

הנושא מתחיל עם המשוואה  $x^2 + 1 = 0$  שאין לה פתרון בממשיים. ניסוח אחר - לפולינום  $P(x) = x^2 + 1$  אין שורשים ממשיים. המציאו "מספר דמיוני"  $i = \sqrt{-1}$  שפותר את המשוואה. אבל יש עוד פולינומים ללא שורשים ממשיים, למשל  $P(x) = x^2 + 9$ . אומרים שיש לו שורש  $3i$  ואז

$$(3i)(3i) = 3i3i = 3 \cdot 3 \cdot i \cdot i = 9 \cdot (-1) = -9$$

עוד דוגמה:  $P(x) = x^2 + 4x + 8$ . השורשים הם לכאורה

$$x = \frac{-4 \pm \sqrt{16 - 32}}{2} = \frac{-4 \pm \sqrt{-16}}{2} \stackrel{?}{=} \frac{-4 \pm 4i}{2} = -2 \pm 2i$$

המספרים האלה נקראים "מרוכבים". ז.א., מספרים מהסוג  $a + bi$ ,  $a, b \in \mathbb{R}$ . כדי להוכיח שהם מקיימים את המשוואה  $x^2 + 4x + 8 = 0$  נצטרך להפעיל את כל כללי האריתמטיקה במספרים הממשיים.

**ובכן** הגדירו את המספרים המרוכבים  $\mathbb{C} = \{a + bi | a, b \in \mathbb{R}\}$  והוכיחו שהוא "שדה", ז.א. יש ב  $\mathbb{C}$  חיבור, חיסור, כפל וחילוק עם כל הכללים הרגילים.

$$\text{בפרט אם } z = a + bi \text{ ו- } w = c + di \text{ מגדירים:}$$

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

$$zw = (ac - bd) + (ad + bc)i$$

$$0 = 0 + 0i \text{ היא לחיבור היא}$$

$$1 = 1 + 0i \text{ היא לכפל}$$

בעצם,  $\mathbb{R} \subset \mathbb{C}$ . באופן טבעי: אם  $z = a + bi \in \mathbb{C}$  ואם  $b = 0$  אז למעשה  $z$  ממשי. לכן  $0, 1$  שתי דוגמאות של מספרים ממשיים בתוך  $\mathbb{C}$ .

**לגבי חילוק** אם  $w \neq 0$  אזי

$$\frac{z}{w} = \frac{a + bi}{c + di} = \frac{a + bi}{c + di} \cdot \frac{c - di}{c - di} = \frac{ac + bd}{c^2 + d^2} + \frac{bc - ad}{c^2 + d^2}i$$

## הגדרות נוספות

אם  $z = a + bi$ ,

$a = \operatorname{Re} z$  נקרא החלק הממשי של  $z$ , מסומן  $a$

$b = \operatorname{Im} z$  נקרא החלק המדומה של  $z$ , מסומן  $b$

"הצמוד של  $z$ " הוא  $\bar{z} = a - bi$

### תכונות של הצמוד:

1.  $\overline{z \pm w} = \bar{z} \pm \bar{w}$
2.  $\overline{z\bar{w}} = \bar{z}w$
3. אם  $w \neq 0$ ,  $\overline{\left(\frac{z}{w}\right)} = \frac{\bar{z}}{\bar{w}}$
4. אם  $n \in \mathbb{N}$ ,  $\overline{(z^n)} = \bar{z}^n$
5.  $z + \bar{z} = 2\operatorname{Re} z$
6.  $z - \bar{z} = 2i\operatorname{Im} z$
7.  $\overline{(\bar{z})} = z$
8.  $z \in \mathbb{R} \Leftrightarrow z = \bar{z}$
9. "מדומה טהור"  $z \Leftrightarrow z = -\bar{z}$

### הערה

אפשר להכליל את הכללים 1,2,3 לסכומים ומכפלות של הרבה מספרים (אבר רק לסכומים ומכפלות סופיים)

### משפט

יהי  $\sum_{k=0}^n a_k x^k = P(x)$  פולינום ממשי. ז.א. כל  $a_{kj} \in \mathbb{R}$ . ונניח של  $P$  קיים שורש מרוכב. ז"א קיים  $z \in \mathbb{C}$  כך ש  $P(z) = 0$ . אזי גם  $\bar{z}$  שורש של  $P$ .

### הוכחה

הנתון אומר  $0 = P(z) = \sum_{k=0}^n a_k z^k$ . "נצמיד":

$$0 = \bar{0} = \overline{P(z)} = \overline{\sum_{k=0}^n a_k z^k} = \sum_{k=0}^n \overline{a_k z^k} = \sum_{k=0}^n \overline{a_k} \overline{z^k} = \sum_{k=0}^n \overline{a_k} \bar{z}^k = \sum_{k=0}^n \overline{a_k} \bar{z}^k = P(\bar{z})$$

### המישור המרוכב

במישור רגיל עם צירים  $x$  ו  $y$  נתאים לנקודה  $(x, y)$  את המספר  $z = x + yi$ .

### הגדרה

עבור  $z = a + bi$  נגדיר  $|z|$  להיות המרחק מ  $z$  ל  $0$  במישור המרוכב. ז.א.

$$|z| = \sqrt{a^2 + b^2}$$

$$z \cdot \bar{z} = (a + bi)(a - bi) = a^2 + b^2 = |z|^2$$
 נשים לב שתמיד

## תכונות של ערך מוחלט

יהיו  $z, w \in \mathbb{C}$ , אזי:

$$1. |zw| = |z| |w|$$

$$2. \text{ אם } w \neq 0, \left| \frac{z}{w} \right| = \frac{|z|}{|w|}$$

$$3. \text{ אי שוויון המשולש: } |z + w| \leq |z| + |w|$$

$$4. \text{ (גירסה שנייה לאי שוויון המשולש) } |z - w| \geq |z| - |w|$$

## הוכחה

$$1. \text{ ששקול לתכונה } |zw|^2 = (zw)(\overline{zw}) = (zw)(\bar{z}\bar{w}) = z\bar{z}w\bar{w} = |z|^2 |w|^2$$

$$2. \text{ ששקול לתכונה } \left| \frac{z}{w} \right|^2 = \left( \frac{z}{w} \right) \overline{\left( \frac{z}{w} \right)} = \left( \frac{z}{w} \right) \left( \frac{\bar{z}}{\bar{w}} \right) = \frac{z\bar{z}}{w\bar{w}} = \frac{|z|^2}{|w|^2}$$

$$3. \text{ הוכחה גיאומטרית - בונים משולש. } |z + w| = \text{אורך צלע אחת} \geq \text{סכום שתי צלעות} = |z| + |w|$$

**הוכחה אנליטית:** נסתמך על דבר פשוט: אם  $z \in \mathbb{C}$  אז  $|\operatorname{Re} z| \leq |z|$  (כי אם  $z = a + bi$  אז  $|\operatorname{Re} z| = |a| = \sqrt{a^2} \leq \sqrt{a^2 + b^2} = |z|$ ). כעת נוכיח את התכונה:

$$|z + w|^2 = (z + w)(\bar{z} + \bar{w}) = z\bar{z} + z\bar{w} + w\bar{z} + w\bar{w} = |z|^2 + z\bar{w} + \bar{z}w + |w|^2 =$$

$$= |z|^2 + z\operatorname{Re}(z\bar{w}) + |w|^2 \leq |z|^2 + 2|z\bar{w}| + |w|^2 = |z|^2 + 2|z||\bar{w}| + |w|^2 =$$

$$= |z|^2 + 2|z||w| + |w|^2 = (|z| + |w|)^2$$

זוה שקול לתכונה 3.

$$4. \text{ נרשום } z = (z - w) + w \text{ לפי תכונה 3:}$$

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

$$|z| - |w| \leq |z - w|$$

ע"פ סימטריות:

$$|w| - |z| \leq |w - z| = |z - w|$$

נובע:

$$||z| - |w|| \leq |z - w|$$

זוה תכונה 4.

הכללה של אי שוויון המשולש:

$$\left| \sum_{k=1}^n z_k \right| \leq \sum_{k=1}^n |z_k|$$

## הצגה קטבית(פולארית) של מספרים מרוכבים

נחזור למישור המרוכב:

$$z = x + iy$$

נסמן ב- $r$  את המרחק מהראשית, וב- $\theta$  את הזווית מציר ה- $x$ :

$$x = r \cos \theta$$

$$y = r \sin \theta$$

$$z = x + iy = r \cos \theta + ir \sin \theta$$

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

בקיצור:

$$z = r \operatorname{cis} \theta$$

•  $|z| = r$  = מרחק מאפס

•  $\theta = \arg z$  נקרא הזווית של  $z$  או הארגומנט של  $z$ , מסומן  $\arg z$

$r$  מוגדר באופן חד משמעי, אבל בגלל מחזוריות  $\operatorname{cis}(\theta) = \operatorname{cis}(\theta + 2\pi) = \operatorname{cis}(\theta + 2k\pi)$ ,  $k \in \mathbb{Z}$ . ז.א. לאותו  $z$  אפשר להתאים  $\infty$  זוויות.

כדי לקבל ערך אחד ויחיד ל- $\arg z$  אפשר להגביל אותו. ובכך, יש מגדירים את הערך העיקרי או הענף העיקרי של  $\arg z$  ע"י  $\operatorname{Arg} z$  כאשר מוסכם

$$-\pi < \operatorname{Arg} z \leq \pi$$

$\operatorname{Arg} z$  זו פונקציה של  $z$  (ז.א. חד-משמעית) אבל היא לא רציפה כי היא קופצת  $2\pi$  בבת אחת בקרן השמאלית של ציר ה- $x$ .

## Great moments in mathematics

נגדיר

$$z_1 = r_1 \operatorname{cis} \theta_1$$

$$z_2 = r_2 \operatorname{cis} \theta_2$$

ונכפיל:

$$\begin{aligned} z_1 z_2 &= r_1 (\cos \theta_1 + i \sin \theta_1) \cdot r_2 (\cos \theta_2 + i \sin \theta_2) = \\ &= r_1 r_2 (\cos \theta_1 \cos \theta_2 - \sin \theta_1 \sin \theta_2 + i (\sin \theta_1 \cos \theta_2 + \sin \theta_2 \cos \theta_1)) = \\ &= r_1 r_2 (\cos (\theta_1 + \theta_2) + i \sin (\theta_1 + \theta_2)) = r_1 r_2 \operatorname{cis} (\theta_1 + \theta_2) \end{aligned}$$

ז.א.:

$$|z_1 z_2| = r_1 r_2 = |z_1| |z_2|$$

(שכבר הוכחנו!)

$$\arg (z_1 z_2) = \arg z_1 + \arg z_2$$

זה בעצם שוויון של קבוצות. לכל אגף יש  $\infty$  ערכים והם אותם הערכים. לגבי  $\operatorname{Arg} z$ , אין שוויון ממש אלא

$$\operatorname{Arg} (z_1 z_2) = \operatorname{Arg} z_1 + \operatorname{Arg} z_2 \bmod 2\pi$$

### דוגמאת חישוב

$$z_1 = z_2 = -i$$

$$|z_1| = |z_2| = 1$$

$$\operatorname{Arg} z_1 = \operatorname{Arg} z_2 = -\frac{\pi}{2}$$

כי חייבים לבחור  $\operatorname{Arg} z$  בין  $-\pi$  ל  $\pi$ .

$$z_1 z_2 = -1$$

$$\operatorname{Arg} (z_1 z_2) = \operatorname{Arg} (-1) = \pi$$

$$\operatorname{Arg} z_1 + \operatorname{Arg} z_2 = \frac{-\pi}{2} + \frac{-\pi}{2} = -\pi$$

יש שוויון רק מודולו  $2\pi$ .

## ראינו

אם  $z_1 = r_1 \text{cis} \theta_1$ ,  $z_2 = r_2 \text{cis} \theta_2$  אזי  $z_1 z_2 = r_1 r_2 \text{cis} (\theta_1 + \theta_2)$ .

## חילוק

אם  $z_2 \neq 0$ ,

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{r_1 \text{cis} \theta_1}{r_2 \text{cis} \theta_2}$$

נעיר:

$$\bar{z}_2 = r_2 \text{cis} (-\theta_2)$$

כי

$$r_2 \text{cis} (-\theta_2) = r_2 (\cos (-\theta_2) + i \sin (-\theta_2)) = r_2 (\cos \theta_2 - i \sin \theta_2) = \bar{z}_2$$

לפי זה:

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{r_1 \text{cis} \theta_1}{r_2 \text{cis} \theta_2} \cdot \frac{\bar{z}_2}{\bar{z}_2} = \frac{r_1 \text{cis} (\theta_1 - \theta_2)}{r_2 \text{cis} (\theta_2 - \theta_2)} = \frac{r_1}{r_2} \text{cis} (\theta_1 - \theta_2)$$

## הכללה

למכפלה  $z_1 \cdot z_2 \cdots z_n$  מכפילים את הערכים המוחלטים ומחזירים את הזווית. ז.א., אם לכל  $z_k = r_k \text{cis} (\theta_k)$   $k$

$$z_1 z_2 \cdots z_n = r_1 r_2 \cdots r_n \text{cis} (\theta_1 + \theta_2 + \dots + \theta_n)$$

ובפרט אם

$$z = r \text{cis} \theta$$

$$z^n = r^n \text{cis} (n\theta)$$

במקרה  $r = 1$  מקבלים  $(\text{cis} \theta)^n = \text{cis} (n\theta)$ . ז.א.

$$(\cos \theta + i \sin \theta)^n = \cos (n\theta) + i \sin (n\theta)$$

"נוסחת דה מואבר".

## דוגמת חישוב

המציאו נוסחאות ל  $\sin 3\theta$  ו  $\cos 3\theta$  בעזרת דה מואבר.

## תשובה

$$\begin{aligned} \cos(3\theta) + i \sin(3\theta) &= (\cos \theta + i \sin \theta)^3 = \\ &= \cos^3 \theta + 3i \cos^2 \theta \sin \theta + 3 \cos \theta (i \sin \theta)^2 + (i \sin \theta)^3 = \\ &= \cos^3 \theta - 3 \cos \theta \sin^2 \theta + i (3 \cos^2 \theta \sin \theta - \sin^3 \theta) \end{aligned}$$

לכן

$$\cos(3\theta) = \cos^3 \theta - 3 \cos \theta \sin^2 \theta$$

$$\sin(3\theta) = 3 \cos^2 \theta \sin \theta - \sin^3 \theta$$

## שורשים של מספרים מרוכבים

נניח ש  $z = r \operatorname{cis} \theta \in \mathbb{C}$  ו  $n \in \mathbb{N}$ . נחשב  $\sqrt[n]{z} = z^{1/n}$ .  
 ובכן: אם  $w = r^{1/n} \operatorname{cis} \left( \frac{\theta}{n} \right)$  אז  $w^n = r \operatorname{cis} \theta = z$   
 אבל, לכל  $k \in \mathbb{N}$

$$z = r \operatorname{cis}(\theta) = r \operatorname{cis}(\theta + 2\pi k)$$

לכן

$$z^{1/n} = r^{1/n} \operatorname{cis} \left( \frac{\theta}{n} + \frac{2\pi k}{n} \right), \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

לכאורה, יש כאן  $\infty$  שורשים מסדר  $n$ . אבל אינו כן, כי למשל אם  $k = n$  נקבל שורש

$$r^{1/n} \operatorname{cis} \left( \frac{\theta}{n} + \frac{2\pi n}{n} \right) = r^{1/n} \operatorname{cis} \left( \frac{\theta}{n} + 2\pi \right) = r^{1/n} \operatorname{cis} \left( \frac{\theta}{n} \right)$$

שזה שווה לשורש הראשון ( $k = 0$ ).  
 גם עבור  $k > n$  השורשים חוזרים על עצמם באופן מחזורי. התוצאה היא שלכל  $n \in \mathbb{N}$  יש בדיוק  $n$  שורשים מסדר  $n$   $\mathbb{C} \ni z \neq 0$

$$z^{1/n} = r^{1/n} \operatorname{cis} \left( \frac{\theta}{n} + \frac{2\pi k}{n} \right), \quad k = 0, 1, 2, \dots, n-1$$

## דוגמת חישוב

נחשב את כל הערכים המרוכבים של  $\sqrt[4]{-\sqrt{3} + i}$ .

### תשובה

נתון  $z = -\sqrt{3} + i$ . תחילה נעביר אותו להצגה קטבית.

$$r = |z| = \sqrt{(-\sqrt{3})^2 + 1} = 2$$

$$\theta = \arctan y/x$$

ז.א.

$$z = 2 \operatorname{cis} \left( \frac{5\pi}{6} \right)$$

לכן

$$z^{1/4} = 2^{1/4} \operatorname{cis} \left( \frac{5\pi}{24} \right) = \sqrt[4]{2} \operatorname{cis} \left( \frac{5\pi}{24} \right)$$

## תרגילים נוספים

1. עבור  $\theta$  כלשהו חשבו  $|\operatorname{cis}\theta|$

### תשובה

$$\operatorname{cis}\theta = \cos\theta + i \sin\theta$$

ולכן

$$|\operatorname{cis}\theta| = \sqrt{\cos^2\theta + \sin^2\theta} = 1$$

2. הוכיחו ש  $\bar{z} = 1/z \Leftrightarrow |z| = 1$

### הוכחה

$$|z| = 1 \Leftrightarrow |z|^2 = 1 \Leftrightarrow z\bar{z} = 1 \Leftrightarrow \bar{z} = 1/z$$

3. נניח ש  $a \in \mathbb{C}$  ו  $a \neq z \in \mathbb{C}$  ו  $|z| = 1$ . הוכיחו:  $\left| \frac{a-z}{1-\bar{a}z} \right| = 1$



## הוכחה

נגדיר  $w = \frac{a-z}{1-\bar{a}z}$ . צ"ל  $\bar{w} = 1/w$ . ובכן:

$$\bar{w} = \overline{\left(\frac{a-z}{1-\bar{a}z}\right)} = \frac{\bar{a}-\bar{z}}{1-a\bar{z}} = \frac{\bar{a}-1/z}{1-a \cdot \frac{1}{z}} = \frac{\bar{a} \cdot z - 1}{z-a} = \frac{1}{w}$$

■

## הערה - שימושים

הגדרנו  $|z| =$  המרחק מהראשית.  
מתקיים  $|z-w| =$  המרחק מ  $w$  ל  $z$   
לכן מעגל ברדיוס  $r$  סביב  $z_0$  הוא

$$\{z \in \mathbb{C} \mid |z - z_0| = r\}$$

העיגול שבתוך המעגל מתואר ע"י

$$\{z \in \mathbb{C} \mid |z - z_0| < r\}$$

## סדרות מרוכבות

### הגדרה

תהי  $\{z_n\}$  סדרה של מספרים מרוכבים, ויהי  $z_0 \in \mathbb{C}$ . נאמר ש  $\lim_{n \rightarrow \infty} z_n = z_0$  אם לכל  $\epsilon > 0$  קיים  $n_0 \in \mathbb{N}$  כך שלכל  $n > n_0$

$$|z_n - z_0| < \epsilon$$

### משפט 1

תהי  $\{z_n\} = \{x_n + iy_n\}$  סדרה מרוכבת, ותהי  $z_0 = x_0 + iy_0 \in \mathbb{C}$ . אזי הטענות הבאות שקולות:

$$1. \lim_{n \rightarrow \infty} z_n = z_0$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} |z_n - z_0| = 0 \quad .2$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} y_n = y_0 \text{ וגם } \lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x_0 \quad .3$$

$$\mathbb{R}^2 \text{ במובן של התכנסות ב-} \lim_{n \rightarrow \infty} (x_n, y_n) = (x_0, y_0) \quad .4$$

## משפט 2 (אריתמטיקה של גבולות)

נניח  $\lim_{n \rightarrow \infty} z_n = z_0$  ו  $\lim_{n \rightarrow \infty} w_n = w_0$  ו  $c \in \mathbb{C}$  קבוע. אזי:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} (z_n \pm w_n) = z_0 \pm w_0 \quad .1$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} cz_n = cz_0 \quad .2$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} z_n w_n = z_0 w_0 \quad .3$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{z_n}{w_n} = \frac{z_0}{w_0}, w_0 \neq 0 \text{ אם } .4$$

## פונקציות

### הגדרה

תהי  $z(t)$  מוגדרת בסביבה מנוקבת של  $t_0$ . נאמר ש  $\lim_{t \rightarrow t_0} z(t) = z_0$  ( $z_0 \in \mathbb{C}$ ) אם לכל  $\epsilon > 0$  קיים  $\delta > 0$  כך שאם  $0 < |t - t_0| < \delta$  מתקיים  $|z(t) - z_0| < \epsilon$ .

### משפט 3

נניח ש  $z(t) = x(t) + iy(t)$  מוגדרת בסביבה מנוקבת של  $t_0$ ,  $z_0 = x_0 + iy_0 \in \mathbb{C}$ , אזי הטענות הבאות שקולות:

$$\lim_{t \rightarrow t_0} z(t) = z_0 \quad .1$$

$$\lim_{t \rightarrow t_0} |z(t) - z_0| = 0 \quad .2$$

$$\lim_{t \rightarrow t_0} y(t) \rightarrow y_0 \text{ וגם } \lim_{t \rightarrow t_0} x(t) = x_0 \quad .3$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} z(t_n) = z_0, t_0 \neq t_n \rightarrow t_0 \quad .4$$

## משפט 4 (אריתמטיקה של גבולות)

נניח ש  $\lim_{t \rightarrow t_0} z(t) = z_0$  ו  $\lim_{t \rightarrow t_0} w(t) = w_0$  ו  $c \in \mathbb{C}$  קבוע. אזי:

$$\lim_{t \rightarrow t_0} z(t) \pm w(t) = z_0 \pm w_0 \quad .1$$

$$\lim_{t \rightarrow t_0} cz(t) = cz_0 \quad .2$$

$$\lim_{t \rightarrow t_0} z(t) w(t) = z_0 w_0 \quad .3$$

$$\lim_{t \rightarrow t_0} \frac{z(t)}{w(t)} = \frac{z_0}{w_0}, w_0 \neq 0 \quad .4 \text{ אם}$$

## הגדרה

תהי  $z(t)$  מוגדרת בסביבה שלמה של  $t_0$ . נאמר שהיא רציפה ב  $t_0$  אם  $\lim_{t \rightarrow t_0} z(t) = z(t_0)$

## משפט 5

.1  $z(t) = x(t) + iy(t)$  רציפה ב  $t_0$   $\Leftrightarrow x(t)$  ו  $y(t)$  רציפות ב  $t_0$ .

.2 יש אריתמטיקה: אם  $z(t)$  ו  $w(t)$  רציפות ב  $t_0$ , אז  $z(t) \pm w(t)$ ,  $cz(t)$  ו  $z(t)w(t)$

רציפות ב  $t_0$ . אם  $w(t_0) \neq 0$  גם  $\frac{z(t)}{w(t)}$  רציפה ב  $t_0$ .

## נגזרות

נניח ש  $z(t)$  מוגדרת בסביבת  $t_0$  ונגדיר

$$z'(t_0) = \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{z(t) - z(t_0)}{t - t_0}$$

אם  $z(t) = x(t) + iy(t)$  אזי

$$z'(t_0) = \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{x(t) + iy(t) - [x(t_0) + iy(t_0)]}{t - t_0} = \lim_{t \rightarrow t_0} \frac{x(t) - x(t_0)}{t - t_0} + i \frac{y(t) - y(t_0)}{t - t_0} = x'(t_0) + iy'(t_0)$$

בתנאי ש  $x'(t_0)$  ו  $y'(t_0)$  שניהם קיימים.