

15. meromorphe Funktionen, Moebiustransformationen

Definition

Es sei ∞ irgendein Element $\notin \mathbb{C}$. $\hat{\mathbb{C}} := \mathbb{C} \cup \{\infty\}$ heißt die **Vollebene**. ∞ heißt “**der Punkt** ∞ “. Wir definieren:

$$\begin{aligned} z + \infty &:= \infty + z := \infty - z := z - \infty := \infty \quad \forall z \in \mathbb{C}; \\ \infty z &:= z \infty := \infty \quad \forall z \in \mathbb{C} \setminus \{0\}; \quad \frac{z}{\infty} := 0 \quad (z \in \mathbb{C}), \quad \frac{\infty}{0} := \infty \quad (z \in \hat{\mathbb{C}} \setminus \{0\}) \end{aligned}$$

$S := \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 : x_1^2 + x_2^2 + (x_3 - \frac{1}{2})^2 = \frac{1}{4}\}$ heißt **Riemannsche Zahlenkugel**. $N := (0, 0, 1)$ wird als **Nordpol** bezeichnet.

Definition

$\sigma : S \rightarrow \hat{\mathbb{C}}$ durch

$$\begin{aligned} \sigma(N) &:= \infty \\ \sigma(x_1, x_2, x_3) &:= \frac{x_1}{1-x_3} + i \frac{x_2}{1-x_3} \quad \text{für } (x_1, x_2, x_3) \in S \setminus \{N\} \end{aligned}$$

σ heißt **stereographische Projektion**. Anschaulich (nachrechnen!): Ist $P \in S \setminus \{N\}$, so trifft die Gerade durch N und P die komplexe Ebene im Punkt $\sigma(P)$.

Satz 15.1

σ ist injektiv auf S und $\sigma(S) = \hat{\mathbb{C}}$. $\sigma^{-1} : \hat{\mathbb{C}} \rightarrow S$ ist gegeben durch $\sigma^{-1}(\infty) = N$, $\sigma^{-1}(z) = \frac{1}{1+|z|^2}(\operatorname{Re} z, \operatorname{Im} z, |z|^2)$, falls $z \in \mathbb{C}$.

Satz 15.2 (Der chordale Abstand)

Seien $z, w \in \hat{\mathbb{C}}$. $d(z, w) := \|\sigma^{-1}(z) - \sigma^{-1}(w)\|$ heißt der **chordale Abstand** von z und w (wobei $\|\cdot\|$ = eukl. Norm im \mathbb{R}^3).

Für $z, w, u \in \hat{\mathbb{C}} : d(z, w) \geq 0$; $d(z, w) = 0 \Leftrightarrow z = w$; $d(z, w) = d(w, z)$; $d(z, w) \leq d(z, u) + d(u, w)$ (Δ -Ungl.)

$(\hat{\mathbb{C}}, d)$ ist also ein metrischer Raum.

Für $z, w \in \mathbb{C} : d(z, \infty) = (1 + |z|^2)^{-\frac{1}{2}}$; $d(z, w) = |z - w|(1 + |z|^2)^{-\frac{1}{2}}(1 + |w|^2)^{-\frac{1}{2}}$

Beweis

Übung! ■

Definition

Sei (z_n) eine Folge in $\hat{\mathbb{C}}$ und $z_0 \in \hat{\mathbb{C}}$. (z_n) **konvergiert in $\hat{\mathbb{C}}$ gegen z_0** : $\Leftrightarrow d(z_n, z_0) \rightarrow 0 (n \rightarrow \infty)$

Aus 15.2 folgt:

Satz 15.3

Sei (z_n) eine Folge in $\hat{\mathbb{C}}$, $z_0 \in \hat{\mathbb{C}}$

$$(1) \quad d(z_n, z_0) \rightarrow 0 \Leftrightarrow |z_n - z_0| \rightarrow 0$$

$$(2) \quad d(z_n, \infty) \rightarrow 0 \Leftrightarrow |z_n| \rightarrow \infty$$

Ersetzt man $|z - w|$ ($z, w \in \mathbb{C}$) durch $d(z, w)$ ($z, w \in \hat{\mathbb{C}}$), so lassen sich die topologischen Begriffe der §en 2,3 auch in $\hat{\mathbb{C}}$ definieren.

Beispiele:

(1) Sei $A \subseteq \hat{\mathbb{C}}$. Eine Funktion $f : A \rightarrow \hat{\mathbb{C}}$ heißt stetig in $z_0 \in A$: \Leftrightarrow für jede Folge (z_n) in A mit $d(z_n, z_0) \rightarrow 0$ gilt: $d(f(z_n), f(z_0)) \rightarrow 0$.

(2) $A \subseteq \hat{\mathbb{C}}$ heißt offen : $\Leftrightarrow \forall a \in A \exists \delta = \delta(a) > 0 : \{z \in \hat{\mathbb{C}} : d(z, a) < \delta\} \subseteq A$.

Konvention

Sei $D \subseteq \mathbb{C}$ offen. $z_0 \in D$. $f \in H(D \setminus \{z_0\})$ und z_0 sei ein Pol von f . Wegen 13.5 und 15.3 setzt man $f(z_0) := \infty$. Dann ist f auf ganz D definiert, also $f : D \rightarrow \hat{\mathbb{C}}$ und in jedem $z \in D$ stetig.

Definition

Sei $D \subseteq \mathbb{C}$ und $f : D \rightarrow \hat{\mathbb{C}}$ und $P(f) := \{z \in D : f(z) = \infty\}$. f heißt auf D **meromorph** : \Leftrightarrow

(i) $P(f)$ ist in D diskret

(ii) $f|_{D \setminus P(f)} \in H(D \setminus P(f))$

(iii) jedes $z_0 \in P(f)$ ist ein Pol von f .

$$M(D) := \{f : D \rightarrow \hat{\mathbb{C}} : f \text{ ist auf } D \text{ meromorph}\}$$

Beispiele:

(1) $P(f) = \emptyset$ zugelassen. Dann: $H(D) \subseteq M(D)$.

(2) Seien $f, g \in H(D)$, $g \neq 0$ auf D . Dann $\frac{f}{g} \in M(D)$. $P(\frac{f}{g}) \subseteq Z(g)$.

(3) $f(z) = \frac{1}{\sin(\frac{1}{z})}$, $P(f) = \{\frac{1}{k\pi}, k \in \mathbb{Z} \setminus \{0\}\}$. 0 ist kein Pol von f , 0 ist HP der Pole $\frac{1}{k\pi}$. Also: $f \notin M(\mathbb{C})$, aber $f \in M(\mathbb{C} \setminus \{0\})$.

Moebiustransformationen:

Seien $a, b, c, d \in \mathbb{C}$ und es gelte $ad - bc \neq 0$. Eine Abbildung der Form $T(z) := \frac{az+b}{cz+d}$ heißt eine

Moebiustransformation (MB) ($z \in \hat{\mathbb{C}}$). Also: $T : \hat{\mathbb{C}} \rightarrow \hat{\mathbb{C}}$. Die Matrix $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} := \Phi_T$ heißt die zu T gehörende **Koeffizientenmatrix**.

Bemerkungen:

- (1) Die Bedingung $ad - bc \neq 0$ sichert, dass T nicht konstant ist.
- (2) Sei $c = 0 \Rightarrow d \neq 0 \Rightarrow T(z) = \frac{a}{d}z + \frac{b}{d}$. $T(\infty) = \infty$, $T|_{\mathbb{C}} \in H(\mathbb{C})$.
- (3) $c \neq 0$. $T(\infty) = \frac{a}{c}$; $T(-\frac{d}{c}) = \infty$. $-\frac{d}{c}$ ist ein Pol der Ordnung 1 von T ; $T \in M(\mathbb{C})$.

\mathcal{M} := Menge aller Möbiustransformationen.

Satz 15.4

Seien $T, S \in \mathcal{M}$.

- (1) $T(\hat{\mathbb{C}}) = \hat{\mathbb{C}}$; T ist stetig und injektiv auf $\hat{\mathbb{C}}$; $T^{-1} \in \mathcal{M}$; $T^{-1}(w) = \frac{-dw+b}{cw-a}$
- (2) $T \circ S \in \mathcal{M}$. $\Phi_{T \circ S} = \Phi_T \cdot \Phi_S$

\mathcal{M} ist also eine Gruppe.

Beweis

Übung! ■

spezielle Möbiustransformationen:

$T(z) := az$ (Drehstreckung)

$T(z) := z + a$ (Translation)

$T(z) := \frac{1}{z}$ (Inversion)

Satz 15.5

$T \in \mathcal{M}$ lässt sich darstellen als Hintereinanderausführung von Drehstreckung, Translation und Inversion.

Beweis

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

Fall 1: $c = 0$. Dann $d \neq 0$ und $T(z) = \frac{a}{d}z + \frac{b}{d}$. Setze $T_1 = \frac{a}{d}z$ und $T_2 = z + \frac{b}{d} \Rightarrow T = T_2 \circ T_1$.

Fall 2: $c \neq 0$. $T(z) = \frac{a}{c} + \frac{\frac{b}{c} - \frac{ad}{c^2}}{z + \frac{d}{c}} = \alpha + \frac{\beta}{z+\gamma}$. $T_1(z) := z + \gamma$; $T_2(z) := \frac{1}{z}$; $T_3(z) := \beta z$; $T_4(z) := z + \alpha \Rightarrow T = T_4 \circ T_3 \circ T_2 \circ T_1$. ■

Satz 15.6

Sei $T \in \mathcal{M}$. Dann hat T einen oder zwei Fixpunkte oder es ist $T(z) = z$.

Beweis

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

Fall 1: $T(\infty) = \infty$. Dann ist $c = 0, d \neq 0 \Rightarrow T(z) = \frac{a}{d}z + \frac{b}{d} = \alpha z + \beta$. Sei z_1 ein Fixpunkt von $T, z_1 \neq \infty$. Also $z_1 = \alpha z_1 + \beta \Leftrightarrow (1 - \alpha)z_1 = \beta$.

Fall 1.1: $\alpha = 1 \Rightarrow \beta = 0 \Rightarrow T(z) = z$.

Fall 1.2: $\alpha \neq 1 \Rightarrow z_1 = \frac{\beta}{1-\alpha}$.

Fall 2: $T(\infty) \neq \infty$. Sei $z_0 \in \mathbb{C}$. $T(z_0) = z_0 \Leftrightarrow az_0 + b = z_0(cz_0 + d)$ quadratische Gleichung \Rightarrow ein oder zwei Lösungen. ■

Definition

Seien $z_1, z_2, z_3 \in \hat{\mathbb{C}}$ paarweise verschieden. Für $z \in \hat{\mathbb{C}}$ heißt

$$DV(z, z_1, z_2, z_3) := \begin{cases} \frac{z-z_1}{z-z_3} : \frac{z_2-z_1}{z_2-z_3} & , \text{ falls } z_1, z_2, z_3 \in \mathbb{C} \\ \frac{z_2-z_3}{z-z_3} & , \text{ falls } z_1 = \infty \\ \frac{z-z_1}{z-z_3} & , \text{ falls } z_2 = \infty \\ \frac{z-z_1}{z_2-z_1} & , \text{ falls } z_3 = \infty \end{cases}$$

das **Doppelverhältnis** von z, z_1, z_2, z_3 .

Satz 15.7

Seien $z_1, z_2, z_3 \in \hat{\mathbb{C}}$ wie oben.

- (1) Sind $T_1, T_2 \in \mathcal{M}$ und gilt $T_1(z_j) = T_2(z_j)$ ($j = 1, 2, 3$) $\Rightarrow T_1 = T_2$.
- (2) Es ist $T(z) := DV(z, z_1, z_2, z_3)$ ($z \in \hat{\mathbb{C}}$) eine Möbiustransformation. T ist die einzige Möbiustransformation mit $T(z_1) = 0$; $T(z_2) = 1$; $T(z_3) = \infty$.
- (3) Sind $w_1, w_2, w_3 \in \hat{\mathbb{C}}$ paarweise verschieden, so existiert genau ein $S \in \mathcal{M} : S(z_j) = w_j$ ($j = 1, 2, 3$)
- (4) $DV(z, z_1, z_2, z_3) = DV(S(z), S(z_1), S(z_2), S(z_3)) \quad \forall z \in \hat{\mathbb{C}} \quad \forall S \in \mathcal{M}$ (Invarianz des Doppelverhältnisses)

Beweis

(1) $T := T_2^{-1} \circ T_1$. 15.4 $\Rightarrow T \in \mathcal{M}$. $T(z_j) = T_2^{-1}(T_1(z_j)) = T_2^{-1}(T_2(z_j)) = z_j$ ($j = 1, 2, 3$).
15.6 $\Rightarrow T(z) = z \quad \forall z \in \hat{\mathbb{C}} \Rightarrow T_1 = T_2$.

(2) Klar: $T \in \mathcal{M}$. Nachrechnen: $T(z_1) = 0$; $T(z_2) = 1$; $T(z_3) = \infty$. Eindeutigkeit folgt aus (1).

(3) Eindeutigkeit: (1). Existenz: $T_1(z) := DV(z, z_1, z_2, z_3)$; $T_2(z) := DV(z, w_1, w_2, w_3)$. $S := T_2^{-1} \circ T_1$. $S(z_1) = T_2^{-1}(T_1(z_1)) \stackrel{(2)}{=} T_2^{-1}(0) \stackrel{(1)}{=} w_1$. Analog: $S(z_2) = w_2$; $S(z_3) = w_3$.

(4) Übung. ■

Kreisgleichung:

Sei $z_0 \in \mathbb{C}, r > 0. |z - z_0| = r \Leftrightarrow (z - z_0)(\bar{z} - \bar{z}_0) = r^2 \Leftrightarrow |z|^2 - \bar{z}_0 z - z_0 \bar{z} + |z_0|^2 - r^2 = 0 \Leftrightarrow |z|^2 + \bar{\alpha} z + \alpha \bar{z} + \beta = 0$, wobei $\alpha = -z_0 \in \mathbb{C}, \beta = |z_0|^2 - r^2 \in \mathbb{R}$ und $|\alpha|^2 - \beta = |z_0|^2 - |z_0|^2 + r^2 > 0$, also $\beta < |\alpha|$.

Geradengleichung:

$mx + ny + d = 0$ ($m, n, d, x, y \in \mathbb{R}$). $x = \operatorname{Re} z, y = \operatorname{Im} z; \alpha = \frac{m}{2} + i \frac{n}{2} \in \mathbb{C}, \beta := d \in \mathbb{R}. mx + ny + d = 0 \Leftrightarrow \bar{\alpha} z + \alpha \bar{z} + \beta = 0$.

Fazit:

Sind $\alpha \in \mathbb{C}, \beta \in \mathbb{R}$, so ist $\varepsilon |z|^2 + \bar{\alpha} z + \alpha \bar{z} + \beta = 0$

- Die Gleichung eines Kreises, falls $\varepsilon = 1$ und $\beta < |\alpha|^2$
- Die Gleichung einer Geraden, falls $\varepsilon = 0$.

Satz 15.8

Sei $T \in \mathcal{M}$. T bildet eine Gerade (einen Kreis) auf eine Gerade oder einen Kreis ab.

Beweis

Die Behauptung ist klar für Drehstreckungen und Translationen. Wegen 15.5 genügt es die Behauptung für Inversionen ($T(z) = \frac{1}{\bar{z}}$) zu zeigen. Sei $\varepsilon |z|^2 + \bar{\alpha} z + \alpha \bar{z} + \beta = 0$ die Gleichung einer Geraden oder eines Kreises und $w = \frac{1}{\bar{z}}$. Dann: $\varepsilon \frac{1}{|w|^2} + \bar{\alpha} \frac{1}{w} + \alpha \frac{1}{\bar{w}} + \beta = 0 \Rightarrow \varepsilon + \bar{\alpha} \bar{w} + \alpha w + \beta |w|^2 = 0$.

Fall 1: $\beta = 0 \rightarrow$ Gerade.

Fall 2: $\beta \neq 0$. Dann: $\frac{\varepsilon}{\beta} + \overline{\left(\frac{\alpha}{\beta}\right)} \bar{w} + \frac{\alpha}{\beta} w + |w|^2 = 0 \rightarrow$ Kreis. ■

Beispiel

Bestimme ein $T \in \mathcal{M}$ mit: $T(\partial \mathbb{D}) = \mathbb{R} \cup \{\infty\}. z_1 = 1; z_2 = i; z_3 = -1. T(z) := DV(z, 1, i, -1) = -i \frac{z-1}{z+1}$. 15.7 $\Rightarrow T(1) = 0; T(i) = 1; T(-1) = \infty$. 15.8 $\Rightarrow T(\partial \mathbb{D}) = \mathbb{R} \cup \{\infty\}$.

