

2. Komplexe Differenzierbarkeit

2.1 Differenzierbare Funktionen $\mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^l$

Sei $f: \Omega \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^l$, $x_0 \in \Omega$.

Def.: f ist diff. bar an der Stelle x_0 ,
falls eine lineare Abb. $A = df(x_0): \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^l$
existiert mit

$$\lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ h \neq 0}} \frac{f(x_0+h) - (f(x_0) + Ah)}{|h|} = 0,$$

$A = df(x_0)$ heißt Differential von f an
der Stelle x_0 oder Ableitung von f .

Äquivalent können wir schreiben

$$f(x) = f(x_0) + df(x_0)(x-x_0) + o(x-x_0),$$

wobei

$$\frac{o(h)}{|h|} \rightarrow 0 \text{ für } 0 \neq h \rightarrow 0$$

Falls $f = (f^k)_{1 \leq k \leq l}$, so hat

$df(x_0)$ die Koordinatendarstellung

$$df(x_0) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f^1(x_0)}{\partial x^1} & \dots & \frac{\partial f^1(x_0)}{\partial x^n} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f^l(x_0)}{\partial x^1} & \dots & \frac{\partial f^l(x_0)}{\partial x^n} \end{pmatrix}.$$

2.2 Komplex differenzierbare Funktionen

Wir verbinden nun Differenzierbarkeit mit der komplexen Struktur auf $\mathbb{R}^2 = \mathbb{C}$.

Sei $\Omega \subset \mathbb{R}^2 = \mathbb{C}$ offen, $z_0 \in \Omega$, und sei

$$f: \Omega \ni z = x + iy = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto f(z) = u(z) + iv(z) = \begin{pmatrix} u(z) \\ v(z) \end{pmatrix} \in \mathbb{C},$$

Def. 2.2.1. f heißt komplex differenzierbar (\mathbb{C} -diffbar) an der Stelle z_0 , falls f an der Stelle z_0 (reell) diffbar ist mit \mathbb{C} -linearer Ableitung

$$df(z_0) = \begin{pmatrix} u_x & u_y \\ v_x & v_y \end{pmatrix}(z_0): \mathbb{R}^2 = \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{R}^2 = \mathbb{C},$$

wo $u_x = \frac{\partial u}{\partial x}$, etc.

Welche Konsequenzen hat die zusätzliche Forderung der \mathbb{C} -Linearität von $df(z_0)$?

Satz 2.2.1 (Cauchy-Riemann Glg.) Sei $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^2 = \mathbb{C}$ an der Stelle $z_0 \in \Omega$ reell diffbar. Dann ist f am Punkt z_0 \mathbb{C} -diffbar genau dann, wenn gilt

$$(2.2.1) \quad u_x = v_y, \quad u_y = -v_x.$$

Zum Beweis bemerken wir zunächst, daß die Abbildung

$$\mathbb{R}^2 = \mathbb{C} \ni \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = z = x + iy \mapsto iz = \begin{pmatrix} -y \\ x \end{pmatrix} \in \mathbb{C} = \mathbb{R}^2$$

durch die reelle 2×2 -Matrix

$$J = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

dargestellt wird. \mathbb{C} -Linearität von

$$df(z_0) = \begin{pmatrix} u_x & u_y \\ v_x & v_y \end{pmatrix} (z_0)$$

bedeutet damit, daß gilt

$$\forall h = \begin{pmatrix} h^1 \\ h^2 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 = \mathbb{C}: df(z_0) J h = J df(z_0) h.$$

Also ist die Bedingung

$$df(z_0) J = J df(z_0),$$

äquivalent zur \mathbb{C} -Linearität; ausgeschrieben also die Gleichung:

$$\begin{pmatrix} u_y & -u_x \\ v_y & -v_x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_x & u_y \\ v_x & v_y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_x & u_y \\ v_x & v_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -v_x & -v_y \\ u_x & u_y \end{pmatrix},$$

Die Beh. folgt. □

Bem.: Falls

$$A = \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} \text{ mit } a, b \in \mathbb{R},$$

so ist die Matrix-Multiplikation
mit $A: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ äquivalent zur
Multiplikation

$$\mathbb{C} \ni z = x + iy \mapsto (a + ib)z \in \mathbb{C}$$

Bew.: Rechne

$$A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} ax - by \\ bx + ay \end{pmatrix}$$

$$= (ax - by) + i(bx + ay)$$

$$= (a + ib)(x + iy).$$

□

Falls für $df(z_0)$ also die CR-Glp (2.2.1)
erfüllt sind, so ist Matrixmultiplikation
mit $df(z_0)$ äquivalent zu komplexer Multiplikation

mit

$$u_x + iv_x = v_y - iu_y.$$

Weitere, für die Rechnung hilfreiche Folgerungen sind im folgenden Satz zusammengetragen.

Satz 2.2.2, Sei $f: \Omega \subset \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ am Punkt $z_0 \in \Omega$ \mathbb{C} -diff. bar. Dann existiert

$$f'(z_0) = \lim_{\substack{z \rightarrow z_0 \\ z \neq z_0}} \frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0} \in \mathbb{C},$$

und es gilt

$$(2.2.2) \quad f'(z_0) = \frac{\partial f}{\partial x}(z_0) = -i \frac{\partial f}{\partial y}(z_0).$$

Bew.: Nach Annahme existiert eine

\mathbb{C} -lineare Abb., $A = df(z_0): \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ mit

$$\left| \frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0} - A \cdot \begin{matrix} e_1 = \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \end{matrix} \right| = \frac{|f(z) - f(z_0) - A(z - z_0)|}{|z - z_0|} \xrightarrow{\substack{z \rightarrow z_0 \\ z \neq z_0}} 0.$$

Also existiert $f'(z_0)$ wie angegeben mit

$f'(z_0) = A \cdot 1 \in \mathbb{C}$. Für $z = z_0 + h \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $0 \neq h \in \mathbb{R}$, $h \rightarrow 0$

erhält man $f'(z_0) = \frac{\partial f}{\partial x}(z_0)$; für $z = z_0 + h \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$, h wie oben

folgt $f'(z_0) = \lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ h \neq 0}} \frac{f(z_0 + ih) - f(z_0)}{ih} = -i \frac{\partial f}{\partial y}(z_0)$. \square

Umgekehrt ist jede der Bedingungen
 (2.2.1) oder (2.2.2) oder die Existenz von $f'(z_0)$
 hinreichend für \mathbb{C} -Linearität von $df(z_0)$.

Satz 2.2.3. Sei $f: \Omega \subset \mathbb{R}^2 = \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{R}^2 = \mathbb{C}$
 an der Stelle $z_0 \in \Omega$ (reell) diffbar, und
 es gelte (2.2.1) oder (2.2.2) oder es existiere $f'(z_0)$.
 Dann ist $df(z_0)$ \mathbb{C} -linear, f also \mathbb{C} -diffbar
 am Punkt z_0 .

Bew.: i) Wie im Beweis von Satz 2.2.1 gezeigt,
 ist für $f = \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^2 = \mathbb{C}$ die Bedingung (2.2.1)
 äquivalent zur Bedingung $\exists df(z_0) = d\begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$, welche
 wiederum äquivalent ist zur \mathbb{C} -Linearität von $df(z_0)$.

ii) Mit $\frac{\partial f}{\partial x} = \begin{pmatrix} u_x \\ v_x \end{pmatrix}$, $\frac{\partial f}{\partial y} = \begin{pmatrix} u_y \\ v_y \end{pmatrix}$, $-i \frac{\partial f}{\partial y} = -J \begin{pmatrix} u_y \\ v_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_y \\ -u_y \end{pmatrix}$
 sieht man die Äquivalenz von (2.2.2) mit (2.2.1).

iii) Wie im Beweis von Satz 2.2.2 gezeigt,
 folgt aus der Existenz von $f'(z_0)$ die Bedingung (2.2.2).
 \square

Beisp. 2.2.1, i) Jede konstante Funktion

$f(z) = c$ für $z \in \mathbb{C}$ ist \mathbb{C} -diffbar an

jeder Stelle $z_0 \in \mathbb{C}$ mit $f'(z_0) = \lim_{\substack{z \rightarrow z_0 \\ z \neq z_0}} \frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0} = 0$.

ii) Jede Potenz $f(z) = z^n$ für $z \in \mathbb{C}$ mit festem $n \in \mathbb{N}$ ist an jeder Stelle z_0 \mathbb{C} -diffbar mit

$$f'(z_0) = \lim_{\substack{h \rightarrow 0 \\ h \neq 0}} \frac{(z_0 + h)^n - z_0^n}{h} = \lim_{h \rightarrow 0} \sum_{k=1}^n \binom{n}{k} h^{k-1} z_0^{n-k} = n z_0^{n-1}.$$

iii) Seien $a, b, c, d \in \mathbb{C}$ mit $ad - bc \neq 0$, $c \neq 0$.
Dann ist die Möbiusabbildung

$$f(z) = \frac{az + b}{cz + d}; \Omega = \mathbb{C} \setminus \{-d/c\} \rightarrow \mathbb{C}$$

an jeder Stelle $z_0 \in \Omega$ \mathbb{C} -diffbar, und

$$\begin{aligned} f'(z_0) &= \lim_{\substack{z \rightarrow z_0 \\ z \neq z_0}} \frac{1}{z - z_0} \frac{(az + b)(cz_0 + d) - (az_0 + b)(cz + d)}{(cz + d)(cz_0 + d)} \\ &= \frac{ad - bc}{(cz_0 + d)^2}. \end{aligned}$$

iv) Die lineare Funktion $z \mapsto \bar{z}$ ist an keiner Stelle \mathbb{C} -diffbar.

Bew.: Stelle das

$$f: \mathbb{C} = \mathbb{R}^2 \ni z = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \mapsto \bar{z} = \begin{pmatrix} x \\ -y \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^2 = \mathbb{C}.$$

Mit $df(z_0) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$, $z_0 \in \mathbb{C}$,
ist (2.2.1) an keiner Stelle z_0 erfüllt.

v) Die Funktion $\mathbb{C} \ni z \mapsto |z|^2 \in \mathbb{R} \subset \mathbb{C}$
ist nur an der Stelle $z_0 = 0$ \mathbb{C} -diffbar.

Bew.: Da $f(z) = |z|^2$ reell, gilt

$$\frac{\partial f(z)}{\partial x}, \frac{\partial f(z)}{\partial y} \in \mathbb{R}, \quad \forall z \in \mathbb{C};$$

also die Bg. (2.2.2) mit

$$\frac{\partial f(z_0)}{\partial x} = -i \frac{\partial f(z_0)}{\partial y}$$

genau dann, wenn $\frac{\partial f(z_0)}{\partial x} = \frac{\partial f(z_0)}{\partial y} = 0$.

Dies ist genau für $z_0 = 0$ der Fall.

2.3 Ableitungsregeln

Die folgenden Sätze ergeben sich unmittelbar aus den entsprechenden Sätzen für Abbildungen $f: \Omega \subset \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^l$, bzw. den Rechenregeln für Kurvenste.

Satz 2.3.1. Sei $f: \Omega \subset \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ komplex diffbar an der Stelle $z_0 \in \Omega$. Dann ist f an dieser Stelle stetig; d.h., es gilt

$$\lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = f(z_0).$$

Bew.: Mit Fehler $\frac{o(h)}{|h|} \rightarrow 0$ ($0 \neq h \in \mathbb{C}, h \rightarrow 0$) gilt

$$f(z) = f(z_0) + df(z_0)(z - z_0) + o(z - z_0) \xrightarrow{(z \rightarrow z_0)} f(z_0). \quad \square$$

Beisp. 2.3.1. Möbiustransformationen

$$f(z) = \frac{az + b}{cz + d} : \mathbb{C} \setminus \{-d/c\} \rightarrow \mathbb{C}, \text{ wo } c \neq 0,$$

sind auf ihrem Definitionsbereich stetig.

Satz 2.3.2. Seien $f, g: \Omega \subset \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ an der Stelle $z_0 \in \Omega$ \mathbb{C} -diffbar. Dann gilt:

i) Die Funktion $f+g: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ ist an der Stelle z_0 \mathbb{C} -diffbar mit

$$(f+g)'(z_0) = f'(z_0) + g'(z_0);$$

ii) die Funktion $f \cdot g: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ ist an der Stelle z_0 \mathbb{C} -diffbar mit

$$(f \cdot g)'(z_0) = f'(z_0)g(z_0) + f(z_0)g'(z_0);$$

iii) falls $g(z_0) \neq 0$, so ist die Funktion $f/g: \Omega \setminus \{z; g(z)=0\} \rightarrow \mathbb{C}$ an der Stelle z_0 \mathbb{C} -diffbar mit

$$(f/g)'(z_0) = \frac{f'(z_0)g(z_0) - f(z_0)g'(z_0)}{(g(z_0))^2}.$$

Beisp. 2.3.2.i) Polynome $f(z) = \sum_{k=0}^n a_k z^k$ sind an jeder Stelle $z_0 \in \mathbb{C}$ komplex diffbar mit

$$f'(z_0) = \sum_{k=1}^n k a_k z_0^{k-1}, \quad z_0 \in \mathbb{C};$$

vgl. Beisp. 2.2.1.ii).

ii) Rationale Funktionen $f(z) = \frac{p(z)}{q(z)}$
 mit Polynomen $p, q \neq 0$ sind \mathbb{C} -diffbar
 an jeder Stelle $z_0 \in \mathbb{C} \setminus \{z; q(z) = 0\}$;
 vgl. auch Beisp. 2.2.1. iii).

Auch die Kettenregel gilt.

Satz 2.3.3. Seien $U, V \subset \mathbb{C}$ offen,
 $f: U \rightarrow \mathbb{C}$ mit $f(U) \subset V$ an der Stelle
 $z_0 \in U$ komplex diffbar, und sei $g: V \rightarrow \mathbb{C}$
 an der Stelle $w_0 = f(z_0) \in V$ komplex diffbar.

Dann ist $g \circ f: U \rightarrow \mathbb{C}$ am Punkt z_0 komplex
 diffbar mit

$$(g \circ f)'(z_0) = g'(f(z_0)) f'(z_0).$$

Bew.: Für $z_k \xrightarrow{(k \rightarrow \infty)} z_0$, $z_k \neq z_0$ ($k \in \mathbb{N}$), erhalten wir

$$\frac{(g \circ f)(z_k) - (g \circ f)(z_0)}{z_k - z_0} = \frac{g(f(z_k)) - g(f(z_0))}{f(z_k) - f(z_0)} \cdot \frac{f(z_k) - f(z_0)}{z_k - z_0}$$

$$\Rightarrow g'(f(z_0)) \cdot f'(z_0),$$

falls $f(z_k) \neq f(z_0)$ ($k \in \mathbb{N}$), bzw. $= 0 = f'(z_0) = g'(f(z_0)) f'(z_0)$
 sonst. □

2.4 Holomorphe Funktionen

Sei $\Omega \subset \mathbb{C}$ offen, $f: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$.

Def. 2.4.1. i) f heißt analytisch, falls f in jedem Punkt $z_0 \in \Omega$ komplex diffbar ist.

ii) f heißt holomorph, falls f analytisch ist und die Funktion $z \mapsto f'(z)$ auf Ω stetig ist (d.h., falls f analytisch und von der Klasse C^1).

Bem. 2.4.1. Eines der großen Wunder der Funktionentheorie ist die Tatsache, daß analytische Funktionen automatisch von der Klasse C^1 , also holomorph, sind. Wir werden dies bald zeigen; einstweilen aber müssen wir die obige Unterscheidung peinlich beachten!

Für holomorphe Funktionen gilt der Umkehrsatz.

Satz 2.4.1. Sei $f: \Omega \subset \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ holomorph, und sei $f'(z_0) \neq 0$ für ein $z_0 \in \Omega$. Dann gibt es offene Umgebungen U von z_0 , V von $f(z_0) =: w_0$ und eine holomorphe Funktion $g: V \rightarrow \mathbb{C}$ mit

$$(g \circ f)(z) = z, \quad z \in U,$$

$$(f \circ g)(w) = w, \quad w \in V,$$

und

$$g'(f(z)) = 1/f'(z), \quad z \in U,$$

$$g'(w) = 1/f'(g(w)), \quad w \in V.$$

Bew.: Schreibe $f = \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}: \Omega \rightarrow \mathbb{C} = \mathbb{R}^2$.

Mit Satz 2.2.1 folgt

$$df(z_0) = \begin{pmatrix} u_x & u_y \\ v_x & v_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_x & -v_x \\ v_x & u_x \end{pmatrix},$$

mit Satz 2.2.2 also

$$\det(df(z_0)) = u_x^2 + v_x^2 = \left| \frac{\partial f}{\partial x}(z_0) \right|^2 = |f'(z_0)|^2 > 0.$$

Der Umkehrsatz für die C^1 -Funktion
 $f: \Omega \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ liefert somit offene
Umgebungen $U \subset \Omega$ von z_0 , $V \subset \mathbb{R}^2$ von $w_0 = f(z_0)$
und eine C^1 -Funktion $g: V \rightarrow U$ mit
 $g \circ f = \text{id}_U$, $f \circ g = \text{id}_V$,

und

$$dg(w_0) = (df(z_0))^{-1}.$$

Weiter folgt mit $J = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = -J^{-1}$
aus der \mathbb{R} -Linearität von $df(z_0)$ auch

$$\begin{aligned} dg(w_0) J &= (J^{-1} df(z_0))^{-1} = -(J df(z_0))^{-1} \\ &= -(df(z_0) J)^{-1} = J dg(w_0), \end{aligned}$$

und damit, daß g \mathbb{R} -diffbar.

□

Beisp. 2.4.1. i) Nach Beisp. 2.2.1. iii) gilt für die Möbiustransformation

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

mit $a, b, c, d \in \mathbb{C}$, welche die Bedingungen

$$ad - bc \neq 0, \quad c \neq 0$$

erfüllen, die Darstellung

$$f'(z_0) = \frac{ad - bc}{(cz_0 + d)^2} \neq 0, \quad \forall z_0 \in \mathbb{C} \setminus \{-d/c\}.$$

Nach Satz 2.4.1 ist also f lokal umkehrbar mit holomorpher Umkehrfunktion.

In der Tat ist die Gleichung

$$w = \frac{az + b}{cz + d}$$

mittels der Umformungen

$$cwz + dw = az + b, \quad (cw - a)z = b - dw$$

wieder durch eine Möbiustransformation

$$z = g(w) = \frac{-dw + b}{cw - a}$$

für alle $w \in \mathbb{C} \setminus \{\frac{a}{c}\}$ eindeutig lösbar.

Beachte: Schreiben wir $g(w) = \frac{\tilde{a}w + \tilde{b}}{\tilde{c}w + \tilde{d}}$

mit $\tilde{a} = -d$, $\tilde{b} = b$, $\tilde{c} = c$, $\tilde{d} = -a$, so gilt

$$\tilde{a}\tilde{d} - \tilde{b}\tilde{c} = ad - bc \neq 0.$$

Weiter gilt:

$$\frac{a}{c} = \lim_{|z| \rightarrow \infty} \frac{az+b}{cz+d}, \quad -\frac{d}{c} = \lim_{|w| \rightarrow \infty} \frac{-dw+b}{cw-a}$$

sowie

$$|f(z)| = \left| \frac{az+b}{cz+d} \right| \rightarrow \infty \quad \left(z \rightarrow -\frac{d}{c} \right),$$

$$|g(w)| = \left| \frac{-dw+b}{cw-a} \right| \rightarrow \infty \quad \left(w \rightarrow \frac{a}{c} \right).$$

Ergänzen wir \mathbb{C} durch den Punkt " ∞ "
zur Riemannschen Zahlkugel $\overline{\mathbb{C}} = \mathbb{C} \cup \{\infty\}$,
so sehen wir, daß die Möbiustransformationen
eine "Gruppe" von Abbildungen von $\overline{\mathbb{C}}$ auf sich
bilden.

1) Übung: Zeige, daß das Produkt $g \circ f$ zweier
Möbiustransformationen wieder eine Möbius-
transformation ist.

ii) Die Exponentialfunktion

$$\exp: \mathbb{C} \ni z \mapsto e^z = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{z^k}{k!} \in \mathbb{C}$$

ist holomorph mit Ableitung

$$\exp'(z_0) = \exp(z_0) \neq 0 \in \mathbb{C}.$$

Wegen

$$e^{2\pi i + z} = e^z, \quad z \in \mathbb{C},$$

genügt es,

$$\exp: \Omega = \{z \in \mathbb{C}; |\operatorname{Im}(z)| < \pi\} \rightarrow \mathbb{C} \setminus (-\infty, 0]$$

mit $\exp^{-1} = \log$ zu betrachten. Satz 2.4.1 liefert dann

$$\log'(e^z) = \frac{1}{e^z}, \quad \forall z \in \Omega,$$

d.h.,

$$\log'(w) = \frac{1}{w}, \quad \forall w \in \mathbb{C} \setminus (-\infty, 0].$$

2.5 Harmonische Funktionen

Sei $\Omega \subset \mathbb{R}^2$ offen, $u \in C^2(\Omega; \mathbb{R})$.

Def. 2.5.1. i) u heißt harmonisch, falls

gilt
$$\Delta u := \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = 0 \quad \text{in } \Omega.$$

ii) $\Delta = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2}$ heißt Laplace-Operator.

Sei nun $f = \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}^2 = \mathbb{C}$ holomorph und von der Klasse C^2 . Mit den Cauchy-Riemann Gleichungen

$$u_x = v_y, \quad u_y = -v_x$$

aus Satz 2.2.1 erhalten wir

$$\Delta u = u_{xx} + u_{yy} = v_{yx} - v_{xy} = 0$$

und analog $\Delta v = 0$.

Def. 2.5.2. Harmonische Funktionen

$u, v \in C^2(\Omega; \mathbb{R})$ heißen konjugiert harmonisch,

falls $f = u + iv: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$ holomorph ist.

Def. 2.4.2. Seien $\Omega, \Omega' \subset \mathbb{C}$ offen.

Eine holomorphe Funktion $f: \Omega \rightarrow \Omega'$

heißt bi-holomorph, falls f bijektiv ist
mit holomorpher Umkehrfunktion $f^{-1}: \Omega' \rightarrow \Omega$.

Beisp. 2.4.2. i) Die Möbiustransformation f aus
Beisp. 2.4.1. i) ist eine bi-holomorphe Abbildung

$$f: \mathbb{C} \setminus \{-d/c\} \rightarrow \mathbb{C} \setminus \{a/c\}.$$

ii) $\exp: \Omega = \{z; |\operatorname{Im}(z)| < \pi\} \rightarrow \Omega' = \mathbb{C} \setminus (-\infty, 0]$
ist bi-holomorph.

Man kann zeigen, daß zu jeder harmonischen Funktion $u \in C^2(\Omega; \mathbb{R})$ lokal eine konjugiert harmonische Funktion existiert.

Sei z.B. $\Omega = \mathbb{B} = \mathbb{B}_{\mathbb{R}}(0) \subset \mathbb{R}^2 = \mathbb{C}$, $u \in C^2(\Omega)$ harmonisch. Für $z = x + iy \in \Omega$ setze ¹⁾

$$v(z) = \int_0^1 \left(\frac{\partial u}{\partial x}(tz) y - \frac{\partial u}{\partial y}(tz) x \right) dt.$$

Rechne

$$\begin{aligned} \frac{\partial v}{\partial x}(z) &= \int_0^1 \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2}(tz) ty - \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y}(tz) tx - \frac{\partial^2 u}{\partial y^2}(tz) \right) dt, \\ &= - \int_0^1 \frac{d}{dt} \left(t \frac{\partial u}{\partial y}(tz) \right) dt = - \frac{\partial u}{\partial y}(z); \end{aligned}$$

analog

$$\frac{\partial v}{\partial y}(z) = \frac{\partial u}{\partial x}(z),$$

und

$$\frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} = - \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y} + \frac{\partial^2 u}{\partial y \partial x} = 0.$$

Siehe Salamon, Übung 2.46.

¹⁾ Dieser Ansatz ist motiviert durch die Identität
 $v(z) - v(0) = \int_0^1 \frac{d}{dt} v(tz) dt = \int_0^1 (v_x(tz)x + v_y(tz)y) dt$, $z \in \mathbb{B}$,
 für $v \in C^1(\mathbb{B})$ und die CR-Gleichungen (2.2.1).