

# Übung 01

## 1 Komplexe Differenzierbarkeit und Holomorphie

**Beweis der Kettenregel für Komplex differenzierbar:**

Seien  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ ,  $g: \Omega' \rightarrow \mathbb{C}$  komplex differenzierbar in  $g(z_0)$  bzw.  $z_0$ . Es gilt wegen der komplexen Differenzierbarkeit von  $g$  und  $f$ :

$$g(z) - g(z_0) = (z - z_0)T_g(z), \quad f(z) - f(g(z_0)) = (z - g(z_0))T_f(z).$$

Da  $g$  bzw.  $f$  komplex differenzierbar sind in  $z_0$  bzw.  $g(z_0)$  folgt, dass  $T_g$  bzw.  $T_f$  stetig sind in  $z_0$  bzw.  $g(z_0)$ . So folgt aus obigem:

$$f(g(z)) - f(g(z_0)) = (g(z) - g(z_0))T_f(g(z_0)) = (z - z_0)T_f(g(z_0))T_g(z),$$

und  $z \mapsto T_f(g(z_0))T_g(z)$  ist stetig in  $z_0$ , demnach ist  $f \circ g$  komplex differenzierbar in  $z_0$  mit

$$(f \circ g)'(z_0) = T_f(g(z_0))T_g(z_0) = f'(g(z_0)) \cdot g'(z_0).$$

□

## 2 Kurvenintegrale in $\mathbb{C}$

**Definition:** (Länge von stückweise  $C^1$ -Kurven)

Ist  $\gamma: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^d$  eine stückweise stetig differenzierbare Kurve, d.h.  $\gamma$  ist stetig und es existiert eine Zerlegung  $Z = \{t_0, t_1, \dots, t_{m-1}, t_m\}$ ,  $m \in \mathbb{N}$ ,  $a = t_0 < t_1 < \dots < t_m = b$  so, dass jede Einschränkung  $\gamma|_{[t_{i-1}, t_i]}$  stetig differenzierbar ist auf  $[t_{i-1}, t_i]$ ,  $i = 1, \dots, m$ , dann ist die Länge von der Kurve  $\gamma$  gegeben durch

$$L(\gamma) = \int_a^b \|\gamma'(t)\|_2 dt = \sum_{i=1}^m \int_{t_{i-1}}^{t_i} \|\gamma'(t)\|_2 dt.$$

**Definition und Satz:** (Integration längs  $C^1$ -Kurven) Ist  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$  eine stetige Funktion auf  $\emptyset \neq \Omega \subseteq \mathbb{C}$  und  $\gamma: [a, b] \rightarrow \Omega$  eine (stückweise) stetig differenzierbare Kurve, dann sagen wir, dass  $f$  längs  $\gamma$  integrierbar ist mit

$$\int_{\gamma} f dz := \int_{\gamma} f(z) dz := \int_a^b f(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt \text{ und Standardabschätzung}$$
$$\left| \int_{\gamma} f dz \right| \leq \int_a^b |f(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t)| dt \leq \int_a^b |f(\gamma(t))| \cdot |\gamma'(t)| dt \leq \sup_{z \in \gamma([a, b])} |f(z)| \cdot L(\gamma).$$

**Satz:** (Rechenregeln für Kurvenintegrale)

- (1) Sind  $f_1, f_2: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$  stetige Funktion und  $\gamma: [a, b] \rightarrow \Omega$  eine (stückweise) stetig differenzierbare Kurve, sowie  $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{C}$  zwei Konstanten, so ist  $f_3 := \lambda_1 f_1 + \lambda_2 f_2: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$  längs  $\gamma$  integrierbar mit

$$\int_{\gamma} f_3 dz = \int_{\gamma} (\lambda_1 f_1 + \lambda_2 f_2) dz = \lambda_1 \int_{\gamma} f_1 dz + \lambda_2 \int_{\gamma} f_2 dz.$$

- (2) Seien  $a, b, c \in \mathbb{R}$ ,  $a < b < c$ , und  $\gamma: [a, c] \rightarrow \Omega$  eine (stückweise) stetig differenzierbare Kurve und  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$  eine stetige Funktion, und setze  $\gamma_1 := \gamma|_{[a, b]}$  und  $\gamma_2 = \gamma|_{[b, c]}$ , so ist  $f$  längs  $\gamma$  integrierbar mit

$$\int_{\gamma} f dz = \int_{\gamma_1} f dz + \int_{\gamma_2} f dz.$$

- (3) Ist  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$  eine stetige Funktion und  $\gamma: [a, b] \rightarrow \Omega$  (stückweise) stetig differenzierbare Kurve, dann gilt:

$$\int_{\gamma^-} f dz = - \int_{\gamma} f dz$$

mit Umkehrkurve  $\gamma^-(t) := \gamma(a + b - t)$ ,  $t \in [a, b]$ .

**Beweis:** (1) Es folgt aus der Linearität des Integrals:

$$\begin{aligned}\int_{\gamma} f_3 dz &= \int_{\gamma} (\lambda_1 f_1 + \lambda_2 f_2) dz = \int_a^b (\lambda_1 f_1(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) + \lambda_2 f_2(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t)) dt \\ &= \lambda_1 \int_a^b f_1(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt + \lambda_2 \int_a^b f_2(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt = \lambda_1 \int_{\gamma} f_1 dz + \lambda_2 \int_{\gamma} f_2 dz.\end{aligned}$$

(2) Es folgt:

$$\begin{aligned}\int_{\gamma} f dz &= \int_a^c f(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt = \int_a^b f(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt + \int_b^c f(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt \\ &= \int_{\gamma_1} f dz + \int_{\gamma_2} f dz.\end{aligned}$$

(3) Laut der Substitutionsregel gilt:

$$\begin{aligned}\int_{\gamma^-} f dz &= \int_a^b f(\gamma(a+b-t)) \cdot (-\gamma'(a+b-t)) dt = \int_b^a f(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt \\ &= - \int_{\gamma} f dz.\end{aligned}$$

□

**Beispiele:** Sei die Funktion  $f(z) = f(x+iy) = y^3 + ix^3$  für  $z = x+iy \in \mathbb{C}$ , sowie die Kurve  $\gamma_{\alpha}(t) = t^{\alpha} + it$  für  $t \in [0, 1]$  und einem  $\alpha \geq 1$  gegeben. Zu berechnen ist das Kurvenintegral  $\int_{\gamma_{\alpha}} f dz$ . Die Kurve  $\gamma_{\alpha}$  ist stetig differenzierbar mit

$$\gamma'_{\alpha}(t) = \alpha t^{\alpha-1} + i, \quad t \in [0, 1].$$

Dann gilt für das Kurvenintegral:

$$\begin{aligned}\int_{\gamma_{\alpha}} f dz &= \int_0^1 f(\gamma_{\alpha}(t)) \cdot \gamma'_{\alpha}(t) dt \\ &= \int_0^1 (t^3 + i(t^{\alpha})^3) \cdot (\alpha t^{\alpha-1} + i) dt \\ &= \int_0^1 (\alpha t^{\alpha+2} - t^{3\alpha}) + i(\alpha t^{4\alpha-1} + t^3) dt \\ &= \left[ \frac{\alpha}{\alpha+3} t^{\alpha+3} - \frac{1}{3\alpha+1} t^{3\alpha+1} \right]_0^1 + i \left[ \frac{\alpha}{4\alpha} t^{4\alpha} + \frac{1}{4} t^4 \right]_0^1 \\ &= \frac{\alpha}{\alpha+3} - \frac{1}{3\alpha+1} + \frac{i}{2} = \frac{3(\alpha^2-1)}{(3\alpha+1) \cdot (\alpha+3)} + \frac{i}{2}.\end{aligned}$$

□

**Satz:** (Vertauschungssatz bei gleichmäßiger Konvergenz)

Seien  $\gamma: [a, b] \rightarrow \Omega$  eine (stückweise) stetig differenzierbare Kurve und  $f_n: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ ,  $n \in \mathbb{N}$ , eine Funktionenfolge von stetigen Funktionen, die auf der Menge  $\gamma([a, b])$  gleichmäßig gegen eine Grenzfunktion  $f: \gamma([a, b]) \rightarrow \mathbb{C}$  konvergiert. Dann gilt:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \int_{\gamma} f_n dz = \int_{\gamma} \lim_{n \rightarrow \infty} f_n dz = \int_{\gamma} f dz.$$

**Beweis:** Aus Analysis I wissen wir, dass  $f$  ebenfalls stetig ist auf  $\gamma([a, b])$ , also ist das Kurvenintegral  $\int_{\gamma} f dz$  wohldefiniert. Die Standardabschätzung und die gleichmäßige Konvergenz auf  $\gamma([a, b])$  liefern nun:

$$\begin{aligned}\left| \int_{\gamma} f_n dz - \int_{\gamma} f dz \right| &= \left| \int_{\gamma} (f_n - f) dz \right| \\ &\leq \sup_{z \in \gamma([a, b])} |f_n(z) - f(z)| \cdot L(\gamma) \rightarrow 0 \text{ für } n \rightarrow \infty.\end{aligned}$$

Also folgt  $\lim_{n \rightarrow \infty} \int_{\gamma} f_n dz = \int_{\gamma} f dz = \int_{\gamma} f_n dz$ .

□

## 2.1 Parameterabhängige Integrale

Wir werden zwei Sätze zeigen (Wiederholung aus Analysis II).

**Satz:** (Stetigkeit von parameterabhängigen Integralen)

Seien  $\emptyset \neq \Omega \subseteq \mathbb{C}$  offen und  $f: \Omega \times [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$  eine stetige Funktion, dann ist die Funktion

$$\Phi: \Omega \rightarrow \mathbb{C}, z \mapsto \Phi(z) := \int_a^b f(z, t) dt$$

wohldefiniert und stetig auf  $\Omega$ .

**Beweis:** Die Funktion  $\Phi$  ist wohldefiniert, da für jedes  $z \in \Omega$  die Funktion  $f(z, \cdot)$  stetig ist auf  $[a, b]$ , daher (Riemann-)integrierbar. Zu  $z_0 \in \Omega$  finden wir, da  $\Omega$  offen ist, einen Radius  $r > 0$  mit  $\overline{B} := \overline{B}_r(z_0) := \{z \in \mathbb{C} \mid |z - z_0| \leq r\} \subseteq \Omega$ . Demnach ist die Menge  $K := \overline{B} \times [a, b]$  kompakt und die Stetigkeit von  $f$  liefert nun die gleichmäßige Stetigkeit von  $f$  auf  $K$ , d.h. insbesondere finden wir zu jedem  $\varepsilon > 0$  eine Zahl  $\delta := \delta(\varepsilon) \in (0, r)$  so, dass für alle  $t \in [a, b]$

$$|f(z, t) - f(z_0, t)| < \frac{\varepsilon}{b-a} \text{ für } z \in \mathbb{C} \text{ mit } |z - z_0| \leq \delta$$

gilt. Für  $z \in \mathbb{C}$  mit  $|z - z_0| < \delta$  erhalten wir somit nach der Standardabschätzung

$$\begin{aligned} |\Phi(z) - \Phi(z_0)| &= \left| \int_a^b (f(z, t) - f(z_0, t)) dt \right| \\ &\leq \int_a^b |f(z, t) - f(z_0, t)| dt < \frac{\varepsilon}{b-a} \int_a^b 1 dt = \varepsilon. \end{aligned}$$

□

**Satz:** (Ableitung und Integral vertauschen)

Sei  $\emptyset \neq \Omega \subseteq \mathbb{C}$  offen und  $f: \Omega \times [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$  eine Funktion so, dass  $f(z, \cdot)$  stetig ist für  $z \in \Omega$ . Setze  $\Phi$  wie im obigen Satz. Dann gilt: Ist  $\frac{\partial f}{\partial x}$  oder  $\frac{\partial f}{\partial y}$  stetig auf  $\Omega \times [a, b]$ , dann folgt:

$$\frac{\partial \Phi}{\partial x}(z) = \int_a^b \frac{\partial f}{\partial x}(z, t) dt \text{ oder } \frac{\partial \Phi}{\partial y} = \int_a^b \frac{\partial f}{\partial y}(z, t) dt.$$

**Beweis:** (nur Fall mit  $x$ , anderer geht analog) Da  $\Omega$  offen ist, wähle zu  $z_0 \in \Omega$  einen Radius  $r > 0$  mit  $\overline{B} := \overline{B}_r(z_0) := \{z \in \mathbb{C} \mid |z - z_0| \leq r\} \subseteq \Omega$ . Wegen der Stetigkeit von  $\frac{\partial f}{\partial x}$  auf  $\Omega \times [a, b]$  ist die Funktion  $\frac{\partial f}{\partial x}$  gleichmäßig stetig auf  $K := \overline{B} \times [a, b]$ , also existiert zu  $\varepsilon > 0$  eine Zahl  $\delta := \delta(\varepsilon) \in (0, r)$  so, dass für alle  $t \in [a, b]$  gilt:

$$\left| \frac{\partial f}{\partial x}(z, t) - \frac{\partial f}{\partial x}(z_0, t) \right| < \frac{\varepsilon}{b-a} \text{ für } z \in \mathbb{C} \text{ mit } |z - z_0| < \delta.$$

Laut dem Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung gilt für  $h \in \mathbb{R}$ :

$$\frac{f(z_0 + h, t) - f(z_0, t)}{h} = \frac{1}{h} \int_0^1 \frac{d}{ds} f(z_0 + sh, t) ds = \int_0^1 \frac{\partial f}{\partial x}(z_0 + sh, t) ds.$$

Ist nun  $h \in (-\delta, \delta) \subseteq \mathbb{R}$  so haben wir mit der Dreiecks-Ungleichung:

$$\begin{aligned} \left| \frac{\Phi(z_0 + h) - \Phi(z_0)}{h} - \int_a^b \frac{\partial f}{\partial x}(z_0, t) dt \right| &= \left| \int_a^b \left( \frac{f(z_0 + h, t) - f(z_0, t)}{h} - \frac{\partial f}{\partial x}(z_0, t) \right) dt \right| \\ &= \left| \int_a^b \int_0^1 \left( \frac{\partial f}{\partial x}(z_0 + sh, t) - \frac{\partial f}{\partial x}(z_0, t) \right) ds dt \right| \\ &\leq \int_a^b \int_0^1 \left| \frac{\partial f}{\partial x}(z_0 + sh, t) - \frac{\partial f}{\partial x}(z_0, t) \right| ds dt \\ &< \frac{\varepsilon}{b-a} \int_a^b \int_0^1 1 ds dt = \varepsilon. \end{aligned}$$

□

## 2.2 Stammfunktionen im Sinne der Funktionentheorie

**Definition:** (Stammfunktion)

Sei eine stetige Funktion  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ ,  $\emptyset \neq \Omega \subseteq \mathbb{C}$ , gegeben. Dann nennen wir eine Funktion  $F$  eine Stammfunktion von  $f$ , falls  $F$  komplex differenzierbar auf  $\Omega$  und  $F' = f$  auf  $\Omega$  ist.

**Satz:** (Äquivalente Charakterisierung von Stammfunktionen)

Sei eine stetige Funktion  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ ,  $\emptyset \neq \Omega \subseteq \mathbb{C}$  offen, gegeben. Dann sind äquivalent:

- $F$  ist eine Stammfunktion von  $f$ .
- Für jede stückweise stetig differenzierbare Kurve  $\gamma: [a, b] \rightarrow \Omega$  gilt:

$$\int_{\gamma} f dz = F(\gamma(b)) - F(\gamma(a)).$$

**Beweis:** a. $\Rightarrow$ b.: Sei  $\gamma: [a, b] \rightarrow \Omega$  eine stückweise stetig differenzierbare Kurve, also  $Z = \{t_0, \dots, t_m\}$  eine Zerlegung von  $[a, b]$ ,  $a = t_0 < \dots < t_m = b$  und  $\gamma|_{[t_{i-1}, t_i]}$  stetig differenzierbar auf  $[t_{i-1}, t_i]$ ,  $i = 1, \dots, m$ . Dann folgt mit der Kettenregel und dem Hauptsatz der Differential- und Integralrechnung, dass

$$\begin{aligned} \int_{\gamma} f dz &= \sum_{i=1}^m \int_{t_{i-1}}^{t_i} f(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt = \sum_{i=1}^m \int_{t_{i-1}}^{t_i} F'(\gamma(t)) \cdot \gamma'(t) dt \\ &= \sum_{i=1}^m \int_{t_{i-1}}^{t_i} \frac{d}{dt} F(\gamma(t)) dt = \sum_{i=1}^m (F(\gamma(t_i)) - F(\gamma(t_{i-1}))) \\ &= F(\gamma(b)) - F(\gamma(a)). \end{aligned}$$

b. $\Rightarrow$ a.: Sei  $z_0 \in \Omega$  beliebig. Dann existiert ein Radius  $r > 0$  mit  $\bar{B} := \overline{B_r(z_0)} \subseteq \Omega$ . Die Menge  $\bar{B}$  ist kompakt in  $\mathbb{C}$  und daher, weil  $f$  stetig ist auf  $\Omega$ , ist  $f$  auf  $\bar{B}$  gleichmäßig stetig. Wegen b. können wir  $F$  schreiben durch

$$F(z) = F(z_0) + \int_{\tau_{z_0 z}} f dz$$

für alle  $z \in B$ , wobei  $\tau_{z_0 z}(t) = z_0 + t \cdot (z - z_0)$ ,  $t \in [0, 1]$ , die Verbindungsstrecke zwischen  $z_0$  und  $z$  ist. Setze nun

$$F_1(z) := \frac{F(z) - F(z_0)}{z - z_0} = \frac{1}{z - z_0} \int_{\tau_{z_0 z}} f dz$$

für  $z \in B \setminus \{z_0\}$  und  $F_1(z_0) := f(z_0)$ . Dann ist wegen  $\int_{\tau_{z_0 z}} 1 dz = z - z_0$  die Differenz:

$$\begin{aligned} |F_1(z) - F_1(z_0)| &= \left| \frac{1}{z - z_0} \int_{\tau_{z_0 z}} f dz - f(z_0) \right| \\ &= \frac{1}{|z - z_0|} \left| \int_{\tau_{z_0 z}} (f - f(z_0)) dz \right| \\ &\leq \frac{1}{|z - z_0|} \int_{\tau_{z_0 z}} |f - f(z_0)| dz \\ &\leq \sup_{w \in \tau_{z_0 z}([0,1])} |f(w) - f(z_0)| \cdot \frac{1}{|z - z_0|} \int_{\tau_{z_0 z}} 1 dz \\ &\leq \sup_{z \in \bar{B}} |f(z) - f(z_0)| \rightarrow 0 \text{ für } z \rightarrow z_0. \end{aligned}$$

Also ist  $F_1$  in  $z_0$  stetig und damit ist  $F$  in  $z_0$  komplex differenzierbar mit  $F'(z_0) = f(z_0)$  und da  $z_0$  beliebig war, folgt das  $F$  eine Stammfunktion von  $f$  ist.  $\square$

**Definition:** (Äquivalenz von Kurven und Homotopie)

Zwei (stückweise) stetig differenzierbare Kurven  $\gamma_1: [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$ ,  $\gamma_2: [c, d] \rightarrow \mathbb{C}$  heißen äquivalent, falls es eine stetig differenzierbare Abbildung  $\varphi: [c, d] \rightarrow [a, b]$  gibt mit  $\varphi' > 0$  auf  $[c, d]$  und  $\gamma_2 = \gamma_1 \circ \varphi$ . Zwei Kurven  $\gamma_0, \gamma_1: [a, b] \rightarrow \Omega$  mit  $A := \gamma_0(a) = \gamma_1(a)$ ,  $B := \gamma_0(b) = \gamma_1(b)$  heißen homotop, falls es eine stetige Abbildung  $H: [a, b] \times [0, 1] \rightarrow \Omega$  gibt mit

$$H(t, 0) = \gamma_0(t), \quad H(t, 1) = \gamma_1(t) \text{ für alle } t \in [a, b],$$

$$H(a, s) = A, \quad H(b, s) = B \text{ für alle } s \in [0, 1].$$

**Satz:** (Unabhängigkeit bei äquivalenten Kurven und Homotopie-Variante)

1. Seien  $\gamma_1: [a, b] \rightarrow \Omega$ ,  $\gamma_2: [c, d] \rightarrow \Omega$  zwei äquivalente Kurven und  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$  eine stetige Funktion, dann gilt:

$$\int_{\gamma_1} f dz = \int_{\gamma_2} f dz.$$

2. Seien  $\gamma_0, \gamma_1: [a, b] \rightarrow \Omega$  zwei homotope Kurven und  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$  eine stetige Funktion, die lokal eine Stammfunktion  $F: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$  hat, dann gilt:

$$\int_{\gamma_0} f dz = \int_{\gamma_1} f dz.$$

**Beweis** (nur von 1.): Da  $\gamma_1, \gamma_2$  äquivalent sind, existiert eine stetig differenzierbare Abbildung  $\varphi: [c, d] \rightarrow [a, b]$  mit  $\varphi' > 0$  auf  $[c, d]$  und  $\gamma_2 = \gamma_1 \circ \varphi$ . Also erhalten wir mit der Substitutionsregel:

$$\begin{aligned} \int_{\gamma_2} f dz &= \int_c^d f(\gamma_2(t)) \cdot \gamma_2'(t) dt = \int_c^d f(\gamma_1(\varphi(t))) \cdot \varphi'(t) \gamma_1'(\varphi(t)) dt \\ &= \int_{\varphi(c)}^{\varphi(d)} f(\gamma_1(t)) \cdot \gamma_1'(t) dt = \int_a^b f(\gamma_1(t)) \cdot \gamma_1'(t) dt \\ &= \int_{\gamma_1} f dz. \end{aligned}$$

□

### 3 Anwendung vom Lemma von Goursat

**Folgerung:** (Lemma von Goursat für Rechtecke) Sei  $\emptyset \neq \Omega \subseteq \mathbb{C}$  eine offene Menge,  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$  eine stetige Funktion und es gebe einen Punkt  $z_0 \in \Omega$  so, dass  $f$  auf  $\Omega \setminus \{z_0\}$  holomorph ist. Dann gilt für jedes Rechteck  $\square := [a, b] + i[c, d] \subseteq \Omega$  mit  $a, b, c, d \in \mathbb{R}$ ,  $a < b$ ,  $c < d$ :

$$\int_{\partial \square} f dz = 0.$$

**Beweis:** Es lässt sich jedes Rechteck in zwei Dreiecke zerlegen, indem man die Diagonale zieht. Mit der Verschärfung aus Aufgabe 1 folgt dann direkt das Resultat. □