Laboratorio 2

1st Ericka Céspedes Moya Tecnológico de Costa Rica San José, Costa Rica ericka.cespedes@gmail.com 2nd Esteban Alonso González Matamoros Tecnológico de Costa Rica Costa Rica, Heredia esteb.gonza29@gmail.com

Resumen—This document is a model and instructions for $\text{ET}_{E}X$. This and the IEEEtran.cls file define the components of your paper [title, text, heads, etc.]. *CRITICAL: Do Not Use Symbols, Special Characters, Footnotes, or Math in Paper Title or Abstract.

Index Terms—component, formatting, style, styling, insert

I. PRIMERA PARTE

1. Deducir z = f(w) (mapeo inverso), de acuerdo a la literatura recomendada definir de forma genera los casos de la función de mapeo w = f(z) que sí tienen mapeo inverso.

Se le denomina polinomio bilineal de z y w a la expresión de la forma:

$$a_1 z w + a_2 z + a_3 w + a_4 = 0$$

Si se definen $a=-a_2, b=-a_4, c=a_1$ y $d=a_3$ se obtiene la forma más usual para un mapeo bilineal:

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

Este caso es un caso especial del mapeo bilineal con c=0 y d=1 mientras que el caso del mapeo de inversión es con a=d=0 y b=c=1.

El mapeo anterior se puede transformar en el de inversión. Multiplíquese para ello el término az por c/c y súmese ad/c-ad/c:

$$w = \frac{az+b}{cz+d} = \frac{\frac{a}{c}(cz+d)+b-\frac{ad}{c}}{cz+d} = \frac{a}{c} + \frac{bc-ad}{c(cz+d)}$$

donde la variable z aparece ahora una sola vez en el denominador del segundo término.

Si el término (bc-ad) (denominado determinante del mapeo) es diferente de cero, entonces su mapeo inverso existe. [1]

2. Desarrolle una función que reciba como entradas las constantes complejas a,b,c,d y determine si las mismas genera una función de variable compleja cuyo mapeo inverso sí existe.

La siguiente función recibe como entrada las variables a,bc y d y retorna true o false según tenga mapeo inverso o no de acuerdo con la fórmula del determinante del mapeo.

```
def has_inverse_map(a, b, c, d):
  if (b*c-a*d) == 0:
    return False
  else:
    return True
```

Figura 1. Código del ejercicio 2

3. Desarrolle una función que reciba como entradas una imagen y las constantes complejas a,b,c,d y, tomando la imagen de entrada como el Plano z genere la representación de dicho plano en el Plano w.

```
def w_plane_representation(img, a, b, c, d):
    height = img.shape[0]
    width = img.shape[1]
    w_plane = np.zeros((height,width,3), np.uint8)
    for i in range(height):
        for j in range(width):
        z = complex(j, i)
        w = (a*z + b) / (c*z + d)
        if w.imag < height and w.real < width:
            w_plane[int(w.imag), int(w.real)] = img[i, j]</pre>
cv2_imshow(w_plane)
```

Figura 2. Código del ejercicio 3

Figura 3. Imagen original

4. Desarrolle una función que reciba como entradas una imagen y las constantes complejas a, b y asuma que $c=0 \wedge d=1$ y genere el mapeo lineal y demuestre que:

```
def lineal_mapping_demonstration(img, a, b):
    c = 0
    d = 1
    w_plane_representation(img, a, b, c, d)
```

Figura 5. Código del ejercicio 4

a. El mapeo genera una magnificación cuando b=0 para todos los casos $a\neq 0 \land a \in R$ Sí.



Figura 4. Resultado

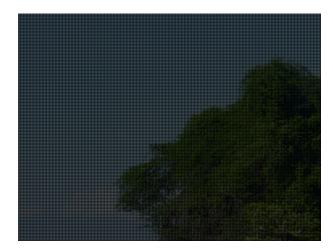


Figura 6. Resultado del ejercicio a

b. El mapeo genera una magnificación y una rotación cuando b = 0 para todos los casos donde $a\neq 0 \land a \in C \land a \notin R$ Sí genera una rotación.



Figura 7. Resultado del ejercicio b

c. El mapeo genera únicamente un desplazamiento de todo el Plano z cuando $b \neq 0 \land a = 1 \land b \in C$ Sí se desplaza en el plano z.



Figura 8. Resultado del ejercicio c

d. Para el caso donde $a \neq 0 \land b \neq 0$, que el mapeo genera la combinación de una magnificación, una rotación y un desplazamiento de la imagen del Plano z en el Plano w. Se magnifica, rota y se desplaza en el plano z.



Figura 9. Resultado del ejercicio d

REFERENCIAS

[1] P. Alvarado-Moya, Señales y Sistemas. Fundamentos Matemáticos. Cartago, Costa Rica: Centro de Desarrollo de Material Bibliográfico (CDMB), 2020, ch. 2: Variable compleja.