

UBA - FCEyN

ANÁLISIS COMPLEJO

Según un estudiante

Luca Martínez

2C 2025

Aclaración

¡Hola! Esto es un apunte de Análisis Complejo que estoy haciendo durante la cursada de la materia en el segundo cuatrimestre de 2025. No va a ser tan completo como la bibliografía sugerida o el cuaderno de un alumno que va a la teórica y copia todo lo que el profesor escribe. La motivación de crear esto que estás leyendo es poder reunir definiciones importantes, propiedades, lemas, teoremas, etc. de manera más compacta y con más detalle en la que, para mí, es la parte más difícil de la teoría: las demostraciones. Entiendo que los contenidos dados pueden variar un poco de acuerdo a los profesores que dan la materia, ¡pero espero que esto le sirva a la mayoría de personas que cursen!

1. Nociones básicas sobre \mathbb{C} y sus propiedades

Lo primero que vamos a hacer es definir algunos conceptos muy elementales sobre los números complejos pero que nos van a servir para la demostración de la primera propiedad relevante.

Definición 1.0

Se define a \mathbb{C} , el conjunto de los números complejos, como:

$$\mathbb{C} = \{x + yi : x, y \in \mathbb{R}\}$$

Donde i es la *unidad imaginaria* y satisface que $i^2 = -1$

Sean $z = a + bi$, $w = c + di$. Definiendo la suma $+: \mathbb{C} \times \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ y la multiplicación $\cdot: \mathbb{C} \times \mathbb{C} \rightarrow \mathbb{C}$ de la siguiente manera:

$$z + w = (a + bi) + (c + di) := (a + c) + (b + d)i$$

$$z \cdot w = (a + bi) \cdot (c + di) := (ac - bd) + (ad + bc)i$$

$(\mathbb{C}, +, \cdot)$ resulta ser un **cuerpo**.

$x + yi$ es la forma *binómica* de un número complejo.

Se puede notar que la elección de dos números reales arbitrarios determina unívocamente a un número complejo. Es decir, hay una biyección evidente entre \mathbb{C} y \mathbb{R}^2 ($f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{C}$ con $f(x, y) = x + yi$). Esto, si bien parece una mera observación, realmente se lleva mucho más allá, tanto así que, tal como representamos los elementos de \mathbb{R}^2 en un plano de ejes cartesianos, lo mismo se hace con los números complejos. Por ejemplo, el número complejo $2 + 3i$ se ubica en el plano en el mismo lugar que ubicaríamos a $(2, 3)$

Definición 1.1

Sea $z = x + yi \in \mathbb{C}$, se define a x como la *parte real* de z y se denota $\text{Re}(z)$. Por otro lado, se define a y como la *parte imaginaria* de z , y se denota $\text{Im}(z)$

Con estas dos definiciones ya queda claro que \mathbb{R} , el conjunto de los números reales, es un subconjunto de \mathbb{C} . En particular, es el conjunto de todos los números complejos con parte imaginaria nula.

Definición 1.2

Sean $z, w \in \mathbb{C}$ dos números complejos. $z = w$ si y solo si:

$$\text{Re}(z) = \text{Re}(w) \text{ y } \text{Im}(z) = \text{Im}(w)$$

Definición 1.3

Sea $z = x + yi \in \mathbb{C}$, se define el *conjugado* de z , denotado por \bar{z} , como:

$$\bar{z} = x - yi$$

Vale como observación que esto nos da otra forma más de diferenciar a \mathbb{R} dentro de los complejos: los números reales son aquellos números complejos que son iguales a su conjugado. Esto es útil en algunos momentos en los que queremos

verificar si un número es real o no.

Definición 1.4

Sea $z = x + yi \in \mathbb{C}$, se define $|z|$, el *módulo* de z , como:

$$|z| = \sqrt{x^2 + y^2}$$

Bien, ahora ya tenemos una noción del tamaño o magnitud de un número complejo. Como podemos ver, esto se sigue sosteniendo en la idea de representar a los elementos de \mathbb{C} como los de \mathbb{R}^2 , pues $|z|$ es la longitud de la hipotenusa del triángulo rectángulo de vértices $(0, 0)$, $(x, 0)$ y (x, y) (Teorema de Pitágoras).

Lo siguiente es un cúmulo de algunas propiedades útiles que no voy a demostrar (no es difícil de hacer).

Propiedad 1.0

Sean $z, w \in \mathbb{C}$, entonces:

1. $|z| = |\bar{z}|$
2. $|zw| = |z||w|$
3. $|z^n| = |z|^n$ (es un caso particular del anterior)
4. $\operatorname{Re}(z) \leq |z|$
5. $\operatorname{Im}(z) \leq |z|$
6. $z\bar{z} = |z|^2$
7. Si $z \neq 0$, $z^{-1} = \frac{\bar{z}}{|z|^2}$ (se deduce del anterior)
8. $\overline{z + w} = \bar{z} + \bar{w}$
9. $\overline{zw} = \bar{z}\bar{w}$
10. $z + \bar{z} = 2\operatorname{Re}(z)$
11. $z - \bar{z} = 2i\operatorname{Im}(z)$

(Por si te interesa probarlas: en la mayoría basta con escribir en forma binómica a cada complejo y desarrollar).

Definición 1.5

Sea $z = x + yi \in \mathbb{C}$, se denomina $\arg(z)$, *argumento* de z , a cualquier número real θ tal que:

$$\operatorname{sen}(\theta) = \frac{\operatorname{Im}(z)}{|z|} \text{ y } \cos(\theta) = \frac{\operatorname{Re}(z)}{|z|}$$

Y recibe el nombre de *argumento principal* aquel valor de θ que se encuentra en el intervalo $[0, 2\pi)$ (y vamos a denotarlo $\operatorname{Arg}(z)$)

Si de nuevo visualizamos a z en el típico plano de \mathbb{R}^2 , el argumento principal no es más que el ángulo que se forma entre el segmento que va del $(0, 0)$ a z y el eje real (que es el nombre que vamos a darle al eje x), mientras que todas las otras formas del argumento son el argumento principal $+ 2k\pi$, siendo k un entero.

Esto induce una nueva forma, equivalente a la representación polar de los elementos de \mathbb{R}^2 , de representar a un número complejo.

Propiedad 1.1

Sea $z = x + yi \in \mathbb{C}$ y $\theta = \arg(z)$, entonces:

$$z = |z|(\cos(\theta) + i\operatorname{isen}(\theta))$$

$|z|(\cos(\theta) + i\operatorname{isen}(\theta))$ es la forma *polar* de un número complejo.

Propiedad 1.2

Sean $z, w \in \mathbb{C}$, entonces $z = w$ si y solo si:

$$|z| = |w| \text{ y } \operatorname{Arg}(z) = \operatorname{Arg}(w)$$

Propiedad 1.3

Sean $z, w \in \mathbb{C}$, entonces

$$\arg(zw) = \arg(z) + \arg(w) + 2k\pi$$

Demostración.

Sean $z, w \in \mathbb{C}$ y sean $\alpha = \arg(z)$, $\beta = \arg(w)$

$$zw = |z||w|(\cos(\alpha) + i\operatorname{isen}(\alpha))(\cos(\beta) + i\operatorname{isen}(\beta))$$

$$zw = |zw|(\cos(\alpha)\cos(\beta) + i\operatorname{isen}(\beta)\cos(\alpha) + i\operatorname{isen}(\alpha)\cos(\beta) + i^2\operatorname{isen}(\alpha)\operatorname{isen}(\beta))$$

$$zw = |zw|(\cos(\alpha)\cos(\beta) - \operatorname{sen}(\alpha)\operatorname{sen}(\beta) + i(\operatorname{isen}(\beta)\cos(\alpha) + \operatorname{isen}(\alpha)\cos(\beta)))$$

Notemos que la parte real de lo que está adentro del paréntesis es el coseno de la suma entre α y β . Lo mismo ocurre con la parte imaginaria y el seno de la suma.

$$zw = |zw|(\cos(\alpha + \beta) + i\operatorname{isen}(\alpha + \beta)) \quad \square$$

Corolario

Sea $\theta \in \mathbb{R}$, entonces:

$$(\cos(\theta) + i\operatorname{isen}(\theta))^n = \cos(n\theta) + i\operatorname{isen}(n\theta)$$

Esta es la *fórmula de De Moivre*.

La forma polar de los números complejos es notablemente más cómoda para trabajar con las potencias, y, en general, es más elegida que la binómica.

Propiedad 1.4 (Fórmula de Euler)

Sea $x \in \mathbb{R}$, entonces:

$$e^{ix} = \cos(x) + i\operatorname{isen}(x)$$

Esta es una de las igualdades más célebres de la matemática y más adelante en la materia va a ser demostrada. La misma nos da una tercera forma de escribir un número complejo.

Propiedad 1.5

Sean $z \in \mathbb{C}$ y $\theta = \arg(z)$, entonces:

$$z = |z|e^{i\theta}$$

$|z|e^{i\theta}$ es la forma *exponencial* de un número complejo.

Teorema 1.0

Sean $z, w \in \mathbb{C}$, entonces:

$$|z + w| \leq |z| + |w|$$

Demostración.

$$\begin{aligned} |z + w|^2 &= (z + w)(\overline{z + w}) = (z + w)(\bar{z} + \bar{w}) \\ (z + w)(\bar{z} + \bar{w}) &= z\bar{z} + z\bar{w} + w\bar{z} + w\bar{w} = |z|^2 + z\bar{w} + \overline{z\bar{w}} + |w|^2 \\ |z|^2 + z\bar{w} + \overline{z\bar{w}} + |w|^2 &= |z|^2 + 2\operatorname{Re}(z\bar{w}) + |w|^2 \leq |z|^2 + 2|z\bar{w}| + |w|^2 \\ |z|^2 + 2|z\bar{w}| + |w|^2 &= |z|^2 + 2|z||\bar{w}| + |w|^2 = |z|^2 + 2|z||w| + |w|^2 \\ |z|^2 + 2|z||w| + |w|^2 &= (|z| + |w|)^2 \end{aligned}$$

Por transitividad de $=$ y de \leq :

$$|z + w|^2 \leq (|z| + |w|)^2$$

$$|z + w| \leq |z| + |w| \quad \square$$

2. Raíces de números complejos

Esta sección va a ser corta pues solo vamos a exhibir rápidamente cómo se hallarían las raíces de cualquier número complejo, junto a un resultado que puede sernos útil.

Propiedad 2.0

Sean $z \in \mathbb{C}$ y $n \in \mathbb{N}$, entonces:

$$\arg(z^n) - 2k\pi = n\arg(z)$$

Para algunos enteros k .

Esta propiedad se puede deducir de la fórmula de De Moivre, e implica que, dado $w \in \mathbb{C} - \{0\}$, hay n complejos z distintos tales que $z^n = w$. Para hallarlos, basta con igualar $\arg(z^n)$ con $\arg(w)$, y $|z^n|$ con $|w|$.

Ejemplo.

Intentemos hallar todos los números complejos z tales que $z^3 = 1$, por lo que procedemos igualando argumentos y módulos

$$\begin{cases} |z^3| = 1 \\ \arg(z^3) = \arg(1) = 0 \end{cases} \implies \begin{cases} |z| = 1 \\ 3\arg(z) = 0 + 2k\pi \end{cases}$$

Solo nos queda hallar todos los valores de $k \in \mathbb{Z}$ tales que $0 \leq \frac{2}{3}k\pi < 2\pi$, dividiendo por $\frac{2}{3}\pi$ en toda la desigualdad llegamos a que $k \in \{0, 1, 2\}$. Así que mis soluciones z_1, z_2, z_3 son:

$$z_1 = 1, \quad z_2 = \cos\left(\frac{2}{3}\pi\right) + i\sin\left(\frac{2}{3}\pi\right), \quad z_3 = \cos\left(\frac{4}{3}\pi\right) + i\sin\left(\frac{4}{3}\pi\right)$$

Propiedad 2.1

Sean $z_0, z_1, \dots, z_{n-1} \in \mathbb{C}$ raíces n -ésimas de $w \in \mathbb{C} - \{0\}$, $m, n \in \mathbb{N}$ con $n \geq 2$, entonces:

$$\sum_{j=0}^{n-1} z_j^m = \begin{cases} nw^k & \text{si } m = kn, k \in \mathbb{N} \\ 0 & \text{en caso contrario} \end{cases}$$

Demostración.

Supongamos que hay k natural tal que $\frac{m}{n} = k$, sea $\phi = \arg(w)$, sabemos entonces que:

$$z_j = |w|^{1/n} e^{i(\phi+2j\pi)/n}$$

Luego:

$$\sum_{j=0}^{n-1} z_j^m = \sum_{j=0}^{n-1} (|w|^{1/n} e^{i(\phi+2j\pi)/n})^m = |w|^{m/n} \sum_{j=0}^{n-1} e^{i(\phi+2j\pi)m/n}$$

Descomponiendo el exponente, vemos que $e^{i\phi m/n}$ no depende de j .

$$|w|^k e^{i\phi k} \sum_{j=0}^{n-1} e^{i2j\pi k} = |w|^k (e^{i\phi})^k \sum_{j=0}^{n-1} (e^{i2j\pi})^k$$

Para cada j , lo que está en la suma siempre es 1 pues $e^{i2k\pi} = 1$ para todo k entero. Por ende

$$|w|^k (e^{i\phi})^k \sum_{j=0}^{n-1} (e^{i2j\pi})^k = n(|w|e^{i\phi})^k = nw^k$$

Si m no es un múltiplo de n , podemos retornar hasta este paso

$$\sum_{j=0}^{n-1} z_j^m = |w|^{m/n} e^{i\phi m/n} \sum_{j=0}^{n-1} e^{i2j\pi m/n}$$

Reescribiendo la suma

$$(|w|e^{i\phi})^{m/n} \sum_{j=0}^{n-1} e^{i2j\pi m/n} = (|w|e^{i\phi})^{m/n} \sum_{j=0}^{n-1} (e^{i2\pi m/n})^j$$

Tenemos una geométrica, como m/n no es un entero, la base resulta ser distinta de 1, por lo que podemos aplicar el conocido resultado

$$(|w|e^{i\phi})^{m/n} \sum_{j=0}^{n-1} (e^{i2\pi m/n})^j = (|w|e^{i\phi})^{m/n} \left(\frac{(e^{i2\pi m/n})^n - 1}{e^{i2\pi m/n} - 1} \right) = 0$$

Pues el numerador resulta ser nulo. \square

3. Funciones complejas

Aclaración.

\mathbb{R}^2 y \mathbb{C} serán usados indistintamente a la hora de definir dominios y codominios de funciones y enunciar propiedades y definiciones relacionadas a estas.

3.1. Algunas nociones topológicas

Para hablar de conceptos como límite, continuidad, conexión y otros por el estilo, vamos a reintroducir algunos conceptos de topología. Sobre cada uno de ellos se profundizó en Cálculo Avanzado, por lo que solo vamos a enunciar algunas definiciones y propiedades, pero no vamos a hacer demostraciones.

Definición 3.1.0

Definimos la distancia “usual” entre dos complejos z, w como:

$$d(z, w) = |z - w|$$

Como su nombre sugiere, esta función hace de (\mathbb{C}, d) un espacio métrico.

Esto nos permite definir más conceptos.

Definición 3.1.1

Sean $D \subseteq \mathbb{C}$, $z_0 \in \mathbb{C}$, $\mathcal{B}(z_0, r) = \{z \in \mathbb{C} : d(z, z_0) < r\}$ (r real positivo) y $\mathcal{B}^*(z_0, r) = \{z \in \mathbb{C} : 0 < d(z, z_0) < r\}$, entonces:

1. z_0 es punto *interior* de D sii hay $r > 0$ tal que $\mathcal{B}(z_0) \subseteq D$
2. z_0 es punto *exterior* de D sii hay $r > 0$ tal que $\mathcal{B}(z_0) \cap D = \emptyset$
3. z_0 es punto *frontera* de D sii para todo $r > 0$ vale que $\mathcal{B}(z_0, r) \cap D \neq \emptyset$ y $\mathcal{B}(z_0, r) \cap \mathbb{C} - D \neq \emptyset$ simultáneamente
4. z_0 es punto *de acumulación* de D sii para todo $r > 0$ vale que $\mathcal{B}^*(z_0, r) \cap D \neq \emptyset$

Definición 3.1.2

Sea $D \subseteq \mathbb{C}$, definimos D° (*interior* de D) como el conjunto de sus puntos interiores y \overline{D} (*clausura* de D) como $D \cup \{\text{puntos frontera de } D\}$

Además, decimos que D es *abierto* si $D = D^\circ$, y que D es *cerrado* si $D = \overline{D}$.

Definición 3.1.3

Sea $D \subseteq \mathbb{C}$, decimos que D es *disconexo* si hay abiertos disjuntos $V, W \subseteq \mathbb{C}$ tales que:

1. $D \subseteq V \cup W$
2. $D \cap V \neq \emptyset$
3. $D \cap W \neq \emptyset$

((2.) y (3.) ya implican que dichos abiertos disjuntos son no vacíos)

Por el contrario, decimos que D es *conexo* sii no es desconexo.

Definición 3.1.4

Sea $D \subseteq \mathbb{C}$, decimos que D es *arcoconexo* si para todos $v, w \in D$ existe $\gamma : [a, b] \subseteq \mathbb{R} \rightarrow D$ continua tal que $\gamma(a) = v$ y $\gamma(b) = w$

Propiedad 3.1.0

Sea $D \subseteq \mathbb{C}$ abierto. Son equivalentes:

1. D es conexo.
2. D es arcoconexo.

Antes de empezar a hablar de algunos tipos de funciones en particular, vamos a introducir la ya familiar noción de *límite*.

Definición 3.1.5

Sea $D \subseteq \mathbb{C}$ y $f : D \rightarrow \mathbb{C}$. Decimos que $\lim_{z \rightarrow z_0} f(z) = L$ si para todo $\varepsilon > 0$ existe $\delta > 0$ tal que:

$$d(z, z_0) < \delta \rightarrow d(f(z), L) < \varepsilon$$

Con $z \in D$.

3.2. Homografías

Definición 3.2.0

Llamamos *homografía* a cualquier función f de la forma:

$$f(z) = \frac{az + b}{cz + d}$$

Con $a, b, c, d \in \mathbb{C}$ tales que $ad - bc \neq 0$

Además, damos el nombre de *homografías básicas* a estas funciones:

1. Traslación: $T_a(z) = z + a$, $a \in \mathbb{C}$
2. Homotecia: $H_r(z) = rz$, $r > 0$
3. Rotación: $R_\alpha(z) = \alpha z$, $|\alpha| = 1$
4. Inversión: $I(z) = 1/z$

Los valores en los que está definida f y los que puede tomar dependen de si c es nulo o no. En general, su dominio es o bien \mathbb{C} o bien $\mathbb{C} - \{-d/c\}$ según el caso. Mientras que su imagen es o bien \mathbb{C} o bien $\mathbb{C} - \{a/c\}$.

Propiedad 3.2.0

Sea f una homografía $f(z) = \frac{az+b}{cz+d}$ con $c \neq 0$ y consideremos $i(z) = 1/z$. Hay funciones lineales g, h tales que:

$$f = g \circ i \circ h$$

Demostración.

Sea $q \in \mathbb{C}$ tal que $ad - qc = 0$, o sea $q = \frac{ad}{c}$

$$f(z) = \frac{az+b}{cz+d} = \frac{az+b+q-q}{cz+d} = \frac{az+\frac{ad}{c}}{cz+d} + \frac{b-q}{cz+d}$$

$$f(z) = \frac{az + \frac{ad}{c}}{cz + d} + \frac{b - q}{cz + d} = \frac{a}{c} \frac{z + \frac{d}{c}}{z + \frac{d}{c}} + \frac{b - \frac{ad}{c}}{cz + d} = \frac{a}{c} + (b - \frac{ad}{c})(cz + d)^{-1}$$

Luego, $h(z) = cz + d$ y $g(z) = \frac{a}{c} + (b - \frac{ad}{c})z$ □

Notemos que esto está muy próximo a ser una demostración de que **toda homografía es composición de las básicas**, que es una propiedad bastante importante a considerar. A continuación, definimos la *proyección estereográfica*. Para esto, consideremos una “extensión” de \mathbb{C}

Definición 3.2.1

Definimos al *plano complejo extendido*, denotado como $\hat{\mathbb{C}}$, como el conjunto $\mathbb{C} \cup \{\infty\}$

Definición 3.2.2

Sean $\mathbb{S}^2 = \{(x_1, x_2, x_3) \in \mathbb{R}^3 : x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 = 1\}$, $N = (0, 0, 1)$ (el “polo norte” de la esfera) y $P = (a, b, c) \in \mathbb{S}^2 - \{N\}$.

La *proyección estereográfica* de P es el punto $z = (x, y, 0) \in \mathbb{R}^3$ (que vamos a asociarlo al complejo $x + yi$) que es la intersección entre el plano xy y la recta que pasa por N y P .

Propiedad 3.2.1

Dado un punto $P = (a, b, c) \in \mathbb{S}^2 - \{N\}$, la proyección estereográfica de P es $z = (\frac{a}{1-c}, \frac{b}{1-c}, 0)$. Por ende, definimos $\Psi : \mathbb{S}^2 \longrightarrow \hat{\mathbb{C}}$ así:

$$\Psi(a, b, c) = \begin{cases} \frac{a}{1-c} + \frac{b}{1-c}i & \text{si } (a, b, c) \neq N \\ \infty & \text{si } (a, b, c) = N \end{cases}$$

Demostración.

Sean $N = (0, 0, 1)$ y $P = (a, b, c) \in \mathbb{S}^2 - \{N\}$, consideremos la recta que une ambos puntos:

$$L : (0, 0, 1) + t(a, b, c - 1)$$

Nos interesa hallar la intersección con el plano xy , así que consideramos la siguiente ecuación:

$$(0, 0, 1) + t(a, b, c - 1) = (x, y, 0)$$

Igualando las terceras coordenadas

$$1 + t(c - 1) = 0$$

$$t = \frac{-1}{c - 1}$$

$$t = \frac{1}{1 - c}$$

O sea que para $t = \frac{1}{1-c}$ se obtiene el punto de intersección, reemplazando por dicho valor tenemos que:

$$(0, 0, 1) + \frac{1}{1-c}(a, b, c - 1) = (\frac{a}{1-c}, \frac{b}{1-c}, \frac{c-1}{1-c} + 1) = (\frac{a}{1-c}, \frac{b}{1-c}, 0) = (x, y, 0)$$

Este elemento $(x, y, 0)$ se asocia al complejo $x + yi$, que coincide con lo definido en Ψ . □

Propiedad 3.2.2

Ψ es biyectiva y su inversa $\Psi^{-1} : \hat{\mathbb{C}} \rightarrow \mathbb{S}^2$ está dada por:

$$\Psi^{-1}(z) = \begin{cases} \left(\frac{2x}{|z|^2+1}, \frac{2y}{|z|^2+1}, \frac{|z|^2+1}{|z|^2-1} \right) & \text{si } z \neq \infty \\ N & \text{si } z = \infty \end{cases}$$

Con $z = x + yi$.

Demostración.

Sean $P = (a, b, c) \in \mathbb{S}^2 - \{N\}$ y $z = x + yi$. En la demostración anterior vimos que, si z es la proyección estereográfica de P , entonces,

$$\begin{cases} x = \frac{a}{1-c} \\ y = \frac{b}{1-c} \end{cases}$$

Es decir que $a = x(1-c)$ y $b = y(1-c)$. Recordando que P satisface la ecuación $a^2 + b^2 + c^2 = 1$

$$|z|^2 = x^2 + y^2 = \frac{a^2}{(1-c)^2} + \frac{b^2}{(1-c)^2} = \frac{a^2 + b^2}{(1-c)^2} = \frac{1-c^2}{(1-c)^2} = \frac{1+c}{1-c}$$

Por transitividad, se tiene que

$$|z|^2(1-c) = 1+c$$

$$|z|^2 - 1 = c + |z|^2 c$$

$$c = \frac{|z|^2 - 1}{|z|^2 + 1}$$

Reemplazando en los valores de a, b

$$a = x \left(1 - \frac{|z|^2 - 1}{|z|^2 + 1} \right) = x \left(\frac{|z|^2 + 1}{|z|^2 + 1} - \frac{|z|^2 - 1}{|z|^2 + 1} \right) = \frac{2x}{|z|^2 + 1}$$

Procediendo de la misma manera, resulta ser que

$$b = \frac{2y}{|z|^2 + 1}$$

Los valores a, b, c hallados coinciden con lo definido en Ψ^{-1} . \square

Propiedad 3.2.3

Sean $P = (a, b, c) \in \mathbb{S}^2 - \{N\}$ y $z = x + yi$ no nulo, si $\Psi(a, b, c) = z$, entonces $\Psi(a, -b, -c) = \frac{1}{\bar{z}}$.

Demostración.

Sean $P = (a, b, c) \in \mathbb{S}^2 - \{N\}$ y $z = x + yi \in \mathbb{C} - \{0\}$ con $\Psi(P) = z$, o sea que $z = \frac{a}{1-c} + \frac{b}{1-c}i$, sabiendo que $z^{-1} = \frac{\bar{z}}{|z|^2}$, entonces,

$$z^{-1} = \left(\frac{a}{1-c} - \frac{b}{1-c}i \right) \frac{1}{|z|^2}$$

En la demostración anterior pudimos ver que $|z|^2 = \frac{1+c}{1-c}$, luego,

$$z^{-1} = \left(\frac{a}{1-c} - \frac{b}{1-c}i \right) \frac{1-c}{1+c}$$

$$z^{-1} = \left(\frac{a}{1+c} - \frac{b}{1+c}i \right)$$

$$z^{-1} = \left(\frac{a}{1 - (-c)} + \frac{-b}{1 - (-c)}i \right)$$

Lo que está del lado derecho de la igualdad es la proyección estereográfica del punto $(a, -b, -c)$, así que

$$\Psi(a, -b, -c) = z^{-1} \quad \square$$

Por lo que invertir z equivale (en la esfera) a enviar el punto (a, b, c) al $(a, -b, -c)$, entonces, sabiendo que el punto N se corresponde con ∞ y $S = (0, 0, -1)$ con 0 y que, en la esfera, N y S son uno el inverso del otro, esto nos dice que la noción de asignarle el valor ∞ a $\frac{1}{0}$ y el valor 0 a $\frac{1}{\infty}$ tiene “algo” de sentido en $\hat{\mathbb{C}}$.

Propiedad 3.2.4

La proyección estereográfica envía circunferencias en \mathbb{S}^2 a circunferencias o rectas en \mathbb{C}

Demostración.

Sea Ψ la proyección estereográfica y $C \subseteq \mathbb{S}^2$ una circunferencia. Entonces existe un plano $\Pi \subseteq \mathbb{R}^3$, $\Pi : \alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \alpha_3 x_3 = \alpha_4$, con $\alpha_i \in \mathbb{R}$, $i \in \{1, 2, 3, 4\}$ tal que $C = \Pi \cap \mathbb{S}^2$. Sea $P = (a, b, c) \in C$, esto implica que (a, b, c) soluciona las ecuaciones

$$\begin{cases} x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 = 1 \\ \alpha_1 x_1 + \alpha_2 x_2 + \alpha_3 x_3 = \alpha_4 \end{cases}$$

Como Ψ es biyectiva, existe un número complejo $w = u + vi$ tal que $P = \Psi^{-1}(w)$, o sea que

$$\begin{cases} a = \frac{2u}{|w|^2 + 1} \\ b = \frac{2v}{|w|^2 + 1} \\ c = \frac{|w|^2 - 1}{|w|^2 + 1} \end{cases}$$

Reemplazamos estos valores en Π para ver qué forma tiene esto en el plano complejo

$$\alpha_1 \left(\frac{2u}{|w|^2 + 1} \right) + \alpha_2 \left(\frac{2v}{|w|^2 + 1} \right) + \alpha_3 \left(\frac{|w|^2 - 1}{|w|^2 + 1} \right) = \alpha_4$$

$$\alpha_1(2u) + \alpha_2(2v) + \alpha_3(|w|^2 - 1) = \alpha_4(|w|^2 + 1)$$

Reagrupando los términos que tienen $|w|^2$, llegamos a

$$(\alpha_3 - \alpha_4)|w|^2 + 2\alpha_1 u + 2\alpha_2 v = \alpha_3 + \alpha_4$$

Y esta ecuación es una circunferencia si $\alpha_3 \neq \alpha_4$, y una recta si ocurre lo contrario (notar que esto depende de si $(0, 0, 1) \in C$ o no). \square

Propiedad 3.2.5

La imagen de cualquier circunferencia o recta por una homografía es una recta o una circunferencia (o sea, no necesariamente la imagen de una circunferencia es una circunferencia, ni la de una recta es una recta).

Demostración.

Basta con probarlo para las homografías básicas. Para traslaciones, homotecias o rotaciones esto es evidente, por lo que vamos a probar que se cumple para las inversiones. Sean $A, B, C, D \in \mathbb{R}$ y $z = x + yi \in \mathbb{C} - \{0\}$, la ecuación

$$A|z|^2 + B\operatorname{Re}(z) + C\operatorname{Im}(z) + D = 0$$

Representa una circunferencia si A es no nulo, y una recta en caso contrario. Sea $w = 1/z$, reemplazando

$$\frac{A}{|w|^2} + B \operatorname{Re} \left(\frac{1}{w} \right) + C \operatorname{Im} \left(\frac{1}{w} \right) + D = 0$$

$$\frac{A}{|w|^2} + B \frac{x}{|w|^2} + C \frac{-y}{|w|^2} + D = 0$$

Multiplicando por $|w|^2$

$$D|w|^2 - Cy + Bx + A = 0$$

Esto es una recta si D es nulo, y es una circunferencia en caso contrario. \square

Propiedad 3.2.6

Sean $z_1, z_2, z_3 \in \hat{\mathbb{C}}$. Hay una única homografía f que satisface

$$f(z_1) = 0 \quad f(z_2) = 1 \quad f(z_3) = \infty$$

Demostración.

Sea f una homografía, $f(z) = \frac{az+b}{cz+d}$. Podemos encontrar a, b, c, d planteando estas ecuaciones

$$\begin{cases} f(z_1) = 0 \iff \frac{az_1+b}{cz_1+d} = 0 \iff az_1+b=0 \iff z_1 = -\frac{b}{a} \\ f(z_3) = \infty \iff \frac{az_3+b}{cz_3+d} = \infty \iff cz_3+d=0 \iff z_3 = -\frac{d}{c} \end{cases}$$

$$f(z) = \frac{az+b}{cz+d} = \frac{a}{c} \left(\frac{z + \frac{b}{a}}{z + \frac{d}{c}} \right) = \frac{a}{c} \frac{z - z_1}{z - z_3}$$

Pedimos $f(z_2) = 1$

$$f(z_2) = \frac{a}{c} \left(\frac{z_2 - z_1}{z_2 - z_3} \right) = 1$$

$$\frac{a}{c} = \frac{z_2 - z_3}{z_2 - z_1}$$

Así que

$$f(z) = \left(\frac{z_2 - z_3}{z_2 - z_1} \right) \left(\frac{z - z_1}{z - z_3} \right) \quad \square$$

4. Derivabilidad, holomorfía y transformaciones conformes

En esta sección vamos a tratar la noción de derivada de una función compleja, al principio va a sernos muy familiar con la derivabilidad de funciones reales.

Definición 4.0

Sean $f : D \rightarrow \mathbb{C}$ con $D \subseteq \mathbb{C}$ y $z_0 \in D^\circ$. Decimos que f es *derivable* en z_0 si y solo si existe

$$\lim_{z \rightarrow z_0} \frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(z_0 + h) - f(z_0)}{h}$$

De existir dicho límite, lo denotamos $f'(z_0)$.

Definición 4.1

Sean $f : D \rightarrow \mathbb{C}$. Definimos $u : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $v : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ como

$$u(x, y) = \operatorname{Re}(f(x + yi)) \quad v(x, y) = \operatorname{Im}(f(x + yi))$$

Esto implica, naturalmente, que $f(x + yi) = u(x, y) + v(x, y)i$.

Propiedad 4.0

Sean f, g funciones complejas tales que: existe $f \circ g$, f y g son derivables en z_0 punto interior del dominio de ambas funciones, y f es derivable en $g(z_0)$, entonces:

1. $(f(z_0) + g(z_0))' = f'(z_0) + g'(z_0)$
2. $(fg(z_0))' = f'(z_0)g(z_0) + f(z_0)g'(z_0)$
3. $(f \circ g)'(z_0) = f'(g(z_0))g'(z_0)$

(Notar que hay hipótesis que evidentemente no son necesarias para la validez de los 3 enunciados, pero quise agregarlas a todas de una sola vez).

Propiedad 4.1

Sea $f : D \rightarrow \mathbb{C}$ con $z_0 \in D^\circ$. Son equivalentes:

1. f es derivable en z_0
2. Existe $L \in \mathbb{C}$ tal que para todo $\varepsilon > 0$ existe $\delta > 0$ con $\mathcal{B}_\delta(z_0) \subseteq D$ que verifica

$$|z - z_0| < \delta \implies |f(z) - f(z_0) - L(z - z_0)| < \varepsilon |z - z_0|$$

Con $z \in \mathcal{B}_\delta(z_0)$

Para probar (1.) \rightarrow (2.) se puede usar la definición de que f sea derivable en z_0 y luego multiplicar a ambos lados de la desigualdad por $|z - z_0|$. Para (2.) \rightarrow (1.) se puede aplicar el proceso inverso para recuperar la definición de derivabilidad de f en z_0 .

Corolario

Sea f derivable en z_0 , entonces f es continua en z_0 .

Propiedad 4.2 (Condiciones de Cauchy-Riemann)

Sea $f : D \rightarrow \mathbb{C}$ con $z_0 = x_0 + y_0 i \in D^\circ$. Son equivalentes:

1. f es derivable en z_0
2. u, v son diferenciables en (x_0, y_0) y sus derivadas parciales verifican que

$$u_x(x_0, y_0) = v_y(x_0, y_0)$$

$$u_y(x_0, y_0) = -v_x(x_0, y_0)$$

Demostración.

(1.) \rightarrow (2.): Sea f derivable en $z_0 = x_0 + y_0 i$ con $f'(z_0) = a + bi$ y $\varepsilon > 0$, entonces, hay un real positivo δ tal que, si $|z - z_0| < \delta$,

$$|f(z) - f(z_0) - f'(z_0)(z - z_0)| < \varepsilon |z - z_0|$$

Lo que está del lado izquierdo de la desigualdad es, para cada z , el módulo un número complejo. Por ende, sabemos que es menor o igual que el módulo de su parte real

$$|\operatorname{Re}(f(z) - f(z_0) - f'(z_0)(z - z_0))| \leq |f(z) - f(z_0) - f'(z_0)(z - z_0)| < \varepsilon |z - z_0|$$

Antes de seguir, calculamos $f'(z_0)(z - z_0)$

$$f'(z_0)(z - z_0) = (a + bi)((x - x_0) + (y - y_0)i) = a(x - x_0) + (y - y_0)ai + (x - x_0)bi - b(y - y_0)$$

$$f'(z_0)(z - z_0) = a(x - x_0) - b(y - y_0) + (a(y - y_0) + b(x - x_0))i$$

Volviendo a la desigualdad, $\operatorname{Re}()$ distribuye respecto de la suma, entonces

$$|\operatorname{Re}(f(z)) - \operatorname{Re}(f(z_0)) - \operatorname{Re}(f'(z_0)(z - z_0))| < \varepsilon |z - z_0|$$

$$|u(x, y) - u(x_0, y_0) - [a(x - x_0) - b(y - y_0)]| < \varepsilon \sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}$$

Esta es la definición de que $u(x, y)$ sea diferenciable en (x_0, y_0) (recordar el límite de diferenciabilidad de Análisis I).

Además, sabemos por ello que $u_x(x_0, y_0) = a$ y $u_y(x_0, y_0) = -b$

Procediendo exactamente igual pero tomando $\operatorname{Im}()$, llegamos a

$$|v(x, y) - v(x_0, y_0) - [b(x - x_0) + a(y - y_0)]| < \varepsilon \sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}$$

Esto significa que $v(x, y)$ es diferenciable en (x_0, y_0) y que $v_x(x_0, y_0) = b$ y $v_y(x_0, y_0) = a$, como se quería probar.

(2.) \rightarrow (1.): Sean $\Delta x = (x - x_0)$ y $\Delta y = (y - y_0)$. Supongamos las condiciones de (2.). Entonces sabemos que, simultáneamente:

$$u(x, y) = u(x_0, y_0) + u_x \Delta x + u_y \Delta y + E_u$$

$$v(x, y) = v(x_0, y_0) + v_x \Delta x + v_y \Delta y + E_v$$

Con E_u, E_v tales que

$$\lim_{\substack{\Delta x \rightarrow 0 \\ \Delta y \rightarrow 0}} \frac{E_u}{\sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2}} = \lim_{\substack{\Delta x \rightarrow 0 \\ \Delta y \rightarrow 0}} \frac{E_v}{\sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2}} = 0$$

Todas las derivadas parciales están evaluadas en (x_0, y_0) pero por comodidad lo vamos a obviar.

$$f(z) - f(z_0) = (u(x, y) - u(x_0, y_0)) + (v(x, y) - v(x_0, y_0))i = (u_x \Delta x + u_y \Delta y + E_u) + (v_x \Delta x + v_y \Delta y + E_v)i$$

Escribiendo todo en función de u_x y v_x

$$f(z) - f(z_0) \underset{C-R}{=} (u_x \Delta x - v_x \Delta y) + (v_x \Delta x + u_x \Delta y)i + E_u + E_v i$$

$$f(z) - f(z_0) = u_x \Delta x + v_x \Delta x i + u_x \Delta y i - v_x \Delta y + E_u + E_v i$$

Factorizando $(u_x + v_x i)$

$$f(z) - f(z_0) = (u_x + v_x i)(\Delta x + \Delta y i) + E_u + E_v i$$

Dividiendo ambos lados por $z - z_0 = \Delta x + \Delta y i$

$$\frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0} = u_x + v_x i + \frac{E_u + E_v i}{(x - x_0) + (y - y_0)i}$$

Tomando límite con $z \rightarrow z_0$ (equivalente a $\Delta x, \Delta y \rightarrow 0$ y $(x, y) \rightarrow (x_0, y_0)$).

$$\lim_{z \rightarrow z_0} \frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0} = u_x + u_y i + \lim_{\substack{\Delta x \rightarrow 0 \\ \Delta y \rightarrow 0}} \frac{E_u + E_v i}{(x - x_0) + (y - y_0)i}$$

Afirmo que el límite de la suma de los errores E_u, E_v tiende a 0, para eso basta con que en módulo también lo haga.

$$0 \leq \frac{|E_u + E_v i|}{|(x - x_0) + (y - y_0)i|} \leq \frac{|E_u|}{\sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}} + \frac{|E_v i|}{\sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}}$$

$$\frac{|E_u|}{\sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}} + \frac{|E_v i|}{\sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}} = \frac{|E_u|}{\sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}} + \frac{|E_v|}{\sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2}}$$

Y tomando límite vemos que ambos términos de la suma tienden a 0 (por la definición de E_u y E_v). Luego,

$$\lim_{z \rightarrow z_0} \frac{f(z) - f(z_0)}{z - z_0} = u_x(x_0, y_0) + v_x(x_0, y_0)i \quad \square$$

Definición 4.2

Sean $f : D \rightarrow \mathbb{C}$ y $z_0 \in D^\circ$. Decimos que f es holomorfa en z_0 si hay $r > 0$ tal que f es derivable en $\mathcal{B}_r(z_0) \subseteq D$.
Decimos que f es holomorfa si es holomorfa en todo elemento de D .

Propiedad 4.3

Sea $f : D \rightarrow \mathbb{C}$ con D abierto y conexo (llamamos *dominio* a estos conjuntos) y f holomorfa. Si $u(x, y)$ es constante, entonces f es constante

Demostración.

Como f es holomorfa, en particular es derivable, entonces valen las condiciones de Cauchy-Riemann.

$$\begin{cases} u_x(x, y) = 0 = -v_y(x, y) \\ u_y(x, y) = 0 = v_x(x, y) \end{cases}$$

Al ser D abierto y conexo, puedo integrar cada derivada parcial, y esto me dice que f es constante pues u y v lo son. \square

Propiedad 4.4

Sea $f : D \rightarrow \mathbb{C}$ holomorfa con D dominio. Si $|f|$ es constante, f es constante.

Demostración.

Supongamos que $|f|$ es no nulo, de serlo, el enunciado es trivialmente cierto. Entonces hay un real positivo k tal que $|f| = k$. Luego, $|f|^2 = u(x, y)^2 + v(x, y)^2 = k^2$. Derivando respecto de x y de y

$$\begin{cases} 2u(x, y)u_x(x, y) + 2v(x, y)v_x(x, y) = 2u(x, y)u_x(x, y) + 2v(x, y)v_x(x, y) = 0 \\ 2u(x, y)u_y(x, y) + 2v(x, y)v_y(x, y) \stackrel{\text{C-R}}{=} 2u(x, y)(-v_x(x, y)) + 2v(x, y)u_x(x, y) = 0 \end{cases}$$

Esto se puede traducir al siguiente sistema matricial (luego de dividir por 2 a ambos lados).

$$\begin{pmatrix} u_x & v_x \\ -v_x & u_x \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Como $|f|^2 = k^2 > 0$, entonces u y v no son ambos nulos, esto implica que la matriz es singular, así que su determinante es 0, es decir,

$$u_x^2 + v_x^2 = 0 \longrightarrow u_x \stackrel{\text{C-R}}{=} v_y = 0, \quad v_x \stackrel{\text{C-R}}{=} -u_y = 0$$

Las derivadas parciales son todas iguales a cero, por lo que u y v son constantes y, en consecuencia, f también. \square

Asumamos a partir de ahora que u, v son indefinidamente diferenciables.

Definición 4.3

Sea $u : D \subseteq \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}$. Decimos que u es armónica si $u_{xx} + u_{yy} = 0$ (laplaciano nulo).

Propiedad 4.5

Sean $D \subseteq \mathbb{R}^2$ subconjunto simplemente conexo ("sin agujeros") y $u : D \longrightarrow \mathbb{R}$ armónica. Existe $v : D \longrightarrow \mathbb{R}$ armónica tal que $f(z) = u(x, y) + v(x, y)i$ es holomorfa en D . v recibe el nombre de *armónica conjugada*. Si existe \tilde{v} que también cumple entonces $v(x, y) - \tilde{v}(x, y) = w \in \mathbb{C}$.

Demostración. (Idea)

Sean $D \subseteq \mathbb{R}^2$ subconjunto simplemente conexo y $u : D \longrightarrow \mathbb{R}$ armónica. Queremos hallar $v : D \longrightarrow \mathbb{R}$ armónica tal que $\nabla v = (v_x, v_y) = (-u_y, u_x)$. Pedir esto bastaría para que f sea holomorfa pues por C-R sería derivable en todo punto, y también haría que v sea armónica ya que para u vale el teorema de Clairaut (las derivadas cruzadas son iguales). Para que un campo vectorial (en este caso $(-u_y, u_x)$) sea el gradiente de alguna función (la función v que buscamos), es necesario que el rotacional/rotor de dicho campo sea nulo.

$$\text{rot}(-u_y, u_x) = u_{xx} - (-u_{yy}) = u_{xx} + u_{yy} = 0$$

Vemos que la condición se satisface por ser u armónica. Además, esta se vuelve también suficiente si suponemos que D es simplemente conexo.

Ejemplo.

Consideremos $u(x, y) = \sin(x)\cosh(y) \in C^\infty(\mathbb{R}^2)$, veamos que es armónica:

$$u_{xx}(x, y) = -\sin(x)\cosh(y) \quad u_{yy}(x, y) = \sin(x)\cosh(y)$$

Es claro que $u_{xx} + u_{yy} = 0$. Por ende, existe v armónica conjugada. Para que f sea holomorfa basta con que se cumplan las condiciones de Cauchy-Riemann. Pedimos que valgan las siguientes igualdades:

$$\begin{cases} u_x(x, y) = \cos(x)\cosh(y) = v_y(x, y) \\ u_y(x, y) = \sin(x)\sinh(y) = -v_x(x, y) \end{cases}$$

$$\int v_y dy = \int \cos(x) \cosh(y) dy = \cos(x) \sinh(y) + g(x)$$

$$\int -v_x dx = - \int \sin(x) \sinh(y) dx = -(-\cos(x)) \sinh(y) + h(y) = \cos(x) \sinh(y) + h(y)$$

Derivando respecto de x el resultado de la primera integral e igualando a $-u_y$:

$$-\sin(x) \sinh(y) + g'(x) = -\sin(x) \sinh(y) \rightarrow g'(x) = 0$$

Y derivando respecto de y el resultado de la segunda integral e igualando a u_x

$$\cos(x) \cosh(y) + h'(y) = \cos(x) \cosh(y) \rightarrow h'(y) = 0$$

Ambas funciones son constantes, podemos tomar ambas iguales a 0. Así que:

$$v(x, y) = \cos(x) \sinh(y)$$

Propiedad 4.6

Sea $f : D \rightarrow \mathbb{C}$ holomorfa en D abierto conexo de \mathbb{R}^2 tal que su imagen está contenida en una recta. Entonces, f es constante.

Demostración.

Sea $f(x, y) = u(x, y) + v(x, y)i$ holomorfa en D , como su imagen está contenida en una recta, hay números reales a, b, c con a y b no ambos nulos, tales que, para todo $(x, y) \in \mathbb{R}^2$:

$$au(x, y) + bv(x, y) = c$$

Derivando respecto de x y también respecto de y , tenemos que:

$$\begin{cases} au_x(x, y) + bv_x(x, y) = 0 \\ au_y(x, y) + bv_y(x, y) = 0 \end{cases} \stackrel{C-R}{=} \begin{cases} -av_x(x, y) + bu_x(x, y) = 0 \\ -av_y(x, y) + bu_y(x, y) = 0 \end{cases}$$

Esto puede traducirse al siguiente sistema matricial:

$$\begin{pmatrix} a & b \\ b & -a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_x \\ v_x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

El determinante de la matriz de coeficientes es $-(a^2 + b^2)$ que es no nulo pues sabemos que $a \neq 0$ o $b \neq 0$. Así que solo puede ser que $u_x, v_x = 0$ que por C-R son iguales a v_y y $-u_y$ respectivamente. Como todas las derivadas parciales son nulas, u y v son constantes, y por ende f lo es. \square

Definición 4.4

Sea $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$. Decimos que f es un *difeomorfismo* si es diferenciable, biyectiva y con inversa diferenciable.

Definición 4.5

Sea $f : D \rightarrow \mathbb{R}^2$ con $D \subseteq \mathbb{R}^2$. Decimos que f es una *transformación conforme* si, dado un par de curvas $\gamma(t)$, $\sigma(t)$ de dominio $[a, b] \in \mathbb{R}$ que se intersecan en z_0 formando un ángulo α , la imagen de las mismas por f preserva ese mismo ángulo. Es decir, si notamos como $\theta(v, w)$ al ángulo entre los vectores v y w , y $t_0 \in [a, b]$ es tal que $\sigma(t_0), \gamma(t_0) = z_0$ entonces vale que

$$\alpha = \theta(\sigma'(t_0), \gamma'(t_0)) = \theta((f \circ \sigma)'(t_0), (f \circ \gamma)'(t_0))$$

Con σ, γ diferenciables en t_0 y f diferenciable en z_0 .

Consideramos a las siguientes como las transformaciones conformes elementales de \mathbb{R}^n :

1. $f(x) = \lambda x$, λ escalar no nulo (homotecia)
2. $f(x) = x + \alpha$, $\alpha \in \mathbb{R}^n$ (traslación)
3. $f(x) = Ux$ con $U \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ortogonal
4. $f(x) = \frac{x}{||x||^2}$, con $x \neq 0$ (En \mathbb{R}^2 esto equivale a la inversión de un número complejo z)

Observación 4.0

Decimos que f es conforme en un punto específico $z_0 \in \mathbb{C}$ si la condición de arriba se cumple para curvas que se intersecan en z_0 .

Definición 4.6

Sea $\gamma \subseteq \mathbb{R}^2$ una curva y $\sigma : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^2$ con $\sigma \in C^1$ la parametrización de la misma. Definimos la *longitud* de la curva σ como:

$$\text{long}(\sigma) = \int_a^b ||\sigma'(t)|| dt$$

Definición 4.7

Sea $f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$. Decimos que f es una *isometría* si, dada $\sigma \subseteq \mathbb{R}^2$ curva, $f(\sigma)$ y σ tienen la misma longitud.

Ahora vamos a concentrarnos brevemente en las transformaciones lineales conformes. Nos van a interesar las $T : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ lineales tales que, para todos $v, w \in \mathbb{R}^2$:

$$\frac{Tv \cdot Tw}{||Tv|| ||Tw||} = \frac{v \cdot w}{||v|| ||w||}$$

Esto equivale a que el ángulo entre v y w sea igual al que hay entre Tv y Tw , pues \cos^{-1} es biyectivo.

Observación 4.1

Si T es una transformación lineal ortogonal, entonces es conforme.

Las transformaciones lineales ortogonales preservan el producto interno (Para todos $v, w \in \mathbb{R}^2$, $\langle v, w \rangle = \langle Tv, Tw \rangle$) y por ende también la norma.

Definición 4.8

Sea $U \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$, decimos que U es ortogonal si, dada $\{v, w\}$ base ortonormal de \mathbb{R}^2 , $\{Uv, Uw\}$ es también una base ortonormal.

(Tomamos 2×2 pero también es cierto en general para matrices de $n \times n$).

Propiedad 4.7

Sea $T \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ y $f : \mathbb{R}^2 \xrightarrow{v \mapsto Tv} \mathbb{R}^2$ transformación lineal, son equivalentes:

1. $T = \lambda U$ con U ortogonal.
2. f es conforme.

Demostración.

(1.) \rightarrow (2.): Se deduce de la observación anterior.

(2.) \rightarrow (1.): Sea $\{v, w\}$ base ortonormal de \mathbb{R}^2 , sabemos que entonces $\{Tv, Tw\}$ son ortogonales. Sea $\alpha = \|Tv\|$ y $\beta = \|Tw\|$.

$$(v + w) \cdot (v - w) = v \cdot v + w \cdot v - w \cdot v - w \cdot w = \|v\|^2 - \|w\|^2 = 1 - 1 = 0$$

Al ser f conforme, sabemos entonces que

$$f(v + w) \cdot f(v - w) = (Tv + Tw) \cdot (Tv - Tw) = 0$$

$$Tv \cdot Tv + Tv \cdot Tw - Tw \cdot Tv - Tw \cdot Tw = \|Tv\|^2 - \|Tw\|^2 = 0 \iff (\|Tv\| - \|Tw\|)(\|Tv\| + \|Tw\|) = 0$$

Como ambos números son reales positivos, solo puede ser que

$$\|Tv\| = \|Tw\|, \text{ es decir, } \alpha = \beta$$

Definimos $U = \alpha^{-1}T$. $\{Uv, Uw\}$ sigue siendo ortogonal pues U es un múltiplo de T , pero además:

$$\|Uv\| = |\alpha^{-1}| \|Tv\| = |\alpha^{-1}| \alpha = 1 = \|Uw\|$$

Como $\{Uv, Uw\}$ es una base ortonormal, T es ortogonal. \square

Propiedad 4.8

Sea $f : D \rightarrow \mathbb{R}^2$ con f difeomorfismo y $D \subseteq \mathbb{R}^2$ abierto y conexo. Entonces f es conforme si y solo si f es holomorfa o \bar{f} es holomorfa.

Teorema 4.0 (Liouville)

Sea $f : D \rightarrow \mathbb{R}^2$ con $D \subseteq \mathbb{R}^2$ conforme. Entonces es composición de algunas de las transformaciones conformes elementales (no más de una de cada una).

Definición 4.9

Sean $D \subseteq \mathbb{C}$, $A \subseteq \mathbb{R}$, $f : D \rightarrow \mathbb{C}$ y $g : A \rightarrow \mathbb{R}$. Decimos que f es una *extensión al plano complejo* de g si

$$f(x + 0i) = g(x)$$

Y a continuación listamos funciones que extienden al plano complejo a funciones conocidas:

1. $\cos(z) = \cos(x)\cosh(y) - i\sin(x)\sinh(y)$
2. $\sin(z) = \sin(x)\cosh(y) + i\cos(x)\sinh(y)$

$$3. e^z = e^x(\cos(y) + i\operatorname{sen}(y))$$

$$4. \cosh(z) = \frac{e^z + e^{-z}}{2}$$

$$5. \sinh(z) = \frac{e^z - e^{-z}}{2}$$

Notemos que la exponencial compleja no es inyectiva debido a que el seno y el coseno son funciones periódicas. Además de eso, notar que es sobreyectiva salvo por el 0. Veamos qué ocurre si quisiéramos definir un *logaritmo complejo*:

Sea $w \in \mathbb{C}$, entonces $e^z = w$ si y solo si

$$|w| = |e^z| = e^x \implies x = \ln(|w|)$$

$$\arg(w) = \arg(e^z) = y + 2k\pi, \quad k \in \mathbb{Z}$$

El problema es claro: hay infinitos valores posibles para $\arg(e^z)$ de manera que este coincida con el argumento de w . Sin embargo, podemos considerar esta restricción para la exponencial compleja

$$\exp() : \mathbb{R} \times (-\pi, \pi] \longrightarrow \mathbb{C} - \{0\} \text{ dada por } \exp(x, y) = e^x(\cos(y) + i\operatorname{sen}(y))$$

Evidentemente es la misma función, solo que nos restringimos al *argumento principal*. De esta manera conseguimos que e^z sea inyectiva.

Definición 4.10

Sea $z \in \mathbb{C}$ con $z = x + yi$. Definimos con esta función al argumento principal de z , denotado por $\operatorname{Arg}(z)$:

$$\operatorname{Arg}(z) = \begin{cases} \cos^{-1}\left(\frac{x}{\sqrt{x^2+y^2}}\right) & \text{si } y \geq 0 \\ -\cos^{-1}\left(\frac{x}{\sqrt{x^2+y^2}}\right) & \text{si } y < 0 \end{cases}$$

Notar que esta función no es continua en la semirecta de reales negativos (si me acerco a un número real $x_0 < 0$ desde los complejos con parte imaginaria positiva, el valor de su argumento principal tiende a π , pero si me acerco desde los que tienen parte imaginaria negativa, este último tiende a $-\pi$). Sin considerar a todo ese conjunto de discontinuidad, Arg es C^1 .

Definición 4.11

Definimos al logaritmo complejo $\operatorname{Log} : \mathbb{C} - \mathbb{R}_{\leq 0} \longrightarrow \mathbb{C}$ como

$$\operatorname{Log}(z) = \ln(|z|) + i\operatorname{Arg}(z)$$

Vía Cauchy-Riemann se puede verificar rápidamente que esta función es derivable en todo su dominio y por ende es holomorfa.

Definición 4.12

Sea D abierto conexo de \mathbb{C} , una función $f : D \longrightarrow \mathbb{C}$ se llama *raíz n -ésima holomorfa* si es holomorfa y además

$$(f(z))^n = z \quad \text{para todo } z \in D$$

Y recibe el nombre de *rama del logaritmo* si es continua y

$$e^{f(z)} = z \quad \text{para todo } z \in D$$

Propiedad 4.8

Sean $D \subseteq \mathbb{C}$, $f : D \rightarrow \mathbb{C}$ y $z_0 \in D^\circ$. Si f es holomorfa en z_0 y $f'(z_0) \neq 0$, entonces f es conforme en z_0 .

Esto nos otorga una cómoda manera de verificar si una función holomorfa es conforme.