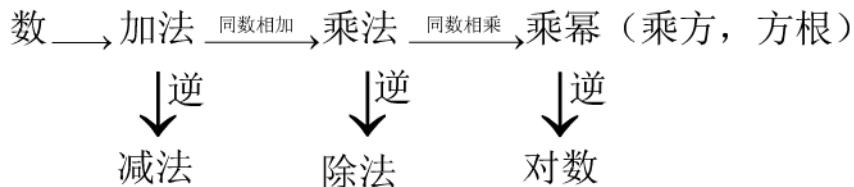


第一章 复数与复变函数

§1.1 复数

在初等代数中（即实数）我们遇到了以下六种运算：



在实数范围内，第三种运算——乘幂是不完备的。
因为：

1. $a^b = c$ 约定 $a > 0$ 即 a 不能为负数，如



§ 1.1.2 四则运算

设 $z_1 = x_1 + iy_1$, $z_2 = x_2 + iy_2$ 是两个复数. 则有

$$1) \quad z_1 \pm z_2 = (x_1 \pm x_2) + i(y_1 \pm y_2);$$

$$2) \quad z_1 \cdot z_2 = (x_1 x_2 - y_1 y_2) + i(x_1 y_2 + x_2 y_1);$$

$$3) \quad \frac{z_1}{z_2} = \frac{x_1 x_2 + y_1 y_2}{x_2^2 + y_2^2} + i \frac{x_2 y_1 - x_1 y_2}{x_2^2 + y_2^2} \quad (x_2 + iy_2 \neq 0).$$

注：其运算法则同以前学过的一样，复数的除法
关键是：使分母的复数实化. 如：

$$\frac{3-2i}{2+3i} = \frac{(3-2i)(2-3i)}{(2+3i)(2-3i)} = \frac{(6-6)+i(-4-9)}{2^2+3^2} = -i$$



§1.2 复数的几何表示法

§1.2.1 复平面(或 z 平面)

“复数”与“点”可视为同义语.

$$x+iy \Leftrightarrow (x,y)$$

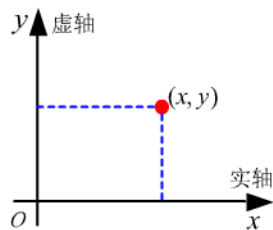


图 1.1

§1.2.2 复数的矢量表示

$$x+iy \Leftrightarrow \vec{xi} + y\vec{j}$$

即复数 z 可用从原点指向点 (x,y) 的矢量表示, 反之亦然.

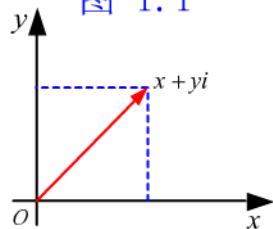


图 1.2

矢量的长度称为复数 z 的模或绝对值, 记为:

$$|z| = r = \sqrt{x^2 + y^2}, \text{ 则}$$

定义: 点 z ($z \neq 0$) 到原点 O 的距离 r 叫做复数 z 的模.



§ 1.2.2 复数的矢量表示

$$x + iy \Leftrightarrow x\vec{i} + y\vec{j}$$

即复数 z 可用从原点指向点 (x, y) 的矢量表示, 反之亦然.

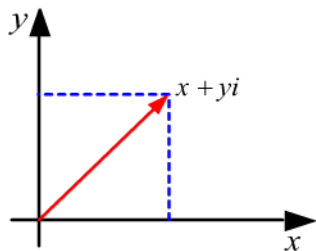


图 1.2

矢量的长度称为复数 z 的模或绝对值, 记为:

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



§ 1.2.3 共轭复数及其性质:

共轭复数: 实部相同而虚部正负号相反的两个虚数称之.

如: $z = x + iy$ 是一个复数, 称 $x - iy$ 为 z 的共轭复数.

性质:

- 1) 对称于实轴;
- 2) $|z| = |\bar{z}|$;
- 3) $z\bar{z} = |z|^2$;
- 4) $\bar{\bar{z}} = z$; z 是实数 $\Leftrightarrow z = \bar{z}$,

$$\operatorname{Re} \bar{z} = \operatorname{Re} z, \operatorname{Im} \bar{z} = -\operatorname{Im} z.$$

$$5) \operatorname{Re} z = \frac{z + \bar{z}}{2}, \operatorname{Im} z = \frac{z - \bar{z}}{2i} = \frac{i(\bar{z} - z)}{2}.$$

$$6) \overline{z_1 \pm z_2} = \bar{z}_1 \pm \bar{z}_2, \quad \overline{z_1 z_2} = \bar{z}_1 \bar{z}_2, \quad \overline{\left(\frac{z_2}{z_1}\right)} = \frac{\bar{z}_2}{\bar{z}_1}.$$

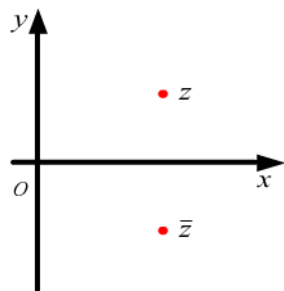


图 1.3



§1.2.4 复数的三角形式

根据直角坐标与极坐标的关系有：

若 $z = x + yi$ ，则 $x = r \cos \theta$ ， $y = r \sin \theta$ ，其中

$$r = |z| = \sqrt{x^2 + y^2} = \sqrt{z\bar{z}}. \text{ 称}$$

$$z = r(\cos \theta + i \sin \theta)$$

为复数的三角形式（或极坐标形式）， θ 是矢量 oz 与极轴的夹角。根据 Euler 公式， z 还可写成

$$z = re^{i\theta},$$

称为复数的指数式。

如果 $z \neq 0$ ，满足 $z = r(\cos \theta + i \sin \theta)$ ， θ 之值有

无穷多个，它们之间相差 2π 的整数倍，即 $\theta + 2k\pi$ ， $k \in \mathbb{Z}$ 。



§ 1.2.5 复数的四则运算的几何表示

- 1) $z_1 + z_2$
 - 2) $z_1 - z_2$
- 视为两矢量的和差.

注: $|z_1 - z_2|$ 表示 z_1 与 z_2 的距离.

$$3) z_1 z_2, \frac{z_1}{z_2}.$$

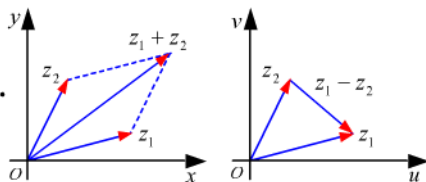


图 1.4

设 $z_1 = r_1(\cos \theta_1 + i \sin \theta_1)$, $z_2 = r_2(\cos \theta_2 + i \sin \theta_2)$, 则

$$z_1 z_2 = r_1 r_2 [\cos(\theta_1 + \theta_2) + i \sin(\theta_1 + \theta_2)],$$

$$\text{Arg}(z_1 \cdot z_2) = \theta_1 + \theta_2 + 2k\pi = \text{Arg} z_1 + \text{Arg} z_2.$$

几何意义: 逆时针旋转, 模放大或缩小.

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{r_1}{r_2} [\cos(\theta_1 - \theta_2) + i \sin(\theta_1 - \theta_2)],$$

