

P₁

Tenemos $f(z) = u(r, \theta) + i v(r, \theta) = u(x, y) + i v(x, y)$ (*)

Expresando en forma polar z :

$$z = re^{i\theta} = r(\cos\theta + i\sin\theta) = \underbrace{r\cos\theta}_{x(r, \theta)} + i \underbrace{r\sin\theta}_{y(r, \theta)}$$

Expresando u y v en coordenadas polares:

$$\begin{aligned} u(x, y) &= u(x(r, \theta), y(r, \theta)) \\ &= u(r\cos\theta, r\sin\theta) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} v(x, y) &= v(x(r, \theta), y(r, \theta)) \\ &= v(r\cos\theta, r\sin\theta) \end{aligned}$$

Ahora de (*):

$$u(r, \theta) = u(x, y) = u(r\cos\theta, r\sin\theta)$$

$$v(r, \theta) = v(x, y) = v(r\cos\theta, r\sin\theta)$$

¿Qué sabemos? Si $f(z) = u(x, y) + i v(x, y)$ con $z = x + yi$, es holomorfa en $\Omega \Rightarrow$ se cumplen las ecuaciones de Cauchy-Riemann

$$\boxed{\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}}$$

$$\boxed{\frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x}}$$

$$\bullet \frac{\partial u}{\partial r} = \frac{\partial u}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial r} + \frac{\partial u}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial r} = \frac{\partial u}{\partial x} \underbrace{\frac{\partial}{\partial r}(r\cos\theta)}_{\cos\theta} + \frac{\partial u}{\partial y} \underbrace{\frac{\partial}{\partial r}(r\sin\theta)}_{\sin\theta}$$

$$\Rightarrow \underline{\frac{\partial u}{\partial r} = \frac{\partial u}{\partial x} \cos\theta + \frac{\partial u}{\partial y} \sin\theta} \quad (1)$$

$$\bullet \frac{\partial v}{\partial \theta} = \frac{\partial v}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \theta} + \frac{\partial v}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial \theta} = \underbrace{\frac{\partial v}{\partial x}(-r\sin\theta)}_{-\frac{\partial u}{\partial y} \text{ por CR}} + \underbrace{\frac{\partial v}{\partial y}(r\cos\theta)}_{\frac{\partial u}{\partial x}}$$

$$\Rightarrow \frac{\partial v}{\partial \theta} = \frac{\partial u}{\partial y}(r\sin\theta) + \frac{\partial u}{\partial x}(r\cos\theta)$$

$$= r \left(\frac{\partial u}{\partial x} \cos\theta + \frac{\partial u}{\partial y} \sin\theta \right)$$

$$\stackrel{=}{=} \frac{\partial u}{\partial r} \text{ por (1)}$$

$$\therefore \boxed{\frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta} = \frac{\partial u}{\partial r}}$$

Ahora la otra condición:

$$\bullet \frac{\partial v}{\partial r} = \frac{\partial v}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial r} + \frac{\partial v}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial r} = \frac{\partial v}{\partial x} \cos \theta + \frac{\partial v}{\partial y} \sin \theta$$

$$\Rightarrow \frac{\partial v}{\partial r} = \frac{\partial v}{\partial x} \cos \theta + \frac{\partial v}{\partial y} \sin \theta \quad (2)$$

$$\begin{aligned} \bullet \frac{\partial u}{\partial \theta} &= \frac{\partial u}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \theta} + \frac{\partial u}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial \theta} = \underbrace{\frac{\partial u}{\partial x}}_{\frac{\partial v}{\partial y}} (-r \sin \theta) + \underbrace{\frac{\partial u}{\partial y}}_{-\frac{\partial v}{\partial x}} (r \cos \theta) \\ &= -r \left(\frac{\partial v}{\partial y} \sin \theta + \frac{\partial v}{\partial x} \cos \theta \right) \\ &\quad \underbrace{\hspace{10em}}_{\frac{\partial v}{\partial r}} \end{aligned}$$

$$\therefore \frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \theta} = - \frac{\partial v}{\partial r}$$

P2

a) $f: \Omega \rightarrow \mathbb{C}$.

Pda f y $\bar{f}$ holomorfas $\Rightarrow f$ es cte

$$f = u(x, y) + i v(x, y) \quad / \quad (u, v): \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\bar{f} = u(x, y) - i v(x, y) = u(x, y) + i \tilde{v}(x, y)$$

$$\tilde{v} = -v$$

Recordamos que:

f holomorfa $\Rightarrow f$ satisface C-R

Veamos C-R para f y $\bar{f}$

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y} \quad (1)$$

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial \tilde{v}}{\partial y} = - \frac{\partial v}{\partial y} \quad (2)$$

$$\frac{\partial u}{\partial y} = - \frac{\partial v}{\partial x} \quad (3)$$

$$\frac{\partial u}{\partial y} = - \frac{\partial \tilde{v}}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial x} \quad (4)$$

Iguando (1) y (2):

$$\begin{aligned} \overset{(1)}{\downarrow} \frac{\partial u}{\partial x} &= \overset{(2)}{\downarrow} \frac{\partial v}{\partial y} = - \frac{\partial v}{\partial y} \\ 2 \frac{\partial v}{\partial y} &= 0 \quad \int dy \Rightarrow v(x, y) = c_1(x) \end{aligned}$$

A diferencia de las EDOs (1 var.) al integrar una parcial las ctes dependen de la otra variable

Usando esto en (3) y (4)

$$\frac{\partial v}{\partial y} \overset{(3)}{=} -\frac{\partial v}{\partial x} \overset{(4)}{=} \frac{\partial v}{\partial x} \Rightarrow 2 \frac{\partial v}{\partial x} = 0$$
$$2C_1'(x) = 0$$
$$C_1 \equiv k_1 \in \mathbb{R}$$

$$\Rightarrow v(x, y) = k_1 \in \mathbb{R}$$

Ahora falta $u(x, y)$. Volviendo a las eecs:

$$\frac{\partial v}{\partial y} \overset{(1)}{=} \frac{\partial u}{\partial x} = -\frac{\partial u}{\partial x}$$

$$\Rightarrow \cancel{2} \frac{\partial u}{\partial x} = 0 \xRightarrow{\int dx} u(x, y) = C_2(y)$$

Usando esto en (3) y (4):

$$\frac{\partial v}{\partial x} \overset{(3)}{=} -\frac{\partial u}{\partial y} \overset{(4)}{=} \frac{\partial u}{\partial y}$$

$$\Rightarrow \cancel{2} \frac{\partial u}{\partial y} = 0$$
$$C_2'(y) = 0$$
$$C_2 = k_2 \in \mathbb{R}$$

Concluimos que $f = u + iv = k_2 + ik_1 = \text{cte}$

b) Sea $u(x, y) = g(x+y) \quad \forall (x, y) \in \mathbb{R}^2$

$g: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ suficientemente derivable

¿Qué tipo de función g puede ser la parte real de una función f holomorfa?

f debe cumplir C-R si es holomorfa ($f = u(x, y) + iv(x, y)$)

Claim f holomorfa $\Rightarrow$ se cumple C-R (de acá en adelante ocuparé sub-índices para las derivadas ej: $\frac{\partial}{\partial x} u = u_x$)

$$u_x = v_y \xRightarrow{\frac{\partial}{\partial x}} u_{xx} = v_{yx}$$

$$u_y = -v_x \xRightarrow{\frac{\partial}{\partial y}} u_{yy} = -v_{xy} = -v_{yx}$$

$$\frac{\partial}{\partial x \partial y} () = \frac{\partial}{\partial y \partial x} ()$$

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

Analogamente para v :

$$\begin{aligned} u_x = v_y & \xRightarrow{\frac{\partial}{\partial y}} u_{xy} = v_{yy} \\ u_y = -v_x & \xRightarrow{\frac{\partial}{\partial x}} -u_{yx} = v_{xx} \end{aligned}$$

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

Se dicen que u y v son armónicas ($\Delta(\cdot) = 0$) para cualquier f holomorfa

$$u(x, y) = g(x+iy)$$

$$\textcircled{1} \quad \begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial x} &= g'(x+iy) \frac{\partial(x+iy)}{\partial x} \Rightarrow \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = u_{xx} = g''(x+iy) \\ &= g'(x+iy) \end{aligned}$$

$$\textcircled{2} \quad \begin{aligned} \frac{\partial u}{\partial y} &= g'(x+iy) \frac{\partial(x+iy)}{\partial y} \Rightarrow \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = u_{yy} = g''(x+iy) \\ u_y &= g'(x+iy) \end{aligned}$$

$$\textcircled{1} + \textcircled{2} \quad u_{xx} + u_{yy} = \Delta u \stackrel{!}{=} 0 = 2g''(x+iy)$$

ya que u debe ser
armónica si es $\text{Re}(f)$

Sea $z = x+iy$:

$$\begin{aligned} \int_{dz} g''(z) &= 0 \\ \Rightarrow \int_{dz} g'(z) &= C_1 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow g(z) = C_1 z + C_2$$

Vale decir g debe tener la sgte forma:

$$g(x+iy) = C_1(x+iy) + C_2$$

Hecho esto buscamos condiciones sobre f :

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

$$= C_1(x+y) + C_2 + iV(x,y) \quad / \text{ya que } u(x,y) = g(x+y)$$

Usamos C-R para ver cómo es $v(x,y)$.

De la primera condición

$$\frac{\partial v}{\partial y} = \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial}{\partial x} (C_1(x+y) + C_2)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial v}{\partial y} = C_1 \frac{\partial}{\partial x} (x+y) = C_1$$

$$\int dy \quad \underline{v(x,y) = C_1 y + C_3(x)} \quad (3)$$

Aplicando la otra condición:

$$\frac{\partial}{\partial x} v = - \frac{\partial u}{\partial y} = - \frac{\partial}{\partial y} (C_1(x+y) + C_2)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial}{\partial x} (C_1 y + C_3(x)) = -C_1 \frac{\partial}{\partial y} (x+y)$$

$$C_3'(x) = -C_1$$

Lo que sí es una EDO. Integrando r/a x:

$$C_3(x) = -C_1 x + C_3$$

Reemplazando en (3):

$$v(x,y) = C_1 y - C_1 x + C_3 = C_1(y-x) + C_3$$

Sigue que f debe tener la siguiente forma:

$$\begin{aligned} f(z) = f(x,y) = u + iv &= C_1(x+y) + C_2 + i(C_1(y-x) + C_3) \\ &= \underline{C_1 x} + \underline{C_1 y} + \underline{C_2} + \underline{i C_1 y} - \underline{i C_1 x} + \underline{i C_3} \\ &= \underline{C_2 + i C_3} \end{aligned}$$

$$= \underline{z_0} + C_1(\underline{x+iy} + \underline{y-ix})$$

$$= z_0 + C_1(z + (-i)(x+iy))$$

$$= z_0 + C_1(z - iz)$$

$$= \underline{z_0 + C_1(1-i)z}$$

P3 [6 es mucho más que resolver cuadráticas]

a) Se pide resolver en $\mathbb{C}$ la sgte ecuación:

$$\underline{e^z = \cos(iz)}$$

De la formula de euler es posible demostrar que:

$$\cos(\theta) = \frac{e^{i\theta} + e^{-i\theta}}{2}$$

ya que si $e^{i\theta} = \cos\theta + i\sin\theta$, entonces:

$$\frac{e^{i\theta} + e^{-i\theta}}{2} = \frac{\cos\theta + \cancel{i\sin\theta} + \cos(\theta) - \cancel{i\sin\theta}}{2} = \frac{2\cos\theta}{2}$$

Ocupando esto en la ec a resolver:

$$\cos(iz) = \frac{e^{-iz} + e^{+iz}}{2} = e^{iz}$$

$$\Rightarrow \frac{e^z + e^{-z}}{2} = e^z$$

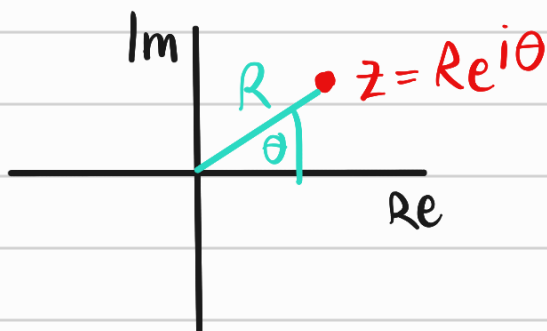
$$e^z + e^{-z} = 2e^z$$

$$\frac{1}{e^z} = e^z$$

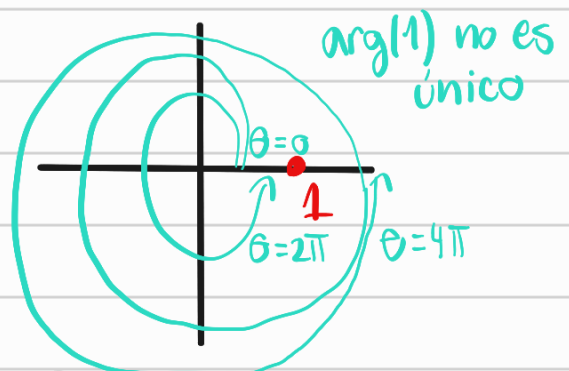
$$\Rightarrow \boxed{e^{2z} = 1} (*)$$

Llegado a este punto parece más o menos claro que $z=0$ es solución a la ecuación, pero ¿es la única solución? Para verlo recordemos la forma polar de representar números complejos:

$$z = |z|e^{i\arg(z)} = Re^{i\theta} \quad / |z| = R \quad \arg(z) = \theta$$



$$z=1 \Rightarrow$$



$$\therefore 1 = e^{i2k\pi} \quad k \in \mathbb{Z}$$

Reemplazando esto en (*):

$$\ln \begin{cases} e^{zz} = e^{i2k\pi} \\ z = 2k\pi i \end{cases}$$

$$\Rightarrow \boxed{z_k = k\pi i} \quad k \in \mathbb{Z}$$

Soluciones de la ecuación

$$e^z = \cos(iz)$$

b) Para extender el logaritmo a los complejos queremos mantener sus buenas propiedades, en particular ser función inversa de e^z ya bien definida. Para ello ocupamos la forma polar $z = Re^{i\theta}$:

$$\log(z) = \log(Re^{i\theta})$$

$$= \log(R) + \log(e^{i\theta})$$

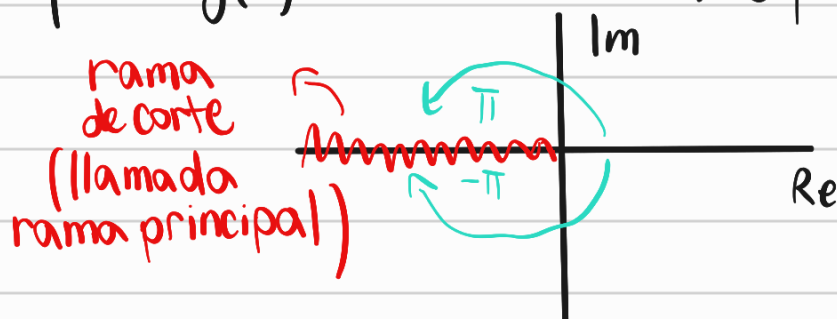
$R \in \mathbb{R}$ por lo que definimos esto simplemente como $\ln(R)$

$\log(e^z) = z$ por def de fn inversa

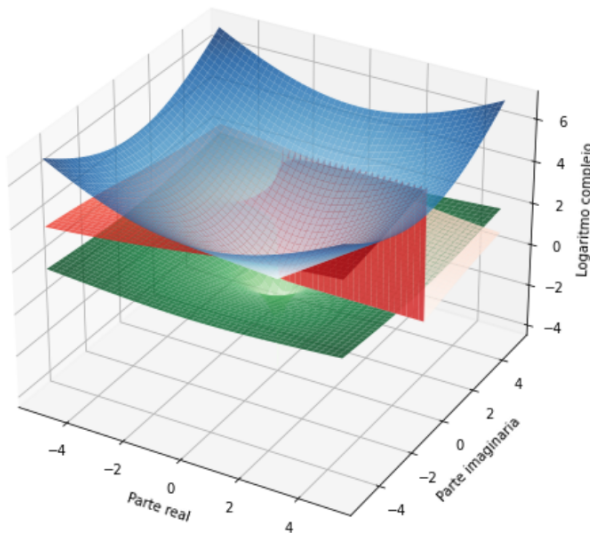
$$\Rightarrow \log(z) = \underbrace{\ln(R)}_{|z|} + i \underbrace{\theta}_{\arg(z)}$$

$$\text{Si } z = x + iy \Rightarrow |z| = \sqrt{x^2 + y^2} \wedge \arg(z) = \arctan\left(\frac{y}{x}\right)$$

No obstante hay un problema con esta definición pues al dar vueltas en el plano complejo ($\theta = \theta_0 + 2k\pi$), la parte asociada al ángulo del logaritmo aumenta sin restricción lo que causa que de un pto salgan 2 salidas (ya que hay ∞ formas de describir el ángulo). La solución a ello es restringir el ángulo a intervalos acotados. El corte más usado es $\theta \in (-\pi, \pi)$ lo que causa que $\log(z)$ sólo esté definido para $z \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}_0^-$.



Rama principal del logaritmo complejo



$\text{Re}(\log(z))$
 $|\log(z)|$
 $\text{Im}(\log(z))$

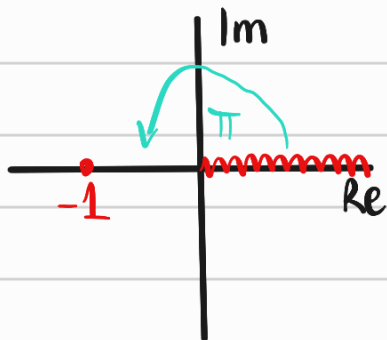
c) El objetivo de esta pregunta es ver que cosas que no están bien definidas en los reales tales como x^α , con $x < 0$ y $0 < \alpha < 1$; sí se pueden definir en los complejos. Usando la indicación:

$$(-1)^\alpha = \exp(\alpha \log(-1)) \quad (\star)$$

no está definido en $\mathbb{R}$. Que bueno que en el item anterior extendimos su def a $\mathbb{C}$

Calculando $\log(-1)$ aparte usando la regla del item anterior:
 $\log(-1) = \ln \cancel{1} + i \arg(-1)$
 $\quad \quad \quad \swarrow 0$
 $\quad \quad \quad = i \arg(-1)$

En principio hay ∞ ángulos para representar a -1 , no obstante nos ceñimos a una rama para que $\log$ efectivamente sea función. Sea $\theta \in (0, 2\pi)$



$$\Rightarrow \log(-1) = i \arg(-1) = i\pi$$

Reemplazando en $(\star)$:

$$(-1)^\alpha = \exp(\alpha \log(-1)) = e^{i\alpha\pi}$$