  $u^{-1}$  have bounded distorsion, we say that u is quasiconformal.

We say that u has finite distorsion if  $u \in W_{loc}^{1,1}$ ,  $\det Du \ge 0$  a.e., and  $\det Du \in L_{loc}^1$ .

If K is bounded we say that u has bounded distorsion (or that it is quasiregular).

If u is an homeomorphism and u,  $u^{-1}$  have bounded distorsion, we say that u is quasiconformal.

There is a huge bibliography on this (e.g. Ball, Csorney, Hencl, Iwaniec, Koskela, Maly, Sbordone...).

・ロト ・ 母 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト ・ ヨ

- 2

<ロ> (日) (日) (日) (日) (日)

The main positive result is the following

**Theorem:** 

(日) (同) (三) (三)

The main positive result is the following

**Theorem:** If  $u \in W_{loc}^{1,1}$  has finite distorsion

3

A D A D A D A

The main positive result is the following

**Theorem:** If  $u \in W_{loc}^{1,1}$  has finite distorsion

then u is continuous.

3

A B A A B A

The main positive result is the following

**Theorem:** If  $u \in W_{loc}^{1,1}$  has finite distorsion and either

•  $u \in W^{1,n}_{\mathrm{loc}}$ 

then u is continuous.

- 31

伺下 イヨト イヨト

The main positive result is the following

**Theorem:** If  $u \in W_{loc}^{1,1}$  has finite distorsion and either

- ullet  $u\in W^{1,n}_{\mathrm{loc}}$  , or
- $e^{\lambda K} \in L^1_{ ext{loc}}$ ,

then *u* is continuous.

■ ▶ ★ 臣 ▶ ★ 臣 ▶ 二 臣

- 2

イロト イポト イヨト イヨト

• Definition of monotone functions

(日) (同) (三) (三)

- Definition of monotone functions
- The Orlicz space  $L^n \log^{-1} L$

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

- 34

- Definition of monotone functions
- The Orlicz space  $L^n \log^{-1} L$
- What about being an homeomorphism?

3

- Definition of monotone functions
- The Orlicz space  $L^n \log^{-1} L$
- What about being an homeomorphism?
- Definition of the Lusin (N) property

3

- A TE N - A TE N

- Definition of monotone functions
- The Orlicz space  $L^n \log^{-1} L$
- What about being an homeomorphism?
- Definition of the Lusin (N) property
- Some good results and a bad example

- Definition of monotone functions
- The Orlicz space  $L^n \log^{-1} L$
- What about being an homeomorphism?
- Definition of the Lusin (N) property
- Some good results and a bad example
- For an homeomorphism u, u Sobolev  $\neq u^{-1}$  Sobolev

- 3

• • = • • = •

- Definition of monotone functions
- The Orlicz space  $L^n \log^{-1} L$
- What about being an homeomorphism?
- Definition of the Lusin (N) property
- Some good results and a bad example
- For an homeomorphism u, u Sobolev  $\Rightarrow u^{-1}$  Sobolev
- Can we say that orientation preserving imply  $\det Du > 0$  a.e.?

・ 同 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト

# Thank you