

Guía de estudio Semana 3

Ernesto Pocasangre Kreling 2019084090

MT-5002 Modelos de Sistemas para Mecatrónica

1. ¿Qué es un mapeo bilineal? Determine sus principales propiedades

Un mapeo que tiene la siguiente forma: $\alpha_1 zw + \alpha_2 z + \alpha_3 w + \alpha_4 = 0$.

Usualmente expresado como

$$w = \frac{az + b}{cz + d}$$

o

$$w = \lambda + \frac{\mu}{\alpha z + \beta}$$

$$\lambda = \frac{a}{c}, \mu = bc - ad, \alpha = c^2, \beta = cd$$

Algunas de sus propiedades y formas son las siguientes:

- El mapeo lineal es un mapeo bilineal con $c=0$ y $d=0$
- El mapeo de inversión es un mapeo bilineal con $a=d=0$ y $b=c=1$
- Los mapeos bilineales siempre transforman círculos o rectas en el plano z en círculos o rectas en el plano w .

2. ¿Cómo se puede descomponer un mapeo bilineal en mapeos elementales (lineal e inversión)?

Se sabe que $w = \lambda + \frac{\mu}{\alpha z + \beta}$

Entonces

- $z_1 = \alpha z + \beta$, mapeo lineal
- $z_2 = \frac{1}{z_1}$, mapeo inverso
- $w = \mu z_2 + \lambda$, otro lineal

3. Encuentre, de manera general, la imagen en el plano w de una recta en el plano z bajo un mapeo bilineal.

$$w = \frac{az+b}{cz+d} \rightarrow z = \frac{-dw+b}{cw-a},$$

luego sustituyendo la ecuación de una recta

$$\begin{aligned}
\left| \frac{-dw+b}{cw-a} - \alpha \right| &= \left| \frac{-dw+b}{cw-a} - \beta \right| \\
|w(-d-\alpha c) + (b+\alpha a)| &= |w(-d-\beta c) + (b+\beta a)| \\
|wA+B|^2 &= |wC+D|^2 \\
\left| w + \left(\frac{B}{A} \right) \right|^2 &= \left(\frac{|C|^2}{|A|^2} \right) \left| w + \left(\frac{D}{C} \right) \right|^2 \\
|w+p|^2 &= E|w+q|^2
\end{aligned}$$

Si $E \neq 1$

$$\begin{aligned}
(w+p)(w+p)^* &= E(w+q)(w+q)^* \\
\frac{|p|^2 - E|q|^2}{E-1} &= |w|^2 + \left(\frac{Eq^* - p^*}{E-1} \right) w + \frac{Eq-p}{E-1} w^* \\
&\text{*Completando cuadrados y simplificando*}
\end{aligned}$$

$$\left| w - \left(-\frac{Eq-p}{E-1} \right) \right| = \sqrt{\frac{|p|^2 - E|q|^2}{E-1} + \frac{|Eq-p|^2}{(E-1)^2}}$$

Siendo un círculo con centro $w_0 = -\frac{Eq-p}{E-1}$ y de radio $R = \sqrt{\frac{|p|^2 - E|q|^2}{E-1} + \frac{|Eq-p|^2}{(E-1)^2}}$

Si $E = 1$

$$\begin{aligned}
|w+p|^2 &= |w+q|^2 \\
|w-(-p)| &= |w-(-q)|
\end{aligned}$$

Corresponde a una recta en el plano w .

4. Encuentre, de manera general, la imagen en el plano w de un círculo en el plano z bajo un mapeo bilineal.

$$\begin{aligned}
z &= \frac{-dw+b}{cw-a} \rightarrow \left| \frac{-dw+b}{cw-a} - z_0 \right| = r \\
|z(-d-z_0c) + (b+z_0a)| &= r |wc-a| \\
|\alpha w + \beta|^2 &= r^2 |cw-a|^2 \rightarrow |\alpha|^2 \left| w + \frac{\beta}{\alpha} \right|^2 = r^2 |c|^2 \left| w - \frac{a}{c} \right|^2 \\
|w+m|^2 &= \left(\frac{r^2 |c|^2}{|\alpha|^2} \right) |w-n|^2 \\
|w+m|^2 &= F |w-n|^2
\end{aligned}$$

$$\text{Si } F \neq 1$$

$$\frac{|m|^2 - F|n|^2}{F-1} = |w|^2 - \left(\frac{Fh^* + m^*}{F-1} \right) w - \left(\frac{Fh + m}{F-1} \right) w^*$$

$$\therefore \left| w - \underbrace{\left(\frac{Fh+m}{F-1} \right)}_{w_0} \right| = \underbrace{\sqrt{\frac{|m|^2 - F|n|^2}{F-1} + \frac{|Fh+m|^2}{(F-1)^2}}}_{R}$$

$$\text{Si } F = 1$$

$$|w - (-m)| = |w - (+n)|$$

5. El mapeo $w = \alpha z + \beta$ mapea el punto $z = 1+j$ en el punto $w = j$ y el punto $z = 1-j$ en el punto $w = -1$

a. Determine el valor de α y el valor de β (donde α y β pertenecen a los complejos)

$$w = \alpha z + \beta$$

$$\begin{cases} j = \alpha(1+j) + \beta \\ -1 = \alpha(1-j) + \beta \end{cases}$$

$$\beta = j - \alpha(1+j) = -1 - \alpha(1-j)$$

$$j+1 = \alpha(1+j-1+j)$$

$$\alpha = \frac{j+1}{2j} = \frac{1}{2} - \frac{j}{2}$$

$$\boxed{\begin{aligned} \alpha &= \frac{1-j}{2} \\ \beta &= -1+j \end{aligned}}$$

b. Encuentre la región en el plano w correspondiente al semiplano derecho $\text{Re}\{z\} \geq 0$ en el plano z

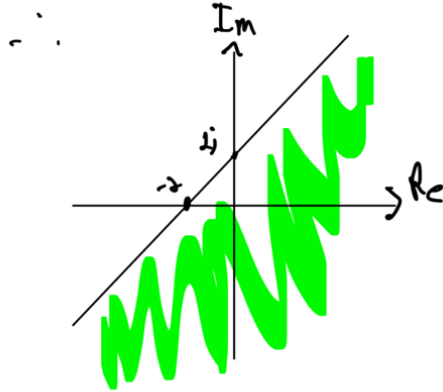
$$w = \left(\frac{1-j}{2} \right) z - 1+j \quad \operatorname{Re}\{z\} \geq 0 \Rightarrow |z+1| \geq |z-1|$$

M. L.

recta \rightarrow recta

$$\alpha = \frac{1-j}{2} = \underbrace{\frac{\sqrt{2}}{2}}_{\text{escala}} \angle \underbrace{-\frac{\pi}{4}}_{\text{rot.}}$$

$$\beta = -1+j \quad \text{traslación}$$



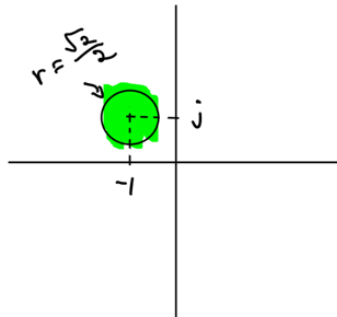
- c. Encuentre la región en el plano w correspondiente al interior de un círculo $|z| < 1$ en el plano z

$|z| < 1 \rightarrow$ Para el escalar se cambia el R

$$R = 1 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

\rightarrow la rotación de $-\frac{\pi}{4}$ no afecta

\rightarrow La traslación cambia la posición del centro en $-1+j$



- d. Encuentre los puntos fijos del mapeo

* Punto fijo $f(z) = v = z$

$$w = \left(\frac{1-j}{2} \right) z - 1+j = z$$

$$\left(\frac{1-j}{2} \right) z - z - 1+j = 0$$

$$z \left[\frac{1-j}{2} - 1 \right] = 1-j$$

$$z = \frac{1-j}{\frac{1-j}{2} - 1} = 2j$$

$\mathcal{R}/$
punto fijo
 $= 2j$

6. Encuentre la imagen en el plano w del círculo $|z| = 2$ bajo el mapeo bilineal dado por

$$w = \frac{z-j}{z+j}$$

$$|z| = 2 \quad w = \frac{z-j}{z+j} \Rightarrow \begin{matrix} a=1 & b=-j \\ c=1 & d=j \end{matrix}$$

$$\lambda = \frac{a}{c} = 1 \quad \left| \begin{matrix} \mu = bc - ad = -j - j \\ \mu = -2j \end{matrix} \right| \quad \left| \begin{matrix} \alpha = c^2 \\ \alpha = 1 \end{matrix} \right| \quad \left| \begin{matrix} \beta = cd \\ \beta = j \end{matrix} \right|$$

$$w = 1 + \frac{-2j}{z+j}$$

1. M.L.

$$z_1 = z + j$$

$$z = j - z_1$$

$$\begin{cases} |j - z_1| = |2| \\ |z_1 - j| = |2| \end{cases}$$

2. M.I

$$\alpha = r^2 - |2d|^2$$

$$\alpha = 4 - 1 = 3$$

$$w_0 = \frac{-z_0^*}{\alpha} = \frac{j}{3}$$

$$r_w = \left| \frac{r}{\alpha} \right| = \frac{2}{3}$$

$$\Rightarrow |z_2 - j/3| = \frac{2}{3}$$

3. M.L

$$-2j z_2 + 1 = w$$

$$z_2 = \frac{1-w}{2j}$$

$$\left| \frac{1-w}{2j} - j/3 \right| = \frac{2}{3}$$

$$\frac{|1-w + \frac{2}{3}|}{|2j|} = \frac{2}{3}$$

$$|1-w + \frac{2}{3}| = \frac{4}{3}$$

$$\mathcal{R}/ \left| w - \frac{5}{3} \right| = \frac{4}{3}$$

7. Para la función exponencial $f(z) = e^z$ con $z = x + jy$

- Encuentre la imagen en el plano w si en el plano z se tiene $x = \text{constante}$.
- Encuentre la imagen en el plano w si en el plano z se tiene $y = \text{constante}$.

$$f(z) = e^z \quad \text{con} \quad z = x + jy$$

$$e^z = e^{x+jy} = e^x e^{jy}$$

a. Si x es constante $f(z) = \underbrace{e^x}_{\text{cte}} \angle y$

b. Si y es constante $f(z) = e^x \angle \underbrace{y}_{\text{cte}}$

8. Encuentre la componente real y la componente imaginaria del mapeo $f(z) = e^z$.

$$f(z) = e^z \quad \text{y} \quad z = x + jy$$

$$\therefore e^z = e^{x+jy} = e^x e^{jy}$$

por identidad de Euler

$$e^z = e^x [\cos y + j \sin y]$$

$$\begin{aligned} R/ \quad \operatorname{Re}\{f(z)\} &= e^x \cos y \\ \operatorname{Im}\{f(z)\} &= e^x \sin y \end{aligned}$$

9. Defina los siguientes conceptos:

- Vecindad: es el conjunto de todos los puntos $z \in S$ tales que $|z - z_0| < \delta$, donde δ es cualquier número real positivo
- Punto límite: aquel punto de S al que es posible acercarse arbitrariamente utilizando solo otros puntos de S
- Conjunto cerrado: conjunto en el que cada punto límite de S pertenece a S .

- d. Conjunto acotado: existe una constante $M \in \mathbb{R}$ tal que para todo $z \in S$ se cumple $|z| < M$.
- e. Conjunto ilimitado: un conjunto se denomina ilimitado si no es acotado.
- f. Puntos interiores, exteriores y frontera:
 - Un punto z_0 se llama punto interior de un conjunto S si existe una vecindad de z_0 cuyos puntos pertenecen completamente a S .
 - Un punto z_0 se llama punto frontera de un conjunto S si toda vecindad δ de z_0 contiene puntos que pertenecen a S y puntos que no le pertenecen.
 - Un punto z_0 se llama punto exterior de un conjunto S si no es punto interior o punto frontera.
- g. Conjuntos abiertos: Un conjunto es abierto si contiene solamente puntos interiores.
- h. Conjuntos conexos: Un conjunto S es conexo si cualquier par de puntos del conjunto pueden ser unidos por un camino formado por segmentos de recta contenidos en S .
- i. Región abierta o Dominio: Un conjunto abierto y conexo.
- j. Clausura de un conjunto: Si a un conjunto S se le agregan todos los puntos límite de S , al nuevo conjunto se le denomina clausura de S y es un conjunto cerrado.
- k. Región cerrada: La clausura de una región abierta o dominio se denomina región cerrada.

10. Encuentre la definición de derivada para variable compleja

La derivada de una función $f(z)$ en el punto z_0 se expresa de la siguiente manera:

$$A = f'_S(z_0) = \lim_{z \rightarrow z_0} \left[\frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0} \right]$$

11. En el conjunto de números complejos ¿Cómo se puede determinar si una función es derivable o no?

- a. Para la existencia de una derivada de una función compleja es necesario que los valores del límite en todas las direcciones sean el mismo
- b. Además, las ecuaciones de Cauchy-Riemann determinan condiciones para la derivada de $f(z)$. Al satisfacerlas en dicho punto la función es derivable.

12. ¿Qué es una función analítica?

- a. Es aquella que se puede expresar por medio de una serie de Tylor centrada en z_0 .
- b. Se dice que una función es analítica en el punto $z=z_0$ si $f(z)$ es analítica en un conjunto abierto que contiene a z_0 .

13. ¿Qué es una función holomorfa?

- a. Holomorfa en una región abierta $G \subseteq \mathbb{C}$ si es diferenciable en todo punto que pertenezca a G
- b. Una función holomorfa es diferenciable infinitamente lo que implica que tiene una serie de Taylor asociada.

14. Realice la demostración de las Ecuaciones de Cauchy-Riemann.

$$A = f'_S(z_0) = \lim_{z \rightarrow z_0} \left[\frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0} \right]$$

Primero para el eje real

$$\begin{aligned} A = f'_S(z_0) &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \left[\frac{f(z_0 + \Delta x) - f(z_0)}{\Delta x} \right] \\ f'(z_0) &= \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \left[\frac{u(x_0 + \Delta x, y_0) + jv(x_0 + \Delta x, y_0) - u(x_0, y_0) - jv(x_0, y_0)}{\Delta x} \right] \\ &= \left[\frac{\partial u}{\partial x} + j \frac{\partial v}{\partial x} \right]_{x=x_0, y=y_0} \end{aligned}$$

De la misma manera para el eje imaginario

$$\begin{aligned} f'(z_0) &= \lim_{\Delta y \rightarrow 0} \left[\frac{f(z_0 + j\Delta y) - f(z_0)}{j\Delta y} \right] \\ f'(z_0) &= \lim_{\Delta y \rightarrow 0} \left[\frac{u(x_0, y_0 + \Delta y) + jv(x_0, y_0 + \Delta y) - u(x_0, y_0) - jv(x_0, y_0)}{j\Delta y} \right] \\ &= \left[\frac{\partial v}{\partial y} - j \frac{\partial u}{\partial y} \right]_{x=x_0, y=y_0} \end{aligned}$$

Dado que la función es analítica entonces en eje imaginario y en el eje real deben ser iguales, por lo tanto

$$\left[\frac{\partial u}{\partial x} + j \frac{\partial v}{\partial x} \right]_{x=x_0, y=y_0} = \left[\frac{\partial v}{\partial y} - j \frac{\partial u}{\partial y} \right]_{x=x_0, y=y_0}$$

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

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