

2.6 Produktmaße und der Satz von Fubini

(116)

Def.: Sind $(X, \mathcal{A})$ und $(Y, \mathcal{E})$ messbare Räume, so heißt

$$\mathcal{A} \times \mathcal{E} := \sigma(\mathcal{A} \square \mathcal{E})$$

die Produkt- σ -Algebra von $\mathcal{A}$ und $\mathcal{E}$ (auf $X \times Y$).

(Hierbei ist $\mathcal{A} \square \mathcal{E} = \{A \times C : A \in \mathcal{A}, C \in \mathcal{E}\}$ das $\cap$ -System der Rechteck-Mengen.)

Abgeschlossen: Sind $(X_i, \mathcal{A}_i)$ für $1 \leq i \leq n$ messbare R.,

so setzt man $\mathcal{A}_1 \square \dots \square \mathcal{A}_n := \left\{ \bigcap_{i=1}^n A_i : A_i \in \mathcal{A}_i \right\}$ und

definiert $\bigcap_{i=1}^n \mathcal{A}_i := \mathcal{A}_1 \times \dots \times \mathcal{A}_n := \sigma(\mathcal{A}_1 \square \dots \square \mathcal{A}_n)$, die

Produkt- σ -Algebra von endlich vielen σ -Algebren.

Es gilt für $1 \leq m \leq n$: $\bigcap_{i=1}^n \mathcal{A}_i = \left(\bigcap_{i=1}^m \mathcal{A}_i \right) \times \left(\bigcap_{i=m+1}^n \mathcal{A}_i \right)$. ($\rightarrow$ ü)

Sind dabei alle $\mathcal{A}_i$ identisch, also $\mathcal{A}_i = \mathcal{A}$, $1 \leq i \leq n$,

so schreibt man $\mathcal{A}^n := \bigcap_{i=1}^n \mathcal{A}_i$.

Lemma 1: $\mathcal{A} \times \mathcal{E}$ ist die kleinste σ -Algebra, so dass

die Projektionen

$$\pi_1 : X \times Y \rightarrow X, (x, y) \mapsto \pi_1(x, y) := x$$

und $\pi_2 : X \times Y \rightarrow Y, (x, y) \mapsto \pi_2(x, y) := y$

messbar sind.

Bew.: (1) Für jedes $A \in \mathcal{A}$ ist

(117)

$$\pi_1^{-1}(A) = A \times Y \in \mathcal{A} \square \mathcal{E} \subset \mathcal{A} \times \mathcal{E},$$

d.h. π_1 ist $\mathcal{A} \times \mathcal{E}$, $\mathcal{A}$ -messbar. Ebenso ist π_2

$\mathcal{A} \times \mathcal{E}$, $\mathcal{E}$ -messbar.

(2) Umgekehrt sei $\mathcal{D}$ eine σ -Algebra auf $X \times Y$,
so dass π_1 $\mathcal{D}$, $\mathcal{A}$ -messbar und π_2 $\mathcal{D}$, $\mathcal{E}$ -messbar
ist. Dann ist für jedes $A \in \mathcal{A}$ $\pi_1^{-1}(A) = A \times Y \in \mathcal{D}$
und ebenso für jedes $C \in \mathcal{E}$ $\pi_2^{-1}(C) = X \times C \in \mathcal{D}$.
Da $\mathcal{D}$ $\cap$ -abgeschlossen ist: $A \times C = (A \times Y) \cap (X \times C) \in \mathcal{D}$.
Das bedeutet $A \square C \in \mathcal{D}$ und, weil $\mathcal{D}$ eine σ -Algebra
ist, auch $A \times C \in \mathcal{D}$. $\square$

Bsp. 1: $\mathcal{B}_n \times \mathcal{B}_m = \mathcal{B}_{n+m} \quad (\Rightarrow \mathcal{B}_n = \mathcal{B}_n^u)$

Bew.: Da die Projektionen $\pi_1: \mathbb{R}^{n+m} \rightarrow \mathbb{R}^n$ und
 $\pi_2: \mathbb{R}^{n+m} \rightarrow \mathbb{R}^m$ stetig sind, sind sie auch $\mathcal{B}_{n+m}$, $\mathcal{B}_n$ -
bzw. $\mathcal{B}_{n+m}$, $\mathcal{B}_m$ -messbar. Daher ist nach Lemma 1

$$\mathcal{B}_n \times \mathcal{B}_m \subset \mathcal{B}_{n+m}.$$

Umgekehrt ist $\mathcal{Q}^{(n+m)} \subset \mathcal{B}_n \square \mathcal{B}_m$ und daher

$$\mathcal{B}_{n+m} = \sigma(\mathcal{Q}^{(n+m)}) \subset \sigma(\mathcal{B}_n \square \mathcal{B}_m) = \mathcal{B}_n \times \mathcal{B}_m.$$

Gilt Entsprechendes auch für die Lebesgue- σ -Algebra $\mathcal{L}_n$ (1.8)?
 Um diese Frage zu beantworten benötigen wir das folgende

Lemma 2: Es seien $(X, \mathcal{A}), (Y, \mathcal{E})$ messbare Räume und $D \in \mathcal{A} \times \mathcal{E}$. Dann sind für alle $x \in X$ und $y \in Y$ die Schnittmengen

$$D_x := \{y \in Y : (x, y) \in D\} \in \mathcal{E} \quad \text{und}$$

$$D_y := \{x \in X : (x, y) \in D\} \in \mathcal{A}.$$

Bew.: Das Mengensystem

$$\mathcal{J} := \{D \in \mathcal{A} \times \mathcal{E} : D_x \in \mathcal{E} \text{ und } D_y \in \mathcal{A} \forall x \in X, y \in Y\}$$

ist eine σ -Algebra, die $\mathcal{A} \square \mathcal{E}$ enthält. □

Bsp. 2: $\mathcal{L}_n \times \mathcal{L}_m \subsetneq \mathcal{L}_{n+m} \quad (\Rightarrow (\mathcal{L}_n)^n \subsetneq \mathcal{L}_n)$

Bew.: "c" Ist $A \in \mathcal{L}_n$, so existieren $B \in \mathcal{B}_n$ und eine λ_n -Nullmenge $N \subset \mathbb{R}^n$, so dass $A = B + N$. Nun ist

$$\pi_1^{-1}(B) = B \times \mathbb{R}^m \in \mathcal{B}_{n+m} \subset \mathcal{L}_{n+m} \quad \text{und} \quad \pi_1^{-1}(N) = N \times \mathbb{R}^m$$

eine λ_{n+m} -Nullmenge, also misst. $N \times \mathbb{R}^m \in \mathcal{L}_{n+m}$.

Dann ist $\pi_1^{-1}(A) = (B \times \mathbb{R}^m) + (N \times \mathbb{R}^m) \in \mathcal{L}_{n+m}$, d.h.

$\pi_1 : \mathbb{R}^{n+m} \rightarrow \mathbb{R}^n$ ist $\mathcal{L}_{n+m}, \mathcal{L}_n$ -messbar. Ebenso

ist $\pi_2: \mathbb{R}^{u+v} \rightarrow \mathbb{R}^u$ $\mathcal{L}_{u+v}, \mathcal{L}_u$ -messbar. Nach (1.15) Lemma 1 gilt also $\mathcal{L}_u \times \mathcal{L}_v \subset \mathcal{L}_{u+v}$.

" $\neq$ " Sei $N \subset \mathbb{R}^u$ eine nicht-Lebesgue-messbare Menge also $N = (N \times \{y\})_y \notin \mathcal{L}_u$, wobei $y \in \mathbb{R}^v$ beliebig ist. Nach Lemma 2 ist dann $N \times \{y\} \notin \mathcal{L}_u \times \mathcal{L}_v$, wä. wä. $N \times \{y\}$ eine $\mathcal{I}_{u+v}$ -Nullmenge ist und somit $N \times \{y\} \in \mathcal{L}_{u+v}$. (Vgl. Aufg. 20)

Bem.: Die Ungleichung $\mathcal{L}_u \times \mathcal{L}_v \subsetneq \mathcal{L}_{u+v}$ verursacht einige Komplikationen, z.B. kann man für $D \in \mathcal{L}_{u+v}$ anstelle von Lemma 2 nur die etwas schwächere Aussage

"Für $\mathcal{I}_u$ -fast alle $x \in \mathbb{R}^u$ ist $D_x \in \mathcal{L}_v$ und für $\mathcal{I}_v$ -fast alle $y \in \mathbb{R}^v$ ist $D_y \in \mathcal{L}_u$."

zeigen. Weitere Konsequenzen aus Bsp. 2 werden wir hier folgendes ignorieren und nur für das Endergebnis, das sind die Sätze von Tonelli und Fubini je eine Version für $f \in \mathcal{M}(\mathbb{R}^{u+v}, \mathcal{L}_{u+v})$ notieren.

Lemma 3: Es seien $(X, \mathcal{A}, \mu)$ und $(Y, \mathcal{E}, \nu)$ σ -endliche Maßräume. Dann ist für jedes $D \in \mathcal{A} \times \mathcal{E}$

- (i) die Funktion $x \mapsto \mu(D_x)$ $\mathcal{A}$ -messbar und
- (ii) die Funktion $y \mapsto \nu(D_y)$ $\mathcal{E}$ -messbar.

Bew.: Nach Lemma 2 sind diese Funktionen wohldef.

Zur.: Für $D \in \mathcal{A} \times \mathcal{E}$ definieren wir $f_D(x) := \mu(D_x)$ und

$$\mathcal{F} := \{D \in \mathcal{A} \times \mathcal{E} : f_D \text{ ist } \mathcal{A}\text{-messbar}\}.$$

Fall 1: ν ist endlich

- (i) Sind $D^{(1)}, D^{(2)} \in \mathcal{F}$ mit $D^{(1)} \subset D^{(2)}$, so ist

$$f_{D^{(2)}}(x) - f_{D^{(1)}}(x) = \mu((D^{(2)})_x) - \mu((D^{(1)})_x)$$

für alle $x \in X$ definiert (weil ν endlich ist!) und daher $f_{D^{(2)}} - f_{D^{(1)}}$ $\mathcal{A}$ -messbar. Wegen

$$\begin{aligned} f_{D^{(2)} \setminus D^{(1)}}(x) &= \mu((D^{(2)} \setminus D^{(1)})_x) = \mu((D^{(2)})_x \setminus (D^{(1)})_x) \\ &= \mu((D^{(2)})_x) - \mu((D^{(1)})_x) = f_{D^{(2)}}(x) - f_{D^{(1)}}(x) \end{aligned}$$

folgt, dass $D^{(2)} \setminus D^{(1)} \in \mathcal{F}$.

- (ii) Sind für $n \in \mathbb{N}$ $D^{(n)} \in \mathcal{F}$ paarweise disjunkt, so ist

$$\sum_{n \in \mathbb{N}} f_{D^{(n)}}(x) = \sum_{n \in \mathbb{N}} \mu((D^{(n)})_x) = \dots$$

$$= \nu \left(\left(\sum_{u \in \mathbb{N}} D^{(u)} \right)_x \right) = \int \sum_{u \in \mathbb{N}} D^{(u)}(x) < \infty$$

und damit $\int \sum_{u \in \mathbb{N}} D^{(u)}$ als punktweises Lineal $\mathcal{A}$ -messbarer Funktionen ebenfalls $\mathcal{A}$ -messbar. Also ist

$$\text{auch } \sum_{u \in \mathbb{N}} D^{(u)} \in \mathcal{F}.$$

Wit (i) und (ii) ist gezeigt, dass $\mathcal{F}$ ein Dynkin-System ist.

(ii) Ist $D = A \times C \in \mathcal{A} \square \mathcal{E}$, so ist

$$f_D(x) = \nu \left((A \times C)_x \right) = \nu(C) \cdot \chi_A(x),$$

also f_D $\mathcal{A}$ -messbar. Es folgt $\mathcal{A} \square \mathcal{E} \subset \mathcal{F}$.

Da $\mathcal{F}$ ein $\cap$ -System ist, gilt

$$D(\mathcal{F}) \underset{\uparrow}{=} \sigma(\mathcal{F}) = \sigma(\mathcal{A} \square \mathcal{E}) = \mathcal{A} \times \mathcal{E}.$$

Abschnitt 2.1, Satz 4

Fall 2: ν ist σ -endlich.

Es seien $Y_n \in \mathcal{E}$ mit $Y = \sum_{n \in \mathbb{N}} Y_n$ und $\nu(Y_n) < \infty$.

Wir setzen $\nu_n(C) := \nu(C \cap Y_n)$. Dann sind nach

Fall 1 für jedes $D \in \mathcal{A} \times \mathcal{E}$ die Funktionen

$$x \mapsto \nu_n(D_x) \quad (n \in \mathbb{N})$$

$\mathcal{A}$ -messbar. Gleiches gilt für $x \mapsto \nu(D_x) = \sum_{n \in \mathbb{N}} \nu_n(D_x)$

als punktweises Lineal $\mathcal{A}$ -messbarer Fktn. $\square$

Satz 1 (Existenz- und Eindeutigkeitsatz für das Produktmaß) ⁽²⁾

Es seien $(X, \mathcal{A}, \mu)$ und $(Y, \mathcal{C}, \nu)$ σ -endliche Maßräume.

Dann existiert genau ein Maß $\pi: \mathcal{A} \times \mathcal{C} \rightarrow [0, \infty]$ mit

$$\pi(A \times C) = \mu(A) \nu(C) \quad \forall A \in \mathcal{A}, C \in \mathcal{C} \quad (*)$$

Das Maß π ist σ -endlich und für alle $D \in \mathcal{A} \times \mathcal{C}$ gilt

$$\pi(D) = \int \nu(D_x) d\mu(x) = \int \mu(D_y) d\nu(y). \quad (**)$$

Bew.: (1) Existenz: Für $D \in \mathcal{A} \times \mathcal{C}$ definieren wir

$$\pi(D) := \int \nu(D_x) d\mu(x).$$

Nach Lemma 3 ist $\pi(D)$ wohldefiniert.

(i) Wir zeigen: $\pi: \mathcal{A} \times \mathcal{C} \rightarrow [0, \infty]$ ist ein Maß.

Offenbar ist $\pi(\emptyset) = \int 0 d\mu(x) = 0$. Sind für $u \in \mathbb{N}$ $D^{(u)} \in \mathcal{A} \times \mathcal{C}$ paarweise disjunkt, so erhalten wir

$$\begin{aligned} \pi\left(\sum_{u \in \mathbb{N}} D^{(u)}\right) &\stackrel{\text{def}}{=} \int \nu\left(\left(\sum_{u \in \mathbb{N}} D^{(u)}\right)_x\right) d\mu(x) \\ &= \int \nu\left(\sum_{u \in \mathbb{N}} (D^{(u)})_x\right) d\mu(x) \stackrel{\nu \text{ ist ein Maß}}{=} \int \sum_{u \in \mathbb{N}} \nu((D^{(u)})_x) d\mu(x) \\ &\stackrel{\uparrow}{=} \sum_{u \in \mathbb{N}} \int \nu((D^{(u)})_x) d\mu(x) \stackrel{\text{def.}}{=} \sum_{u \in \mathbb{N}} \pi(D^{(u)}) \end{aligned}$$

Beppo Levi

(ii) Wir zeigen: Für π wie oben gilt (*).

$$\pi(A \times C) \stackrel{\text{Def}}{=} \int \nu((A \times C)_x) d\mu(x)$$

$$= \int \nu(C) \cdot \chi_A(x) d\mu(x) = \mu(A) \nu(C).$$

(2) Eindeutigkeit: $\mathcal{A} \sqcup \mathcal{E}$ ist ein σ -System, welches $\mathcal{A} \times \mathcal{E}$ erzeugt. Seien $X = \bigcup_{n \in \mathbb{N}} X_n$ mit $\mu(X_n) < \infty \forall n \in \mathbb{N}$ und $Y = \bigcup_{m \in \mathbb{N}} Y_m$ mit $\nu(Y_m) < \infty \forall m \in \mathbb{N}$, so ist $X \times Y = \bigcup_{n, m \in \mathbb{N}} X_n \times Y_m$, und für jedes Maß $\Sigma: \mathcal{A} \times \mathcal{E} \rightarrow [0, \infty]$ mit $\Sigma(A \times C) = \mu(A) \nu(C) \forall A \in \mathcal{A}, C \in \mathcal{E}$ ist

$$\Sigma(X_n \times Y_m) = \mu(X_n) \nu(Y_m) < \infty \quad \forall n, m \in \mathbb{N},$$

d.h. Σ ist auf $\mathcal{A} \sqcup \mathcal{E}$ σ -endlich. Nach dem Eindeutigkeitsatz für Maßerweiterungen ist daher $\pi: \mathcal{A} \times \mathcal{E} \rightarrow [0, \infty]$ eindeutig bestimmt.

(3) Zur zweiten Gleichung in (**): Setzen wir

$$\tilde{\pi}(D) := \int \mu(D_y) d\nu(y),$$

so ist dies nach den Argumenten in (1) ebenfalls ein Maß auf $\mathcal{A} \times \mathcal{E}$, für das (*) gilt. Mit der Eindeutigkeit folgt $\pi = \tilde{\pi}$, d.h.

$$\int \nu(D_x) d\mu(x) = \int \mu(D_y) d\nu(y) \quad \forall D \in \mathcal{A} \times \mathcal{E}.$$

□

(1) Die σ -Endlichkeit der Maßräume $(X, \mathcal{A}, \mu)$ und $(Y, \mathcal{E}, \nu)$ ist über das Lemma 3 auch in den Existenzteil des Beweises eingeflossen.

(2) Def.: Sind $(X, \mathcal{A}, \mu)$ und $(Y, \mathcal{E}, \nu)$ Maßräume, so heißt ein Maß $\pi: \mathcal{A} \times \mathcal{E} \rightarrow [0, \infty]$ mit

$$\pi(A \times C) = \mu(A) \nu(C) \quad \forall A \in \mathcal{A}, C \in \mathcal{E} \quad (*)$$

ein Produktmaß von μ und ν . Wenn ein solches existiert und eindeutig bestimmt ist, wird es mit $\mu \times \nu$ bezeichnet.

(3) (*) heißt die charakterisierende Gleichung für Produktmaße.

(4) In (**) können wir mit $f_D(x) = \nu(D_x)$ (vgl. Lemma 3) auch schreiben $\pi(D) = \mu[f_D]$ und so die Funktionalschreibweise beibehalten. Sehr suggestiv ist das nicht.

(5) Mit (**) erhalten wir die allgemeine Version des Cavalierischen Prinzips für Produktmaße.

(6) Bsp.:

$$(i) (X, \mathcal{A}, \mu) = (\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_n, \lambda_n) \text{ und } (Y, \mathcal{E}, \nu) = (\mathbb{R}^m, \mathcal{L}_m, \lambda_m)$$

Dann ist das Produktmaß gegeben durch

$$\lambda_u \times \lambda_w = \lambda_{u+w} \Big|_{\mathcal{L}_u \times \mathcal{L}_w} : \mathcal{L}_u \times \mathcal{L}_w \rightarrow [0, \infty]$$

Vervollständigt man $\mathcal{L}_u \times \mathcal{L}_w$ bezüglich λ_{u+w} , so ge-

läuft man zum Erwarteten $\lambda_{u+w} : \mathcal{L}_{u+w} \rightarrow [0, \infty]$.

(ii) $(X, \mathcal{A}, \mu) = (Y, \mathcal{E}, \nu) = (\mathbb{N}, \mathcal{P}(\mathbb{N}), \mu)$, wobei μ das Zählmaß ist. Dann ist

- $\mathcal{P}(\mathbb{N}) \times \mathcal{P}(\mathbb{N}) = \mathcal{P}(\mathbb{N}^2)$, denn $\mathcal{P}(\mathbb{N}) \sqcup \mathcal{P}(\mathbb{N})$ enthält die Elementarteilmengen $\{(u, v)\}$ für $u, v \in \mathbb{N}$. Da $\mathbb{N}^2$ abzählbar ist, gilt $\sigma\{\{(u, v)\} : u, v \in \mathbb{N}\} = \mathcal{P}(\mathbb{N}^2)$
- das Produktmaß $\mu \times \mu$ gerade das Zählmaß auf $\mathcal{P}(\mathbb{N}^2)$, denn $\mu \times \mu(\{(u, v)\}) = \mu(\{u\}) \mu(\{v\}) = 1$, der Rest ergibt sich aus der σ -Additivität.

Bez.: Es sei $f : X \times Y \rightarrow Z$ eine Funktion. Für $x \in X$ und $y \in Y$ definieren wir die Schnittfunktionen

$$f_x : Y \rightarrow Z, \quad y \mapsto f_x(y) := f(x, y)$$

und $f_y : X \rightarrow Z, \quad x \mapsto f_y(x) := f(x, y).$

Lemma 4: Es seien $(X, \mathcal{A})$ und $(Y, \mathcal{E})$ messbare Räume, die (126)

Funktion $f: X \times Y \rightarrow \overline{\mathbb{R}}, (x, y) \mapsto f(x, y)$

sei $\mathcal{A} \times \mathcal{E}$ -messbar. Dann sind für alle $x \in X$ $f_x: Y \rightarrow \overline{\mathbb{R}}$
 $\mathcal{E}$ -messbar und für alle $y \in Y$ $f_y: X \rightarrow \overline{\mathbb{R}}$ $\mathcal{A}$ -messbar.

Bew.: Es sei $B \in \overline{\mathbb{B}}$. Dann ist einerseits

$$(f_x)^{-1}(B) = \{y \in Y : f_x(y) \in B\} = \{y \in Y : f(x, y) \in B\}$$

und andererseits

$$(f^{-1}(B))_x = \{y \in Y : (x, y) \in f^{-1}(B)\} = \{y \in Y : f(x, y) \in B\},$$

also $(f_x)^{-1}(B) = (f^{-1}(B))_x \in \mathcal{E}$ nach Lemma 2, da

nach Vor. $f^{-1}(B) \in \mathcal{A} \times \mathcal{E}$. Ebenso: $(f_y)^{-1}(B) \in \mathcal{A} \forall y \in Y. \square$

Satz von Tonelli (auch: Satz von Fubini für nichtnegati-
ve messbare Funktionen): Es seien $(X, \mathcal{A}, \mu)$ und
 $(Y, \mathcal{E}, \nu)$ σ -endliche Maßräume und $f: X \times Y \rightarrow [0, \infty]$
 $\mathcal{A} \times \mathcal{E}$ -messbar. Dann ist die Funktion

$$g: X \rightarrow [0, \infty], x \mapsto g(x) := \nu[f_x]$$

$\mathcal{A}$ -messbar, die Funktion

$$h: Y \rightarrow [0, \infty], y \mapsto h(y) := \mu[f_y]$$

$\mathcal{E}$ -messbar, und es gilt

$$\mu \times \nu[f] = \mu[g] = \nu[h].$$

Beweis: Ausgeschrieben lautet Integralzeichen lautet die Beh.

$$\int f(x,y) d(\mu \times \nu)(x,y) = \int \left(\int f(x,y) d\nu(y) \right) d\mu(x) \\ = \int \left(\int f(x,y) d\mu(x) \right) d\nu(y).$$

Beweis: Es sei $\mathcal{F}$ das System aller Fktn. $f \in \mathcal{M}^+(X \times Y, \mathcal{A} \times \mathcal{E})$, für die die Beh. gilt. Nach Lemma 3 sind für alle $D \in \mathcal{A} \times \mathcal{E}$ die Funktionen

$$x \mapsto \nu(D_x) = \nu[\chi_{D_x}] \quad \mathcal{A}\text{-messbar und}$$

$$y \mapsto \mu(D_y) = \mu[\chi_{D_y}] \quad \mathcal{E}\text{-messbar}$$

und nach Satz 1 gilt $\mu \times \nu[\chi_D] = \mu[\nu[\chi_{D_x}]] = \nu[\mu[\chi_{D_y}]]$, also die behauptete Identität für die Integrale. D.h.: $\forall D \in \mathcal{A} \times \mathcal{E}$ ist $\chi_D \in \mathcal{F}$.

Seien $f^{(1)}, f^{(2)} \in \mathcal{F}$ und $\alpha, \beta \geq 0$, so ist aufgrund der Linearität des Integrals auch $\alpha f^{(1)} + \beta f^{(2)} \in \mathcal{F}$. Damit ist $\mathcal{E}^+(X \times Y, \mathcal{A} \times \mathcal{E}) \in \mathcal{F}$.

Nun seien für $n \in \mathbb{N}$ $f_n \in \mathcal{F}$ und $f_n \nearrow f: X \times Y \rightarrow \overline{\mathbb{R}}$.

Dann gelten $(f_n)_x \nearrow f_x, (f_n)_y \nearrow f_y$ und daher auch

$$g_n(x) := \nu[(f_n)_x] \nearrow \nu[f_x] =: g(x) \quad \text{sonst}$$

$$h_n(y) := \mu[(f_n)_y] \nearrow \mu[f_y] =: h(y).$$

Also sind g $\mathcal{A}$ -messbar und h $\mathcal{E}$ -messbar als

punktweise Limes der entsprechend messbaren Funktionen. (128)

Schließlich liefert der Satz von F. Levi:

$$\mu \times \nu [f] = \lim_{n \rightarrow \infty} \mu \times \nu [f_n] = \lim_{n \rightarrow \infty} \mu [g_n] = \mu [g]$$

$$\text{und ebenso } \mu \times \nu [f] = \nu [h].$$

$$\text{Daher ist } F = M^+(X \times Y, \mathcal{A} \times \mathcal{E}). \quad \square$$

Rem. zum Gebrauch: Umges. ist $f \in M^+$ integrierbar, wenn eines der drei in Satz genannten Integrale (und damit alle) endlich ist. §

Daher können wir zum Hauptergebnis dieses Abschnitts:

Satz von Fubini: Es seien $(X, \mathcal{A}, \mu)$, $(Y, \mathcal{E}, \nu)$ σ -endliche Maßräume und $f \in L^1(X \times Y, \mathcal{A} \times \mathcal{E}, \mu \times \nu)$. Dann ist für μ -fast alle $x \in X$ die Funktion f_x ν -integrierbar und die Funktion

$$g: X \rightarrow \overline{\mathbb{R}}, x \mapsto g(x) := \begin{cases} \nu[f_x], & \text{falls } f_x \text{ } \nu\text{-integrierbar ist,} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

ist μ -integrierbar. Es gilt $\mu \times \nu [f] = \mu [g]$.

Bew.: Es ist $(f^\pm)_x = (f_x)^\pm$. Nach dem Satz von Tonelli sind die Funktionen

$$g^\pm: X \rightarrow [0, \infty], x \mapsto g^\pm(x) := \nu[(f^\pm)_x]$$

$\mathcal{A}$ -messbar und es gilt $\mu \times \nu [f^\pm] = \mu [g^\pm]$.

Da $f \in L^1(X \times Y, \mathcal{A} \times \mathcal{E}, \mu \times \nu)$ vorausgesetzt ist, sind

$$\mu [g^\pm] = \mu \times \nu [f^\pm] < \infty \quad \left(\begin{array}{l} \Rightarrow g^+ = g^+ - g^- \\ \in L^1(X, \mathcal{A}, \mu) \end{array} \right)$$

sind daher $g^\pm$ μ -fast überall endlich. D.h.:

$(f^\pm)_x$ sind ν -integrierbar für μ -fast alle $x \in X$. (129)

(Dasselbe gilt dann auch für $f_x = f_x^+ - f_x^-$.) Ist der Definition des Integrals erhalten wir:

$$\begin{aligned}\mu \times \nu [f] &= \mu \times \nu [f^+] - \mu \times \nu [f^-] \\ &= \mu [g^+] - \mu [g^-] = \mu [g].\end{aligned}\quad \square$$

Bem.: Entsprechend gilt: Für ν -fast alle $y \in Y$ ist die Funktion f_y μ -integrierbar und die Fkt.

$$h: Y \rightarrow \bar{\mathbb{R}}, \quad y \mapsto h(y) := \begin{cases} \int \mu [f_y], & \text{falls } f_y \text{ } \mu\text{-integrierbar ist,} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

ist ν -integrierbar. Es gilt $\mu \times \nu [f] = \nu [h]$.

Modifikationen für Lebesgue-integrierbare Funktionen: Die Sätze von Tonelli und Fubini kann man natürlich mit dem Maßraum $(X, \mathcal{A}, \mu) = (\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_n, \lambda_n)$ und $(Y, \mathcal{C}, \nu) = (\mathbb{R}^m, \mathcal{L}_m, \lambda_m)$ anwenden und erhält die Vertauschbarkeit der Integrationsreihenfolge für $f \in \mathcal{M}^+(\mathbb{R}^{n+m}, \mathcal{L}_n \times \mathcal{L}_m)$ bzw. $f \in \mathcal{L}^1(\mathbb{R}^{n+m}, \mathcal{L}_n \times \mathcal{L}_m, \lambda_{n+m})$. Will man für den Satz von Tonelli $f \in \mathcal{M}^+(\mathbb{R}^{n+m}, \mathcal{L}_{n+m})$ zulassen, so ist dieser Satz wie folgt abzuschwächen:

Sei $f \in L^1(\mathbb{R}^{u+w}, \mathcal{L}_{u+w})$. Dann gibt es eine λ_u -Nullmenge $N \subset \mathbb{R}^u$, so dass für alle $x \in N^c$ die Funktion f_x $\mathcal{L}_w$ -messbar ist. Die Funktion

$$g: \mathbb{R}^u \rightarrow [0, \infty], \quad x \mapsto g(x) := \lambda_w [f_x \chi_{N^c}(x)]$$

ist $\mathcal{L}_u$ -messbar und es gilt $\lambda_{u+w} [f] = \lambda_u [g]$.

(Entsprechend auch mit f_y und λ statt mit f_x und g .)

Die Aussage des Satzes von Fubini, bei der man über die Schnittfunktion f_x wie oben auf einer Nullmenge abändert, bleibt auch mit der Voraussetzung $f \in L^1(\mathbb{R}^{u+w}, \mathcal{L}_{u+w}, \lambda_{u+w})$ unverändert gültig.

Anwendung:

(1) Der Doppelreihenatz: Die Integration einer "Funktion" $(a_{u,v})_{(u,v) \in \mathbb{N}^2}$ nach dem Zählmaß μ_2 auf $\mathbb{N}^2$ ist nichts anderes als die Summation der Reihe

$$\sum_{(u,v) \in \mathbb{N}^2} a_{u,v}$$

ohne Beachtung der Reihenfolge. (Dies entspricht einer Wahl der approximierenden Folge von "Treppenfunktionen", und dasselbe Reihenwert hier von nicht abhängt, haben wir uns für $a_{u,v} \geq 0$ entschieden)

klargestellt - das war die Wohldefiniertheit des Integrals für nicht negative meßbare Funktionen.)
Ist μ_1 das Zählmaß auf $\mathcal{P}(\mathbb{N})$, so ist

$$\mu_1 \times \mu_1 = \mu_2 : \mathcal{P}(\mathbb{N}) \times \mathcal{P}(\mathbb{N}) = \mathcal{P}(\mathbb{N}^2) \rightarrow [0, \infty],$$

und die Sätze von Tonelli und Fubini sind in dieser Situation anwendbar und liefern

$$\sum_{(u,v) \in \mathbb{N}^2} a_{uv} = \sum_{u \in \mathbb{N}} \sum_{v \in \mathbb{N}} a_{uv} = \sum_{v \in \mathbb{N}} \sum_{u \in \mathbb{N}} a_{uv},$$

wobei:

(i) $a_{uv} \geq 0 \quad \forall u, v \in \mathbb{N}$ (Tonelli; Meßbarkeit ist immer gegeben) oder

(ii) $\sum_{(u,v) \in \mathbb{N}^2} |a_{uv}| < \infty$, d.h. wenn die Reihe

$\sum_{(u,v) \in \mathbb{N}^2} a_{uv}$ absolut konvergiert. (Fubini)

(Auf so interessante Phänomene wie bedingte Konvergenz oder Abhängigkeit des Wertes einer Reihe von der Summationsreihenfolge verzichtet man in der Maß- und Integrationstheorie vollständig.)

Anwendung: Ist $(a_k)_{k \in \mathbb{Z}^4}$ eine Folge mit $a_k \geq 0$ für alle $k \in \mathbb{Z}^4$ oder mit $\sum_{k \in \mathbb{Z}^4} |a_k| < \infty$, so gilt

$$\sum_{k \in \mathbb{Z}^4} a_k = \sum_{k_1 \in \mathbb{Z}} \sum_{k_2 \in \mathbb{Z}} \dots \sum_{k_n \in \mathbb{Z}} a_k, \text{ wobei die Reihenfolge der Summen nach Belieben vertauscht werden kann.}$$

(2) Die Faltung: Es seien $f, g \in L^1(\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_n, \lambda_n)$ und

(132)

$$h: \mathbb{R}^{2n} \rightarrow \overline{\mathbb{R}}, \quad (x, y) \mapsto h(x, y) := f(x)g(y).$$

Dann ist h $\mathcal{L}_n \times \mathcal{L}_n$ -messbar, denn die Abbildungen

$$(x, y) \mapsto f(x) = f \circ \pi_1(x, y) \quad \text{und}$$

$$(x, y) \mapsto g(y) = g \circ \pi_2(x, y)$$

sind $\mathcal{L}_n$ -messbar und das Produkt messbarer Fktn. ist in gleicher Weise messbar. Der Satz von Tonelli zeigt

$$\int |h(x, y)| d\lambda_{2n}(x, y) = \int |f(x)| d\lambda_n(x) \int |g(y)| d\lambda_n(y) < \infty,$$

also $h \in L^1(\mathbb{R}^{2n}, \mathcal{L}_n \times \mathcal{L}_n, \lambda_{2n})$. Hierauf wendet man die Transformationsformel an mit

$$T: \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n, \quad (x, y) \mapsto T(x, y) := (x-y, y).$$

Hierfür ist $\det DT(x, y) = \det \begin{pmatrix} E_n & -E_n \\ 0 & E_n \end{pmatrix} = 1$, also

$h \circ T \in L^1(\mathbb{R}^{2n}, \mathcal{L}_n \times \mathcal{L}_n, \lambda_{2n})$, wobei

$$h \circ T(x, y) = f(x-y)g(y).$$

Nach dem Satz von Fubini ist dann für λ_n -fast alle $x \in \mathbb{R}^n$ die Funktion

$$y \mapsto f(x-y)g(y) = (h \circ T)_x(y)$$

in $L^1(\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_n, \lambda_n)$ und schließlich die Funktion

$$f * g: \mathbb{R}^n \rightarrow \overline{\mathbb{R}}, \quad x \mapsto f * g(x) := \int f(x-y)g(y) d\lambda_n(y)$$

in $L_1(\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_n, \lambda_n)$.

Def.: Für $f, g \in \mathcal{L}^1 := \mathcal{L}^1(\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_n, \lambda_n)$ heißt die Funktion (13)

$$f * g : \mathbb{R}^n \rightarrow \overline{\mathbb{R}}, \quad x \mapsto f * g(x) := \int f(x-y)g(y) d\lambda_n(y)$$

die Faltung von f und g . Die Abbildung

$$* : \mathcal{L}^1 \times \mathcal{L}^1 \rightarrow \mathcal{L}^1, \quad (f, g) \mapsto f * g$$

heißt das Faltungsprodukt oder kurz: die Faltung.

Bem.: (1) Das Faltungsprodukt ist assoziativ und kommutativ.

(2) Faltung und Addition von Funktionen verhalten sich distributiv.

(3) (1) + (2) $\Rightarrow (\mathcal{L}^1, +, *)$ ist ein kommutativer Ring bzw. (da $\mathcal{L}^1$ ein Vektorraum ist) eine Algebra.

(4) In $\mathcal{L}^1$ gibt es kein Einselement der Faltung.

(Bem. diese Aussagen ggf. z.T. in den Übungen.)

Lemma 5: Es gilt

$$\int |f * g(x)| d\lambda_n(x) \leq \int |f(x)| d\lambda_n(x) \int |g(y)| d\lambda_n(y)$$

mit Gleichheit, wenn $f, g \geq 0$.

$$\text{Beweis: } \int |f * g(x)| d\lambda_n(x) \leq \int \int |f(x-y)g(y)| d\lambda_n(y) d\lambda_n(x)$$

$$\stackrel{\text{Tonelli}}{=} \int \left(\int |f(x-y)| d\lambda_n(x) \right) |g(y)| d\lambda_n(y)$$

$$\stackrel{\text{Translationsinvarianz}}{=} \int |f(x)| d\lambda_n(x) \cdot \int |g(y)| d\lambda_n(y).$$

Als praktische Anwendung stellen wir einen Zusammenhang
lang her zwischen der Γ -Funktion

$$\Gamma : (0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}, \quad x \mapsto \Gamma(x) = \int_0^{\infty} t^{x-1} e^{-t} dt$$

und der Eulerschen Beta-Funktion

$$B : (0, \infty) \times (0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}, (x, y) \mapsto B(x, y) = \int_0^1 t^{x-1} (1-t)^{y-1} dt,$$

vgl. Übungen zur Ana II (Seite 20), Aufg. 7.

Lemma 6: Für $x, y > 0$ gilt $\Gamma(x) \Gamma(y) = \Gamma(x+y) B(x, y)$.

Bew.: Wir fixieren $x, y > 0$ und setzen

$$f(t) = \chi_{(0, \infty)}(t) t^{x-1} e^{-t}, \quad g(s) = \chi_{(0, \infty)}(s) s^{y-1} e^{-s}.$$

Dann ist

$$\Gamma(x) \Gamma(y) = \int_{\mathbb{R}} f(t) dt \cdot \int_{\mathbb{R}} g(s) ds \stackrel{\text{Lemma 5}}{=} \int_{\mathbb{R}} f * g(t) dt,$$

wobei

$$\begin{aligned} f * g(t) &= \int_{\mathbb{R}} \chi_{(0, \infty)}(t-s) (t-s)^{x-1} e^{-(t-s)} \chi_{(0, \infty)}(s) e^{-s} s^{y-1} ds \\ &= \chi_{(0, \infty)}(t) e^{-t} \cdot \int_0^t (t-s)^{x-1} s^{y-1} ds \end{aligned}$$

$$\text{Subst. } s = tz, \quad ds = t dz, \quad (t-s)^{x-1} = t^{x-1} (1-z)^{x-1},$$

$$s^{y-1} = t^{y-1} z^{y-1}, \quad z \in (0, 1)$$

$$= \chi_{(0, \infty)}(t) t^{x+y-1} e^{-t} \cdot \int_0^1 (1-z)^{x-1} z^{y-1} dz$$

$$= \chi_{(0,\infty)}(t) t^{x+y-1} \cdot e^{-t} B(x, y).$$

Integration über $t \in \mathbb{R}$ ergibt die Beh.

□

Bildet man das punktweise Produkt zweier Funktionen $f, g: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$, so müssen beide Faktoren in $C^k(\Omega)$ sein, damit dies auch für das Produkt gilt. Anders beim Faltungssprodukt: Hier ist $f * g$ so glatt (oder regulär) wie der "beste" der beiden Faktoren. Um diese Aussage zu präzisieren, definieren wir:

Def. : Es sei (X, τ) ein top. Raum.

(a) Für eine Funktion $f: X \rightarrow \mathbb{C}$ heißt

$$\text{supp } f := \overline{\{x \in X \mid f(x) \neq 0\}} \in X$$

der Träger von f (bezgl. support).

(b) $C_c(X) := \{f \in C(X) : \text{supp } f \text{ ist kompakt}\}$

ist der Vektorraum aller stetigen Funktionen

$f: X \rightarrow \mathbb{C}$ mit kompaktem Träger.

(c) Für eine offene Teilmenge $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ und $k \in \mathbb{N}_0 \cup \{\infty\}$

$$\text{ist } C_c^k(\Omega) := C_c(\Omega) \cap C^k(\Omega)$$

der Raum der k -mal stetig differenzierbaren

Funktionen mit kompaktem Träger.

Bsp: In der Analysis I haben wir uns davon überzeugt, (136)
dass die Funktion

$$t \mapsto \begin{cases} e^{-\frac{1}{t}} & , t > 0 \\ 0 & , t \leq 0 \end{cases}$$

unendlich oft differenzierbar ist. Setzen wir hierin
 $t = 1 - |x|^2$ mit $x \in \mathbb{R}^n$, so erhalten wir mit

$$K_F: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}, \quad x \mapsto K_F(x) := \begin{cases} e^{-\frac{1}{1-|x|^2}} & , |x| < 1 \\ 0 & , |x| \geq 1 \end{cases}$$

eine Funktion $K_F \in C^\infty(\mathbb{R}^n)$, deren Träger

$$\text{Supp } K_F = \overline{B_1(0)}$$

kompakt ist. Also: $K_F \in C_c^\infty(\mathbb{R}^n)$.

Satz 2: Es seien $f \in \mathcal{L}_*^1 = \mathcal{L}^1(\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_n, \lambda_n)$ und, für ein
 $k \in \mathbb{N}_0 \cup \{\infty\}$, $g \in C_c^k(\mathbb{R}^n)$. Dann ist $f * g \in C^k(\mathbb{R}^n)$,
und für jeden Multiindex $\alpha \in (\mathbb{N}_0)^n$ der Länge
 $|\alpha| \leq k$ gilt $D^\alpha(f * g) = f * D^\alpha g$. (Hierbei ist

$$D^\alpha := \frac{\partial^{|\alpha|}}{\partial x_1^{\alpha_1} \cdots \partial x_n^{\alpha_n}}.)$$

Bew.: Per Induktion über k , beginnend mit $k=0$.
Hier ist die Stetigkeit von $f * g$ zu zeigen. Dazu
seien $x \in \mathbb{R}^n$ und (x_j) eine Folge in $\mathbb{R}^n$ mit
 $x_j \xrightarrow{j \rightarrow \infty} x$ sowie $f_j(y) := f(y)g(x_j - y)$. Dann
folgt aus $g \in C_c(\mathbb{R}^n)$, dass

$$(i) \lim_{j \rightarrow \infty} f_j(y) = f(y) g(x-y) \quad \forall y \in \mathbb{R}^n \text{ und}$$

(137)

$$(ii) S := \sup \{ |g(x)| : x \in \mathbb{R}^n \} < \infty \text{ und } |f_j| \leq S \cdot |f| \in L^1.$$

Dann sind die Voraussetzungen des Lebesgueschen Konvergenzsatzes gegeben und wir erhalten

$$f * g(x) = \int f(y) g(x-y) dy = \int \lim_{j \rightarrow \infty} f_j(y) dy$$

$$\stackrel{\text{Lebesgue}}{=} \lim_{j \rightarrow \infty} \int f(y) g(x_j - y) dy = \lim_{j \rightarrow \infty} f * g(x_j).$$

Für den Induktionsschluss $k \rightarrow k+1$ reicht es zu zeigen, dass für eine C_c^1 -Funktion g gilt

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{h} (f * g(x + h e_1) - f * g(x)) \stackrel{(!)}{=} \int f(y) \frac{\partial g}{\partial x_1}(x-y) dy.$$

Nun ist

$$\frac{1}{h} (f * g(x + h e_1) - f * g(x)) = \int f(y) \frac{1}{h} (g(x + h e_1 - y) - g(x - y)) dy.$$

Für $h \rightarrow 0$ konvergieren die Integranden punktweise gegen $f(y) \frac{\partial g}{\partial x_1}(x-y)$ und sind nach dem MWS majorisiert durch $|f| \cdot \sup \{ |\frac{\partial g}{\partial x_1}(z)| : z \in \mathbb{R}^n \} \in L^1$. Also führt der Lebesguesche Konvergenzsatz auch hier zum Ziel. $\square$

Die gerade bewiesene Eigenschaft der Faltung kann man dazu benutzen, beliebig integrierbare Funktionen durch glatte (= differenzierbare) Funktionen zu approximieren. Dazu eine weitere

Def. 1 Eine Familie $(k_\delta)_{0 < \delta < \delta_0}$ von Funktionen

(138)

$k_\delta \in L^1 = L^1(\mathbb{R}^n, \mathcal{L}_n, \lambda_n)$ heißt eine approximative Einheit, falls gilt

$$(i) \exists M > 0 \forall \delta \in (0, \delta_0) : \int_{\mathbb{R}^n} |k_\delta(x)| dx \leq M;$$

$$(ii) \forall \delta \in (0, \delta_0) : \int_{\mathbb{R}^n} k_\delta(x) dx = 1;$$

$$(iii) \forall \delta > 0 : \lim_{\delta \rightarrow 0} \int_{|x| > \delta} |k_\delta(x)| dx = 0.$$

Bem. 1 Auf dem $\mathbb{R}^n$ sind approximative Einheiten leicht herzustellen: Man wählt $k \in L^1$ mit

$\int_{\mathbb{R}^n} k(x) dx = 1$ und setzt $k_\delta(x) := \delta^{-n} k(\frac{x}{\delta})$. Dann sind die geforderten Eigenschaften (i) - (iii) mit

Hilfe der Transformationsformel leicht zu überprüfen, was zur Übung empfohlen sei. (siehe, kann man)

$$k := \frac{k_F}{\int_{\mathbb{R}^n} k_F(x) dx} \quad \text{mit} \quad k_F(x) = \begin{cases} e^{-\frac{1}{1-|x|^2}}, & |x| < 1 \\ 0, & \text{sonst} \end{cases}$$

wählen (wie im letzten Beispiel) und erhält eine approximative Einheit aus C_c^∞ -Funktionen. Eine solche wird auch als "Friedrichs-mollifier" bezeichnet (nach Kurt Otto Friedrichs, 1901-1982).

Der Name 'approximative Einheit' wird gewählt - (139)
begründet durch die folgenden

Satz 3: Es seien $(k_s)_{0 < s < s_0}$ eine approximative Einheit und $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ beschränkt und L_1 -messbar. Dannes gelten:

- (1) $\lim_{s \rightarrow 0} k_s * f(x) = f(x)$ in jedem Stetigkeitspunkt $x \in \mathbb{R}^n$ von f ;
 - (2) ist f gleichmäßig stetig, so gilt $\lim_{s \rightarrow 0} k_s * f = f$ mit gleichmäßiger Konvergenz;
 - (3) ist f auf einer offenen Teilmenge $\Omega \subset \mathbb{R}^n$ stetig und $K \subset \Omega$ kompakt, so gilt $\lim_{s \rightarrow 0} k_s * f = f$ gleichmäßig auf K .
- (Hierbei ist natürlich ebenfalls $k_s * f(x) = \int k_s(x-y) f(y) dy$ definiert, auch wenn f nicht als integrierbar vorausgesetzt ist.)

Bew.: Wir zeigen exemplarisch den schwierigsten Fall, das ist (3). (1) und (2) erhält man mit ähnlichen Argumenten.

Sei $\delta_0 := \frac{1}{2} \text{dist}(K, \partial\Omega)$. Dannes ist auch $K_{\delta_0} := K + \overline{B_{\delta_0}(0)} \subset \Omega$ und kompakt, so dass f auf K_{δ_0} gleichmäßig stetig ist. Nun sei $\varepsilon > 0$ vorgegeben und $\eta > 0$

die Schranke aus Teil (1) als Def. einer Approximation
Einkert. Daraus gibt es ein $\delta \in (0, \delta_0)$, so dass

$$|f(s) - f(t)| < \frac{\varepsilon}{H} \quad \forall s, t \in K_{\delta_0} \text{ mit } |s - t| < \delta.$$

Set $S := \sup \{ |f(x)| : x \in \mathbb{R}^n \}$ erhalten wir

$$|K_{\delta} * f(x) - f(x)| \stackrel{(2)}{\leq} \int |K_{\delta}(y)| |f(x-y) - f(x)| dy$$

$$= \left(\int_{B_{\delta}(0)} + \int_{B_{\delta}(0)^c} \right) (|K_{\delta}(y)| |f(x-y) - f(x)| dy) =: I_{\delta}(x) + II_{\delta}(x)$$

Daraus ist

$$\sup_{x \in K} I_{\delta}(x) \leq \frac{\varepsilon}{H} \cdot \int_{|y| < \delta} |K_{\delta}(y)| dy \leq \varepsilon$$

und

$$\sup_{x \in K} II_{\delta}(x) \leq 2S \cdot \int_{|y| > \delta} |K_{\delta}(y)| dy \rightarrow 0 \quad (\delta \rightarrow 0)$$

und daher

$$\lim_{\delta \rightarrow 0} \sup_{x \in K} |f * K_{\delta}(x) - f(x)| \leq \varepsilon \Rightarrow \text{Beh.} \quad \square$$

Approximative Einkerten lassen sich als äußerst
nützliches analytisches Hilfsmittel erweisen.
Im nächsten Abschnitt werden wir noch ein-
mal darauf zurückkommen.