

### BAB III

## FORMULA INTEGRAL POISSON

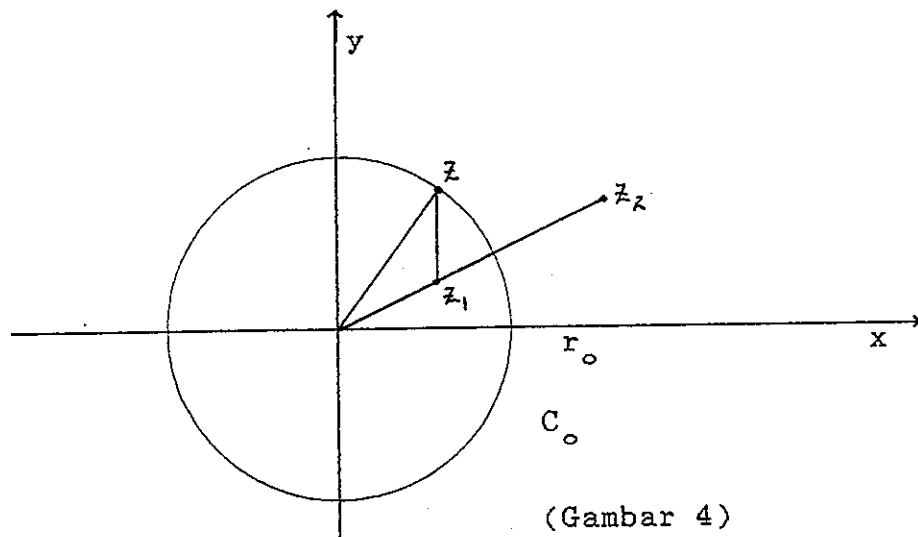
Dalam bab ini akan dibahas mengenai formula-formula integral poisson dengan domain yang dibatasi oleh lingkaran dan domain yang berbentuk setengah bidang.

#### Definisi 14

Misalkan  $C_0$  suatu lingkaran dengan persamaan  $z = r_0 e^{i\theta}$ ,  $0 \leq \theta \leq 2\pi$ . Dan  $z_1 = r e^{i\theta}$ , dengan  $0 < r < r_0$  adalah titik didalam lingkaran  $C_0$ . Titik  $z_1$  dan  $z_2$  dikatakan saling invers terhadap lingkaran  $C_0$  jika dan hanya jika

1.  $\arg z_1 = \arg z_2$

2.  $|z_1| |z_2| = r_0^2$



(Gambar 4)

Dari definisi 14 jika sifat  $|z_2| = \frac{r_0^2}{|z_1|}$  dipenuhi, maka diperoleh  $z_2 = |z_2| e^{i\theta}$

$$z_2 = \frac{r_0^2}{r} e^{i\theta} = \frac{r_0^2}{re^{-i\theta}} = \frac{r_0^2}{\bar{z}_1} = \frac{\bar{z}\bar{z}}{\bar{z}_1}$$

Jadi  $z_2 = \frac{\bar{z}\bar{z}}{\bar{z}_1}$  .....(3.1)

Misalkan  $f(z)$  analitik didalam dan pada kontur  $C_0$ . Karena  $z_2$  terletak diluar lingkaran  $C_0$ , maka harga

$$\frac{f'(z)(z-z_2) - f(z)}{(z-z_2)^2}$$

selalu ada untuk  $z$  didalam atau pada lingkaran  $C_0$ . Dengan demikian  $\frac{f(z)}{z-z_2}$  analitik didalam dan pada kontur  $C_0$ .

Sehingga menurut teorema II.6 (Cauchy-Goursat)

$$\oint_{C_0} \frac{f(z)}{z-z_2} dz = 0 \text{ .....(3.2)}$$

### III.1 FORMULA INTEGRAL POISSON UNTUK LINGKARAN

#### Teorema III.1

1. Misalkan  $f(z)$  analitik didalam dan pada lingkaran  $C_0$ , dengan persamaan  $z = r_0 e^{i\theta}$ ,  $0 \leq \theta \leq 2\pi$ . Jika  $z_1 = re^{i\theta}$ , yaitu suatu titik didalam lingkaran  $C_0$ , maka :

$$f(re^{i\theta}) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{r_0^2 - r^2}{r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2} f(r_0 e^{i\theta}) d\theta$$

2. Jika  $U(r, \theta)$  dan  $V(r, \theta)$  masing-masing adalah bagian real dan bagian imajiner dari  $f(re^{i\theta})$ , maka :

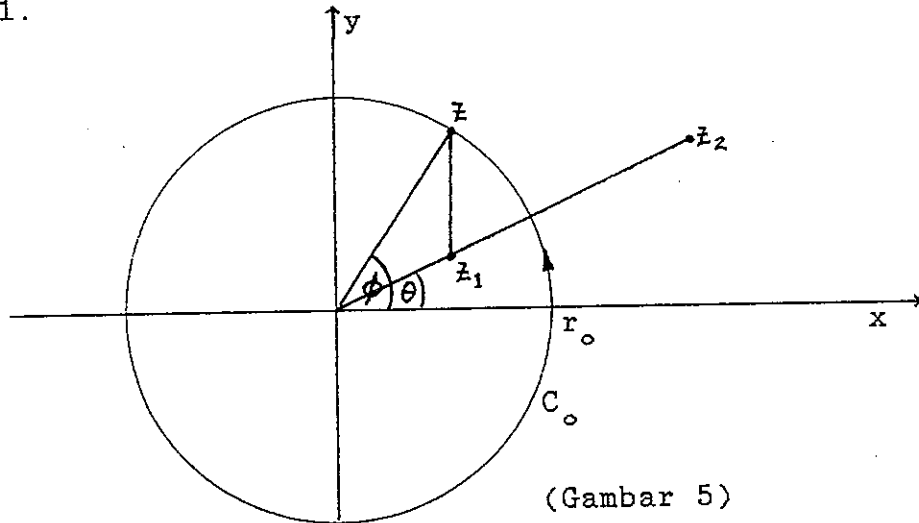
$$U(r, \theta) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{r_0^2 - r^2}{r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2} U(r_0, \theta) d\theta$$

$$V(r, \theta) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{r_0^2 - r^2}{r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \phi) + r^2} V(r_0, \phi) d\phi$$

Dan hasil-hasil ini disebut formula integral poisson untuk lingkaran.

Bukti:

1.



(Gambar 5)

Karena  $f(z)$  analitik didalam dan pada kontur tertutup  $C_0$ , maka menurut integral Cauchy  $f(z_1) = \frac{1}{2\pi i} \oint_{C_0} \frac{f(z)}{z-z_1} dz$ .

Jika persamaan ini dikurangi persamaan (3.2) maka :

$$\begin{aligned} f(z_1) &= \frac{1}{2\pi i} \oint_{C_0} \frac{f(z)}{z-z_1} dz - \frac{1}{2\pi i} \oint_{C_0} \frac{f(z)}{z-z_2} dz \\ &= \frac{1}{2\pi i} \oint_{C_0} \left[ \frac{1}{z-z_1} - \frac{1}{z-z_2} \right] f(z) dz \\ &= \frac{1}{2\pi i} \int_0^{2\pi} \left[ \frac{1}{z-z_1} - \frac{1}{z-z_2} \right] f(r_0 e^{i\theta}) i r_0 e^{i\theta} d\theta \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[ \frac{z}{z-z_1} - \frac{z}{z-z_2} \right] f(r_0 e^{i\theta}) d\theta \\
&= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[ \frac{z}{z-z_1} - \frac{z}{z-z\bar{z}/\bar{z}_1} \right] f(r_0 e^{i\theta}) d\theta \\
&= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[ \frac{z}{z-z_1} - \frac{\bar{z}_1}{\bar{z}_1-\bar{z}} \right] f(r_0 e^{i\theta}) d\theta \\
&= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[ \frac{z}{z-z_1} + \frac{\bar{z}_1}{\bar{z}-\bar{z}_1} \right] f(r_0 e^{i\theta}) d\theta \\
&= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[ \frac{z(\bar{z}-\bar{z}_1) + \bar{z}_1(z-z_1)}{(z-z_1)(\bar{z}-\bar{z}_1)} \right] f(r_0 e^{i\theta}) d\theta \\
&= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[ \frac{z\bar{z} - z_1\bar{z}_1}{(z-z_1)(\bar{z}-\bar{z}_1)} \right] f(r_0 e^{i\theta}) d\theta \\
&= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[ \frac{|z|^2 - |z_1|^2}{|z-z_1|^2} \right] f(r_0 e^{i\theta}) d\theta \\
&= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \left[ \frac{r_0^2 - r^2}{|z-z_1|^2} \right] f(r_0 e^{i\theta}) d\theta \dots\dots\dots(3.3) \\
&\hspace{20em} (0 < r < r_0)
\end{aligned}$$

Besaran  $|z-z_1|$  adalah jarak antara titik  $z$  dan  $z_1$ , dan menurut dalil cosinus, maka :

$$\begin{aligned}
|z-z_1|^2 &= |z|^2 - 2|z||z_1| \cos(\theta - \theta) + |z_1|^2 \\
&= r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2 \\
&> 0
\end{aligned}$$

Sehingga persamaan (3.3) dapat ditulis menjadi :

$$f(re^{i\theta}) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{r_0^2 - r^2}{r_0^2 - 2r_0r \cos(\theta - \vartheta) + r^2} f(r_0e^{i\vartheta}) d\vartheta$$

(r < r<sub>0</sub>)  
.....(3.4)

2. Karena  $f(re^{i\theta}) = U(r, \theta) + iV(r, \theta)$  dan

$f(r_0e^{i\vartheta}) = U(r_0, \vartheta) + iV(r_0, \vartheta)$ , dari teorema III.1.1 maka :

$$U(r, \theta) + iV(r, \theta) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{(r_0^2 - r^2)(U(r_0, \vartheta) + iV(r_0, \vartheta))}{r_0^2 - 2r_0r \cos(\theta - \vartheta) + r^2} d\vartheta$$

$$= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{(r_0^2 - r^2) U(r_0, \vartheta)}{r_0^2 - 2r_0r \cos(\theta - \vartheta) + r^2} d\vartheta$$

$$+ \frac{i}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{(r_0^2 - r^2) V(r_0, \vartheta)}{r_0^2 - 2r_0r \cos(\theta - \vartheta) + r^2} d\vartheta$$

atau

$$U(r, \theta) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{(r_0^2 - r^2) U(r_0, \vartheta)}{r_0^2 - 2r_0r \cos(\theta - \vartheta) + r^2} d\vartheta \dots(3.5)$$

(r < r<sub>0</sub>)

$$V(r, \theta) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \frac{(r_0^2 - r^2) V(r_0, \vartheta)}{r_0^2 - 2r_0r \cos(\theta - \vartheta) + r^2} d\vartheta \dots(3.6)$$

(r < r<sub>0</sub>)

Persamaan (3.5) dan (3.6) merupakan formula integral poisson untuk fungsi harmonis  $U(r, \theta)$  dan  $V(r, \theta)$  dalam lingkaran  $r=r_0$

$$\text{Fungsi } P(r_0, r, \theta - \vartheta) = \frac{r_0^2 - r^2}{r_0^2 - 2r_0r \cos(\theta - \vartheta) + r^2} \dots(3.7)$$

dikenal sebagai "Kernel Poisson" dari suatu transformasi integral dari  $f(r_0e^{i\vartheta})$  dan merupakan fungsi berharga

real, yang mempunyai periode  $2\pi$  dan bila  $r=0$  maka  $P(r_0, r, \theta - \theta) = 1$ . Fungsi  $P(r_0, r, \theta - \theta)$  adalah fungsi harmonis dari  $r$  dan  $\theta$  dalam  $C_0$  dan selalu bernilai positif.

Karena  $\frac{z_1}{z-z_1}$  dan kompleks konyugate  $\frac{\bar{z}_1}{\bar{z}-\bar{z}_1}$  mempunyai

bagian real yang sama, maka :

$$\begin{aligned}
 P(r_0, r, \theta - \theta) &= \operatorname{Re} \left[ \frac{z}{z-z_1} + \frac{\bar{z}_1}{\bar{z}-\bar{z}_1} \right] \\
 &= \operatorname{Re} \left[ \frac{z}{z-z_1} \right] + \operatorname{Re} \left[ \frac{\bar{z}_1}{\bar{z}-\bar{z}_1} \right] \\
 &= \operatorname{Re} \left[ \frac{z}{z-z_1} \right] + \operatorname{Re} \left[ \frac{z_1}{z-z_1} \right] \\
 &= \operatorname{Re} \left[ \frac{z}{z-z_1} + \frac{z_1}{z-z_1} \right] \\
 &= \operatorname{Re} \left[ \frac{z+z_1}{z-z_1} \right] \dots\dots\dots(3.8)
 \end{aligned}$$

Selanjutnya formula integral poisson untuk lingkaran dapat ditulis sebagai

$$\left. \begin{aligned}
 f(re^{i\theta}) &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} P(r_0, r, \theta - \theta) f(r_0 e^{i\theta}) d\theta \\
 U(r, \theta) &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} P(r_0, r, \theta - \theta) U(r_0, \theta) d\theta \\
 &\quad (r < r_0) \\
 V(r, \theta) &= \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} P(r_0, r, \theta - \theta) V(r_0, \theta) d\theta \\
 &\quad (r < r_0)
 \end{aligned} \right\} \dots\dots(3.9)$$

Fungsi  $P(r_0, r, \theta - \theta)$  adalah harmonis dapat ditunjukkan dengan dipenuhinya persamaan differensial laplace dalam koordinat polar, atau :

$$\frac{\partial^2 P}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial P}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 P}{\partial \theta^2} = 0$$

$$\text{Dari } P(r_0, r, \theta - \theta) = \frac{r_0^2 - r^2}{r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2}$$

$$\frac{\partial P}{\partial r} = \frac{-2r(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2) - (r_0^2 - r^2)(-2r_0 \cos(\theta - \theta) + 2r)}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^2}$$

$$= \frac{-4rr_0^2 + 2r_0 r^2 \cos(\theta - \theta) + 2r_0^3 \cos(\theta - \theta)}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^2}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 P}{\partial r^2} &= \frac{(-4r_0^2 + 4r_0 r \cos(\theta - \theta))(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^2}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^4} \\ &\quad - \frac{(-4rr_0^2 + 2r_0 r^2 \cos(\theta - \theta) + 2r_0^3 \cos(\theta - \theta))}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^2} \\ &\quad * \frac{2(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)(-2r_0 \cos(\theta - \theta) + 2r)}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^4} \end{aligned}$$

$$= \frac{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)(A - B)}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^4}$$

$$\begin{aligned} A &= (-4r_0^2 + 4r_0 r \cos(\theta - \theta))(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2) \\ &= -4r_0^4 - 4r_0^2 r^2 + 4(3r_0^3 r + r_0 r^3) \cos(\theta - \theta) - 8r_0^2 r^2 \cos^2(\theta - \theta) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} B &= (-4rr_0^2 + 2r_0 r^2 \cos(\theta - \theta) + 2r_0^3 \cos(\theta - \theta)) \\ &\quad * 2(-2r_0 \cos(\theta - \theta) + 2r) \\ &= 8(3r_0^3 r + r_0 r^3) \cos(\theta - \theta) - (8r_0^2 r^2 + 8r_0^4) \cos^2(\theta - \theta) - 16r_0^2 r^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} A - B &= -4r_0^4 - 4r_0^2 r^2 + 4(3r_0^3 r + r_0 r^3) \cos(\theta - \theta) - 8r_0^2 r^2 \cos^2(\theta - \theta) \\ &\quad - 8(3r_0^3 r + r_0 r^3) \cos(\theta - \theta) + (8r_0^2 r^2 + 8r_0^4) \cos^2(\theta - \theta) + 16r_0^2 r^2 \\ &= -4r_0^4 + 12r_0^2 r^2 - 4(3r_0^3 r + r_0 r^3) \cos(\theta - \theta) + 8r_0^4 \cos^2(\theta - \theta) \end{aligned}$$

$$\frac{\partial^2 P}{\partial r^2} = \frac{-4r_0^4 + 12r_0^2 r^2 - 4(3r_0^3 r + r_0 r^3) \cos(\theta - \theta) + 8r_0^4 \cos^2(\theta - \theta)}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^3}$$

$$\frac{\partial P}{\partial \theta} = \frac{(r_0^2 - r^2) 2r_0 r \sin(\theta - \theta)}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^2}$$

$$\frac{\partial^2 P}{\partial \theta^2} = \frac{-(r_0^2 - r^2) 2r_0 r \cos(\theta - \theta) (r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^2 + (r_0^2 - r^2) 2r_0 r \sin(\theta - \theta) 2 (r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2) 2r_0 r \sin(\theta - \theta)}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^4}$$

$$= \frac{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2) (-C + D)}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^4}$$

$$\begin{aligned} C &= (r_0^2 - r^2) 2r_0 r \cos(\theta - \theta) (r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2) \\ &= (r_0^2 - r^2) (2r_0^3 r \cos(\theta - \theta) - 4r_0^2 r^2 \cos^2(\theta - \theta) + 2r_0 r^3 \cos(\theta - \theta)) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} D &= (r_0^2 - r^2) 2r_0 r \sin(\theta - \theta) 4r_0 r \sin(\theta - \theta) \\ &= (r_0^2 - r^2) 8r_0^2 r^2 \sin^2(\theta - \theta) \\ &= (r_0^2 - r^2) 8r_0^2 r^2 (1 - \cos^2(\theta - \theta)) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} -C + D &= (r_0^2 - r^2) (-2r_0^3 r \cos(\theta - \theta) - 4r_0^2 r^2 \cos^2(\theta - \theta) \\ &\quad - 2r_0 r^3 \cos(\theta - \theta) + 8r_0^2 r^2) \end{aligned}$$

$$\frac{\partial^2 P}{\partial \theta^2} = \frac{(r_0^2 - r^2) (-2r_0^3 r \cos(\theta - \theta) - 4r_0^2 r^2 \cos^2(\theta - \theta) - 2r_0 r^3 \cos(\theta - \theta) + 8r_0^2 r^2)}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^3}$$

$$\begin{aligned} &-2r_0^5 r \cos(\theta - \theta) - 4r_0^4 r^2 \cos^2(\theta - \theta) - 2r_0^3 r^3 \cos(\theta - \theta) + 8r_0^4 r^2 \\ &+ r^2 (2r_0^3 r \cos(\theta - \theta) + 4r_0^2 r^2 \cos^2(\theta - \theta) \\ &+ 2r_0 r^3 \cos(\theta - \theta) - 8r_0^2 r^2) \end{aligned}$$

$$\frac{\partial^2 P}{\partial \theta^2} = \frac{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^3}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta - \theta) + r^2)^3}$$



$$\begin{aligned} & -2r_0^5 \cos(\theta-\epsilon)/r - 4r_0^4 \cos^2(\theta-\epsilon) - 2r_0^3 r^3 \cos(\theta-\epsilon) \\ & + 8r_0^4 + 2r_0^3 r \cos(\theta-\epsilon) + 4r_0^2 r^2 \cos^2(\theta-\epsilon) \\ \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 P}{\partial \epsilon^2} &= \frac{+2r_0 r^3 \cos(\theta-\epsilon) - 8r_0^2 r^2}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta-\epsilon) + r^2)^3} \end{aligned}$$

$$\frac{1}{r} \frac{\partial P}{\partial r} = \frac{1}{r} \frac{T}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta-\epsilon) + r^2)^3}$$

$$\begin{aligned} T &= ( -4rr_0^2 + 2r_0 r^2 \cos(\theta-\epsilon) + 2r_0^3 \cos(\theta-\epsilon) ) \\ & * ( r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta-\epsilon) + r^2 ) \\ &= r( -4r_0^4 + (12r_0^3 r + 2r_0 r^3) \cos(\theta-\epsilon) - (4r_0^2 r^2 + 4r_0^4) \cos^2(\theta-\epsilon) \\ & \quad - 4r_0^2 r^2 ) + 2r_0^5 \cos(\theta-\epsilon) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & -4r_0^4 + (12r_0^3 r + 2r_0 r^3) \cos(\theta-\epsilon) - (4r_0^2 r^2 + 4r_0^4) \cos^2(\theta-\epsilon) \\ \frac{1}{r} \frac{\partial P}{\partial r} &= \frac{-4r_0^2 r^2 + 2r_0^5 \cos(\theta-\epsilon) / r}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta-\epsilon) + r^2)^3} \end{aligned}$$

$$\text{Jadi : } \frac{\partial^2 P}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial P}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 P}{\partial \epsilon^2}$$

$$\begin{aligned} & -4r_0^4 + 12r_0^2 r^2 - 4(3r_0^3 r + r_0 r^3) \cos(\theta-\epsilon) + 8r_0^4 \cos^2(\theta-\epsilon) \\ & -4r_0^4 + (12r_0^3 r + 2r_0 r^3) \cos(\theta-\epsilon) - (4r_0^2 r^2 + 4r_0^4) \cos^2(\theta-\epsilon) \\ & -4r_0^2 r^2 + 2r_0^5 \cos(\theta-\epsilon) / r - 2r_0^5 \cos(\theta-\epsilon) / r \\ & - 4r_0^4 \cos^2(\theta-\epsilon) - 2r_0^3 r^3 \cos(\theta-\epsilon) + 8r_0^4 + 2r_0^3 r \cos(\theta-\epsilon) \\ & + 4r_0^2 r^2 \cos^2(\theta-\epsilon) + 2r_0 r^3 \cos(\theta-\epsilon) - 8r_0^2 r^2 \\ &= \frac{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta-\epsilon) + r^2)^3}{(r_0^2 - 2r_0 r \cos(\theta-\epsilon) + r^2)^3} \\ &= 0 \end{aligned}$$

### III. FORMULA INTEGRAL POISSON UNTUK SETENGAH BIDANG

#### Teorema III.2

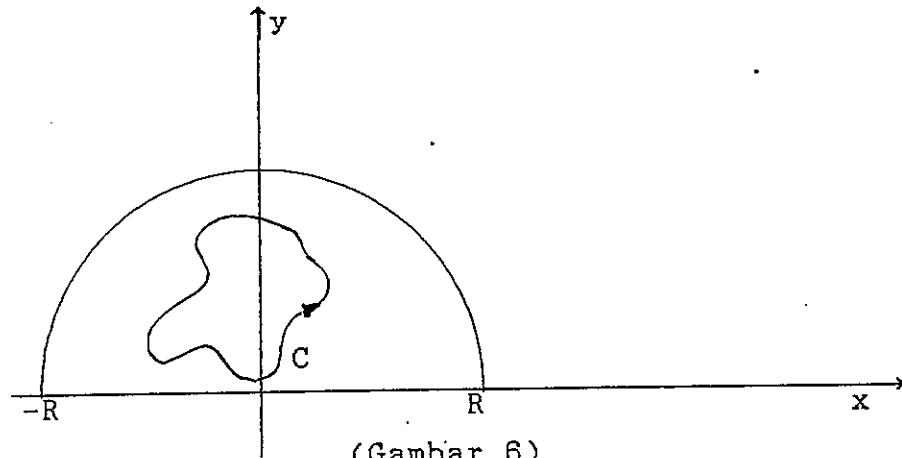
Bila fungsi  $f(z)$  analitik di dalam dan pada kontur tertutup sederhana  $C$ , yang terletak didalam bidang  $\text{Im } z \geq 0$ , maka terdapat konstanta positif  $a$  dan  $M$  sedemikian hingga  $f(z)$  memenuhi sifat :

$$|z^a f(z)| < M \dots (3.10)$$

dengan  $z$  merupakan titik didalam atau pada kontur tertutup sederhana  $C$ .

#### Bukti :

Fungsi  $f(z)$  analitik di dalam dan pada kontur tertutup  $C$ , maka fungsi  $f(z)$  kontinu di dalam dan pada kontur tertutup  $C$ . Jadi berdasarkan teorema modulus maximum, maka  $|f(z)|$  mencapai atau mempunyai nilai maximum pada kontur  $C$ . Apabila harga maximum dari  $f(z)$  adalah  $M_1$ , maka untuk suatu bilangan real positif  $M_2$  dengan sifat  $M_1 < M_2$  akan berlaku  $|f(z)| < M_2$  untuk setiap  $z$  di dalam dan pada kontur  $C$ . Misalkan setengah lingkaran atas dengan jari-jari  $R$ , menutupi seluruh kontur  $C$ ,



(Gambar 6)

(setengah lingkaran atas dengan pusat pada titik asal dan melingkungi atau menutupi seluruh kontur  $C$  seperti diatas selalu dapat dibentuk), sehingga untuk setiap  $z$  di dalam dan pada kontur  $C$  akan berlaku  $|z| < R$ .

Dan dari pernyataan tersebut :

1. Untuk setiap konstanta positif  $a$ , maka :

$$\begin{aligned} |z^a f(z)| &= |z^a| |f(z)| \\ &= |z|^a |f(z)| \\ &< R^a M_2 \end{aligned}$$

dengan demikian apabila diambil  $M = R^a M_2$ , berarti terdapat pula  $M$  dengan sifat  $|z^a f(z)| < M$ .

$$\begin{aligned} 2. |z^a f(z)| &= |z^a| |f(z)| \\ &= |z|^a |f(z)| \\ &< |z|^a M_2 \end{aligned}$$

Bila ada  $M$ , yaitu terdapat bilangan real  $p > 0$  sedemikian sehingga  $M = R^p M_2$ , dan karena  $|z| < R$ , maka  $|z|^a M_2 < R^p M_2$  atau  $|z|^a < R^p$  selalu dapat dipenuhi untuk  $0 < a \leq p$ , yang berarti terdapat konstanta positif  $a$  sedemikian sehingga  $|z^a f(z)| < M$

**Theorema III.3**

1. Misalkan  $f(z)$  analitik di dalam bidang  $\text{Im } z \geq 0$  dan misalkan  $z=x+iy$  adalah suatu titik pada bidang  $\text{Im } z \geq 0$  maka

$$f(z) = \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{Y f(t)}{(t-x)^2 + Y^2} dt$$

(t real)

2. Jika  $U(x,y)$  dan  $V(x,y)$  masing-masing bagian real dan bagian imajiner dari  $f(z)$ , maka

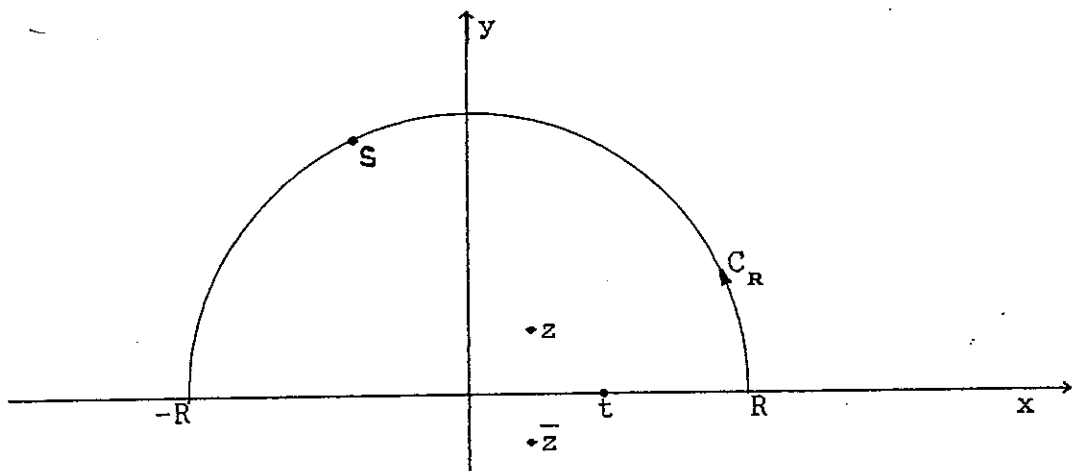
$$U(x,y) = \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{Y U(t,0)}{(t-x)^2 + Y^2} dt$$

(t real)

$$V(x,y) = \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{Y V(t,0)}{(t-x)^2 + Y^2} dt$$

(t real)

Bukti :



(Gambar 7)

1. Misalkan kontur  $C_R$ , menyatakan setengah lingkaran berjari-jari  $R$ , berpusat pada titik asal, yang berorientasi positif dan terletak pada bidang  $\text{Im } z \geq 0$ . Titik  $z$  terletak di

atas sumbu real, dengan  $|z| < R$  dan  $t$  pada sumbu real, serta  $s$  pada  $C_R$ . Menurut teorema II.7, maka

$$f(z) = \frac{1}{2\pi i} \int_C \frac{f(s)}{s-z} ds \dots\dots(3.11)$$

dimana kontur tertutup  $C$  terdiri dari sumbu real dari  $-R$  sampai  $R$  dan kontur  $C_R$  (setengah lingkaran). Sehingga

$$f(z) = \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \frac{f(s)}{s-z} ds + \frac{1}{2\pi i} \int_{-R}^R \frac{f(t)}{t-z} dt$$

Karena  $\bar{z}$  berada di luar kontur  $C$ , maka  $f(s)/(s-\bar{z})$  analitik di dalam dan pada kontur  $C$ . Sehingga menurut teorema II.6 (Cauchy Gourzat), maka

$$\int_C \frac{f(s)}{s-\bar{z}} ds = 0$$

atau

$$\begin{aligned} \frac{1}{2\pi i} \int_C \frac{f(s)}{s-\bar{z}} ds &= \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \frac{f(s)}{s-\bar{z}} ds + \frac{1}{2\pi i} \int_{-R}^R \frac{f(t)}{t-\bar{z}} dt \\ &= 0 \dots\dots\dots (3.12) \end{aligned}$$

Bila persamaan (3.11) dikurangi dengan persamaan (3.12), maka :

$$\begin{aligned} f(z) &= \frac{1}{2\pi i} \int_C \frac{f(s)}{s-z} ds - \frac{1}{2\pi i} \int_C \frac{f(s)}{s-\bar{z}} ds \\ &= \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \frac{f(s)}{s-z} ds + \frac{1}{2\pi i} \int_{-R}^R \frac{f(t)}{t-z} dt - \\ &\quad \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \frac{f(s)}{s-\bar{z}} ds - \frac{1}{2\pi i} \int_{-R}^R \frac{f(t)}{t-\bar{z}} dt \\ &= \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \left[ \frac{f(s)}{s-z} - \frac{f(s)}{s-\bar{z}} \right] ds + \frac{1}{2\pi i} \int_{-R}^R \left[ \frac{f(t)}{t-z} - \frac{f(t)}{t-\bar{z}} \right] dt \\ &= \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \frac{s-\bar{z}-s+z}{(s-z)(s-\bar{z})} f(s) ds + \frac{1}{2\pi i} \int_{-R}^R \frac{t-\bar{z}-t+z}{(t-z)(t-\bar{z})} f(t) dt \end{aligned}$$

$$= \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \frac{z-\bar{z}}{(s-z)(s-\bar{z})} f(s) ds + \frac{1}{2\pi i} \int_{-R}^R \frac{z-\bar{z}}{(t-z)(t-\bar{z})} f(t) dt$$

.....(3.13)

Apabila

$$p(z) = \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \frac{z-\bar{z}}{(s-z)(s-\bar{z})} f(s) ds$$

yaitu suku pertama dari ruas kanan dari persamaan (3.13), maka  $p(z)$  dapat ditulis sebagai

$$p(z) = \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \frac{1}{(s-z)} f(s) ds - \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \frac{1}{(s-\bar{z})} f(s) ds$$

karena  $f(z)$  analitik didalam bidang  $\text{Im } z > 0$ , maka otomatis  $f(z)$  analitik didalam dan pada kontur tertutup  $C$ . Sehingga berdasarkan teorema III.2 terdapat konstanta positif  $a$  dan  $M$  sedemikian sehingga:

$$|s^a f(s)| < M \text{ atau } |f(s)| < \frac{M}{R^a}$$

Karena  $|s-z|$  dan  $|s-\bar{z}|$  selalu positif, maka dapat ditemukan bilangan real positif  $m_1$  dan  $m_2$  sedemikian hingga  $|s-z| > m_1 R$  dan  $|s-\bar{z}| > m_2 R$ . Misalkan  $s = Re^{i\theta}$ , maka  $ds = iRe^{i\theta} d\theta$ . Dengan demikian

$$\begin{aligned} |p(z)| &= \left| \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \frac{1}{(s-z)} f(s) ds - \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \frac{1}{(s-\bar{z})} f(s) ds \right| \\ &= \left| \frac{1}{2\pi i} \int_0^\pi \frac{f(s) i R e^{i\theta}}{(s-z)} d\theta - \frac{1}{2\pi i} \int_0^\pi \frac{f(s) i R e^{i\theta}}{(s-\bar{z})} d\theta \right| \\ &\leq \frac{1}{2\pi} \left| \int_0^\pi \frac{f(s) R e^{i\theta}}{(s-z)} d\theta \right| + \frac{1}{2\pi} \left| \int_0^\pi \frac{f(s) R e^{i\theta}}{(s-\bar{z})} d\theta \right| \\ &\leq \frac{1}{2\pi} \int_0^\pi \frac{|f(s)| |R e^{i\theta}|}{|s-z|} d\theta + \frac{1}{2\pi} \int_0^\pi \frac{|f(s)| |R e^{i\theta}|}{|s-\bar{z}|} d\theta \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
&< \frac{1}{2\pi} \frac{MR}{R^{\alpha} m_1 R} \int_0^{\pi} d\theta + \frac{1}{2\pi} \frac{MR}{R^{\alpha} m_2 R} \int_0^{\pi} d\theta \\
&= \frac{M}{2m_1 R^{\alpha}} + \frac{M}{2m_2 R^{\alpha}} \\
&= \frac{M (m_1 + m_2)}{2m_1 m_2 R^{\alpha}}
\end{aligned}$$

Untuk  $R \rightarrow \infty$ , maka  $|p(z)| = 0$ . Jadi untuk  $R \rightarrow \infty$ ,

$$p(z) = \frac{1}{2\pi i} \int_{C_R} \frac{z - \bar{z}}{(s-z)(s-\bar{z})} f(s) ds = 0$$

sehingga persamaan (3.13) berubah menjadi

$$\begin{aligned}
f(z) &= \frac{1}{2\pi i} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{z - \bar{z}}{(t-z)(t-\bar{z})} f(t) dt, \quad \text{Im } z \geq 0 \\
&= \frac{1}{2\pi i} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{(x+iy) - (x-iy)}{|t - (x+iy)|^2} f(t) dt \\
&= \frac{1}{2\pi i} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{2iy}{(t-x)^2 + y^2} f(t) dt \\
&= \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{y}{(t-x)^2 + y^2} f(t) dt, \quad \dots (3.14) \\
&\quad (y > 0)
\end{aligned}$$

2. Jika fungsi-fungsi harmonis  $U(x,y)$  dan  $V(x,y)$  digambarkan pada bidang  $\text{Im } z \geq 0$  dan jika diberikan nilai-nilai batas dari  $U(x,y)$  dan  $V(x,y)$ , maka

$$f(z) = f(x+iy) = U(x,y) + iV(x,y)$$

$$f(t) = U(t,0) + iV(t,0), \quad t \text{ real}$$

$$f(z) = \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{y(U(t,0) + iV(t,0))}{(t-x)^2 + y^2} dt$$

$$= \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{yU(t,0)}{(t-x)^2+y^2} dt + \frac{i}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{yV(t,0)}{(t-x)^2+y^2} dt$$

atau

$$\left. \begin{aligned} U(x,y) &= \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{yU(t,0)}{(t-x)^2+y^2} dt \\ V(x,y) &= \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{yV(t,0)}{(t-x)^2+y^2} dt \end{aligned} \right\} \dots\dots(3.15)$$

Persamaan (3.15) disebut formula integral poisson untuk fungsi harmonis  $U(x,y)$  dan  $V(x,y)$  dengan domain yang berbentuk setengah bidang.