

§ 2.3 初等多值函数

一. 幂函数 $w = z^n$ (n 为正整数) 的单叶性区域

1. 定义

Def 1. 若 $f(z)$ 在区域 D 上满足 $z_1 \neq z_2 \Rightarrow f(z_1) \neq f(z_2)$, 则称 $f(z)$ 是 D 上的单叶函数.

单叶函数 \Leftrightarrow 双方单值对应 \Leftrightarrow 像与原像一一对应

Def 2. 若 $f(z)$ 在区域 D 上单叶, 则称 D 是 f 的单叶性区域

2. $w = z^n$ 的单叶性区域

$$(1) w = z^n = r^n e^{in\theta} = \rho e^{i\varphi}$$

变换 $w = z^n$ 将 z 平面上张角为 α ($\alpha < \frac{2\pi}{n}$) 的角域变为 w 平面张角为 $n\alpha$ 的角域.

例如: z 平面上的角域 $T_k: \frac{2k\pi}{n} - \frac{\pi}{n} < \theta < \frac{2k\pi}{n} + \frac{\pi}{n}$ 变为 w

平面去掉负实轴. 类似取 $T_k = \frac{2k\pi}{n} < \theta < \frac{2k\pi}{n} + \frac{2\pi}{n}$

一般地, T_k 均是 z^n 的单叶性区域.

z 平面上, 若区域 D 上任意同心圆周上两点, 辐角之差小于 $\frac{2\pi}{n}$, 这种区域均为 $w = z^n$ 的单叶性区域.

Rem. 上面两种单叶性区域 T_k 经常使用.

二. 多值函数 $w = \sqrt[n]{z}$ 的单叶分支函数

1. 变换 $w = \sqrt[n]{z} = \sqrt[n]{r} e^{\frac{2k\pi + i\theta}{n}} = \rho e^{i\varphi}$ 将 z 平面上张角为 α 的角域变为 w 平面上张角为 $\frac{\alpha}{n}$ 的角域.

例如, w 平面上 $T_k: \frac{2k\pi}{n} - \frac{\pi}{n} < \varphi < \frac{2k\pi}{n} + \frac{\pi}{n}$ 对应由 z 平面

上去掉负实轴的角域, 类似也可有 $T_k: \frac{2k\pi}{n} < \varphi < \frac{2k\pi}{n} + \frac{2\pi}{n}$ 的对应.

一般地,多值函数可以分出 n 个单值函数:

$W_k = (\sqrt[n]{z})_k = \sqrt[n]{r} e^{\frac{2k\pi + \theta}{n}i}$, $k=0, 1, \dots, n-1$ 在 z 平面去掉某一射线到对应 T_k 上是单叶函数.

若将 z 平面去掉一条连接 $z=0$ 到 $z=\infty$ 的简单曲线, 则多值函数 $w = \sqrt[n]{z}$ 可以分成 n 个单叶分支.

2. 多值函数的支点与支割线

Def. z 平面上的动点 z 绕 $z=0$ 一周回到原位置, 其在变换 $w = \sqrt[n]{z}$ 下像曲线从一支变为另一支, 在每一支中都回不到原位置, 则称 $z=0$ 为支点.

显然 $z=\infty$ 也满足支点定义, 故 $w = \sqrt[n]{z}$ 有两个支点:

$$z=0, z=\infty$$

Def. 连接所有支点的简单曲线称为支割线.

Rem. (1) 支割线将 z 平面割破后所得区域, 这时多值函数可分出单叶分支.

(2) $w = \sqrt{(z-1)(z-2)}$ 的支点: $z=1, z=2$

$w = \sqrt[3]{(z-1)(z-2)}$ 的支点: $z=1, z=2, z=\infty$

三. $w = \sqrt[n]{z}$ 的分支函数的解析性

Thm. $f(z) = u(x, y) + i v(x, y) \xrightarrow{z=re^{i\theta}} u(r\cos\theta, r\sin\theta) + i v(r\cos\theta, r\sin\theta)$

记作 $f(z) = \varphi(r, \theta) + i \psi(r, \theta)$, $f(z)$ 在 $z=x+iy$ 可微 \Leftrightarrow

$\varphi(r, \theta), \psi(r, \theta)$ 在 (r, θ) 可微且满足:

$$\frac{\partial \varphi}{\partial r} = \frac{1}{r} \frac{\partial \psi}{\partial \theta}, \frac{\partial \varphi}{\partial \theta} = -\frac{1}{r} \frac{\partial \psi}{\partial r}$$

$$\text{且 } f'(z) = \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} = \frac{r}{z} \left(\frac{\partial \varphi}{\partial r} + i \frac{\partial \psi}{\partial r} \right) = (\cos\theta - i \sin\theta) \left(\frac{\partial \varphi}{\partial r} + i \frac{\partial \psi}{\partial r} \right)$$

Pf. (1) $u(x, y)$ 与 $v(x, y)$ 可微 $\Leftrightarrow \varphi(r, \theta)$ 与 $\psi(r, \theta)$ 可微

$$(2) \varphi(r, \theta) = u(r \cos \theta, r \sin \theta)$$

$$\psi(r, \theta) = v(r \cos \theta, r \sin \theta)$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial r} = \frac{\partial u}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial r} + \frac{\partial u}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial r} = u_x \cos \theta + u_y \sin \theta$$

$$\frac{\partial \varphi}{\partial \theta} = \frac{\partial u}{\partial x} \cdot \frac{\partial x}{\partial \theta} + \frac{\partial u}{\partial y} \cdot \frac{\partial y}{\partial \theta} = u_x (-r \sin \theta) + u_y (r \cos \theta)$$

$$\frac{\partial \psi}{\partial r} = v_x \cos \theta + v_y \sin \theta, \quad \frac{\partial \psi}{\partial \theta} = v_x (-r \sin \theta) + v_y (r \cos \theta)$$

$$\text{易知 } \begin{cases} \frac{\partial u}{\partial x} = \frac{\partial v}{\partial y} \\ \frac{\partial u}{\partial y} = -\frac{\partial v}{\partial x} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \frac{\partial \varphi}{\partial r} = \frac{1}{r} \frac{\partial \psi}{\partial \theta} \\ \frac{\partial \psi}{\partial r} = -\frac{1}{r} \frac{\partial \varphi}{\partial \theta} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} (3) f'(z) &= \frac{\partial u}{\partial x} + i \frac{\partial v}{\partial x} \\ &= \frac{\partial \varphi}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial x} + \frac{\partial \varphi}{\partial \theta} \frac{\partial \theta}{\partial x} + i \left(\frac{\partial \psi}{\partial r} \frac{\partial r}{\partial x} + \frac{\partial \psi}{\partial \theta} \frac{\partial \theta}{\partial x} \right) \\ &= (\cos \theta - i \sin \theta) \left(\frac{\partial \varphi}{\partial r} + i \frac{\partial \psi}{\partial r} \right) \end{aligned}$$

2. $W_k = (\sqrt[n]{z})_k$ 的解析性

Cor. $W_k = (\sqrt[n]{z})_k = \sqrt[n]{r} e^{\frac{\theta + 2k\pi}{n} i}$ 在去掉支割线的区域上单叶解析.

Pf. 记 $W_k = (\sqrt[n]{z})_k = \sqrt[n]{r} e^{\frac{\theta + 2k\pi}{n} i}$

(1) 前面已证: 每个分支函数都单叶

(2) 下面用 Thm. 证明解析:

$$\begin{aligned} W_k &= \sqrt[n]{r} e^{\frac{\theta + 2k\pi}{n} i} = \sqrt[n]{r} \cos \frac{\theta + 2k\pi}{n} + i \sqrt[n]{r} \sin \frac{\theta + 2k\pi}{n} \\ &= \varphi(r, \theta) + i \psi(r, \theta) \end{aligned}$$

易知, $\varphi(r, \theta)$ 与 $\psi(r, \theta)$ 在定义域上可微.

$$\frac{\partial \varphi}{\partial r} = \frac{1}{n} r^{\frac{1}{n}-1} \cos \frac{\theta + 2k\pi}{n}, \quad \frac{\partial \varphi}{\partial \theta} = r^{\frac{1}{n}} \left(-\frac{1}{n} \sin \frac{\theta + 2k\pi}{n} \right)$$

$$\frac{\partial \psi}{\partial r} = \frac{1}{n} r^{\frac{1}{n}-1} \sin \frac{\theta + 2k\pi}{n}, \quad \frac{\partial \psi}{\partial \theta} = r^{\frac{1}{n}} \cdot \frac{1}{n} \cos \frac{\theta + 2k\pi}{n}$$

显然成立: $\frac{\partial \varphi}{\partial r} = \frac{1}{r} \frac{\partial \psi}{\partial \theta}$, $\frac{\partial \psi}{\partial r} = -\frac{1}{r} \frac{\partial \varphi}{\partial \theta}$, 则 w_k 解析:

$$\begin{aligned} \frac{dw_k}{dz} &= \frac{r}{z} \left(\frac{\partial \varphi}{\partial r} + i \frac{\partial \psi}{\partial r} \right) = \frac{r}{z} \left(\frac{1}{r} r^{\frac{1}{n}-1} \cos \frac{\theta+2k\pi}{n} + i \frac{1}{r} r^{\frac{1}{n}-1} \sin \frac{\theta+2k\pi}{n} \right) \\ &= \frac{1}{nz} \left(n r \cos \frac{\theta+2k\pi}{n} + i n r \sin \frac{\theta+2k\pi}{n} \right) = \frac{w_k}{nz} \end{aligned}$$

例1 已知 z 平面去掉负实轴后多值函数 $w = \sqrt[3]{z}$ 分出三个解析分支. 若某一支满足 $w_k(i) = -i$, 求 $w_k(-i)$.

Sol. $w_k = w_k(z) = \sqrt[3]{|z|} e^{\frac{\theta+2k\pi}{3}i}$, $k=0,1,2$

$$w_k(i) = \sqrt[3]{|i|} e^{\frac{\frac{\pi}{2}+2k\pi}{3}i} = e^{\frac{3\pi}{2}i}, \text{ 解得 } k=2$$

$$w_2(-i) = \sqrt[3]{|-i|} e^{\frac{-\frac{\pi}{2}+4\pi}{3}i} = e^{\frac{\pi}{6}i}$$

例2 已知 z 平面去掉正实轴后多值函数 $w = \sqrt[3]{z}$ 分出三个分支, 若某一支满足 $w_k(i) = -i$, 求 $w_k(-i)$.

Sol. $w_k = w_k(z) = \sqrt[3]{|z|} e^{\frac{\theta+2k\pi}{3}i}$, $k=0,1,2$

$$w_k(i) = \sqrt[3]{|i|} e^{\frac{\frac{\pi}{2}+2k\pi}{3}i} = e^{\frac{3\pi}{2}i}, \text{ 解得 } k=2$$

$$w_2(-i) = e^{\frac{\frac{3\pi}{2}+4\pi}{3}i} = e^{\frac{11\pi}{6}i}$$

四. 对数函数的单叶解析分支

1. 定义

Def. 指数函数 $z = e^w$ 的反函数 $w = \text{Ln } z$.

记 $z = re^{i\theta} = |z|e^{i\theta}$, $w = u+iv$, $|z|e^{i\theta} = e^{u+iv} = e^u e^{iv}$

$$e^u = |z| = r \Rightarrow u = \ln|z| = \ln r, \quad v = \theta + 2k\pi$$

对数函数: $w = \text{Ln } z = \ln r + i(\theta + 2k\pi)$, $k=0, \pm 1, \pm 2, \dots$

记 $\ln z = \ln r + i\theta$ 为主值支

例如 $\text{Ln}(-1) = \ln 1 + i(\pi + 2k\pi) = i(2k+1)\pi$

$$\ln(-1) = \pi i$$

$$\text{Ln}(i) = \ln 1 + i\left(\frac{\pi}{2} + 2k\pi\right) = i\left(2k + \frac{1}{2}\right)\pi,$$

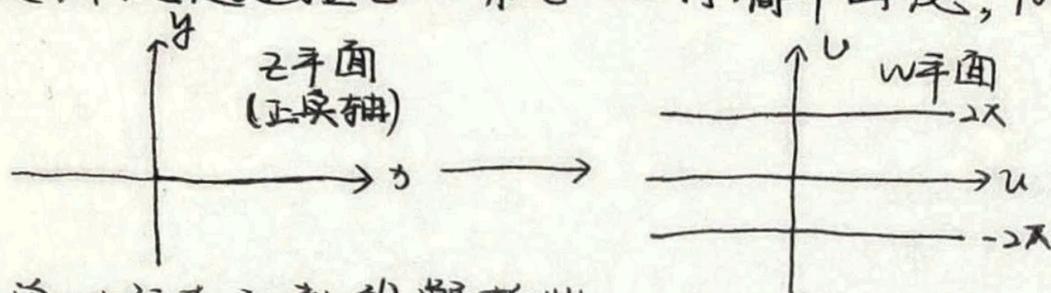
$$\ln(z) = \ln r + i \cdot 2k\pi$$

Rem. $\ln 0$ 无意义

2. 对数函数的对应关系和单叶分支

z 平面上从原点出发的射线对应原像是宽为 $2k\pi$ 的水平直线. 进而, z 平面去掉一条从原点出发的射线所成区域在变换原像是宽为 2π 的水平带型域. 这样, 多值对数函数 $W = \ln z$ 可分出单叶分支: $W_k = (\ln z)_k = \ln r + i(0 + 2k\pi)$, $k = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$.

根据支点定义, $z=0, z=\infty$ 是对数函数 $W = \ln z$ 的两个支点, 支割线是连接 $z=0$ 和 $z=\infty$ 的简单曲线, 例如:



3. 单叶分支函数的解析性

Cor. 对数函数 $W = \ln z$ 的单叶分支函数在定义域上解析.

Pf. $W_k = (\ln z)_k = \ln r + i(0 + 2k\pi)$, $k = 0, \pm 1, \dots$

$$\varphi(r, \theta) = \ln r, \quad \psi(r, \theta) = 0 + 2k\pi$$

显然 $\varphi(r, \theta), \psi(r, \theta)$ 可微且满足 C-R 条件, 故 $W_k(z)$ 解析.

五. 其他多值函数简介

1. 幂函数

Def. $w = z^\alpha = e^{\alpha \ln z}$ ($\alpha \neq 0$)

(1) $\alpha = n, n \in \mathbb{N}^+$, $w = z^n$ 是单值函数.

(2) $\alpha = \frac{n}{m}, n, m \in \mathbb{N}^+$ 且 n, m 既约, $w = z^{\frac{n}{m}} = (z^n)^{\frac{1}{m}}$ 是 m 多值函数

(3) α 非有理数时, $w = z^\alpha$ 是无穷多值函数, 例如:

$$w = z^i, w = z^\pi$$

2. 指数函数

Def. $w = a^z = e^{z \frac{\operatorname{Ln} a}{\cancel{a}}}$ ($a \neq 0$), $w = e^{z[\operatorname{Ln}|a| + (\theta_0 + 2k\pi)i]}$

$w = a^z$ 是无穷多值函数, 特别地, $a = e$ 时也是无穷多值
前面各函数定义时所用 $e^z = e^{x+iy}$ 是主值支.

* 3. 反三角函数

Rem. 对数函数的导数:

$$\frac{dw_k}{dz} = \frac{d}{dz}((\operatorname{Ln} z)_k) = \frac{r}{z} \left(\frac{\partial}{\partial r}(\operatorname{Ln} r) + i \frac{\partial}{\partial r}(\theta + 2k\pi) \right) = \frac{1}{z}$$