

Mathematisches Seminar

# Analysis und Algebra

Andreas Müller

## 3. Integralsatz

## Inhalt

1. Motivation: Stammfunktion	2
2. Wegintegral	3
3. Wegintegral entlang eines Rechtecks	5
4. Wegunabhängigkeit	7
5. Der Cauchy - Integralsatz	9
6. Mittelwerteigenschaft	11
7. Maximum - / Minimum - Prinzip	12
8. Holomorphe Funktionen sind glatt!	13

## 1. Motivation: Stammfunktion

Der Hauptsatz der Infinitesimalrechnung besagt, dass Ableiten und Integrieren zueinander inverse Operationen sind:

$$F(x) = \int_{x_0}^x f(\xi) d\xi \Leftrightarrow F'(x) = \frac{d}{dx} F(x) = f(x).$$

Dies gilt auch wenn  $f$  komplexe Werte annimmt und von weiteren Variablen abhängt:

$$\frac{\partial}{\partial x} \int_{x_0}^x f(\xi + iy) d\xi = f(x + iy) \quad (1.1)$$

oder für die Variable  $y$ :

$$\frac{\partial}{\partial y} \int_{y_0}^y f(x + iy) dy = f(x + iy). \quad (1.2)$$

Durch Zusammensetzen kann man einen Hauptsatz in der Form

$$F(z) = \int_{x_0}^x f(\xi + iy) d\xi + i \int_{y_0}^y f(x + iz) dy \quad (1.3)$$

$\uparrow$

$$F'(z) = f(z)$$

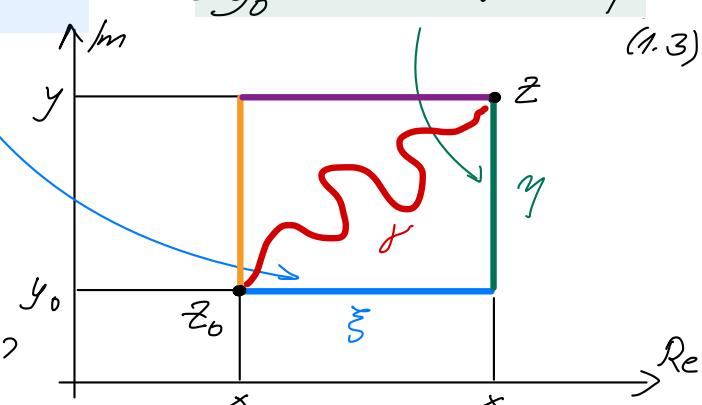
erwarten.

Schwierigkeiten:

① Definition: ist  $\frac{dF}{dz} = f(z)$ ?

② Alternativer Weg:  ?

③ Wegunabhängigkeit: beliebiger Weg  ?



## 2. Wegintegral

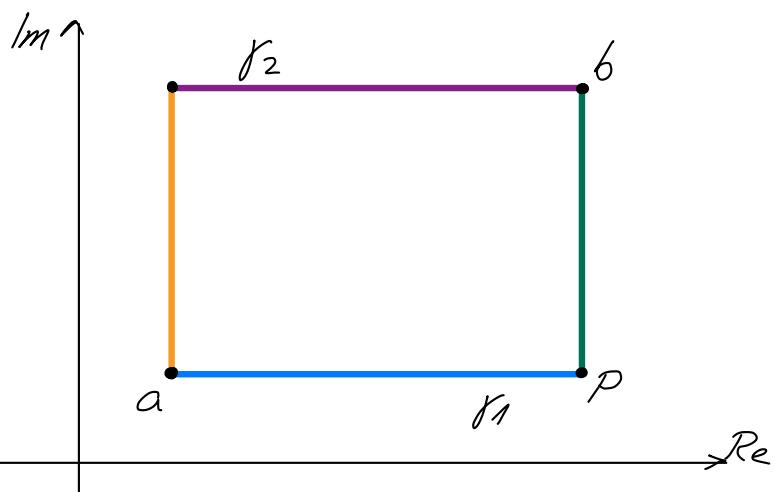
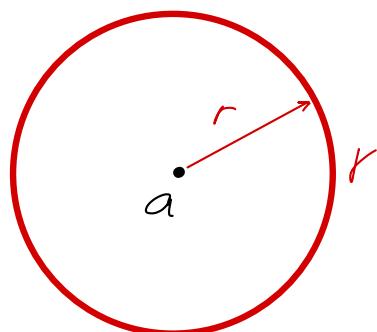
Ziel: allgemeine Definition für Integrale der Art (1.3)

**Definition:** Ein Weg von  $a$  nach  $b$  ist eine stetige Abbildung

$$\gamma: [0, 1] = I \longrightarrow \mathbb{C}: t \mapsto \gamma(t)$$

Wir werden im Folgenden zusätzlich voraussetzen, dass  $\gamma$  mit Ausnahme weniger Punkte diffbar ist

Beispiele:



Kreis:  $\gamma(t) = a + re^{2\pi i t}$

Rechteck:  $\gamma_1(t) = \begin{cases} a + 2 \operatorname{Re}(b-a) \cdot t & 0 \leq t \leq \frac{1}{2} \\ b - 2i\operatorname{Im}(b-a)(1-t) & \frac{1}{2} \leq t \leq 1 \end{cases}$

$$\gamma_2(t) = \begin{cases} a + 2i\operatorname{Im}(b-a)t & 0 \leq t \leq \frac{1}{2} \\ b - 2\operatorname{Re}(b-a)(1-t) & \frac{1}{2} \leq t \leq 1 \end{cases}$$

Kontrolle:

$$\gamma_1\left(\frac{1}{2}\right) = \begin{cases} a + 2 \cancel{\operatorname{Re}(b-a)} \cdot \frac{1}{2} \\ b + 2 \operatorname{Im}(b-a) \cdot \frac{1}{2} \end{cases} = p \quad \checkmark$$

und analog für  $\gamma_2$

○

Definition:  $f$  eine stetig komplexe Funktion,  $\gamma$  eine differenzierbar Kurve, dann heißt

$$\int_{\gamma} f(z) dz = \int_0^1 f(\gamma(t)) \dot{\gamma}(t) dt$$

das Integral von  $f$  entlang  $\gamma$  oder Kuruintegral.

Das Wegintegral hängt nicht von der Parameterisierung ab: ist  $s \mapsto t(s)$ ,  $s \in I$ , eine Parametertransformation, dann ist das mit Parameter  $s$  berechnete Kuruintegral

$$\begin{aligned} \int_{\delta} f(z) dz &= \int_0^1 f(\delta(s)) \dot{\delta}(s) ds \quad \text{mit } \delta(s) = \gamma(t(s)) \\ &= \int_0^1 f(\gamma(t(s))) \dot{\gamma}(t(s)) \frac{\dot{t}(s)}{dt} ds \quad \text{Kettenregel} \\ &= \int_0^1 f(\gamma(t)) \dot{\gamma}(t) dt = \int_{\gamma} f(z) dz. \end{aligned}$$

Beispiel: Weg  $\gamma = re^{2\pi i t}$  (Kreis um 0 mit Radius  $r$ )

$$f(z) = z^n$$

$$\begin{aligned} \int_{\gamma} f(z) dz &= \int_0^1 (re^{2\pi i t})^n 2\pi i r e^{2\pi i t} dt \\ &= 2\pi i r^{n+1} \int_0^1 e^{2\pi i(n+1)t} dt \\ &= \begin{cases} 2\pi i \int_0^1 dt = 2\pi i & \text{für } n = -1 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases} \quad \circ \end{aligned}$$

### 3. Wegintegral entlang eines Rechtecks

Der Weg  $\gamma_1$  von Seite 3 zusammen mit (1.2) zeigt, dass

$$\frac{1}{i} \frac{\partial}{\partial y} \int_{\gamma_1} f(z) dz = f(z)$$

andererseits zeigt der Weg  $\gamma_2$  zusammen mit (1.1) dass

$$\frac{\partial}{\partial x} \int_{\gamma_2} f(z) dz = f(z)$$

Wenn man zeigen kann, dass die beiden Integrale gleich sind, dann folgt, dass das Wegintegral eine "gute" Stammfunktion von  $f(z)$  ist.

Wir berechnen die Differenz  $\Delta = \int_{\gamma_1} f(z) dz - \int_{\gamma_2} f(z) dz$

$$\begin{aligned} \Delta &= \int_{\text{Re } a}^{\text{Re } b} f(t + i \text{Im } a) dt + \int_{\text{Im } a}^{\text{Im } b} f(\text{Re } b + is) i ds \\ &\quad - \int_{\text{Im } a}^{\text{Im } b} f(\text{Re } a + is) i ds - \int_{\text{Re } a}^{\text{Re } b} f(t + i \text{Im } b) dt \\ &= - \int_{\text{Re } a}^{\text{Re } b} f(t + i \text{Im } b) - f(t + i \text{Im } a) dt \\ &\quad + i \int_{\text{Im } a}^{\text{Im } b} f(\text{Re } b + is) - f(\text{Re } a + is) ds \end{aligned}$$

Idee: Differenz als Integral der Ableitung ausrechnen:

$$f(b) - f(a) = \int_a^b f'(x) dx$$

$$\begin{aligned}
 \Delta &= - \int_{\text{Re } a}^{\text{Re } b} \int_{\text{Im } a}^{\text{Im } b} \frac{\partial f}{\partial y}(t+is) ds dt \\
 &\quad + i \int_{\text{Im } a}^{\text{Im } b} \int_{\text{Re } a}^{\text{Re } b} \frac{\partial f}{\partial x}(t+is) dt ds \\
 &= 2i \int_{\text{Re } a}^{\text{Re } b} \int_{\text{Im } a}^{\text{Im } b} \frac{1}{2} \left( \frac{\partial f}{\partial x} + i \frac{\partial f}{\partial y} \right)(t+is) ds dt \\
 &= 2i \iint_R \underbrace{\frac{\partial f}{\partial \bar{z}}}_{=0} dt ds = 0.
 \end{aligned}$$

mit

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial f}{\partial \bar{z}} &= \frac{1}{2} \left( \frac{\partial f}{\partial x} + i \frac{\partial f}{\partial y} \right) \\
 &= \frac{1}{2} \left( \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} + i \frac{\partial u}{\partial y} + i^2 \frac{\partial v}{\partial y} \right) \\
 &= \frac{1}{2} \left( \underbrace{\left( \frac{\partial u}{\partial x} - \frac{\partial v}{\partial y} \right)}_{=0} + i \underbrace{\left( \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial x} \right)}_{=0} \right) = 0 \quad (\text{CR})
 \end{aligned}$$

Wenn  $f$  holomorph ist, gelten die Cauchy-Riemann-Differentialgleichungen: die **inneren Klammern** verschwinden. Es folgt  $\Delta = 0$ , d.h. die beiden Wegintegrale sind gleich.

**Satz:** Das Wegintegral (mit Weg  $\gamma_1$  oder  $\gamma_2$ )

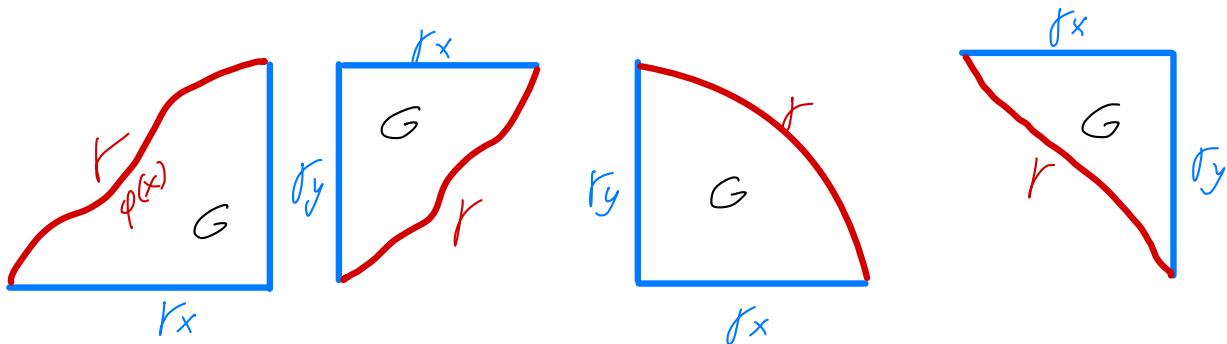
$$F(b) = \int_{\gamma} f(z) dz$$

ist eine holomorphe Stammfunktion von  $f$

## 4. Wegunabhängigkeit

Wir wollen zeigen, dass das Wegintegral nicht nur für die Wege  $\gamma_1$  und  $\gamma_2$  gleich ist, sondern für **alle** Wege  $\gamma$  von  $a$  nach  $b$ .

1. Schritt: Dreiseitiges Gebot:



Rote Teile  $\gamma$  können auf 2 Arten beschrieben werden:

$$\begin{aligned} x &\mapsto x + i\varphi(x) \\ y &\mapsto \varphi(y) + iy \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} \text{inverse Fkt.} \\ \left\{ \begin{array}{l} \varphi(\varphi(x)) = x \\ \varphi(\varphi(y)) = y \end{array} \right. \end{array} \right.$$

$$\begin{aligned} \int_{\gamma} f(z) dz &= \int_{\text{Re } a}^{\text{Re } b} f(x + i\varphi(x)) (1 + i\varphi'(x)) dx \\ &= \int_{\text{Re } a}^{\text{Re } b} f(x + i\varphi(x)) dx + i \int_{\text{Re } a}^{\text{Re } b} f(x + i\varphi(x)) \underbrace{\varphi'(x)}_{dy} dx \\ &= \int_{\text{Re } a}^{\text{Re } b} f(x + i\varphi(x)) dx + i \int_{\text{Im } a}^{\text{Im } b} f(\varphi(y) + iy) dy \end{aligned}$$

In dieser Form enthält das Wegintegral keine Ableitungen von  $\varphi$  und  $\psi$  mehr.

2. Schritt: Differenzialdruck wie bei einem Rechteck.

Unterschied: obere Grenze wird  $\varphi(x)$  statt  $\ln b$

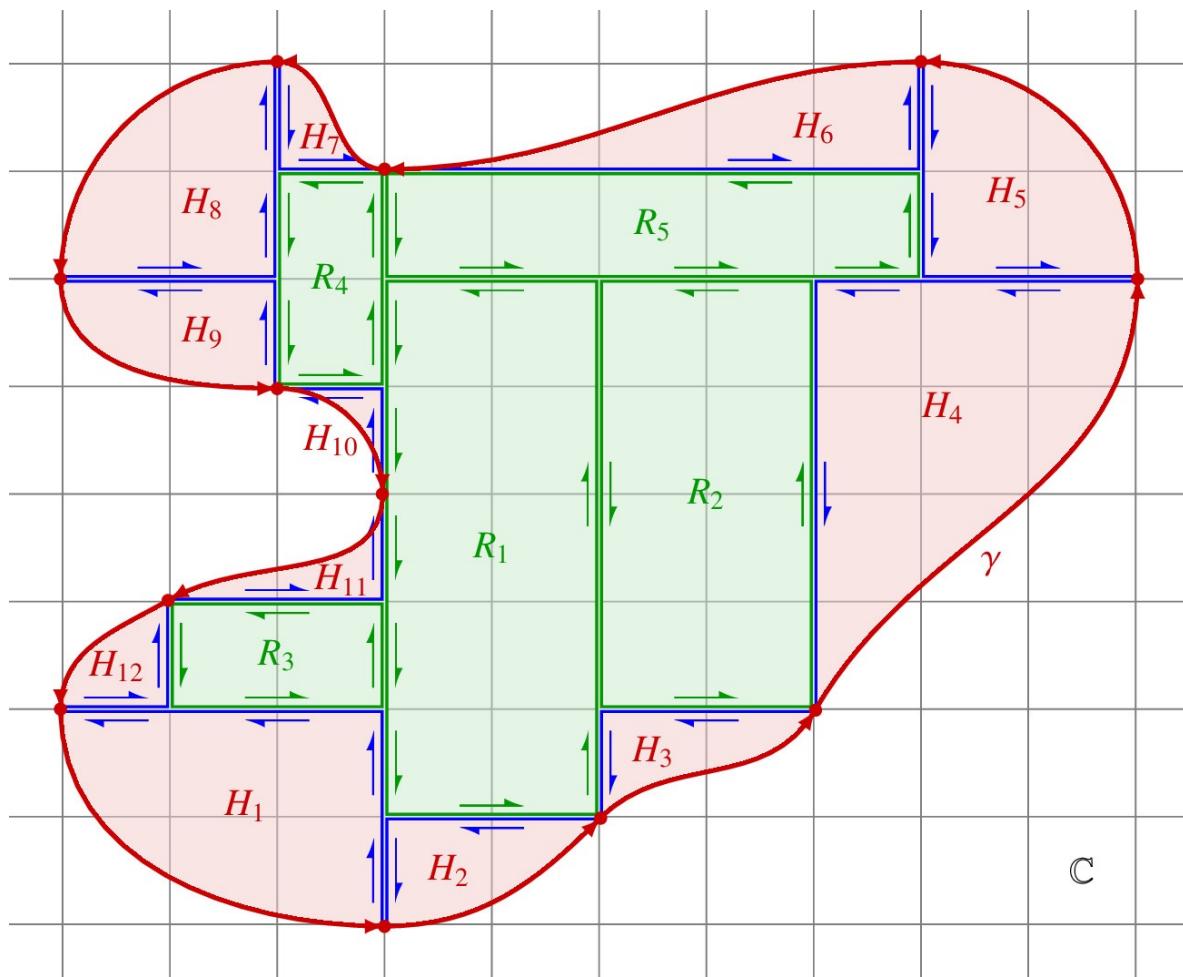
$$\int_{\ln a}^{\ln b} \dots ds \rightsquigarrow \int_{\ln a}^{\varphi(x)} \dots ds$$

d.h. es wird nur über das Gebiet  $G$  integriert.

3. Schritt: Von 2 Kurven begrenztes Gebiet in Rechtecke und Dreiecke zerlegen. Wegintegrale im Inneren heben sich weg, d.h.

$$\oint f(z) dz = 2i \iint_G \underbrace{\frac{\partial f}{\partial z}}_{=0} dt ds = 0$$

d.h.  $\int_{\gamma_1} f(z) dz = \int_{\gamma_2} f(z) dz$



## 5. Der Cauchy-Integralsatz

**Satz:**  $f$  holomorph,  $\gamma$  ein zusammenziehbarer geschlossener Weg, dann gilt:

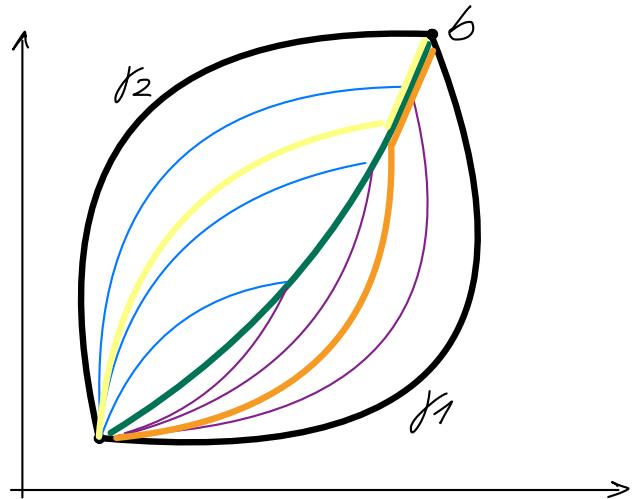
$$\oint_{\gamma} f(z) dz = 0.$$

Beweis: Beim zusammenziehen wandert der Punkt  $b$  auf der grünen Kurve.

Gleichzeitig wird  $\gamma_1$  durch die violetten Kurven und  $\gamma_2$  durch die blauen Kurven deformiert.

Die daraus zusammengesetzten gelben und orangefarbenen Kurven bilden eine Deformation von  $\gamma_1$  in  $\gamma_2$ , daher sind die Wegintegrale gleich:

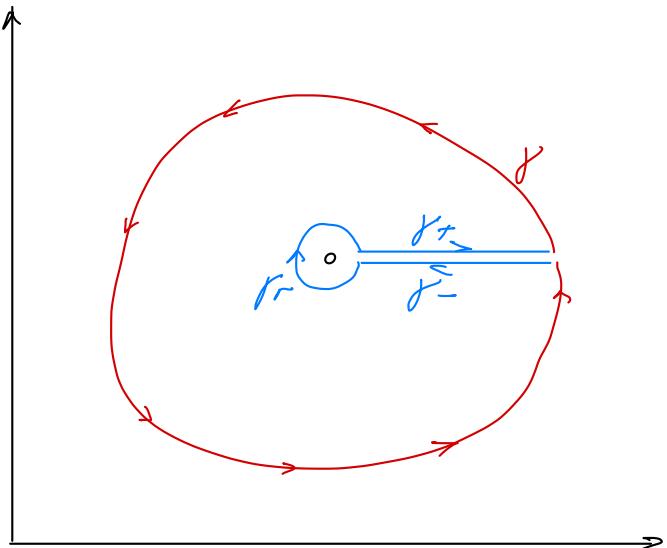
$$0 = \int_{\gamma_1} f(z) dz - \int_{\gamma_2} f(z) dz = \oint_{\gamma} f(z) dz \quad \square$$



**Satz:**  $f$  holomorph,  $\gamma$  ein Weg, der  $a$  im Gegenurzeigersinn umläuft.

Dann gilt

$$f(a) = \frac{1}{2\pi i} \oint \frac{f(z)}{z-a} dz.$$



Beweis: die zusammengesetzte Kurve in der Abbildung umläuft den Punkt  $a$ , wo der Integrand nicht definiert ist, nicht. Daher gilt:

$$0 = \int_{\text{zusammengesetzt}} \frac{f(z)}{z-a} dz = \oint_{\gamma} \frac{f(z)}{z-a} dz + \underbrace{\int_{\gamma_+} + \int_{\gamma_-}}_{=0} + \oint_{\Gamma_r} \frac{f(z)}{z-a} dz$$

mit  $\gamma_r(t) = a + re^{-2\pi i t}$  folgt

$$\begin{aligned} \oint_{\Gamma_r} \frac{f(z)}{z-a} dz &= \int_0^1 \frac{f(a + re^{-2\pi i t})}{re^{-2\pi i t}} \cdot (-2\pi i) e^{2\pi i t} dt \\ &= -2\pi i \int_0^1 f(a + re^{-2\pi i t}) dt. \end{aligned}$$

Lässt man  $r \rightarrow 0$  gehen, geht das Integral gegen  $f(a)$ , es folgt

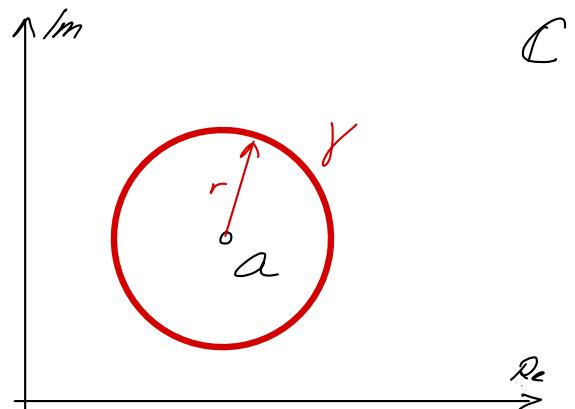
$$\begin{aligned} \oint_{\Gamma_r} \frac{f(z)}{z-a} dz &= - \oint_{\Gamma_r} \frac{f(z)}{z-a} dz = 2\pi i f(a) \\ \Rightarrow f(a) &= \frac{1}{2\pi i} \oint_{\gamma} \frac{f(z)}{z-a} dz. \end{aligned}$$

□

Der Satz sagt also, dass eine holomorphe Funktion durch die Werte auf dem Rand des Gebietes vollständig bestimmt ist.

## 6. Mittelwerteigenschaft

Der Integralsatz gilt für eine holomorphe Funktion auch für einen Kreis um jeden beliebigen Punkt des Definitionsbereichs:



$$f(a) = \frac{1}{2\pi i} \oint_{\gamma} \frac{f(z)}{z-a} dz$$

Parametrisierung des Kreises:  $\gamma(t) = a + re^{2\pi i t}$ .

$$\begin{aligned} f(a) &= \frac{1}{2\pi i} \int_0^1 \frac{f(a + re^{2\pi i t})}{re^{2\pi i t}} \underbrace{\cancel{2\pi i r e^{2\pi i t}}}_{f(\gamma(t))} dt \\ &= \int_0^1 f(a + re^{2\pi i t}) dt. \end{aligned} \quad (6.1)$$

Dies ist das Integral der Werte auf dem roten Kreis. Es ist so normiert, dass

$$\int_0^1 1 \cdot dt = 1,$$

d.h. (6.1) ist der Mittelwert der Werte auf dem Kreis.

**Satz:** Eine holomorphe Funktion hat in jedem Punkt die Mittelwerteigenschaft:  $f(a)$  ist der Mittelwert der Funktionswerte auf einem Kreis von Radius  $r$  um  $a$ .

## 7. Maximum-/Minimum-Prinzip

Aus der Mittelwertsigenschaft für eine holomorphe Funktion folgt sofort auch das folgende Maximum-/Minimum-Prinzip. Ein solches kann natürlich nur für reelle Funktionen gelten, daher sei:

$$f(x+iy) = u(x,y) + iv(x,y).$$

Für jeden Kreis  $\gamma$  um einen Punkt  $a$  gilt

$$\min \{u(\gamma(t))\} \leq u(a) = \int_0^1 u(a + r e^{2\pi i t}) dt \leq \max \{u(\gamma(t))\} \quad (7.1)$$

und analog für  $v$ . Es folgt:

**Satz:** Ist  $f$  eine holomorphe Funktion, dann haben Realteil  $u(x,y)$  und Imaginärteil  $v(x,y)$  kein Maximum oder Minimum im Inneren des Definitionsbereiches.

**Beweis:** Sei  $a$  ein Maximum von  $u$ , d.h.  $u(a) \geq u(\gamma(t))$  für einen Kreis  $\gamma$  vom Radius  $r$  um  $a$ . Andererseits gilt nach (7.1)

$$u(\gamma(t)) \leq u(a) \leq \max \{u(\gamma(s)) \mid s \in I\} \quad (7.2)$$

für alle  $t \in I$ . Das ist nur möglich wenn alle  $\leq$  in (7.2) Gleichheiten sind. Das wiederum bedeutet, dass  $u = \text{const}$  ist, d.h.  $u(a)$  ist kein Maximum □

## 8. Holomorphe Funktionen sind glatt

Die Integralformel

$$f(a) = \frac{1}{2\pi i} \oint_C \frac{f(z)}{z-a} dz$$

kann unter dem Integralzeichen abgeleitet werden.

Aus

$$\frac{d}{da} (z-a)^{-n} = -n (z-a)^{-n-1} \cdot (-1) = \frac{n}{(z-a)^{n+1}}$$

folgt

$$\frac{d^k}{da^k} \frac{1}{z-a} = \frac{k!}{(z-a)^{k+1}} \quad (8.1)$$

und damit auch

$$\begin{aligned} f^{(k)}(a) &= \frac{1}{2\pi i} \oint_C f(z) \frac{d^k}{da^k} \frac{1}{z-a} dz \\ &\stackrel{(8.1)}{=} \frac{1}{2\pi i} \oint_C f(z) \frac{k!}{(z-a)^{k+1}} dz \\ &= \frac{k!}{2\pi i} \oint_C \frac{f(z)}{(z-a)^{k+1}} dz. \end{aligned} \quad (8.2)$$

Die Formel (8.2) beweist den folgenden Satz

**Satz:** Eine holomorphe Funktion  $f(z)$  ist beliebig oft stetig differenzierbar.

**Definition:** Eine Funktion heißt **glatt**, wenn sie beliebig oft stetig differenzierbar ist.