

24. Kapitel Grundlagen der Funktionentheorie

24.1 1) Das \mathbb{R}^2 wird mit \mathbb{C} identifiziert mittels der Zuordnung $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 \leftrightarrow z = x + iy \in \mathbb{C}$

$(x = \operatorname{Re}(z), y = \operatorname{Im}(z))$

Sind $a, b, x, y \in \mathbb{R}$ so bedeutet hiermit der Ausdruck $\begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2$ das Produkt $(a + ib)(x + iy)$ in \mathbb{C}

2) Erinnerung an die Def von $\exp(z), \cos(z), \sin(z)$ mittels Potenzreihen (HMI), insbesondere an:

$|e^z| = e^{\operatorname{Re}(z)}, |e^{iy}| = 1 (y \in \mathbb{R}), \cos(z) = \frac{1}{2}(e^{iz} + e^{-iz}) (z \in \mathbb{C}),$
 $\sin(z) = \frac{1}{2i}(e^{iz} - e^{-iz}) (z \in \mathbb{C}), e^{iz} = \cos(z) + i \sin(z) (z \in \mathbb{C}),$
 $e^z = e^w \leftrightarrow z = w + 2k\pi i (k \in \mathbb{Z}), e^{2k\pi i} = 1 (k \in \mathbb{Z}).$

3) Das Argument von $z \in \mathbb{C}, z \neq 0$:

$\arg(z) = \{ \varphi \in \mathbb{R} \mid \frac{z}{|z|} = e^{i\varphi} \}$: gehört φ_0 zu $\arg(z)$,
so gilt $\varphi \in \arg(z) \leftrightarrow \varphi - \varphi_0 = 2k\pi (k \in \mathbb{Z})$.

Die Zuordnung $z \neq 0 \rightarrow \arg(z)$ wird eindeutig, wenn der Wertebereich auf ein Intervall der Länge 2π beschränkt wird. Wir werden unter dem Argument von z

meistens eine der beiden Funktionen verstehen:

- (1) $\varphi = \operatorname{Arg}(z) (z \neq 0) \leftrightarrow -\pi < \varphi \leq \pi$ und $\frac{z}{|z|} = e^{i\varphi}$
oder
- (2) $\varphi = \operatorname{Arg}(z) (z \neq 0) \leftrightarrow 0 \leq \varphi < 2\pi$ und $\frac{z}{|z|} = e^{i\varphi}$

Beispiel:

$\operatorname{Arg}(i)$ ist bei beiden Funktionen $\frac{\pi}{2}$.
 $\operatorname{Arg}(-i) = -\frac{\pi}{2}$ in Fall (1), $\operatorname{Arg}(-i) = \frac{3\pi}{2}$ in Fall (2).

24.2 Stetigkeit

Es sei $G \subset \mathbb{C}$ ein Gebiet und $f: G \rightarrow \mathbb{C}$, $z \rightarrow w = f(z)$ eine Funktion. Es ist $f = u + iv$ mit

$$u(x, y) := \operatorname{Re}(f(x+iy)), \quad v(x, y) := \operatorname{Im}(f(x+iy)) \quad (x, y) \in G$$

Wir ordnen demgemäß f das reelle Vektorfeld

$$\vec{f}: G \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 : \vec{f}(x, y) := \begin{pmatrix} u(x, y) \\ v(x, y) \end{pmatrix}, \quad (x, y) \in G,$$

zu.

Beispiele: 1) zu $w = f(z) = z^2$ gehört $\vec{f}(x, y) = \begin{pmatrix} x^2 - y^2 \\ 2xy \end{pmatrix}$

2) zu $w = f(z) = \sin(z)$ gehört $\vec{f}(x, y) = \begin{pmatrix} \sin x / \cosh y \\ \cos x / \sinh y \end{pmatrix}$.

Def: f ist in $z_0 \in G$ ($z_0 = x_0 + iy_0$) stetig

$$\Leftrightarrow \vec{f}(x, y) = \begin{pmatrix} \operatorname{Re} f(x+iy) \\ \operatorname{Im} f(x+iy) \end{pmatrix} \text{ ist in } (x_0, y_0) \text{ stetig (HM II)}$$

$$(\Leftrightarrow \lim_{\substack{z \rightarrow z_0 \\ z \in G}} f(z) = f(z_0))$$

Beispiele 1) $f(z) = z^2$ und $f(z) = \sin(z)$ sind in jedem $z \in \mathbb{C}$ stetig.

2) $f(z) = \begin{cases} \frac{z}{z}, & z \neq 0 \\ a, & z = 0 \end{cases} \quad (a \in \mathbb{C})$ ist

nicht stetig in $z=0$. f lässt sich auch nicht so in $z=0$ abändern, dass f in $z=0$ stetig wird.

24.3 Differenzieren im Komplexen

1) $f: G \subset \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ heißt in $z_0 \in G$ komplex diff'bar,

(1) falls $\lim_{z \rightarrow z_0} \frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0}$ existiert. Dieser Grenzwert heißt die 1. Ableitung von f in z_0 und wird $f'(z_0)$ bezeichnet.

Satz 1 (Umformulierung dieser Definition)

$f: G \subset \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ ist in $z_0 \in G$ komplex diff'bar
 \Leftrightarrow es gibt ein $\lambda \in \mathbb{C}$ mit

$$(2) \quad f(z) = f(z_0) + \lambda(z - z_0) + r(z), \quad z \in G,$$

wobei $r: G \rightarrow \mathbb{C}$ eine Funktion ist, die
 $\lim_{z \rightarrow z_0} \frac{r(z)}{z - z_0} = 0$ erfüllt. Ist f in z_0 diff'bar,
 so gilt $\lambda = f'(z_0)$.

Bemerkungen 1. Ist f in z_0 diff'bar, so ist f in z_0 stetig.

2. Die Ableitungsregeln aus dem (eindim / Reellen) gelten wörtlich hier ebenfalls, da auch in \mathbb{H}^1

(1) der Ausgangspunkt ist. Es gelten also

z.B. die Produkt-, Quotienten-, Kettenregel,
 das Differenzieren von Potenzreihen geht
 gliedweise.

2) $f: G \subset \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$, $w = f(z) = u + iv$, heißt in
 $z_0 = x_0 + iy_0$ reell diff'bar, falls das Vektorfeld
 $\vec{f}: G \rightarrow \mathbb{R}^2$, $\vec{f}(x, y) = \begin{pmatrix} u(x, y) \\ v(x, y) \end{pmatrix}$, in G diff'bar ist.

3) Schreibt man mit \mathbb{H}^1 auf, was die Diff'barkeit
 von \vec{f} bedeutet und verknüpft das mit (2), Satz 1
 oben und mit 24.1, 1), so erhält man

Satz 2: Es sei ein Gebiet $G \subset \mathbb{C} (= \mathbb{R}^2)$ und
 Funktionen $u, v: G \rightarrow \mathbb{R}$ gegeben. Setzt man $f = u + iv$,
 so ist $f: G \rightarrow \mathbb{C}$ genau dann holomorph, wenn
 u und v in G diff'bar sind und in G die
 Cauchy-Riemannschen DGLn erfüllen.

f heißt in G holomorph, wenn f in der Umgebung jeden Punktes aus G komplex differenzierbar ist.

Die Cauchy-Riemannschen DGLn für u und v lauten:

$$(CR-DGLn) \quad D_1 u(x,y) = D_2 v(x,y), \quad D_2 u(x,y) = -D_1 v(x,y) \quad (x,y \in G).$$

4) Bemerkungen: ① Für eine holomorphe Funktion $f = u + iv$

gilt:

$$f'(x+iy) = (D_1 u + i D_1 v) / (x,y) \\ = D_1 u - i D_2 u = D_2 v + i D_1 v = D_2 v - i D_2 u \\ |f'(x+iy)|^2 = \det \vec{f}(x,y)$$

② 1) gegeben sind $f = u + iv$ und $\vec{f} = \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}: G \subset \mathbb{C} (= \mathbb{R}^2) \rightarrow \mathbb{R}^2$ aus $C^1(G)$ mit $\nabla \cdot \vec{f}(x,y) = 0$ und $\nabla^\perp \vec{f}(x,y) = \vec{0}$ für $(x,y) \in G$.

Dann ist $g = u - iv$ in G holomorph.

2) Ist $\vec{f} = \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} \in C^1(G)$ und ist G ein einfach zusammenhängendes Gebiet, dann hat man:

$g = u - iv$ ist in G holomorph \iff es gibt eine $C^2(G)$ -Funktion φ mit $\vec{f} = \nabla \varphi$ in G und $\Delta \varphi = 0$ in G .

③ Ist $f = u + iv$ in G holomorph, so gilt $\nabla u(x,y) \cdot \nabla v(x,y) = 0, (x,y) \in G$.

24.4 Holomorphe und harmonische Funktionen

Satz 1 Ist $w = f(z)$ mit $u = \operatorname{Re} f, v = \operatorname{Im} f$ in G holomorph, so sind u und v in G harmonisch:

$$\Delta u(x,y) = \Delta v(x,y) = 0, (x,y) \in G.$$