

第一节 解析函数

- 一、复变函数的概念
- 二、复变函数的极限与连续
- 三、解析函数
- 四、小结与思考

一、复变函数的概念

1.复变函数:

设 G 是一个复数 $z = x + iy$ 的集合. 如果有一个确定的法则存在, 按这个法则, 对于集合 G 中的每一个复数 z , 就有一个或几个复数 $w = u + iv$ 与之对应, 那末称复变数 w 是复变数 z 的函数 (简称复变函数), 记作 $w = f(z)$.

2.单(多)值函数的定义:

如果 z 的一个值对应着一个 w 的值,那末我们称函数 $f(z)$ 是单值的.

如果 z 的一个值对应着两个或两个以上 w 的值,那末我们称函数 $f(z)$ 是多值的.

3.定义集合和函数值集合:

集合 G 称为 $f(z)$ 的定义集合 (定义域);

对应于 G 中所有 z 的一切 w 值所成的集合 G^* , 称为函数值集合.

4. 复变函数与自变量之间的关系:

复变函数 w 与自变量 z 之间的关系 $w = f(z)$

相当于两个关系式:

$$u = u(x, y), \quad v = v(x, y),$$

它们确定了自变量为 x 和 y 的两个二元实变函数.

例如, 函数 $w = z^2$, 令 $z = x + iy$, $w = u + iv$,

$$\text{则 } u + iv = (x + iy)^2 = x^2 - y^2 + 2xyi,$$

于是函数 $w = z^2$ 对应于两个二元实变函数:

$$u = x^2 - y^2, \quad v = 2xy.$$

5. 映射

对于复变函数,由于它反映了两对变量 u, v 和 x, y 之间的对应关系,因而无法用同一平面内的几何图形表示出来,必须看成是两个复平面上的点集之间的对应关系.

映射的定义:

如果用 z 平面上的点表示自变量 z 的值, 而用另一个平面 w 平面上的点表示函数 w 的值, 那末函数 $w = f(z)$ 在几何上就可以看作是把 z 平面上的一个点集 G (定义集合) 变到 w 平面上的一个点集 G^* (函数值集合) 的映射 (或变换).

这个映射通常简称为由函数 $w = f(z)$ 所构成的映射.

如果 G 中的点 z 被映射 $w = f(z)$ 映射成 G^* 中的点 w , 那末 w 称为 z 的象 (映象), 而 z 称为 w 的原象.

例1 求函数 $f(z) = x^2 + 2i$ 在闭单位圆盘 $|z| \leq 1$ 上的值域.

解 因为 $f(z)$ 对应的两个二元实变函数为

$$u = x^2, \quad v = 2.$$

当 z 在闭单位圆盘 $|z| \leq 1$ 上变化时, u 在 0 与 1 之间变化,
 v 为常数 2. 因此值域为 $w = 2i$ 到 $w = 1 + 2i$ 之间的线段.



机动



目录



上页



下页



返回

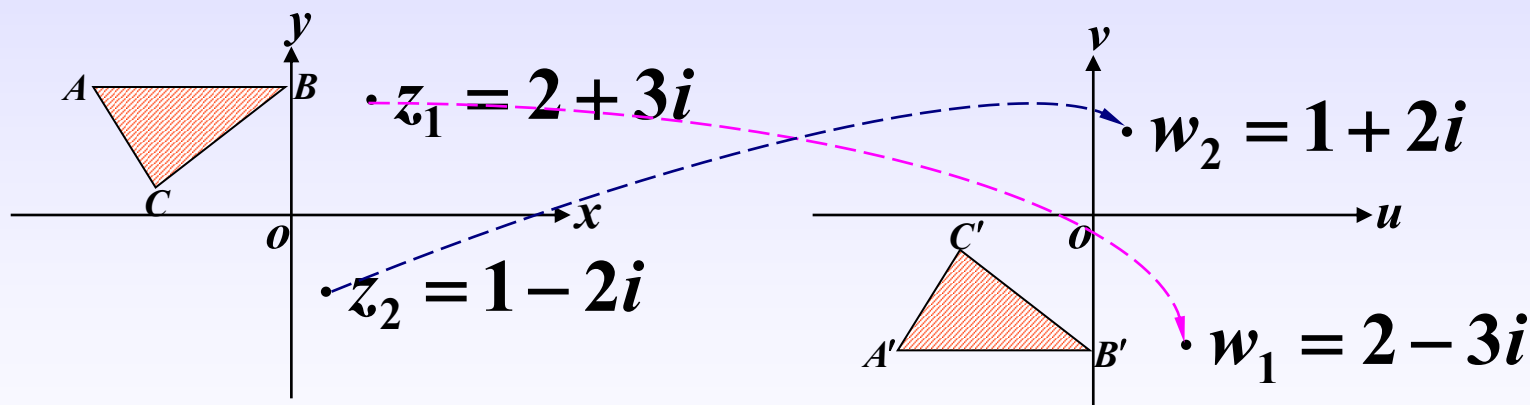


结束

映射的实例:

(1) 函数 $w = \bar{z}$ 构成的映射.

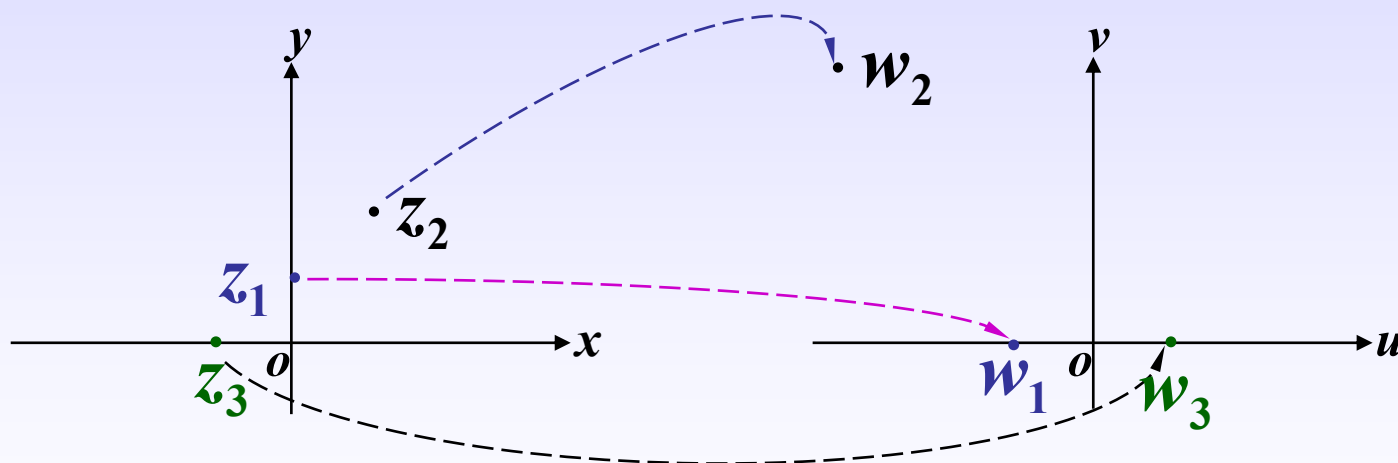
将 z 平面上的点 $z = a + ib$ 映射成 w 平面上的点 $w = a - ib$.



$$z_1 \rightarrow w_1, \quad z_2 \rightarrow w_2, \quad \Delta ABC \rightarrow \Delta A'B'C'.$$

(2) 函数 $w = z^2$ 构成的映射.

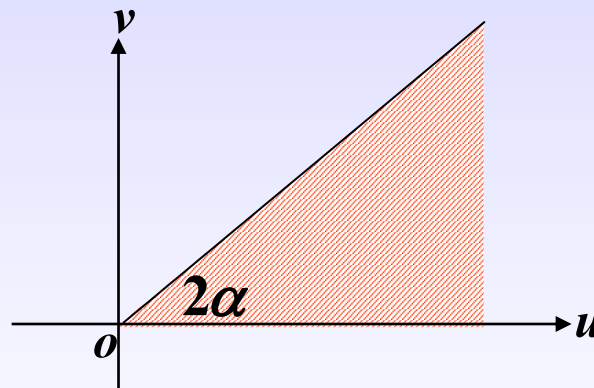
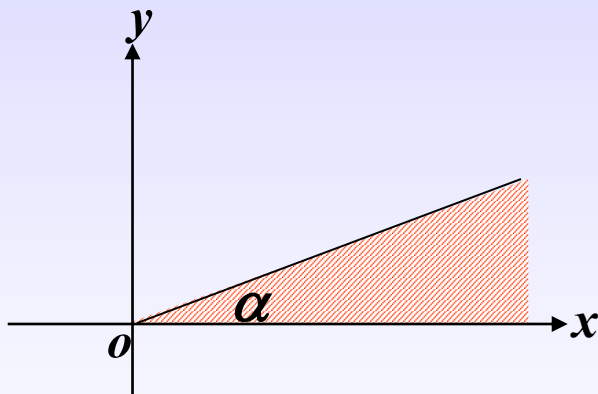
显然将 z 平面上的点 $z_1 = i$, $z_2 = 1 + 2i$, $z_3 = -1$ 映射成 w 平面上的点 $w_1 = -1$, $w_2 = -3 + 4i$, $w_3 = 1$.



(2) 函数 $w = z^2$ 构成的映射.

根据复数的乘法公式可知,

映射 $w = z^2$ 将 z 的辐角增大一倍.



将 z 平面上与实轴交角为 α 的角形域映射成 w 平面上与实轴交角为 2α 的角形域.



机动



目录



上页



下页



返回



结束

(2)函数 $w = z^2$ 构成的映射.

直线 $x = \lambda$ 的象的参数方程为:

$$u = \lambda^2 - y^2, \quad v = 2\lambda y. \quad (y \text{ 为参数})$$

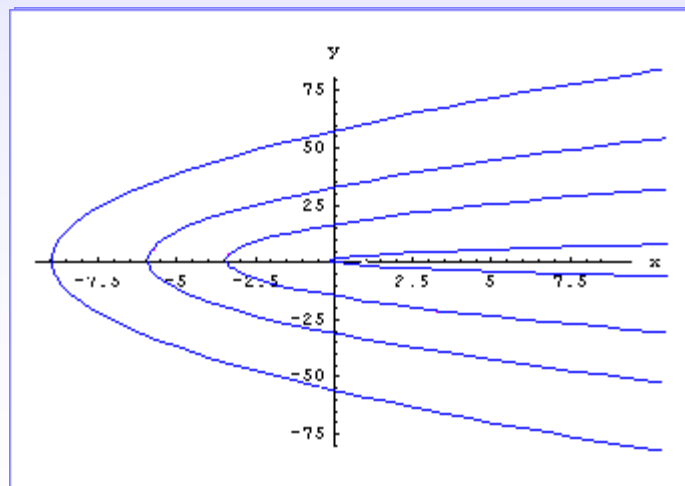
消去参数 y 得: $v^2 = 4\lambda^2(\lambda^2 - u)$,

以原点为焦点,开口向左的抛物线.(图中红色曲线)

同理直线 $y = \mu$ 的象为:

$$v^2 = 4\mu^2(\mu^2 + u),$$

以原点为焦点,开口向右的抛物线.(图中蓝色曲线)



机动



目录



上页



下页



返回



结束

(2) 函数 $w = z^2$ 构成的映射.

函数 $w = z^2$ 对应于两个二元实变函数:

$$u = x^2 - y^2, \quad v = 2xy.$$

它把 z 平面上的两族分别以直线 $y = \pm x$ 和坐标轴为渐近线的等轴双曲线

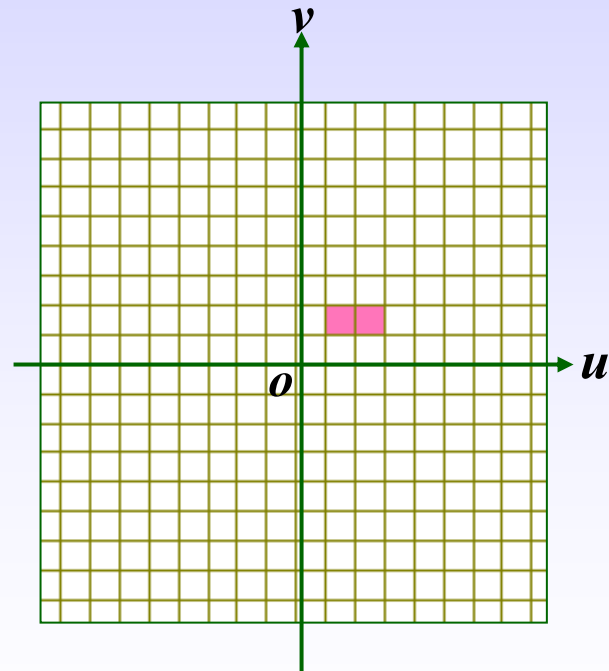
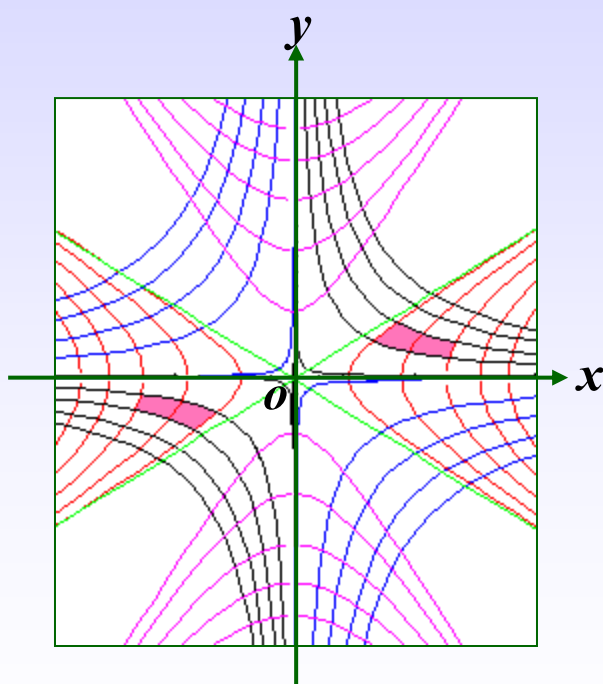
$$x^2 - y^2 = c_1, \quad 2xy = c_2,$$

分别映射成 w 平面上的两族平行直线

$$u = c_1, \quad v = c_2. \quad (\text{如下页图})$$

(2) 函数 $w = z^2$ 构成的映射.

将第一图中两块阴影部分映射成第二图中同一个长方形.



6. 反函数的定义:

设 $w = f(z)$ 定义集合为 z 平面上的集合 G , 函数值集合为 w 平面上的集合 G^* , 那末 G^* 中的每一个点 w 必将对应着 G 中的一个(或几个)点.

于是在 G^* 上就确定了一个单值 (或多值) 函数 $z = \varphi(w)$, 它称为函数 $w = f(z)$ 的反函数, 也称为映射 $w = f(z)$ 的逆映射.

二、函数的极限与连续

1. 函数极限的定义:

设函数 $w = f(z)$ 定义在 z_0 的去心邻域 $0 < |z - z_0| < \rho$ 内, 如果有一确定的数 A 存在, 对于任意给定的 $\varepsilon > 0$, 相应地必有一正数 $\delta(\varepsilon)$ 使得当 $0 < |z - z_0| < \delta$ ($0 < \delta \leq \rho$) 时, 有 $|f(z) - A| < \varepsilon$ 那末称 A 为 $f(z)$ 当 z 趋向于 z_0 时的极限.

记作 $\lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = A$. (或 $f(z) \xrightarrow{z \rightarrow z_0} A$)

注意: 定义中 $z \rightarrow z_0$ 的方式是任意的.

$$f(U_\delta(z_0)) \subset U_\varepsilon(A)$$

注意:

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

$$f(U_\delta(z_0)) \subset U_R(\infty)$$

对任意的 $R > 0$, 存在 δ , 使得 $|z - z_0| < \delta$ 时, $|f(z)| > R$.

$$\lim_{z \rightarrow \infty} f(z) = A?$$

$$f(U_r(\infty)) \subset U_\varepsilon(A)$$

对任意的 $\varepsilon > 0$, 存在 r , 使得 $|z| > r$ 时, $|f(z) - A| < \varepsilon$

$$\lim_{z \rightarrow \infty} f(z) = \infty?$$

$$f(U_r(\infty)) \subset U_R(\infty)$$

对任意的 $R > 0$, 存在 r , 使得 $|z| > r$ 时, $|f(z)| > R$.

2. 极限计算的定理

定理一

设 $f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$, $A = u_0 + iv_0$,
 $z_0 = x_0 + iy_0$, 那末 $\lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = A$ 的充要条件是

$$\lim_{\substack{x \rightarrow x_0 \\ y \rightarrow y_0}} u(x, y) = u_0, \quad \lim_{\substack{x \rightarrow x_0 \\ y \rightarrow y_0}} v(x, y) = v_0.$$

说明

该定理将求复变函数 $f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$ 的极限问题, 转化为求两个二元实变函数 $u(x, y)$ 和 $v(x, y)$ 的极限问题.



机动



目录



上页



下页



返回



结束

定理二

设 $\lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = A$, $\lim_{z \rightarrow z_0} g(z) = B$, 那末

$$(1) \lim_{z \rightarrow z_0} [f(z) \pm g(z)] = A \pm B;$$

$$(2) \lim_{z \rightarrow z_0} [f(z)g(z)] = AB;$$

$$(3) \lim_{z \rightarrow z_0} \frac{f(z)}{g(z)} = \frac{A}{B} \quad (B \neq 0).$$

与实变函数的极限运算法则类似.



机动



目录



上页



下页



返回



结束

2. 函数连续的定义:

如果 $\lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = f(z_0)$, 那末我们就说 $f(z)$

在 z_0 处连续. 如果 $f(z)$ 在区域 D 内处处连续, 我们说 $f(z)$ 在 D 内连续.

定理三

函数 $f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$ 在 $z_0 = x_0 + iy_0$ 连续的充要条件是： $u(x, y)$ 和 $v(x, y)$ 在 (x_0, y_0) 处连续.

例如, $f(z) = \ln(x^2 + y^2) + i(x^2 - y^2)$,

$u(x, y) = \ln(x^2 + y^2)$ 在复平面内除原点外处处连续, $v(x, y) = x^2 - y^2$ 在复平面内处处连续,

故 $f(x, y)$ 在复平面内除原点外处处连续.

定理四

- (1) 在 z_0 连续的两个函数 $f(z)$ 和 $g(z)$ 的和、差、积、商 (分母在 z_0 不为零) 在 z_0 处仍连续.
- (2) 如果函数 $h = g(z)$ 在 z_0 连续, 函数 $w = f(h)$ 在 $h_0 = g(z_0)$ 连续, 那末复合函数 $w = f[g(z)]$ 在 z_0 处连续.

三、解析函数

1.导数的定义:

设函数 $w = f(z)$ 定义于区域 D 内, z_0 为 D 中的一点, 点 $z_0 + \Delta z$ 不出 D 的范围,

如果极限 $\lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{f(z_0 + \Delta z) - f(z_0)}{\Delta z}$ 存在,

那末就称 $f(z)$ 在 z_0 可导或可微. 这个极限值称为 $f(z)$ 在 z_0 的导数,

$$\text{记作 } f'(z_0) = \left. \frac{dw}{dz} \right|_{z=z_0} = \lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{f(z_0 + \Delta z) - f(z_0)}{\Delta z}.$$

在定义中应注意:

$z_0 + \Delta z \rightarrow z_0$ (即 $\Delta z \rightarrow 0$) 的方式是任意的.

即 $z_0 + \Delta z$ 在区域 D 内以任意方式趋于 z_0 时,

比值 $\frac{f(z_0 + \Delta z) - f(z_0)}{\Delta z}$ 都趋于同一个数.

如果函数 $f(z)$ 在区域 D 内处处可导, 我们就称 $f(z)$ 在区域 D 内可导.

例 2 求 $f(z) = z^n$ 的导数.

解

$$\begin{aligned} f'(z) &= \lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{f(z + \Delta z) - f(z)}{\Delta z} \\ &= \lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{(z + \Delta z)^n - z^n}{\Delta z} \\ &= \lim_{\Delta z \rightarrow 0} \left(nz^{n-1} + \frac{n(n-1)}{2!} z^{n-2} \Delta z + \cdots \right) \\ &= nz^{n-1}. \end{aligned}$$

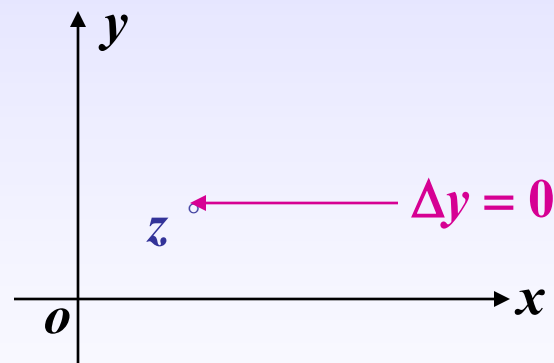
例3 问 $f(z) = \bar{z}$ 是否可导?

解

$$\lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{\Delta f}{\Delta z} = \lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{f(z + \Delta z) - f(z)}{\Delta z}$$

$$= \lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{\overline{z + \Delta z} - \bar{z}}{\Delta z}$$

$$= \lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{\overline{\Delta z}}{\Delta z}$$



设 $z + \Delta z$ 沿着平行于 x 轴的直线趋向于 z ,



机动



目录



上页



下页



返回



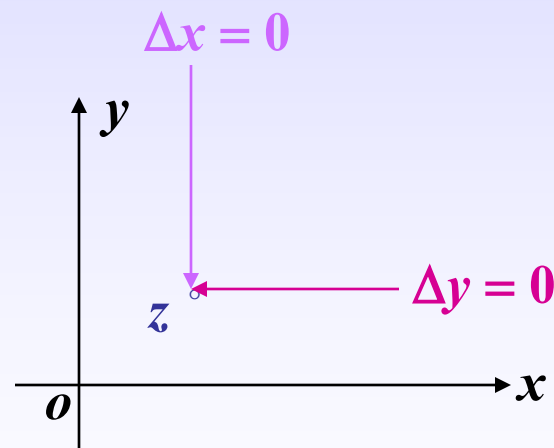
结束

$$\lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{\overline{\Delta z}}{\Delta z} = 1,$$

设 $z + \Delta z$ 沿着平行于 y 轴的直线趋向于 z ,

$$\lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{\overline{\Delta z}}{\Delta z} = -1,$$

所以 $f(z) = \bar{z}$ 的导数不存在.



2. 可导与连续:

函数 $f(z)$ 在 z_0 处可导则在 z_0 处一定连续, 但函数 $f(z)$ 在 z_0 处连续不一定在 z_0 处可导.

$$f(z_0 + \Delta z) - f(z_0) = f'(z_0)\Delta z + \rho(\Delta z).$$

3. 解析函数的定义

如果函数 $f(z)$ 在 z_0 的某个邻域内处处可导, 那末称 $f(z)$ 在 z_0 解析.

如果函数 $f(z)$ 在区域 D 内每一点解析, 则称 $f(z)$ 在区域 D 内解析. 或称 $f(z)$ 是区域 D 内的一个解析函数(全纯函数或正则函数).

4. 奇点的定义

如果函数 $f(z)$ 在 z_0 不解析, 那末称 z_0 为 $f(z)$ 的奇点.

根据定义可知:

函数在**区域内解析**与在**区域内可导**是等价的.

但是, 函数在**一点处解析**与在**一点处可导**是**不等价**的概念. 即函数在一点处可导, 不一定在该点处解析.

函数在一点处解析比在该点处可导的要求要高得多.



机动



目录



上页



下页



返回



结束

练习

函数 $f(z)$ 在点 z 可导是 $f(z)$ 在点 z 解析的 (B)

- (A) 充分不必要条件
- (B) 必要不充分条件
- (C) 充分必要条件
- (D) 既非充分条件也非必要条件



机动



目录



上页



下页



返回



结束

定理

(1) 在区域 D 内解析的两个函数 $f(z)$ 与 $g(z)$ 的和、差、积、商(除去分母为零的点)在 D 内解析.

(2) 设函数 $h = g(z)$ 在 z 平面上的区域 D 内解析, 函数 $w = f(h)$ 在 h 平面上的区域 G 内解析. 如果对 D 内的每一个点 z , 函数 $g(z)$ 的对应值 h 都属于 G , 那末复合函数 $w = f[g(z)]$ 在 D 内解析, 并且

$$\frac{df(g(z))}{dz} = \frac{df}{dh} \frac{dg(z)}{dz}$$

思考：设 $f(z)$, $g(z)$ 是整函数,下列命题哪些是正确的？

$f(z)g(z)$ 是整函数 $f(z)/g(z)$ 是整函数

$f^3(z)$ 是整函数 $f(1/z)$ 是整函数

$f(g(z))$ 是整函数

$4f(z)+ig(z)$ 是整函数

四、解析的充分必要条件

定理一 可导的充分必要条件

设函数 $f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$ 定义在区域 D 内, 则 $f(z)$ 在 D 内一点 $z = x + yi$ 可导的充要条件是: $u(x, y)$ 与 $v(x, y)$ 在点 (x, y) 可微, 并且在该点满足柯西—黎曼方程

$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x}.$$

柯西介绍

黎曼介绍



机动



目录



上页



下页



返回



结束

证 (1) 必要性.

设 $f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$ 定义在区域 D 内,
且 $f(z)$ 在 D 内一点 $z = x + yi$ 可导,

则对于充分小的 $|\Delta z| = |\Delta x + i\Delta y| > 0$,

有 $f(z + \Delta z) - f(z) = f'(z)\Delta z + \rho(\Delta z)$

其中 $\lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{\rho(\Delta z)}{\Delta z} = 0$,

令 $f(z + \Delta z) - f(z) = \Delta u + i\Delta v$,

$$f'(z) = a + ib, \quad \rho(\Delta z) = \varepsilon_1 + i\varepsilon_2,$$



机动



目录



上页



下页



返回



结束

所以 $\Delta u + i\Delta v =$

$$\begin{aligned} & (a + ib) \cdot (\Delta x + i\Delta y) + (\rho_1 + i\rho_2) \\ &= (a\Delta x - b\Delta y + \rho_1) \\ & \quad + i(b\Delta x + a\Delta y + \rho_2) \end{aligned}$$

于是 $\Delta u = a\Delta x - b\Delta y + \rho_1,$

$$\Delta v = b\Delta x + a\Delta y + \rho_2$$

由此可知 $u(x, y)$ 与 $v(x, y)$ 在点 (x, y) 可微,

且满足方程 $\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x}.$



机动



目录



上页



下页



返回



结束

(2) 充分性. 由于

$$\begin{aligned}f(z + \Delta z) - f(z) &= u(x + \Delta x, y + \Delta y) - u(x, y) \\&\quad + i[v(x + \Delta x, y + \Delta y) - v(x, y)] \\&= \Delta u + i\Delta v,\end{aligned}$$

又因为 $u(x, y)$ 与 $v(x, y)$ 在点 (x, y) 可微,

$$\text{于是 } \Delta u = \frac{\partial u}{\partial x} \Delta x + \frac{\partial u}{\partial y} \Delta y + \varepsilon_1(|\Delta z|),$$

$$\Delta v = \frac{\partial v}{\partial x} \Delta x + \frac{\partial v}{\partial y} \Delta y + \varepsilon_2(|\Delta z|),$$

$$\text{其中 } \lim_{|\Delta z| \rightarrow 0} \frac{\varepsilon_k}{|\Delta z|} = 0, \quad (k = 1, 2,)$$



机动



目录



上页



下页



返回



结束

因此 $f(z + \Delta z) - f(z) =$

$$\left(\frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} \right) \Delta x + \left(\frac{\partial u}{\partial y} + i \frac{\partial v}{\partial y} \right) \Delta y + \varepsilon_1(|\Delta z|) + i \varepsilon_2(|\Delta z|).$$

由柯西-黎曼方程 $\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x} = i^2 \frac{\partial v}{\partial x},$

$f(z + \Delta z) - f(z) =$

$$\left(\frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} \right) (\Delta x + i \Delta y) + \varepsilon_1(|\Delta z|) + i \varepsilon_2(|\Delta z|).$$

$$\frac{f(z + \Delta z) - f(z)}{\Delta z} = \frac{\frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} + \frac{\varepsilon_1(|\Delta z|) + \varepsilon_2(|\Delta z|)i}{\Delta z}}{\Delta z}.$$

$$\text{所以 } f'(z) = \lim_{\Delta z \rightarrow 0} \frac{f(z + \Delta z) - f(z)}{\Delta z} = \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x}.$$

即函数 $f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$ 在点 $z = x + yi$ 可导.



机动



目录



上页



下页



返回



结束

根据定理一,可得函数 $f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$ 在点 $z = x + yi$ 处的导数公式:

$$f'(z) = \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} = \frac{1}{i} \frac{\partial u}{\partial y} + \frac{\partial v}{\partial y}.$$

函数在区域 D 内解析的充要条件

定理二 函数 $f(z) = u(x, y) + iv(x, y)$ 在其定义域 D 内解析的充要条件是: $u(x, y)$ 与 $v(x, y)$ 在 D 内可微, 并且满足柯西—黎曼方程.

解析函数的判定方法:

- (1) 如果能用求导公式与求导法则证实复变函数 $f(z)$ 的导数在区域 D 内处处存在, 则可根据解析函数的定义断定 $f(z)$ 在 D 内是解析的.
- (2) 如果复变函数 $f(z) = u + iv$ 中 u, v 在 D 内的各一阶偏导数都存在、连续(因而 $u, v(x, y)$ 可微)并满足 C-R 方程, 那么根据解析函数的充要条件可以断定 $f(z)$ 在 D 内解析.

二、典型例题

例4 判定下列函数在何处可导, 在何处解析:

(1) $w = \bar{z}$; (2) $f(z) = e^x (\cos y + i \sin y)$;

(3) $w = z \operatorname{Re}(z)$.

解 (1) $w = \bar{z}$, $u = x$, $v = -y$,

$$\frac{\partial u}{\partial x} = 1, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = 0, \quad \frac{\partial v}{\partial x} = 0, \quad \frac{\partial v}{\partial y} = -1.$$

不满足柯西-黎曼方程,

故 $w = \bar{z}$ 在复平面内处处不可导, 处处不解析.

$$(2) f(z) = e^x (\cos y + i \sin y) \quad \text{指数函数}$$

$$u = e^x \cos y, \quad v = e^x \sin y,$$

$$\frac{\partial u}{\partial x} = e^x \cos y, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = -e^x \sin y,$$

$$\frac{\partial v}{\partial x} = e^x \sin y, \quad \frac{\partial v}{\partial y} = e^x \cos y,$$

四个偏导数
均连续

$$\text{即 } \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x}.$$

故 $f(z)$ 在复平面内处处可导, 处处解析.

$$\text{且 } f'(z) = e^x (\cos y + i \sin y) = f(z).$$



机动



目录



上页



下页



返回



结束

$$(3) w = z \operatorname{Re}(z) = x^2 + xyi, \quad u = x^2, \quad v = xy,$$

$$\frac{\partial u}{\partial x} = 2x, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = 0, \quad \frac{\partial v}{\partial x} = y, \quad \frac{\partial v}{\partial y} = x.$$

四个偏导数均连续

仅当 $x = y = 0$ 时, 满足柯西-黎曼方程,

故函数 $w = z \operatorname{Re}(z)$ 仅在 $z = 0$ 处可导,

在复平面内处处不解析.



机动



目录



上页



下页



返回



结束

例5 讨论 $f(z) = x^2 + 2yi$ 在复平面上的解析性

解 因为 $u = x^2, v = 2y$,

$$\frac{\partial u}{\partial x} = 2x, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = 0, \quad \frac{\partial v}{\partial x} = 0, \quad \frac{\partial v}{\partial y} = 2.$$

仅当 $x = 1$ 时, 满足柯西-黎曼方程,
在复平面内不解析

思考: 求 $f(z)$ 在 $z=1+i$ 处的导数?

例6 设 $f(z) = x^2 + axy + by^2 + i(cx^2 + dxy + y^2)$,
问常数 a, b, c, d 取何值时, $f(z)$ 在复平面内处处
解析?

解 $\frac{\partial u}{\partial x} = 2x + ay, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = ax + 2by,$

$$\frac{\partial v}{\partial x} = 2cx + dy, \quad \frac{\partial v}{\partial y} = dx + 2y,$$

欲使 $\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y}, \quad \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x},$

$$2x + ay = dx + 2y, \quad -2cx - dy = ax + 2by,$$

所求 $a = 2, b = -1, c = -1, d = 2.$

例7 如果 $f'(z)$ 在区域 D 内处处为零, 则 $f(z)$ 在区域 D 内为一常数.

证
$$f'(z) = \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y} - i \frac{\partial u}{\partial y} \equiv 0,$$

故
$$\frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y} = \frac{\partial u}{\partial y} = \frac{\partial v}{\partial x} \equiv 0,$$

所以 $u = \text{常数}, v = \text{常数},$

因此 $f(z)$ 在区域 D 内为一常数.



机动



目录



上页



下页



返回



结束

例8 设 $f(z) = u + iv$ 为一解析函数, 且 $f'(z) \neq 0$, 那末曲线族 $u(x, y) = c_1$ 与 $v(x, y) = c_2$ 必相互正交, 其中 c_1, c_2 为常数.

证 因为 $f'(z) = \frac{\partial v}{\partial y} - i \frac{\partial u}{\partial y} \neq 0$,

所以 $\frac{\partial v}{\partial y}$ 与 $\frac{\partial u}{\partial y}$ 不全为零,

如果在曲线的交点处 $\frac{\partial v}{\partial y}$ 与 $\frac{\partial u}{\partial y}$ 都不为零,

根据隐函数存在定理,

曲线族 $u(x, y) = c_1$ 与 $v(x, y) = c_2$ 中任一条曲线的斜率分别为 $k_1 = -\frac{u_x}{u_y}$, $k_2 = -\frac{v_x}{v_y}$,

根据柯西—黎曼方程得

$$k_1 \cdot k_2 = \left(-\frac{u_x}{u_y} \right) \cdot \left(-\frac{v_x}{v_y} \right) = \left(-\frac{v_y}{u_y} \right) \cdot \left(\frac{u_y}{v_y} \right) = -1,$$

故曲线族 $u(x, y) = c_1$ 与 $v(x, y) = c_2$ 相互正交.

如果 u_y 和 v_y 中有一个为零, 则另一个必不为零, 两族中的曲线在交点处的切线一条是水平的, 另一条是铅直的, 它们仍然相互正交.

极坐标形式下可导的充分必要条件:

若函数 $f(z) = u(r, \theta) + iv(r, \theta)$, $z = r(\cos \theta + i \sin \theta)$, 则 $f(z)$ 在点 z 可导的充分必要条件是 u, v 在点 (r, θ) 处可微且满足极坐标下的C—R方程:

$$\frac{\partial u}{\partial r} = \frac{1}{r} \frac{\partial v}{\partial \theta}, \quad \frac{\partial v}{\partial r} = -\frac{1}{r} \frac{\partial u}{\partial \theta}, \quad (r > 0)$$

且

$$f'(z) = (\cos \theta - i \sin \theta) \left(\frac{\partial u}{\partial r} + i \frac{\partial v}{\partial r} \right) = \frac{r}{z} \left(\frac{\partial u}{\partial r} + i \frac{\partial v}{\partial r} \right)$$

五、小结与思考

理解复变函数极限、连续、导数和解析的概念；重点是奇点和可导、解析的关系以及判别可导、解析方法及求导方法.

掌握并能灵活应用柯西—黎曼方程.



机动



目录



上页



下页



返回



结束

思考题

复变函数 $f(z)$ 在点 z_0 可导与在 z_0 解析有无区别?



机动



目录



上页



下页



返回



结束

思考题答案

$f(z)$ 在点 z_0 解析必在 z_0 可导, 反之不对.

例如 $f(z) = |z|^2$ 在 $z_0 = 0$ 处可导,

但在 $z_0 = 0$ 处不解析.

作业： P29 1(1)(2), 2, 5, 6(3)(4)(5)

放映结束，按Esc退出.



黎曼资料



Riemann

**Born: 17 Sept 1826 in
Breselenz, Hanover (now
Germany)**

**Died: 20 July 1866 in Selasca,
Italy**