

{ Integrationswege,  
 Wegunabhängigkeit,  
Stammfunktionen

Alle "grundlegenden Aussagen" der FT  
 "erschließen" sich über sog. Wegintegrale (holomorpher) Funktionen.

Überleitung: Gemäß  $\mathbb{C} = \mathbb{R}^2$   
 sind Kurven in  $\mathbb{C}$  dasselbe wie  
Kurven in  $\mathbb{R}^n$  mit  $n = 2$

$\rightsquigarrow$  vgl. Kapitel 17.1, speziell Def. 17.1.1

## Notationen :

Sei  $\gamma: \mathbb{R} \supset [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$  eine Komplexe Kurve, z.B. (Kreislinie) mit

$$\gamma: [0, 2\pi] \ni t \mapsto e^{it} \in \mathbb{C}.$$

i)  $\dot{\gamma}(t)$  oder  $\gamma'(t)$  bezeichnet die Ableitung von  $\gamma$  nach dem reellen Parameter  $t$ . Schreibt man

$$\gamma(t) = \varphi(t) + i\psi(t) \stackrel{\cong}{=} \begin{pmatrix} \varphi(t) \\ \psi(t) \end{pmatrix}$$

mit reellen Funktionen

$$\varphi, \psi: [a, b] \rightarrow \mathbb{R},$$

so ist also per Def.

$$\dot{\gamma}(t) = \frac{d\gamma}{dt}(t) = \dot{\varphi}(t) + i\dot{\psi}(t) \stackrel{\cong}{=} \begin{pmatrix} \dot{\varphi}(t) \\ \dot{\psi}(t) \end{pmatrix}$$

„Tangentenvektor“

$$\underline{\text{Bsp:}} : \left\{ \begin{array}{l} \varphi(t) = \cos t, \\ \psi(t) = \sin t \end{array} \right.$$

für  $\gamma(t) = e^{it}$ . Also:

$$\gamma(t) = -\sin t + i \cos t = i e^{it}$$

ii) Sei  $U \subset \mathbb{C}$  eine gegebene Menge.

Eine komplexe Kurve

$$\gamma: [a, b] \rightarrow \underline{\underline{U}}$$

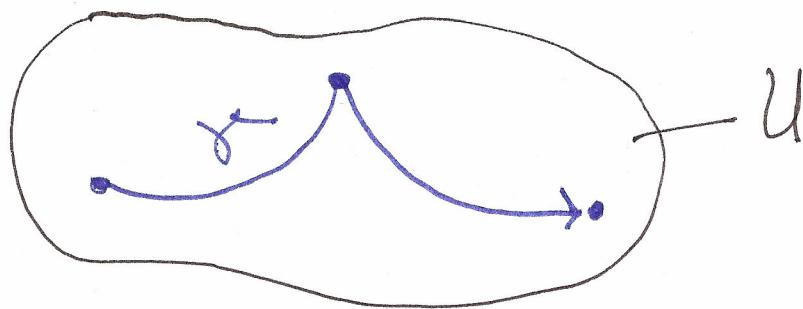
(die Kurve verläuft in  $U$ !)

heißt ein Integrationsweg in  $U$ ,

falls:  $\left\{ \begin{array}{l} \gamma \text{ stetig ist auf } [a, b] \\ \text{und} \end{array} \right.$

$\gamma'(t)$  bis auf höchstens endlich viele Ausnahmen

existiert (Bem. nach Def. 18.1.1)



iii) Für stetige Funktionen

$g: [a, b] \rightarrow \mathbb{C}$  setzen wir noch

$$\int_a^b g(t) dt := \int_a^b \operatorname{Re} g(t) dt + i \int_a^b \operatorname{Im} g(t) dt$$

(Integral  $\mathbb{C}$ -wertiger Funktionen)

□

Nun zur entscheidenden

**Definition 22.3.1:** Sei  $\gamma: [a, b] =: I \rightarrow \mathbb{C}$

→  $\mathbb{C}$  ein Integrationsweg. Ist

$$f: \gamma(I) \rightarrow \mathbb{C}$$

eine stetige Funktion, welche (zumindest)

auf der Spur  $\gamma(I)$  von  $\gamma$

definiert ist, so definiert man das

! (komplexe) Kurvenintegral von  $f$  längs  $\gamma$

durch die Formel

$$\int_{\gamma} f(z) dz := \int_a^b f(\gamma(t)) \dot{\gamma}(t) dt \quad \text{ECC}$$

o.) Analogie zum Kurvenintegral von Vektorfeldern!

Bem: 1.) Die rechte Seite ist gemäß iii)

von eben zu bilden mit

$$g: [a, b] \rightarrow \mathbb{C}, \quad g(t) := f(\gamma(t)) \dot{\gamma}(t).$$

2.) Es gilt die

$$\text{Invarianz von } \int_{\gamma} f(z) dz$$

bci orientierungserhaltenden Parameter-  
Transformationen bzw.

Vorzeichenwechsel bei Orientierungswechsel

Bei Orientierungswechsel

Beispiel P. 30

(→ vgl. Kap. 17.1)

3) Rechenregeln: wie immer gilt

$$\left| \int_{\gamma} f(z) dz \right| \leq \int_a^b |f(\gamma(t))| |\dot{\gamma}(t)| dt$$

$$\int_{\gamma} (f(z) + g(z)) dz = \int_{\gamma} f(z) dz + \int_{\gamma} g(z) dz$$

sowie ( $\lambda \in \mathbb{C}$ )

$$\int_{\gamma} (\lambda f)(z) dz = \lambda \int_{\gamma} f(z) dz.$$

(nachrechnen mit der Definition!)

Bsp. zu 2.): Sei  $\begin{cases} I = [0, 1], \\ \gamma: [0, 1] \rightarrow \mathbb{C}. \end{cases}$

Sitze z.B.  $\beta: I \rightarrow \mathbb{C}$ ,

$$\boxed{\beta(t) := \gamma(t^2)}$$

Beh.:  $\int_{\beta} f(z) dz = \int_I f(z) dz$

denn:  $\int_{\beta} f(z) dz \stackrel{Def.}{=} \int_0^1 f(\beta(t)) \dot{\beta}(t) dt$

$$= \int_0^1 (f \circ \gamma)(t^2) \circ \dot{\gamma}(t^2) dt$$

$$= \int_0^1 [(f \circ \gamma) \dot{\gamma}] (t^2) dt$$

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

↑  
Transformationsformel für

$$\int_0^1 \dots dt$$

4) Darstellung in Real- und Imaginärteil:

Sei  $\gamma(t) := \varphi(t) + i \psi(t)$ ,

$$f(z) := u(x, y) + i v(x, y)$$

$$\int_{\gamma} f(z) dz = \int_a^b [u(\varphi(t), \psi(t))$$

$$+ i v(\varphi(t), \psi(t))] [\dot{\varphi}(t) + i \dot{\psi}(t)] dt$$

$$= \int_a^b [u(\dots) \dot{\varphi}(t) - v(\dots) \dot{\psi}(t)] dt$$

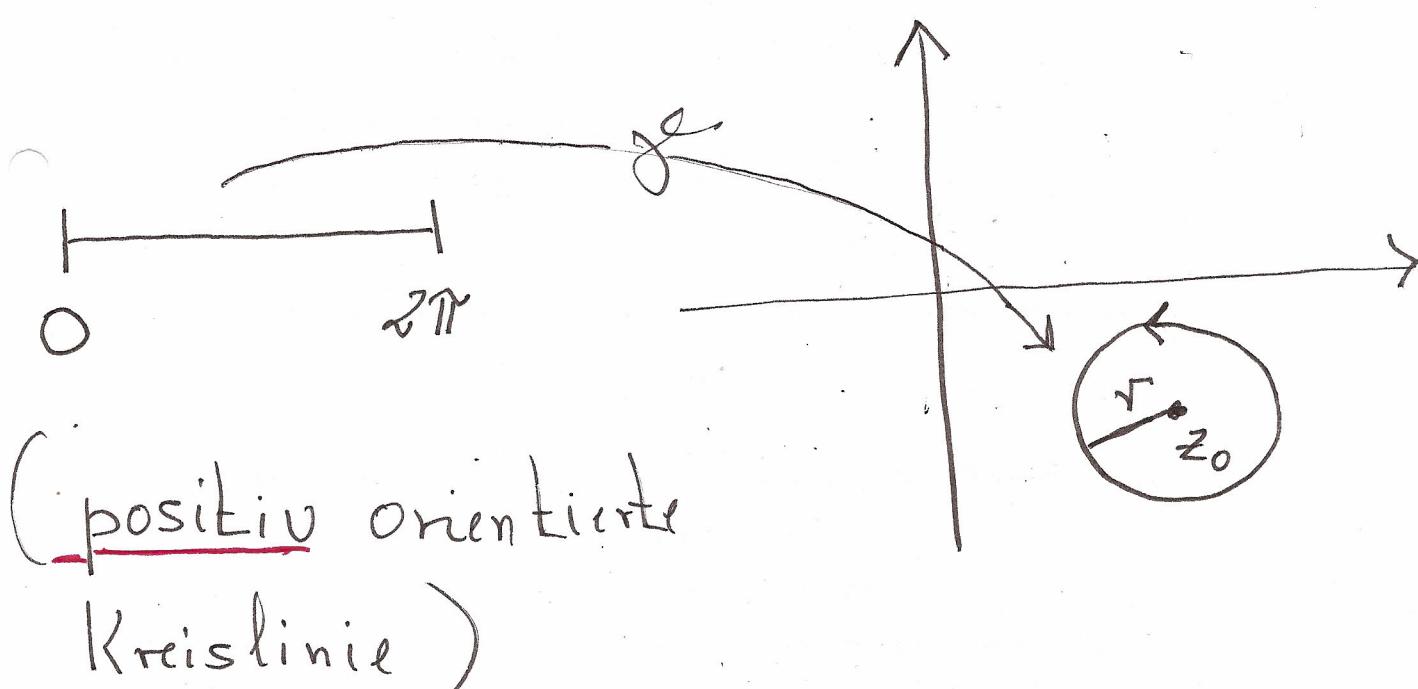
$$+ i \int_a^b [v(\dots) \dot{\varphi}(t) + u(\dots) \dot{\psi}(t)] dt$$

$$\text{mit } u(\dots) = u(\varphi(t), \psi(t)), v(\dots) = \dots$$



## Beispiele:

i) Sei  $\gamma: [0, 2\pi] \ni t \mapsto z_0 + r e^{it}$   
 mit  $r > 0$  (Radius) und  $z_0 \in \mathbb{C}$  (Mittelpunkt)



$$\boxed{\dot{\gamma}(t) = r i e^{it}} \quad \text{in Komplex-Notation}$$

fzw.  $\dot{\gamma}(t) = r(-\sin t, \cos t)$

als Vektor in  $\mathbb{R}^2$

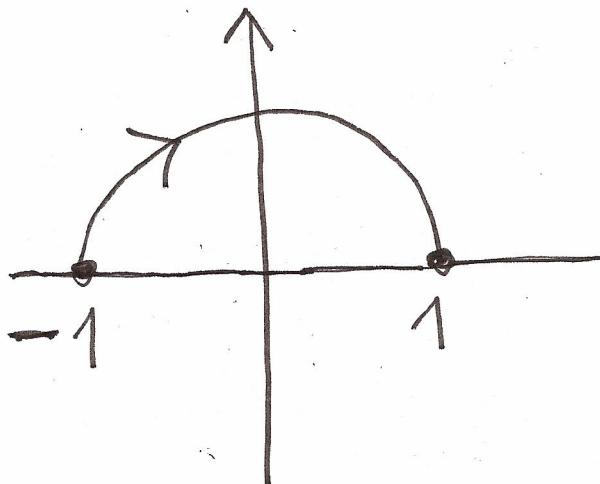
ii) Wir wollen (die nicht holomorphe Fkt.)

$$f: \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}, \quad f(z) := |z|,$$

längs verschiedener Wege integrieren:

a) Halbkreis  $\gamma$  von -1 bis 1

$$\gamma: [0, \pi] \rightarrow \mathbb{C}, \quad \gamma(t) = e^{i(\pi-t)}$$



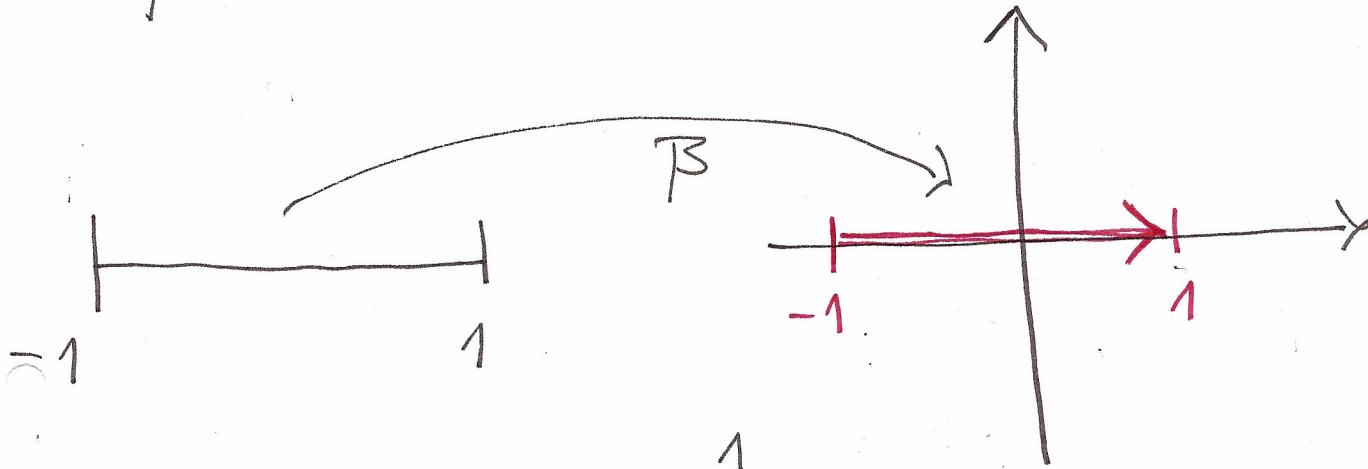
$$\int_{\gamma} |z| dz \stackrel{\text{Def.}}{=} \int_0^{\pi} \underbrace{|\gamma(t)|}_{=1} \dot{\gamma}(t) dt$$

$$= \int_0^{\pi} \dot{\gamma}(t) dt \stackrel{\text{Hauptsatz}}{=} \gamma(\pi) - \gamma(0) = 2$$

b)

Strecke  $\beta$  von -1 bis 1

$$\beta: [-1, 1] \ni t \mapsto t \in \mathbb{C}$$



$$\Rightarrow \int_{\beta} |z| dz = \int_{-1}^1 |t| dt = 1.$$

Feststellung: Die Wege  $\gamma$  und  $\beta$  haben gleiche Anfangs- und Endpunkte, die Integrale von  $z \mapsto |z|$  sind aber verschieden. M.a.W.:

!

!  $\int f(z) dz$  hängt i.a. nicht nur von Anfangs- und Endpunkt von  $\alpha$  ab.