

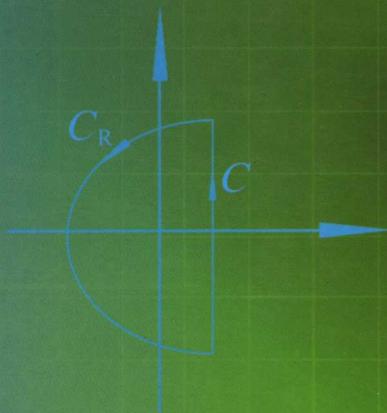
国家工科数学课程教学基地系列教材

复变函数

同步学习指导

Fubian Hanshu Tongbu Xuexi Zhidao

电子科技大学应用数学学院 编



电子科技大学出版社

国家工科数学课程教学

67

2005

复变函数同步学习指导

电子科技大学应用数学学院

电子科技大学出版社

图书在版编目(CIP)数据

复变函数同步学习指导 /电子科技大学应用数学学院编.
—成都:电子科技大学出版社,2005.9

ISBN 7 - 81094 - 827 - X

I . 复… II . ①电 … III . 复变函数 – 高等学校 – 教
学参考资料 IV . 0174.5

中国版本图书馆 CIP 数据核字(2005)第 107004 号

复变函数同步学习指导
电子科技大学应用数学学院 编

出 版 电子科技大学出版社(成都建设北路二段四号,邮编:610054)

责任编辑 徐守铭

发 行 新华书店经销

印 刷 电子科技大学出版社印刷厂

开 本 850×1168 1/32 **印张** 8.25 **字数** 210 千字

版 次 2005 年 8 月第一版

印 次 2005 年 8 月第一次印刷

书 号 ISBN 7 - 81094 - 827 - X/O · 43

印 数 1—3000 册

定 价 14.00 元

内 容 简 介

本书根据国家教委颁发的《高等工科院校复变函数课程教学基本要求》并结合编者多年从事《复变函数》课程的经验编写而成。本书的特色是：紧扣大纲，突出重点；重视基础，难易结合；注重思路分析，提高能力。

全书共分六个单元，每个单元分为四个部分：基本要求；内容提要；典型例题；单元检测题。典型例题是本书的核心部分，附录中有四套电子科技大学复变函数期末考试试题及解答。

本书可供工科院校的本科学生、专科学生，报考研究生者、自学考试参加者以及成人教育工科各类学生参考。

前　　言

本书根据国家教委颁布的《高等工科院校复变函数课程教学基本要求》编写而成,旨在帮助读者在学习复变函数课程时,进一步深入理解基本概念,掌握基本理论和基本方法,提高分析问题和解决问题的能力,为学习后续课程打下坚实的基础. 本书编写的指导思想是:紧扣大纲,突出重点,加强基础,难易结合,注重分析,启迪思路,提高能力.

本书根据教学内容分为六个单元,每个单元分为四个部分:(1)基本要求;(2)内容提要;(3)典型例题;(4)单元检测题. 典型例题是本书的核心部分. 有的例题还给出多种解法,以拓广思路,提高能力.

为了帮助读者检查自己的知识掌握情况,除每个单元附有检测题及答案外,在附录里还附有四套电子科技大学复变函数期末考试试题及解答,以供参考.

本书内容全面,例题典型,注重思路分析,解答详尽,深入浅出,语言流畅,便于自学,是读者学习复变函数的有力助手,本书可供普通高校、成人教育、高教自考等各类本、专科学生及报考研究生的读者参考.

本书的第一单元、第二单元、第三单元由董培建执笔,第四单元、第五单元、第六单元由陈绍刚执笔.

限于编者水平有限,难免有不妥之处,敬请批评指正.

编　者

2004 年 5 月

目 录

第一单元 复数与复变函数	(1)
一、基本要求	(1)
二、内容提要	(1)
三、典型例题	(13)
四、检测题一	(35)
第二单元 解析函数	(38)
一、基本要求	(38)
二、内容提要	(38)
三、典型例题	(45)
四、检测题二	(59)
第三单元 复变函数的积分	(61)
一、基本要求	(61)
二、内容提要	(61)
三、典型例题	(68)
四、检测题三	(99)
第四单元 级数	(102)
一、基本要求	(102)

二、内容提要	(102)
三、典型例题	(107)
四、检测题四	(134)
第五单元 留数	(136)
一、基本要求	(136)
二、内容提要	(136)
三、典型例题	(140)
四、检测题五	(179)
第六单元 共形映射	(181)
一、基本要求	(181)
二、内容提要	(181)
三、典型例题	(186)
四、检测题六	(219)
附录一 试题	(221)
附录二 部分检测题参考答案	(250)

第一单元 复数与复变函数

一、基本要求

1. 熟练掌握复数的运算(加、减、乘、除、乘幂与方根),并能灵活应用.
2. 掌握复数的三种表示法及相互转换,能正确地求出复数的模与幅角.
3. 了解复数的几何表示法,理解单连域与多连域、区域与闭区域、有界区域与无界区域以及简单闭曲线的概念;了解一些常见的平面曲线及平面区域的复数表示形式.
4. 了解共轭复数的性质;了解复数模的性质.
5. 正确理解复变函数的定义及其几何概念——映射.给定一个复变函数 $w=f(z)$,能熟练地求出其实部 $u(x,y)$ 和虚部 $v(x,y)$.
6. 了解复变函数极限的定义,极限存在的充分必要条件;掌握复变函数极限的四则运算.
7. 了解复变函数连续的概念及连续的充分必要条件.

二、内容提要

1. 复数及其代数运算

(1) 复数的定义

对于任意两个实数 x, y , 我们称 $z = x + iy$ 为复数(i 为虚单位)

且满足 $i^2 = 1$). 其中 x, y 分别称为复数 z 的实部和虚部, 分别记为

$$x = \operatorname{Re}(z), \quad y = \operatorname{Im}(z)$$

(2) 复数相等

两个复数相等的充分必要条件是两个复数的实部和虚部分别相等.

设 $z_1 = x_1 + iy_1, z_2 = x_2 + iy_2$, 那么

$$z_1 = z_2 \Leftrightarrow x_1 = x_2, y_1 = y_2$$

另外

$$z = 0 \Leftrightarrow x = 0, y = 0$$

附注: 与实数不同, 一般来讲, 任意两个复数之间不能相互比较大小. 如 $4i > i, f(z) < 0$ 的表达式都是不对的. 这一点请读者切记.

(3) 复数的四则运算

1) 加法和减法

设 $z_1 = x_1 + iy_1, z_2 = x_2 + iy_2$, 则

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

2) 乘法

$$\begin{aligned} z_1 z_2 &= (x_1 + iy_1)(x_2 + iy_2) \\ &= (x_1 x_2 - y_1 y_2) + i(x_1 y_2 + x_2 y_1) \end{aligned}$$

显然, 当 z_1 与 z_2 为实数(即当 $y_1 = y_2 = 0$)时, 以上两式与实数的运算法则一致.

3) 商

我们称满足 $z_2 z = z_1$ ($z_2 \neq 0$) 的复数 $z = x + iy$ 为 z_1 除以 z_2 的商, 记作 $z = \frac{z_1}{z_2}$. 由此定义可知

$$\begin{aligned} z &= \frac{z_1}{z_2} \\ &= \frac{x_1 + iy_1}{x_2 + iy_2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 &= \frac{(x_1 + iy_1)(x_2 - iy_2)}{(x_2 + iy_2)(x_2 - iy_2)} \\
 &= \frac{x_1x_2 + y_1y_2}{x_1^2 + y_2^2} + i \frac{x_2y_1 - x_1y_2}{x_2^2 + y_2^2}
 \end{aligned}$$

(4) 复数的运算律

与实数一样,复数的运算满足交换律、结合律和分配律.

1) 交换律

$$z_1 + z_2 = z_2 + z_1$$

$$z_1 - z_2 = -z_2 + z_1$$

$$z_1z_2 = z_2z_1$$

2) 结合律

$$z_1 + (z_2 + z_3) = (z_1 + z_2) + z_3$$

$$z_1(z_2z_3) = (z_1z_2)z_3$$

3) 分配律

$$z_1(z_2 + z_3) = z_1z_2 + z_1z_3$$

2. 共轭复数及其性质

(1) 共轭复数的定义

实部相同而虚部的正负号相反的两个复数称为共轭复数. z 的共轭复数记为 \bar{z} , 如果 $z = x + iy$, 则 $\bar{z} = x - iy$, 反之亦然.

(2) 共轭复数的性质

$$1) \overline{z_1 \pm z_2} = \overline{z_1} \pm \overline{z_2}$$

$$\overline{z_1 z_2} = \overline{z_1} \overline{z_2}$$

$$\overline{\left(\frac{z_1}{z_2}\right)} = \frac{\overline{z_1}}{\overline{z_2}} (z_2 \neq 0)$$

$$2) \overline{(\bar{z})} = z$$

$$3) z \bar{z} = (\operatorname{Re}(z))^2 + (\operatorname{Im}(z))^2$$

$$4) z + \bar{z} = 2\operatorname{Re}(z) = 2x$$

$$z - \bar{z} = i2\operatorname{Im}(z) = i2y$$

附注：对于共轭复数的上述性质读者必须熟悉，在计算中和证明中常常要使用它们。

3. 复数的几何表示

在平面上取直角坐标系，用横坐标轴上的点 x 表示复数 z 的实部，称为实轴；用纵坐标轴上的点 y 来表示复数 z 的虚部，称为虚轴。实轴和虚轴所在的平面称为复平面或 z 平面，如图 1-1 所示。于是，复平面上的点 (x, y) 与复数 $z = x + iy$ 之间建立了一一对应的关系，即点 $(x, y) \leftrightarrow$ 复数 $z = x + iy$ 。所以复数 $z = x + iy$ 可以用复平面上的点 (x, y) 来表示。

附注：为了方便，今后我们不再区分“数”和“点”。说到“数”可以指它代表的“点”；说到“点”也可以指这个“点”表示的“数”，将两者相提并论。

(1) 复数的向量表示法

复数 $z = x + iy$ 还能用从原点指向 (x, y) 点的向量来表示，如图 1-1 所示。

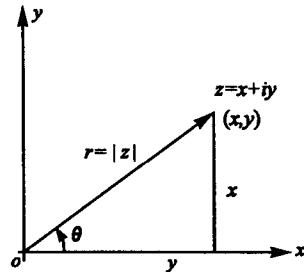


图 1-1

1) 复数的模

表示复数 $z = x + iy$ 的向量的长度称为复数 z 的模或绝对值，用 $|z|$ 表示，如图 1-1 所示，有

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

显然下列各式成立

$$|x| \leq |z|, \quad |y| \leq |z|$$

$$|z| \leq |x| + |y|$$

$$z\bar{z} = |z|^2, \quad |\bar{z}| = |z|$$

2) 复数的幅角

定义：设复数 $z \neq 0$ ，我们把表示复数 z 的向量与实轴正方向

之间的夹角 θ 称为复数 z 的幅角, 记为 $\text{Arg}z$, 如图 1-1 所示. $\text{Arg}z$ 是无穷多值的, 设 θ_0 是 z 的幅角中的一个, 则

$$\text{Arg}z = \theta_0 + 2k\pi \quad (k \text{ 为任意整数})$$

定义: 我们把满足 $-\pi < \theta_0 \leq \pi$ 的幅角 θ_0 称为 $\text{Arg}z$ 的幅角主值(或主幅角), 记为 $\arg z$, 那么

$$\text{Arg}z = \arg z + 2k\pi \quad (k \text{ 为任意整数})$$

附注: ①主幅角 $\arg z$ 与幅角 $\text{Arg}z$ 是不相同的, $\arg z$ 是单值的, 且 $-\pi < \arg z \leq \pi$, 而 z 的幅角 $\text{Arg}z$ 是无穷多值的. 请读者注意它们的不同, 切莫混为一谈.

②当 $z=0$ 时, $|z|=0$, 而幅角不确定.

幅角主值 $\arg z$ 的求法:

$$\arg z = \begin{cases} \arctan \frac{y}{x} & \text{当 } x > 0, y \neq 0 \text{ 时;} \\ \pm \frac{\pi}{2} & \text{当 } x = 0, y \geq 0 \text{ 时;} \\ \arctan \frac{y}{x} \pm \pi & \text{当 } x < 0, y \geq 0 \text{ 时;} \\ \pi & \text{当 } x < 0, y = 0 \text{ 时.} \end{cases}$$

其中, $-\frac{\pi}{2} < \arctan \frac{y}{x} < \frac{\pi}{2}$.

(2) 两个常用的不等式

三角不等式对复数也成立, 即

$$|z_1 + z_2| \leq |z_1| + |z_2|$$

$$|z_1 - z_2| \geq ||z_1| - |z_2||$$

附注: $|z_1 - z_2|$ 在几何上表示复平面上两点 z_1 与 z_2 间的距离.

4. 复数的三种表示式

(1) 代数式: $z = x + iy$, $x = r\cos\theta$, $y = r\sin\theta$

(2) 三角式: $z = r(\cos\theta + i\sin\theta)$

(3) 指数式: $z = re^{i\theta}$

在三角式和指数式下,两个复数的乘积与商分别表示为

$$z_1 z_2 = r_1 (\cos\theta_1 + i\sin\theta_1) \cdot r_2 (\cos\theta_2 + i\sin\theta_2)$$

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

$$z_1 z_2 = (r_1 e^{i\theta_1})(r_2 e^{i\theta_2}) = r_1 r_2 e^{i(\theta_1 + \theta_2)}$$

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

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

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{r_1 e^{i\theta_1}}{r_2 e^{i\theta_2}} = \frac{r_1}{r_2} e^{i(\theta_1 - \theta_2)} \quad (z_2 \neq 0)$$

5. 复数的乘幂与方根

(1) 两个复数的积与商的模与幅角

定理一: 两个复数乘积的模等于它们模的乘积; 两个复数乘积的幅角等于它们的幅角之和. 即

$$|z_1 z_2| = |z_1| |z_2|$$

$$\operatorname{Arg}(z_1 z_2) = \operatorname{Arg}z_1 + \operatorname{Arg}z_2$$

定理二: 两个复数的商的模等于它们的模的商; 两个复数商的幅角等于被除数的幅角与除数的幅角之差. 即

$$\left| \frac{z_1}{z_2} \right| = \frac{|z_1|}{|z_2|}$$

$$\operatorname{Arg}\left(\frac{z_1}{z_2}\right) = \operatorname{Arg}z_1 - \operatorname{Arg}z_2$$

附注: 定理一、定理二中关于 $\operatorname{Arg}z$ 的两个等式都是集合等式, 应该这样来理解: 任意给定一个等式右端的两个多值函数的一对可能取的值, 左端的多值函数也必有一个值使这个等式成立.

反过来说也一样.

(2) 复数的乘幂

1) 定义: n 个相同复数 z 的乘积称为 z 的 n 次幂, 记为 z^n .

2) 计算公式:

三角式: $z^n = r^n (\cos n\theta + i \sin n\theta)$.

指数式: $z^n = (re^{i\theta})^n = r^n e^{in\theta}$.

特别是对单位复数, 因 $|z| = r = 1$, 所以

$$z = \cos\theta + i \sin\theta$$

$$(\cos\theta + i \sin\theta)^n = \cos n\theta + i \sin n\theta \quad (\text{棣莫佛公式})$$

(3) 复数的 n 次方根

1) 定义: 使方程 $z = w^n$ ($z \neq 0, n$ 为正整数) 成立的每一个 w 值称为复数 z 的 n 次方根, 记为 $w = \sqrt[n]{z} = z^{\frac{1}{n}}$.

2) 计算公式:

$$w = \sqrt[n]{z} = \sqrt[n]{r} \left(\cos \frac{\theta + 2k\pi}{n} + i \sin \frac{\theta + 2k\pi}{n} \right).$$

当 $k = 0, 1, 2, \dots, n-1$ 时, 得到 n 个不同的根.

6. 常用的平面曲线的复数表示式

(1) $|z - (a + ib)| = r$ 表示以 $a + ib$ 为圆心, r 为半径的圆周.

(2) $\operatorname{Re}(z) = a$ 表示平行于虚轴的直线.

(3) $\operatorname{Im}(z) = 0$ 表示实轴.

(4) $\arg z = \alpha$ 表示以原点 $z = 0$ 为起点, 与 x 轴正方向间夹角为 α 的一条射线.

(5) $z = (a + ib)t$ ($0 \leq t \leq 1$) 表示从原点到 $a + ib$ 的直线段.

(6) $|z - z_1| = |z - z_2|$ 表示垂直平分连接 z_1 与 z_2 两点的线段的直线.

附注: 平面曲线的复数表示式 $z(t) = x(t) + iy(t)$ ($\alpha \leq t \leq \beta$) 等价于平面曲线的参数方程.

$$\begin{cases} x = x(t) \\ y = y(t) \end{cases} \quad (\alpha \leq t \leq \beta)$$

7. 区域

(1) 点 z_0 的邻域

平面上以 z_0 点为圆心, δ (任意正数) 为半径的圆的内部的点的集合 $|z - z_0| < \delta$, 称为 z_0 的邻域. 而由不等式 $0 < |z - z_0| < \delta$ 所确定的平面点集称为 z_0 的去心邻域.

(2) 区域

如果平面点集 D 满足下面两个条件, 则称此平面点集为 D 的一个区域.

1) D 是开集, 即是说对于 D 中的任意一点至少存在一个邻域, 该邻域内的点全部属于 D .

2) D 内任意两点都可以用 D 内的一条折线连接起来. 简言之连通的开集称为区域.

(3) 闭区域

区域 D 与它的边界一起构成闭区域, 记为 \bar{D} .

(4) 有界区域

如果一个 D 可以被包含在一个以原点为中心的圆里面, 那么称 D 是有界的; 否则称 D 是无界的.

(5) 连续曲线

设函数 $x = x(t)$, $y = y(t)$ 是定义于 $a \leq t \leq b$ 上的两个连续的实变函数, 把由方程 $z(t) = x(t) + iy(t)$ ($a \leq t \leq b$) 所确定的平面点集称为 z 平面上的一条连续曲线.

(6) 简单闭曲线

一条连续曲线 $C: z = z(t)$ ($a \leq t \leq b$), 如果除 $z(a) = z(b)$ 外, 对于 (a, b) 内的 $t_1 \neq t_2$, 有 $z(t_1) \neq z(t_2)$, 那么称此连续曲线是一条简单闭曲线.

(7) 单连域和多连域

一个区域 B , 如果在 B 内任意作一条简单闭曲线 C , 而 C 的内部全部属于 B , 则称 B 是一个单连域. 一个区域不是单连域就是多连域.

单连域的特征: 属于单连域 B 内的任何一条简单闭曲线, 在 B 内可以经过连续变形而缩成 B 内的一个点. 所谓曲线在 B 内连续变形的含义是: 曲线在 B 内可以任意伸长、缩短、伸展、弯曲, 但不允许扯断也不允许粘接.

从直观上来讲, 一个单连域 B 的内部既没有洞(包括点洞)也没有裂痕.

附注: 约当定理

任何一条简单闭曲线 C 将复平面 (z) 唯一地分成 $C, I(C)$ 和 $E(C)$ 三个点集, 如图 1-2 所示. 它们具有如下性质:

- 1) 彼此不相交;
- 2) $I(C)$ 是一个有界区域(称为 C 的内部);
- 3) $E(C)$ 是一个无界区域(称为 C 的外部);
- 4) C 是 $I(C)$ 和 $E(C)$ 的共同边界;
- 5) 若简单折线 p 的一个端点属于 $I(C)$, 另一个端点属于 $E(C)$, 则 p 必与 C 有交点.

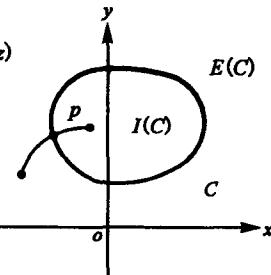


图 1-2

8. 复变函数

(1) 定义

对于复变数 $z = x + iy$ 的集合 G 中的每一个 z , 如果存在一个确定的法则, 按照这个法则, 复变数 $w = u + iv$ 总有一个或多个确定值与之对应, 则称复变数 w 是复变数 z 的函数, 简称复变函数, 记为 $w = f(z)$.

如果 z 的一个值对应着一个 w 值, 那么称函数 $w = f(z)$ 是一个单值函数; 如果一个 z 的值对应两个或两个以上的 w 值, 则称 $w = f(z)$ 是一个多值函数. 集合 G 称为 $f(z)$ 的定义集合, 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.

在以后的讨论中, 如无特殊说明, 所讨论的函数均为单值函数, 遇到多值函数, 我们都将其分成单值函数后再加以研究.

附注: 复变函数 $w = f(z)$ 的定义在形式上与实变函数 $y = f(x)$ 是类似的, 但两者却有许多不同之处. 给定一个复变函数 $w = f(z)$, 由于 $z = x + iy$, $w = u + iv$, 所以涉及到四个实变量 (u, v) 和 (x, y) ; 同时给出一个复变函数 $w = f(z)$, 相当于给出了两个二元实函数 $u = u(x, y)$ 和 $v = v(x, y)$. 在以后的学习中, 许多复变函数的问题都要转化成实函数的问题来研究, 这是学习“复变函数”课程的重要方法之一, 所以给出一个复变函数 $w = f(z)$, 正确地求出两个二元函数 $u = u(x, y)$ 和 $v = v(x, y)$ 是我们必须熟练掌握的.

(2) 复变函数的几何概念——映射

对于复变函数 $w = f(z)$, 由于它反映了两对实变量 u, v 和 x, y 之间的对应关系, 涉及到四个实变量, 因而无法用同一平面内的几何图形表示出来, 必须采用两张复平面的方法来研究它们的对应关系.

一个复变函数 $w = f(z)$ 在几何上可以看成把 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) 的一个映射(或变换), 通常简称为由复变函数 $w = f(z)$ 所构成的映射. 所以在几何上研究一个复变函数 $w = f(z)$ 就是要研究两张复平面上的两个对应点集 G 和 G^* 间的对应关系.

9. 复变函数的极限

(1) 定义

• 10 •