

Funktionentheorie/Komplexe Funktionen  
TUHH  
VL 3, 20. April 2017

Möbius Transformationen

Michael Hinze

Möbius Transformationen

$$\mathbb{C} \ni z \mapsto T(z) := \frac{az+b}{cz+d} \quad \text{mit } a,b,c,d \in \mathbb{C} \text{ und } ad-bc \neq 0$$

heißt Möbius Transformation (gebrochen-rationale Funktion, falls  $c \neq 0$ )

$c=0$ : lineare Transformation

Bewertung der komplexen Zahlen eben vor " $\infty$ ":  $\mathbb{C}^* := \mathbb{C} \cup \{\infty\}$

$\infty$  heißt unendlich fester Punkt.

Sei  $R(z) = \frac{p(z)}{q(z)}$  rationale Funktion mit  $p, q$  Polynome

Ist  $p(z^*) \neq 0$  und  $q(z^*) = 0$ , so setzt  $R(z^*) := \infty$

Rechenregeln:  $a + \infty := \infty$

$a - \infty := \infty \quad \forall a \in \mathbb{C} \setminus \{0\}$

$\frac{a}{\infty} := 0 \quad \forall a \in \mathbb{C} \setminus \{0\}$

Rechenregeln von  $\mathbb{C}$   
gelten auch auf  $\mathbb{C}^*$

Konvergenz:  $\mathbb{C} \ni z_n \xrightarrow{n \rightarrow \infty} \infty : \Leftrightarrow \frac{1}{z_n} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$

Damit ist  $\mathbb{C}^*$  folgenkompat, d.h. jede Folge  $(z_n) \subset \mathbb{C}^*$  besitzt eine konvergente Teilfolge;  $\mathbb{C}^*$  ist ein-Punkt-Komplettifizierung von  $\mathbb{C}$ .

Eigenschaften der Möbius Transformationen

$$\text{i.) } T\left(-\frac{d}{c}\right) = \frac{b - \frac{ad}{c}}{0} := \infty, \quad \text{wodurch } bc-ad \neq 0$$

$$\text{i.)' } T(\infty) = \frac{a}{c}$$

ii.) Jede Möbius Transformation entspricht einer invertierbaren Matrix  $\begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$  wodurch  $ad-bc \neq 0$

iii.) Hintereinanderausführung von Möbius Transformationen

$$T(z) = \frac{az+b}{cz+d}, \quad S(z) = \frac{\alpha z + \beta}{\gamma z + \delta} \quad \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \gamma & \delta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} =$$

$$(S \circ T)(z) = \frac{(\alpha a + \beta c)z + \alpha b + \beta d}{(\gamma a + \delta c)z + \gamma b + \delta d}$$

iv.)  $T: \mathbb{C}^* \rightarrow \mathbb{C}^*$  bijektiv, wobei  $T \cong \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$

$$T^{-1}(w) = \frac{dw - b}{-cw + a}$$

Struktur der Möbius Transformation:  $T(z) = \frac{az+b}{cz+d} = \frac{a}{c} + \frac{b-a}{c} \frac{1}{cz+d}$

Komposition von

$$\text{i.) } z \mapsto z+\beta$$

Translation

$$\text{ii.) } z \mapsto \alpha z$$

Dreh-Streckung

$$\text{iii.) } z \mapsto \frac{1}{z}$$

Inversion

Fixpunkte der Möbius Transformation ;  $z_0 \stackrel{!}{=} \bar{T}(z_0)$

$$\zeta = 0 : \bar{T}(z_0) = \frac{az_0 + b}{d} \stackrel{!}{=} z_0 \Rightarrow z_0 = \frac{b}{d-a} \quad d \neq a$$

$$z_0 = \infty \quad d = a$$

$$\zeta \neq 0 : \bar{T}(z_0) = z_0 \text{ gdw } \zeta z_0^2 + (d-a)z_0 - b = 0$$

Zsg:  $\bar{T} \neq \text{id}$ . Dann hat  $\bar{T}$  genau einen oder genau zwei Fixpunkte.

Damit ergibt sich

Satz: Eine Möbius Transformation ist durch die Vorgabe der Bilder von verschiedenen Punkten eindeutig festgelegt, d.h.

$$\bar{T}_1(z_i) = \bar{T}_2(z_i) \quad i=1,2,3, \quad z_i \neq z_j \quad i,j = 1,2,3 \quad i \neq j$$

$$\rightarrow \bar{T}_1 = \bar{T}_2$$

Nachweis:  $\exists \bar{T} : \bar{T}_1 \neq \bar{T}_2$ . Setze  $S := \bar{T}_2^{-1} \circ \bar{T}_1$  Möbius Transf.

Dann  $S(z_i) = z_i \quad i=1,2,3$ , d.h.  $S$  hätte 3 Fixpunkte, muß also die Identität sein.  $\underline{\underline{z_1 \neq \bar{T}_1 \neq \bar{T}_2}}$

Zbl: Bestimme Möbius Transformation  $M$ , die  $M(z_i) = w_i \quad i=1,2,3$  bei Vorgabe von  $z_1, z_2, z_3$  und  $w_1, w_2, w_3 \in \mathbb{C}^*$  erfüllt.

Konstruktion mit Hilfe des sogenannten Doppelverhältnis

$$T(z) := \mathcal{DV}(z; z_1, z_2, z_3) := \frac{z-z_1}{z-z_3} : \frac{z_2-z_1}{z_2-z_3} \quad (\text{ist Möbius Transformation})$$

Alternativ Definition  $\tilde{\mathcal{DV}}(z; z_1, z_2, z_3) := \frac{z-z_1}{z-z_2} : \frac{z_3-z_1}{z_3-z_2}$

Es gilt für DV:

$$T(z_1) = DV(z_1; z_1, z_2, z_3) = 0$$

$$T(z_2) = DV(z_2; z_1, z_2, z_3) = 1$$

$$T(z_3) = DV(z_3; z_1, z_2, z_3) = \infty$$

Ziel:  $w = M(z)$  mit  $w_i = M(z_i)$   $i = 1, 2, 3$

Betrachte  $S(w) := DV(w; w_1, w_2, w_3)$

Dann  $S(w_1) = 0, S(w_2) = 1, S(w_3) = \infty$

Damit erfüllt  $M := S^{-1} \circ T$

$$M(z_i) = w_i \quad i = 1, 2, 3$$

Frage: Loo  $DV(w; w_1, w_2, w_3) = DV(z; z_1, z_2, z_3)$

nach  $w$  auf

Bsp:  $z_1 = 1, z_2 = i, z_3 = -1, w_1 = 1, w_2 = 0, w_3 = -1$

$$DV(w; w_1, w_2, w_3) = \frac{w-1}{w+1} : \frac{0-1}{0+i} = DV(z; z_1, z_2, z_3) = \frac{z-1}{z+i} : \frac{i-1}{i+i}$$

$$\rightarrow \omega = M(z) = \frac{z+i}{z-i}$$

### Hauptsatz für Möbius Transformationen

Möbius Transformationen führen Geraden und Kreishlinien in Geraden oder Kreishlinien über.

Nachweis: Nur für Inversion  $z \mapsto \frac{1}{z}$ , weil Transformationen und Drehstreckungen dies eh erfüllen.

Betrachte

$$K = \{ z ; \alpha z\bar{z} + \beta z + \bar{\gamma}\bar{z} + \delta = 0 \text{ mit } \alpha, \beta \in \mathbb{R}, \gamma \in \mathbb{C} \text{ mit } \gamma\bar{\gamma} > \alpha\delta \}$$

$$\text{Hew } c = c_1 + i c_2, z = x + iy \quad \text{Dann:}$$

$$\alpha = 0 : \beta z + \bar{\gamma}\bar{z} + \delta = 0 \quad \text{ist Gerade } 2(c_1 x + c_2 y) + \delta = 0$$

$$\alpha \neq 0 : K = \{ (x, y) ; (x + \frac{c_1}{\alpha})^2 + (y - \frac{c_2}{\alpha})^2 = \frac{c_1\bar{c}_1 - \delta\alpha}{\alpha^2} \}$$

Beweis:  $\omega = \frac{1}{z}$  für  $z \in K$  erfüllt

$$\alpha + \bar{\beta}\bar{w} + dw + \bar{\delta}\bar{w}w = 0 \quad \text{mit } d := \bar{\gamma}$$

dies ist Kreis- (bzw. Geraden-)gleichung

$$\underline{\text{Nachweis}}, \quad \omega\bar{\omega} \cdot 0 = \omega\bar{\omega}\alpha z\bar{z} + \omega\bar{\omega}\beta z + \omega\bar{\omega}\bar{\gamma}\bar{z} + \omega\bar{\omega}\delta$$

$$\stackrel{\omega = \frac{1}{z}}{=} \alpha + \bar{w}\beta + w\bar{\gamma} + \bar{w}w\delta \quad \text{ist Kreis- bzw. Geradengleichung.}$$

