

Esercitazione 2

1 i) $e^z = 1$

$$z = x + iy \Rightarrow e^z = e^{x+iy} = e^x \cdot e^{iy}$$

$$e^x \cdot e^{iy} = 1 \Rightarrow \begin{cases} |e^z| = e^x = 1 \\ y = 0 + 2k\pi, \quad k \in \mathbb{Z} \\ \text{"} \\ \text{arg}(1) \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x = 0 \\ y = 2k\pi, \quad k \in \mathbb{Z} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \underbrace{z = 2k\pi, \quad k \in \mathbb{Z}}$$

1) i) $e^z = R e^{i\theta}$ è impossibile se $R=0$.

Invece se $R > 0$, abbiamo che

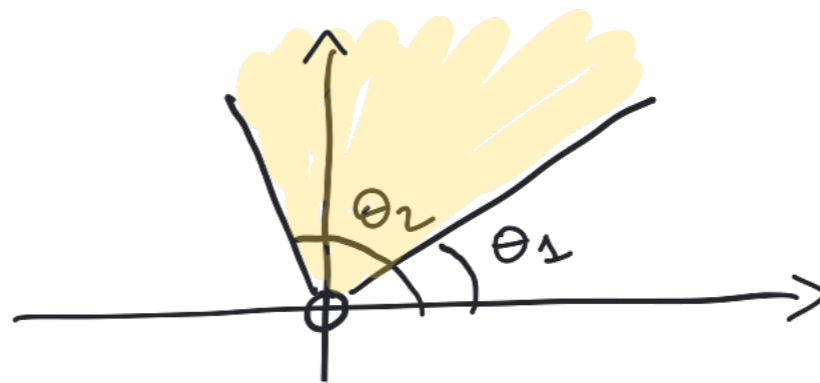
$$e^{x+iy} = e^x \cdot e^{iy} = R e^{i\theta}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} e^x = R \\ y = \theta + 2k\pi, k \in \mathbb{Z} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x = \ln(R) \\ y = \theta + 2k\pi, k \in \mathbb{Z} \end{cases}$$

$$\Rightarrow z = \ln(R) + (\theta + 2k\pi)i, k \in \mathbb{Z}$$

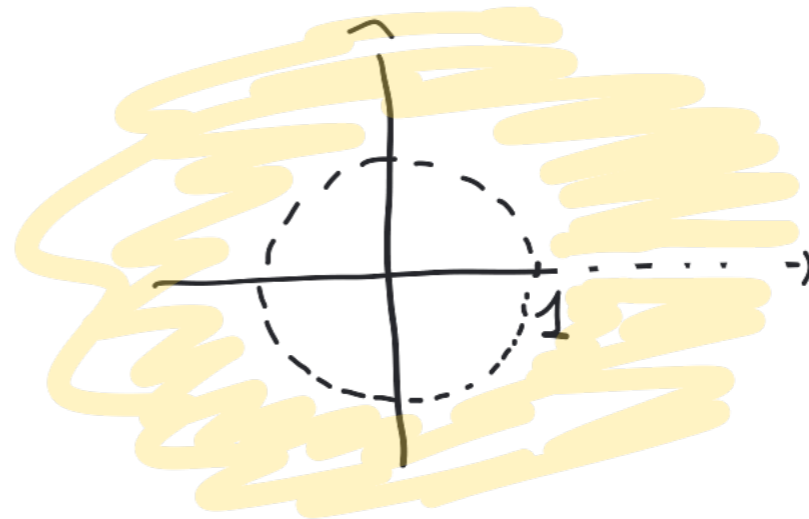
2 i) L'immagine di A è

$$\{z = R e^{i\theta} \in \mathbb{C} : R > 0 \text{ e } \theta_1 < \theta < \theta_2\}$$



ii) L'immagine di B è

$$\{z = R e^{i\theta} \in \mathbb{C} : R > 1 \text{ e } 0 < \theta < 2\pi\}$$



3 i) Sia $f(T) = \sum_{n \geq 0} a_n T^n$ e sia

$$D: \mathbb{C}[[T]] \longrightarrow \mathbb{C}[[T]]$$

$$f(T) = \sum_{n \geq 0} a_n T^n \longmapsto \sum_{n \geq 1} n a_n T^{n-1} = \sum_{n \geq 0} (n+1) a_{n+1} T^n$$

Oss $\forall f = \sum_{n \geq 0} a_n T^n \in \mathbb{C}[[T]], \quad \underline{f(0) = a_0}$.

Il risultato segue se mostriamo che

$$\textcircled{*} [D]^{(m)} f(T) = \sum_{n \geq 0} b_m T^n, \text{ dove}$$

$$b_m = (m+n)(m+n-1) \dots (m+1).$$

(perché allora $b_0 = n!$).

$\rightarrow \textcircled{*}$ segue facilmente (per esempio per induzione).

D'altra parte, se $\text{ord}(g) = 1 \Leftrightarrow b_1 \neq 0$, si vede che chiedere che $f \circ g(T) = T$ si può tradurre in un problema di algebra lineare:

 le incognite sono le a_i

 i coefficienti sono prodotti degli b_i .

Usando \otimes vediamo che i termini a_0, \dots, a_n di f devono essere tali che $a_0 = 0$ e a_1, \dots, a_n sono soluzioni dell'equazione

$$\begin{bmatrix} b_1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ b_2 & b_1^2 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ b_3 & 2b_1b_2 & b_1^3 & 0 & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ b_n & \dots & \dots & \dots & 0 & b_1^n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

che ha soluzione se $b_1 \neq 0$

(la matrice è triangolare inferiore con diagonale $(b_1, b_1^2, \dots, b_1^n)$.)

5 i) Si può fare con manipolazione analitica,
ma è meglio vedere come è svolto
su Lang II.3 (pag 64).

ii) $B_{\frac{1}{m}}(T)$ è invertibile se ha ordine 0, come
abbiamo visto a lezione. È chiaro che è così.