

Höhere Mathematik III

Lösungen zum 6. Übungsblatt

① Es bezeichne \mathcal{M} die Menge aller Möbiustransformationen, d.h.

$$\mathcal{M} = \left\{ T: \hat{\mathbb{C}} \rightarrow \hat{\mathbb{C}} \mid T(z) = \frac{az+b}{cz+d} \quad (z \in \hat{\mathbb{C}}) \right\},$$

$$a, b, c, d \in \mathbb{C}, \quad ad - bc \neq 0.$$

Wir zeigen, dass \mathcal{M} mit dem Hintereinanderausfolgen "o" eine Gruppe bildet, d.h. das gilt

1. $S, T \in \mathcal{M} \Rightarrow T \circ S \in \mathcal{M}$ ("o" ist ein Verknüpfung)

2. $R, S, T \in \mathcal{M} \Rightarrow (T \circ S) \circ R = T \circ (S \circ R)$
(Assoziativität)

3. Es ex. $E \in \mathcal{M}$ mit $E \circ T = T \circ E$ ($T \in \mathcal{M}$)
(neutrales Element)

4. Zu jedem $T \in \mathcal{M}$ existiert $S \in \mathcal{M}$ mit
 $T \circ S = S \circ T = E$ (inverses Element)

Zu 1. Es sei $\zeta, T \in M \rightarrow$

Assoziiert Matrix

$$\zeta(z) = \frac{az+b}{cz+d} \quad (z \in \hat{\mathbb{C}}) \quad \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$$

und $T(z) = \frac{ez+f}{gz+h} \quad (z \in \hat{\mathbb{C}}) \quad \begin{pmatrix} e & f \\ g & h \end{pmatrix}$

wobei $a, b, c, d, e, f, g, h \in \mathbb{C}$, $ad-bc \neq 0 \neq eh-gf$.

Es sei $z \in \hat{\mathbb{C}}$. Dann ist $(T \circ \zeta)(z) = T(\zeta(z))$

$$= \frac{e \left(\frac{az+b}{cz+d} \right) + f}{g \left(\frac{az+b}{cz+d} \right) + h} = \frac{\frac{eaz+eb}{cz+d} + \frac{fcz+fd}{cz+d}}{\frac{gaz+gb}{cz+d} + \frac{hcz+hd}{cz+d}}$$

$$= \frac{(ea+fc)z + (eb+fd)}{(ga+hc)z + gb+hd} \quad \begin{matrix} \text{Assoziiert Matrix} \\ \begin{pmatrix} ea+fc & eb+fd \\ ga+hc & gb+hd \end{pmatrix} \end{matrix}$$

Weiter ist $0 \neq \det \begin{pmatrix} e & f \\ g & h \end{pmatrix} \cdot \det \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \det \left(\begin{pmatrix} e & f \\ g & h \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \right)$

$$= \det \begin{pmatrix} ea+fc & eb+fd \\ ga+hc & gb+hd \end{pmatrix}$$

$$= (ea+fc)(gb+hd) - (ga+hc)(eb+fd).$$

Folgend ist $T \circ S$ eine Möbiustransformation.

(Dabei ist noch zu zeigen, ob bei (*) für die
Fälle $cz+d = 0$, $z = \infty$, $\frac{az+b}{cz+d} = \infty$, beide Seiten
gleich sind.)

Zu 2.: Es seien $R, S, T \in M$, mit

$$R(z) = \frac{az+b}{cz+d} \quad (z \in \hat{\mathbb{C}}),$$

Assoziiert Matrix
 $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$

$$S(z) = \frac{ez+f}{gz+h} \quad (z \in \hat{\mathbb{C}}),$$

$\begin{pmatrix} e & f \\ g & h \end{pmatrix}$

und $T(z) = \frac{jz+k}{lz+m} \quad (z \in \hat{\mathbb{C}}),$

$\begin{pmatrix} j & k \\ l & m \end{pmatrix}$

mit $a, b, c, d, e, f, g, h, j, k, l, m \in \mathbb{C}$,
 $ad-bc \neq 0 \neq eh-fg$, $0 \neq jm-lk$.

Genäß 1. wird $T \circ (S \circ R)$ vermittelt durch

$$\begin{aligned} & \begin{pmatrix} j & k \\ l & m \end{pmatrix} \cdot \left(\begin{pmatrix} e & f \\ g & h \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \right) \\ &= \left(\begin{pmatrix} j & k \\ l & m \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} e & f \\ g & h \end{pmatrix} \right) \cdot \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}, \end{aligned}$$

wobei die letzte Matrix, die $(T \circ S) \circ R$ vermittelnde Matrix
angibt.

Aufgrund der Assoziativität der Komposition, gilt also $T_0(S \circ R) = (T_0 \circ S) \circ R$.

Zu 3.: Neutrales Element: Betrachtet man

$$E(z) = z = \frac{z+0}{0 \cdot z + 1} \quad (z \in \hat{\mathbb{C}})$$

so ist für alle $T \in \mathcal{M}$ und $z \in \hat{\mathbb{C}}$

$$(E \circ T)(z) = E(T(z)) = \frac{az+b}{cz+d} = T(E(z)) = T(z)$$

Folgt mit E das neutrale Element von (\mathcal{M}, \circ) .

Zu 4.: Inverses Element: Es sei $S(z) = \frac{az+b}{cz+d}$

mit $ad - bc \neq 0$.

Assoziierte Matrix $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$.

$$\text{Nun ist } A^{-1} = \frac{1}{\det A} \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix}$$

Sehe nun

$$T(z) = \frac{\frac{1}{\det A} (dz - b)}{\frac{1}{\det A} (-cz + a)} = \frac{dz - b}{-cz + a}$$

mit $da - bc \neq 0$.

Noch 1. gilt für alle $z \in \hat{\mathbb{C}}$:

HR III,
WS 06/07

$$\begin{aligned}(T \circ S)(z) &= T(S(z)) = \frac{(da - bc)z + db - bd}{(-ca + ac)z + (-cb) + ad} \\ &= \frac{ad - bc}{ad - bc} z = z = E(z)\end{aligned}$$

Entsprechend $(S \circ T)(z) = S(T(z)) = E(z)$. ($z \in \hat{\mathbb{C}}$).

②

Ansatz $T(z) = \frac{az + b}{cz + d}$

$$T(-1) = 0 \quad \Rightarrow \quad -a + b = 0 \quad \Rightarrow \quad a = b$$

$$T(i) = \infty \quad \Rightarrow \quad cz + d = 0 \quad \text{für } z = i$$

$$\Rightarrow \quad d = -ic$$

Bisher: $T(z) = \frac{az + a}{cz - ic} = \frac{a}{c} \frac{z + 1}{z - i}$

$$1 \stackrel{!}{=} T(1+i) = \frac{a}{c} \frac{2+i}{1} \quad \Rightarrow \quad c = (2+i)a$$

Gesamt:

$$T(z) = \frac{az + a}{(2+i)az - i(2+i)a} = \frac{z + 1}{(2+i)z + 1 - 2i}$$

3

$T: \hat{\mathbb{C}} \rightarrow \hat{\mathbb{C}}$ ist definiert durch $T(z) = -i \frac{z-1}{z+1}$

a) Es gilt: $T(z) = w = -i \frac{z-1}{z+1} \Leftrightarrow iw(z+1) = z-1$

$\Leftrightarrow iw + 1 = z(1 - iw) \Leftrightarrow z = \frac{iw + 1}{-iw + 1}$

$\Leftrightarrow T^{-1}(w) = z = \frac{w - i}{-w - i}$

b) Es ist $T(z) \in i \cdot \mathbb{R} \Leftrightarrow \operatorname{Re}(T(z)) = 0$

$\Leftrightarrow \frac{1}{2} (T(z) + \overline{T(z)}) = 0$

$\Leftrightarrow T(z) = -\overline{T(z)}$

$\Leftrightarrow -i \frac{z-1}{z+1} = -i \frac{\bar{z}-1}{\bar{z}+1}$

$\Leftrightarrow (z-1)(\bar{z}+1) = (\bar{z}-1)(z+1)$

$\Leftrightarrow z - \bar{z} = \bar{z} - z$

$\Leftrightarrow z = \bar{z}$

$\Leftrightarrow z \in \mathbb{R}$

c) Definitionsgang: $\tan t = \frac{\sin t}{\cos t}$

$$= \frac{\frac{1}{2i} (e^{it} - e^{-it})}{\frac{1}{2} (e^{it} + e^{-it})} = -i \frac{e^{2it} - 1}{e^{2it} + 1} = T(e^{2it})$$

Nach Teil b) ist somit $\tan z \in i\mathbb{R}$ genau dann,
wenn e^{2iz} reell ist.

HM III,
WS 06/07

$$\text{Nun ist } e^{2iz} = e^{-2y + 2ix} = e^{-2y} (\cos(2x) + i\sin(2x)),$$

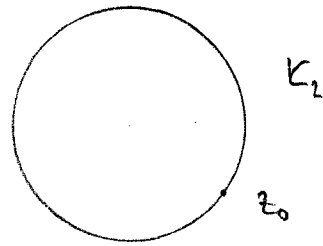
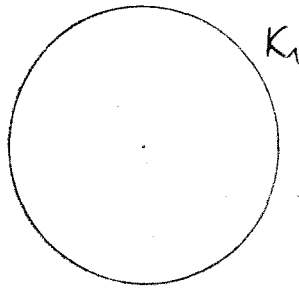
also $\operatorname{Im}(e^{2iz}) = 0$ genau dann, wenn $\sin(2x) = 0$

gilt. Dies ist bekanntlich genau für $x = \frac{\pi}{2}k$ ($k \in \mathbb{Z}$) erfüllt.

④

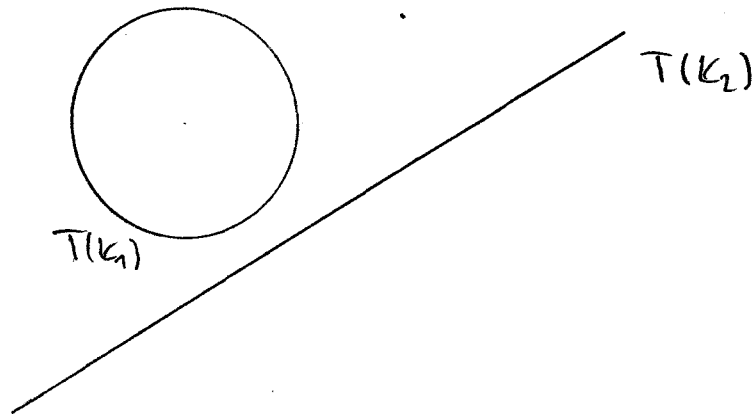
a)

②



↓ $w = T(z)$

③



Wähle $z_0 \in K_2$. Betrachte $T(z) = \frac{z}{z-z_0}$

(wobei $z_0 \neq 0$ vorausgesetzt wurde, damit T nicht konstant).

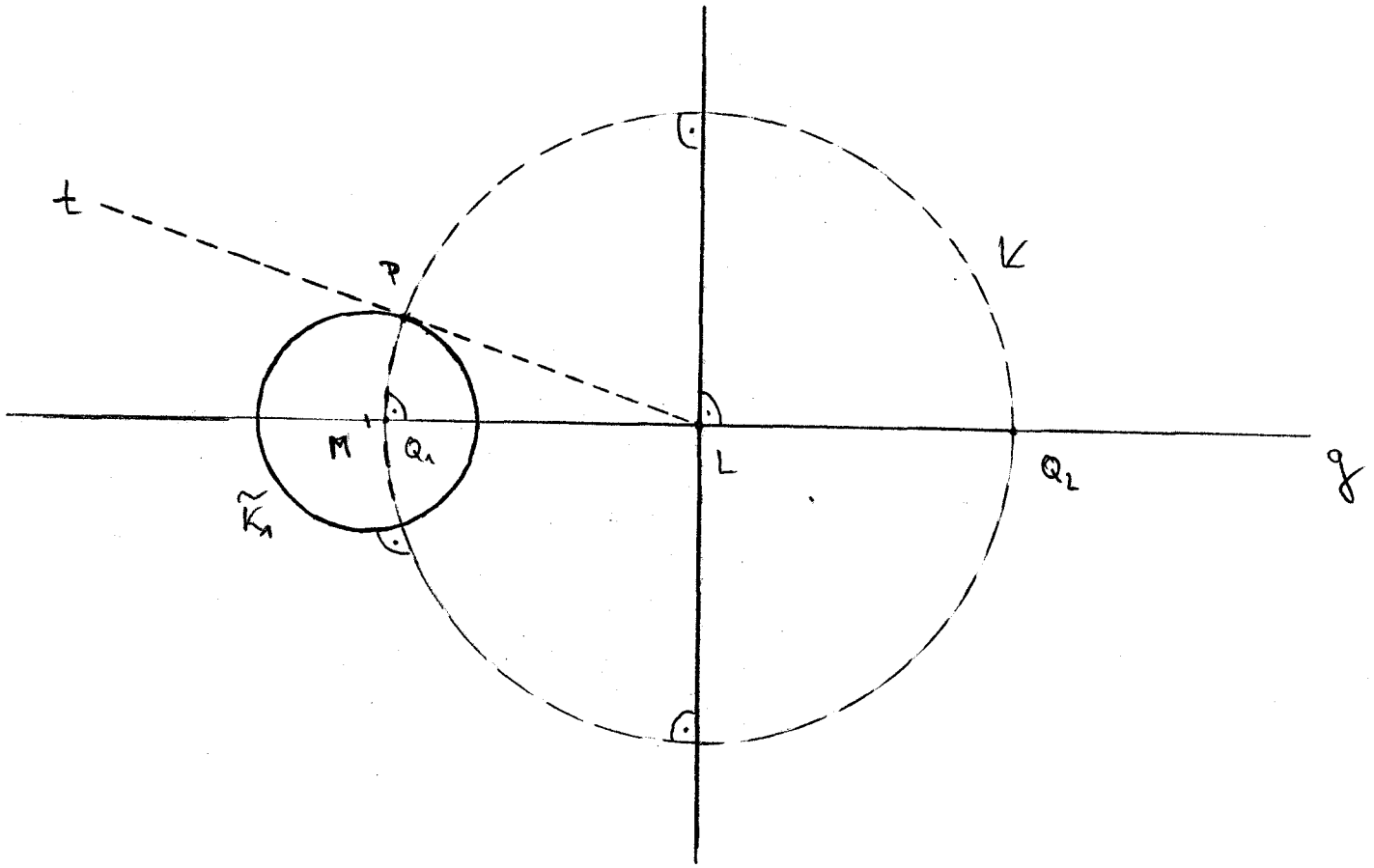
Da $T(z_0) = \infty$ ist, folgt: $T(K_2)$ ist eine Gerade.

Da $z_0 \notin K_1$, ist $T(K_1)$ ein Kreis.

Weiter gilt wegen $K_1 \cap K_2 = \emptyset$, dass $T(K_1) \cap T(K_2) = \emptyset$.

b) Falls a) werden K_1, K_2 auf einen Kreis \tilde{K}_1 und eine Gerade \tilde{K}_2 abgebildet ($\tilde{K}_1 \cap \tilde{K}_2 = \emptyset$).

Betrachte die folgende Konstruktion:



1. Führe Lotgerade g durch Mittelpunkt M von \tilde{K}_1 auf \tilde{K}_2 .
 $g \cap \tilde{K}_2 = \{Q_1\}$.
2. Konstruiere eine Tangente t durch L an \tilde{K}_1 .
 $t \cap \tilde{K}_1 = \{P\}$.
3. Konstruiere Kreis K um L durch P .
 Q_1, Q_2 seien die Schnittpunkte von g und K .

Sehe $S(z) = \frac{z - Q_1}{z - Q_2}$ ($\leadsto S(Q_1) = 0, S(Q_2) = \infty$).

$Q_2 \in g \Rightarrow S(g)$ ist eine Gerade (da $S(Q_2) = \infty \in S(g)$).

$Q_2 \in K \Rightarrow S(K)$ ist eine Gerade

$Q_2 \notin \tilde{K}_1, \tilde{K}_2 \rightarrow S(\tilde{K}_1), S(\tilde{K}_2)$ sind Kreise.

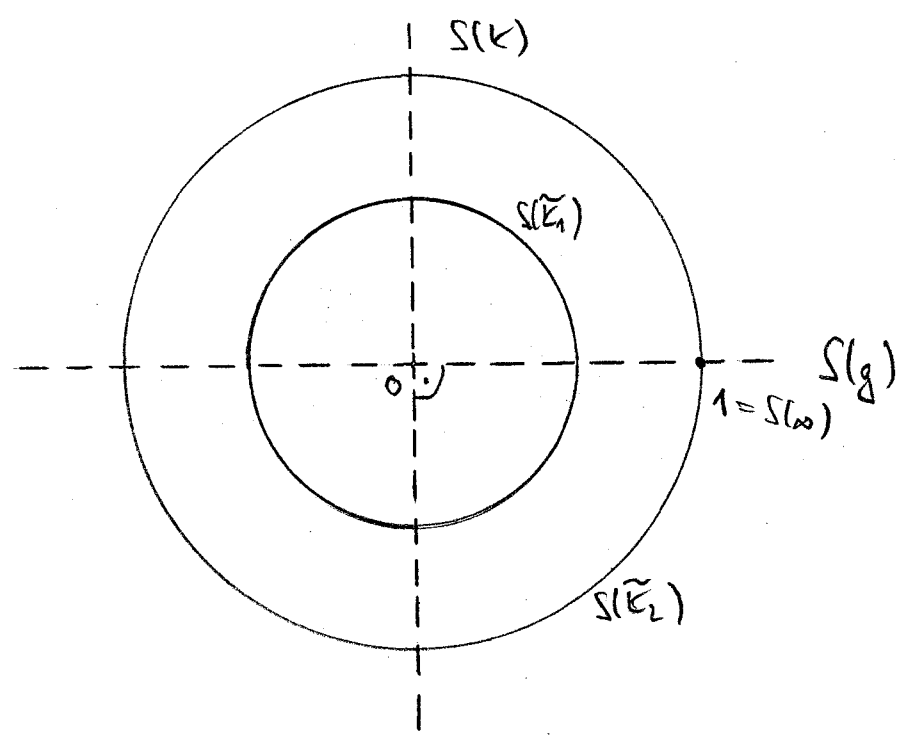
Weiter schneidet g den Kreis K in Q_1 unter dem Winkel $\frac{\pi}{2}$.

\Rightarrow Gerade $S(g)$ schneidet Gerade $S(K)$ in $S(Q_1) = 0$ unter dem Winkel $\frac{\pi}{2}$.

g und K schneiden \tilde{K}_1 und \tilde{K}_2 je zweimal unter dem Winkel $\frac{\pi}{2}$ (beachte: $g \cap \tilde{K}_2 = \{ \infty \}$).

\Rightarrow Die Geraden $S(g)$ und $S(K)$ schneiden die zwei Kreise $S(\tilde{K}_1)$ und $S(\tilde{K}_2)$ je zweimal unter dem Winkel $\frac{\pi}{2}$.

$\Rightarrow S(\tilde{K}_1)$ und $S(\tilde{K}_2)$ sind konzentrisch

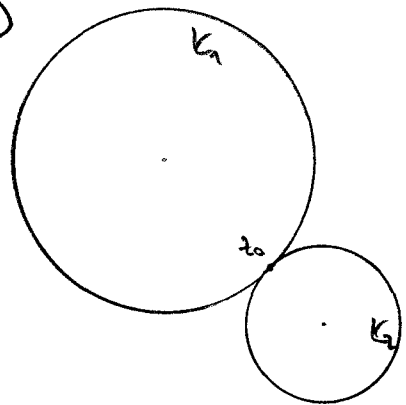


5

a) Die Kreislinien K_1 und K_2 besitzen (mindestens) einen gemeinsamen Punkt.

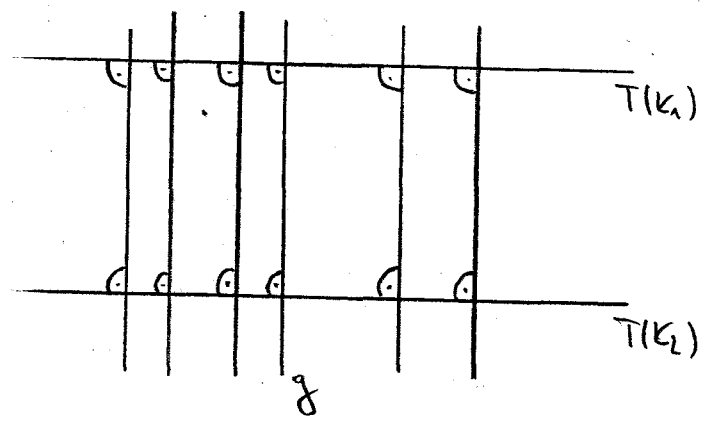
1. Fall: K_1 berührt K_2 in z_0 . Bilde gemäß Skizze mittels Möbiustransformation T ab $(T(z) = \frac{1}{z-z_0})$, konstruiere Geradenstrahl im Bildbereich und bilde Gesamtanordnung mittels T^{-1} in z -Ebene ab.

z

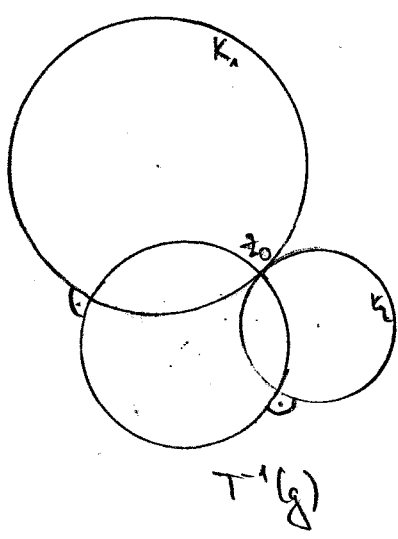


T

w



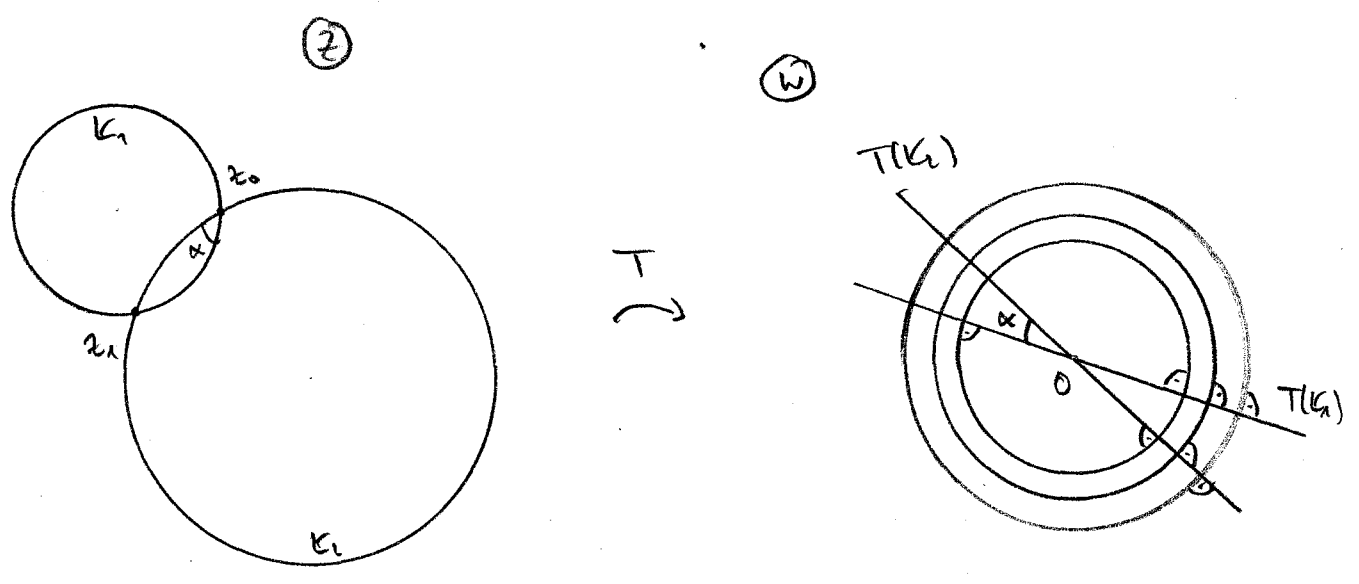
T^{-1}



$w = T(z)$ mit $T(z_0) = \infty \Rightarrow T(K_1), T(K_2)$ sind Geraden (da $z_0 \notin K_1, K_2$), die sich in ∞ unter dem Winkel 0 schneiden (da K_1 und K_2 sich berühren)
 $\Rightarrow T(K_1) \text{ ist zu } T(K_2) \text{ parallel.}$

2. Fall: K_1 schneidet K_2 in z_0 und z_1 .

$w = T(z) = \frac{z-z_0}{z-z_1}$; Kreisbogen mit Mittelpunkt 0 in w -Ebene, Rückabbildung mit T^{-1} .



b) Bilde K_1, K_2 (in z -Ebene) mittels Möbiustransformation T auf konzentrische Kreise (mit Mittelpunkt 0) in w -Ebene ab. Konstruiere Geraden g (= Menge aller Geraden durch 0). Jede Gerade durch den Ursprung schneidet $T(K_1), T(K_2)$ unter dem Winkel $\frac{\pi}{2}$. Rückabbildung mit T^{-1} ergibt die gewünschte Konstellation.