

Igualdad de Números Complejos en Forma Binómica

Sean $z_1 = a + bi$; $z_2 = c + di$ Raíces 4^{as}

$$z_1 = z_2 \iff a = c \text{ y } b = d$$

- $i^2 = -1$
- $i^3 = -i$
- $i^4 = 1$
- $i^5 = i$
- $i^6 = -1$

Grupos

$$\begin{matrix} -1 & -i & 1 & i \end{matrix}$$

$$z_1 = 2 + 3i, z_2 = 1 + i, z_3 = -4i, z_4 = -5 + 10i$$

$$(2z_3 \cdot \bar{z}_1) - \frac{z_4}{z_2} = -\frac{33}{2} - \frac{27}{2}i$$

$$2(-4i) \cdot (2 - 3i) - \frac{(-5 - 10i)(1 - i)}{(1 + i)(1 - i)} \iff 5 = 5$$

$$-8i(2 - 3i) - \frac{(-5 + 5i - 10i + 10i^2)}{(1 - i + i - i^2)} = 5 + 5i$$

$$-16i + 24i^2 - \frac{(-5 - 5i - 10)}{1 + 1}$$

$$-16i - 24 - \frac{(-5i - 15)}{2}$$

$$-16i - 24 + \frac{5i}{2} + \frac{15}{2} = -\frac{32i}{2} - \frac{48}{2} + \frac{5i}{2} + \frac{15}{2}$$

$$= -\frac{33}{2} - \frac{27}{2}i$$

Determinar los valores de $z \in \mathbb{C}$ que satisfagan la ecuación.

$$\left[2(\cos 2\pi + i \operatorname{sen} 2\pi) \right] \left(e^{\frac{-\pi}{2}i} \right) z^{5/2} = z^{5/2} \left(3 + 5e^{\pi i} \right) + \frac{2i}{4(\cos 120^\circ + i \operatorname{sen} 120^\circ)}$$

$$z^{5/2} = (\quad)$$

$$z = (\quad)^{2/5}$$

$$x + i = 5$$

$$x + i = 5$$

$$x + i = 5$$

$$5 + 5$$

$$5 - 5$$

$$5 + 5$$

$$5 - 5$$

a) Hallar los valores de $x, y \in \mathbb{R}$ que satisfacen la ec.

$$i^5(13 - 6i) + 3xi + 2y = 2(3 - 2i)(xi^{10} - yi)$$

$$z_1 = 2 + 3i$$

$$\boxed{x=1} \quad \boxed{y=-2}$$

$$z_2 = 1 + i$$

$$z_3 = -4i$$

$$z_4 = -5 + 10i$$

$$b) \frac{\overline{z_1 + z_2}}{z_3 - z_4} = \frac{3 - 4i}{5 - 14i} \cdot \frac{5 + 14i}{5 + 14i} = \frac{71}{221} + \frac{22}{221}i$$

$$c) \frac{z_3 \cdot 2z_1}{z_2 + z_4} =$$

demostrar por inducción, mat la validez de la sig. proposición.

$$2^n > 2n \quad \forall n \geq 3; n \in \mathbb{N}$$

Para $n \geq 3$

$$2^3 > 2(3) \rightarrow 8 > 6$$

Para $n = k$

$$2^k > 2k \quad \dots \quad (1)$$

Para $n = k+1$

$$2^{(k+1)} > 2(k+1) \quad \dots \quad 2(2)^k > 2k+2 \quad \dots \quad (2)$$

Agregar $\cdot (k+1)$ en (1)

$$2^k (2^{k+1}) > 2k(2^{k+1})$$
$$2 \cdot 2^{2k} > 2^{k+2} k$$

$$2^{k+2} k \not> 2k+2 < 2k$$

$$2k > 2k+2 > 2^{k+2} k > 2k+2 > 2k$$

$$2k < 2k+2 < 2^{k+2} k$$

$$2k < 2^{k+2} k$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + (3n-2) = \frac{n(3n-1)}{2} \quad \forall n \in \mathbb{N}$$

85

Para

$$n = 1$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + (3(1)-2) = \frac{(1)(3(1)-1)}{2}$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + (3-2) = \frac{(1)(3-1)}{2}$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + (1) = \frac{(1)(2)}{2}$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + 1 = 1$$

$$n = k$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + (3k-2) = \frac{k(3k-1)}{2}$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + (3k-2) = \frac{3k^2 - k}{2} \quad \dots \quad (1)$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + (3(k+1)-2) = \frac{3(k+1)^2 - (k+1)}{2}$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + (3k+3-2) = \frac{3(k^2+2k+1) - (k+1)}{2}$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + (3k+1) = \frac{3k^2 + 6k + 3 - k - 1}{2}$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + (3k+1) = \frac{3k^2 + 5k + 2}{2} \quad \dots \quad (2)$$

$$\cancel{1 + 4 + 7 + \dots + (3k+1) + 3k-2}$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + (3k-2) + (3k+1) = \frac{3k^2 - k}{2} + (3k+1)$$

$$1 + 4 + 7 + \dots + (3k-2) + (3k+1) = \frac{3k^2 - k}{2} + 6k + 2$$

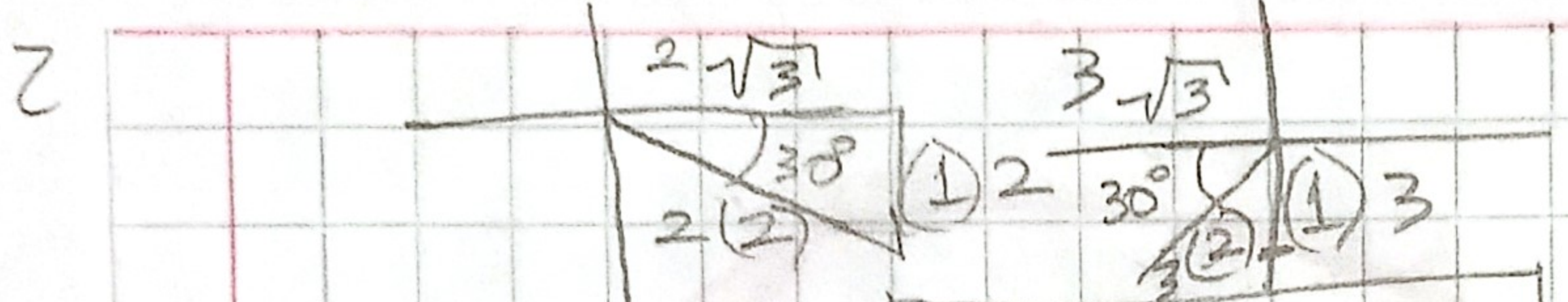
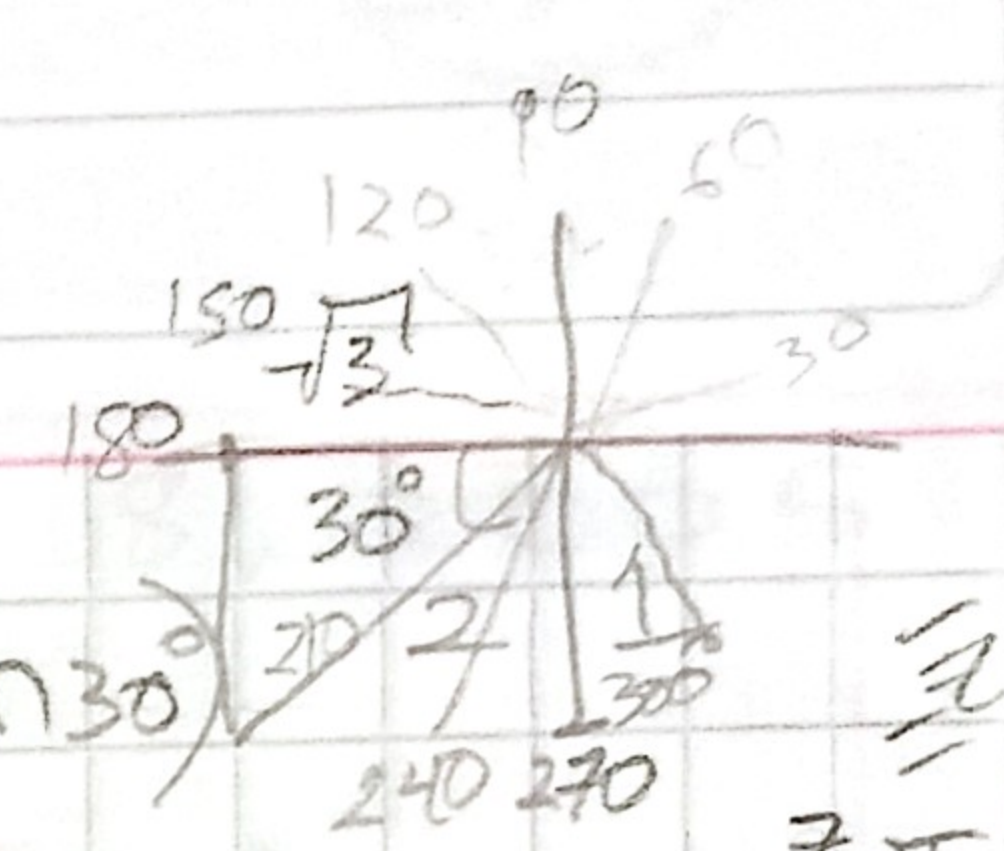
$$1 + 4 + 7 + \dots + (3k-2) + (3k+1) = \frac{3k^2 + 5k + 2}{2} \quad \dots \quad 1^*$$

$$z_1 = 4(\cos 330^\circ + i \sin 330^\circ)$$

$$z_2 = 6(\cos 210^\circ + i \sin 210^\circ)$$

$$z_3 = 2e^{i\pi/3}$$

En Binomica Polar Euler



$$z_1 = 2\sqrt{3} - 2i \quad z_2 = 2\sqrt{3} + 2i$$

$$z_2 = -3\sqrt{3} - 3i$$

$$z_3 = 2(\cos 60^\circ + i \sin 60^\circ)$$

$$z_3 = 1 + \sqrt{3}i$$

$$\frac{z_1 + z_2}{z_1 z_3} = \frac{2\sqrt{3} + 2i - 3\sqrt{3} - 3i}{(2\sqrt{3} - 2i)(1 + \sqrt{3}i)}$$

$$= \frac{-\sqrt{3} - i}{2\sqrt{3} + 6i - 2i - 2\sqrt{3}i^2}$$

$$= \frac{-\sqrt{3} - i}{2\sqrt{3} + 2\sqrt{3} + 4i - 4\sqrt{3}i + 4i}$$

$$= \frac{(-\sqrt{3} - i)(4\sqrt{3} - 4i)}{(4\sqrt{3} + 4i)(4\sqrt{3} - 4i)}$$

$$= \frac{-12 + 4\sqrt{3}i - 4\sqrt{3}i + 4i^2}{(16)(3) + 16}$$

$$= \frac{-16}{48 + 16} = \frac{-16}{64} = -\frac{2}{8}$$

$$= -\frac{1}{4}$$

$$= \frac{1}{4}(\cos 180^\circ + i \sin 180^\circ)$$

$$= \frac{1}{4}e^{i\pi}$$

$$= \frac{1}{4} \text{cis } 180^\circ$$

$$z_1 + z_2 = -\sqrt{3} - i = 2(-\cos 30^\circ - \sin 30^\circ)$$

$$= 2(\cos 210^\circ + i \sin 210^\circ) = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

$$z_1 + z_2 = 2e^{i\frac{7\pi}{6}}$$

Marzo 8, 2005

Estructura de Datos

La estructura de datos es una colección de datos que puede ser caracterizada por su organización y las operaciones que se definen por ella.

Las estructuras de datos son muy importantes en los sistemas de computadora.

Los tipos de datos más frecuentes utilizados en los diferentes lenguajes de programación son:

DATOS SIMPLES

- ESTANDAR
 - ENTERO
 - REAL
 - CARACTER
 - LÓGICO

- DEFINIDO POR EL PROGRAMADOR (NO ESTANDAR)
 - SUBRANGO
 - ENOMERATIVO

DATOS ESTRUCTURADOS

- ESTÁTICOS
 - ARRAY
 - REGISTRO
 - ARCHIVO
 - CONJUNTO
 - CADENA

- DINÁMICOS
 - LISTA (PILA/COLA)
 - LISTA ENLAZADA
 - ÁRBOL
 - GRAFO

características de estáticos

- Dimensión o tamaño fijo
- De un solo tipo de datos.

Características de Dinámicos

- No son

Los tipos de datos simples o primitivos significan que no están compuestos de otras estructuras de datos; los más frecuentes y utilizados por casi todos los lenguajes: Enteros, Reales y Caracter; siendo los tipo lógico otro tipo de dato que también maneja cualquier lenguaje.

Los tipos de datos compuesto están contruidos basados en tipo de datos primitivos; El ejemplo más representativo es la cadena de caracteres.

Los tipos de datos simples pueden ser organizados en diferentes estructuras de datos: Estáticas y Dinámicas.

Las estructuras de datos estáticas son aquellas en las que el tamaño ocupado en la memoria, se define antes de que el programa se ejecute y no puede modificarse dicho tamaño durante la ejecución del programa. Estas estructuras están implementadas en casi todos los lenguajes (Array, registro, ficheros, etc. Archivos).

Las estructuras de datos dinámicos no tienen las limitaciones y restricciones en el tamaño de la memoria ocupada que son propias de las estructuras estáticas mediante el uso de un puntero (tipo de dato específico) es posible construir estructura de datos binarias que son soportadas por la mayoría de los lenguajes y en aquellos que si tienen

Metodos Iterativos

Una técnica iterativa para resolver $Ax=b$ empieza con una approx. a la sol. $X^{(0)}$ y genera una sucesión de vectores $\{X^{(k)}\}_{k=0}^{\infty}$ que converge a x

$$Ax \rightleftharpoons b \rightarrow x = Tx + c$$

$$X^{(k+1)} = TX^{(k)} + c$$

Estos metodos se aplican principalmente a matrices grandes y dispersas.

$$\begin{aligned} 10X_1 - X_2 + 2X_3 &= 6 \\ -X_1 + 11X_2 - X_3 + 3X_4 &= 25 \end{aligned}$$

$$2X_1 - X_2 + 10X_3 - X_4 = -11$$

$$3X_2 - X_3 + 8X_4 = 15$$

$$X^{(0)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$X^{(1)} = \begin{bmatrix} 3/5 \\ 25/11 \\ -11/10 \\ 15/8 \end{bmatrix}$$

$$X^{(2)} = \begin{bmatrix} 1.0472727 \\ 1.7159091 \\ -0.865227 \\ 0.885227 \end{bmatrix}$$

$$X_1 = \frac{X_2}{10} - \frac{2X_3}{10} + \frac{6}{10} = \frac{25}{11} \cdot \frac{1}{10} + \frac{2}{10} \cdot \frac{11}{10} + \frac{6}{10}$$

$$X_2 = \frac{X_1}{11} + \frac{X_3}{11} - \frac{3X_4}{11} + \frac{25}{11} = \frac{3}{11} \cdot \frac{1}{11} - \frac{11}{10} \cdot \frac{1}{11} - \frac{3}{11} \cdot \frac{15}{8} + \frac{25}{11}$$

$$X_3 = \frac{-2X_1}{10} + \frac{X_2}{10} + \frac{X_4}{10} - \frac{11}{10} = \frac{-2}{10} \cdot \frac{3}{11} + \frac{1}{10} \cdot \frac{25}{11} + \frac{1}{10} \cdot \frac{15}{8} - \frac{11}{10}$$

$$X_4 = \frac{-3X_2}{8} + \frac{X_3}{8} + \frac{15}{8} = \frac{-3}{8} \cdot \frac{25}{11} - \frac{11}{10} \cdot \frac{1}{8} + \frac{15}{8}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 1/10 & -1/5 & 0 \\ 1/10 & 0 & 1/11 & -3/11 \\ -1/5 & 1/10 & 0 & 1/10 \\ 0 & -3/8 & 1/8 & 0 \end{bmatrix} X + \begin{bmatrix} 3/5 \\ 25/11 \\ -11/10 \\ 15/8 \end{bmatrix} =$$

$$TX + C = X$$

Empezar a Programa Jacobi se llama
 poner # max. iteraciones

90

$$T x^{(2)} + c = x^{(3)} = \begin{bmatrix} 0.932636 \\ 2.053306 \\ -1.049341 \\ 1.130881 \end{bmatrix} \begin{matrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{matrix}$$

$$x^{(1)} = \begin{bmatrix} 1.015199 \\ 1.953696 \\ -0.968109 \\ 0.973843 \end{bmatrix} \begin{matrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{matrix}$$

$$x^{(5)} = \begin{bmatrix} 0.988991 \\ 2.011415 \\ -1.010286 \\ 1.021351 \end{bmatrix} \begin{matrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{matrix}$$

$$x^{(9)} = \begin{bmatrix} 1.003199 \\ 1.992241 \\ -0.994522 \\ 0.994432 \end{bmatrix} \begin{matrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{matrix}$$

$$x^{(7)} = \begin{bmatrix} 0.998128 \\ 2.002307 \\ -1.001972 \\ 1.003591 \end{bmatrix} \begin{matrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{matrix}$$

$$x^{(8)} = \begin{bmatrix} 1.000625 \\ 1.99867 \\ -0.999036 \\ 0.998888 \end{bmatrix} \begin{matrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{matrix}$$

$$x^{(9)} = \begin{bmatrix} 0.999674 \\ 2.000448 \\ -1.000364 \\ 1.000619 \end{bmatrix} \begin{matrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{matrix}$$

$$x^{(10)} = \begin{bmatrix} 1.00019 \\ 1.99978 \\ -0.999828 \\ 0.999786 \end{bmatrix} \begin{matrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{matrix}$$

12-Abril-05

Las iteraciones se realizan hasta que se cumpla con una tolerancia.

Err rel = $\frac{\|x^{(k)} - x^{(k-1)}\|}{\|x^{(k)}\|} < \text{tolerancia}$

Puede ser cualquiera de las 2

$\|x^{(k)} - x^{(k-1)}\| < \text{tol}$
 Err abs

➤ Mas efectiva por que es una proporción del error.

Dados los números complejos

$$z_1 = 1+i, \quad z_2 = 1-i$$

obtener el valor o valores de $z \in \mathbb{C}$ que satisfacen la sig. ecuación.

$$(2\bar{z}_1 - z_2) = \frac{2z_1}{z^{\frac{1}{4}}}$$

$$2(1-i) - (1-i) = \frac{2(1+i)}{z^{\frac{1}{4}}}$$

$$1-i = \frac{2(1+i)}{z^{\frac{1}{4}}}$$

$$(1-i)^4 = \left(\frac{2+2i}{z^{\frac{1}{4}}} \right)^4$$

$$(1-i)^4 = \frac{(2+2i)^4}{z}$$

$$z = \frac{(2+2i)^4}{(1-i)^4}$$

$$z^{\frac{1}{4}} = \frac{2+2i}{1-i}$$

$$z^{\frac{1}{4}} = \frac{(2+2i)(1+i)}{(1-i)(1+i)} = \frac{2+4i+2i^2}{1-i^2} = \frac{2-2+4i}{2}$$

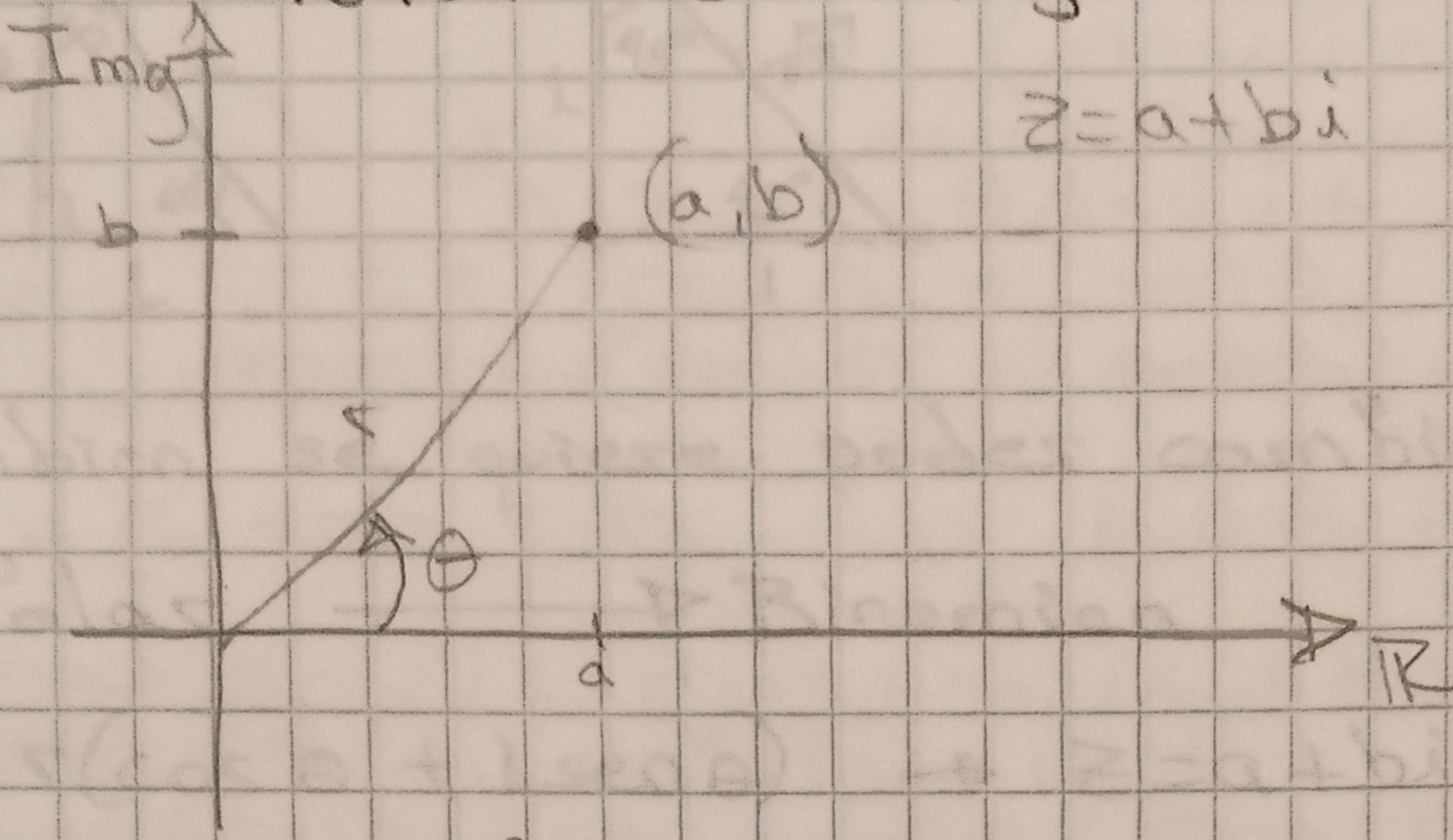
$$z^{\frac{1}{4}} = \frac{4i}{2}$$

$$z = (2i)^4$$

$$z = 16i^4$$

$$\boxed{z = 16}$$

Polar o Trigonometrica



Plano Complejo

(Diagrama de Argand)

$$\cos \theta = \frac{a}{r} \quad ; \quad a = r \cos \theta$$

$$\sin \theta = \frac{b}{r} \quad ; \quad b = r \sin \theta$$

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

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

Forma Polar

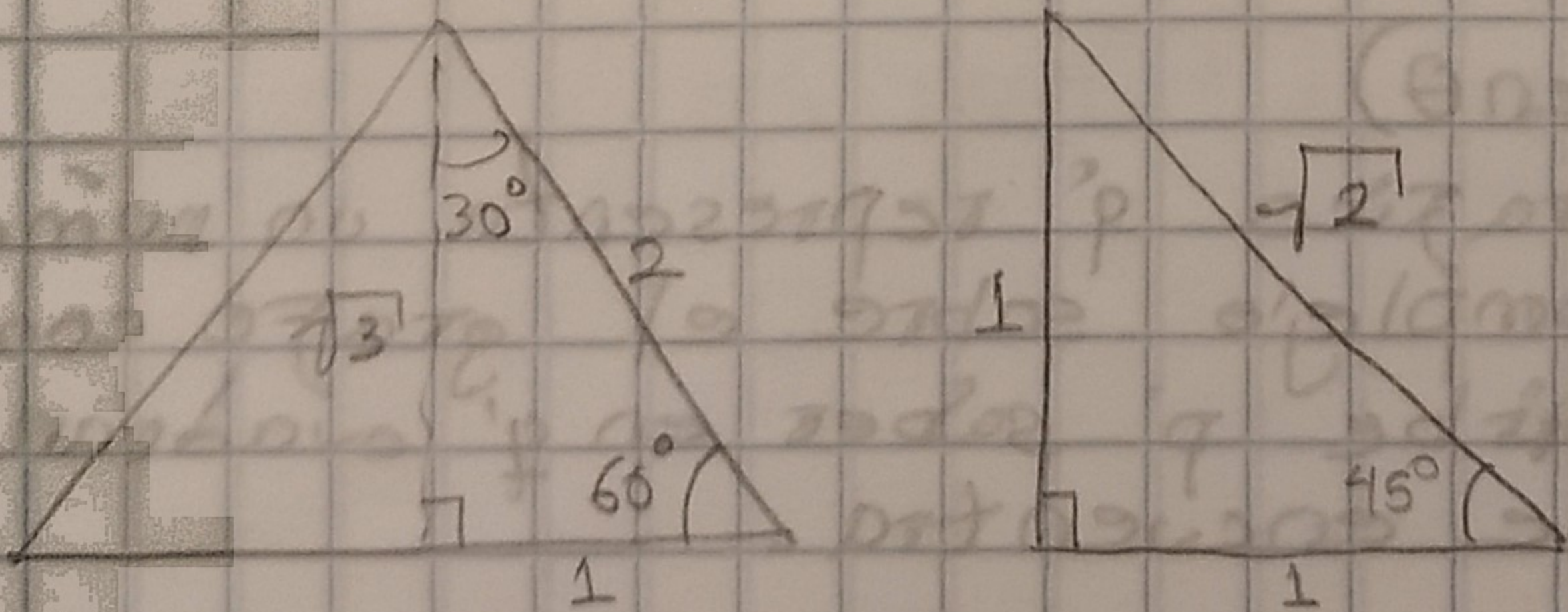
Forma Trigonometrica

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

$\operatorname{cis} \rightarrow \cos + i \sin$

$$r = \sqrt{a^2 + b^2}$$

$$\theta = \arctg \frac{b}{a}$$



sacar sen cos y tan de los angulos

Binomica

- Somar
- Resta
- Mult
- Div

*

*

Polar

$$z = r(\cos \theta + i \operatorname{sen} \theta)$$

- Mult p
- div
- pot
- raiz

Euler

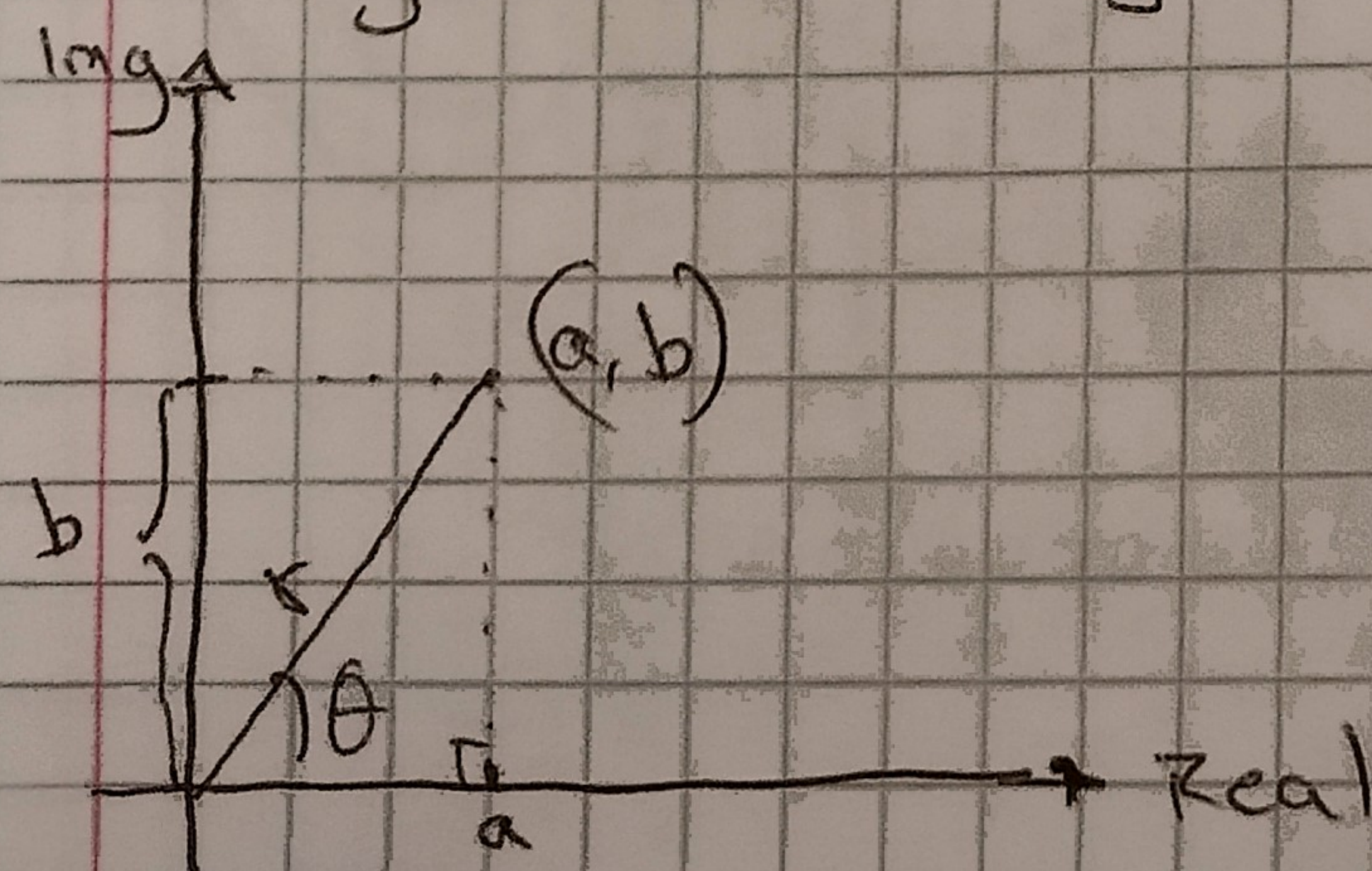
$$z = r e^{i\theta}$$

- mult p
- div
- pot
- raiz

Binomica \rightarrow Polar

$$z = a + bi \quad z = r(\cos \theta + i \operatorname{sen} \theta)$$

Diagrama de Argand. \rightarrow Grafico q' representa un número complejo sobre el grafo complejo
 Sirbe p' saber en q' cuadrante se encuentra.

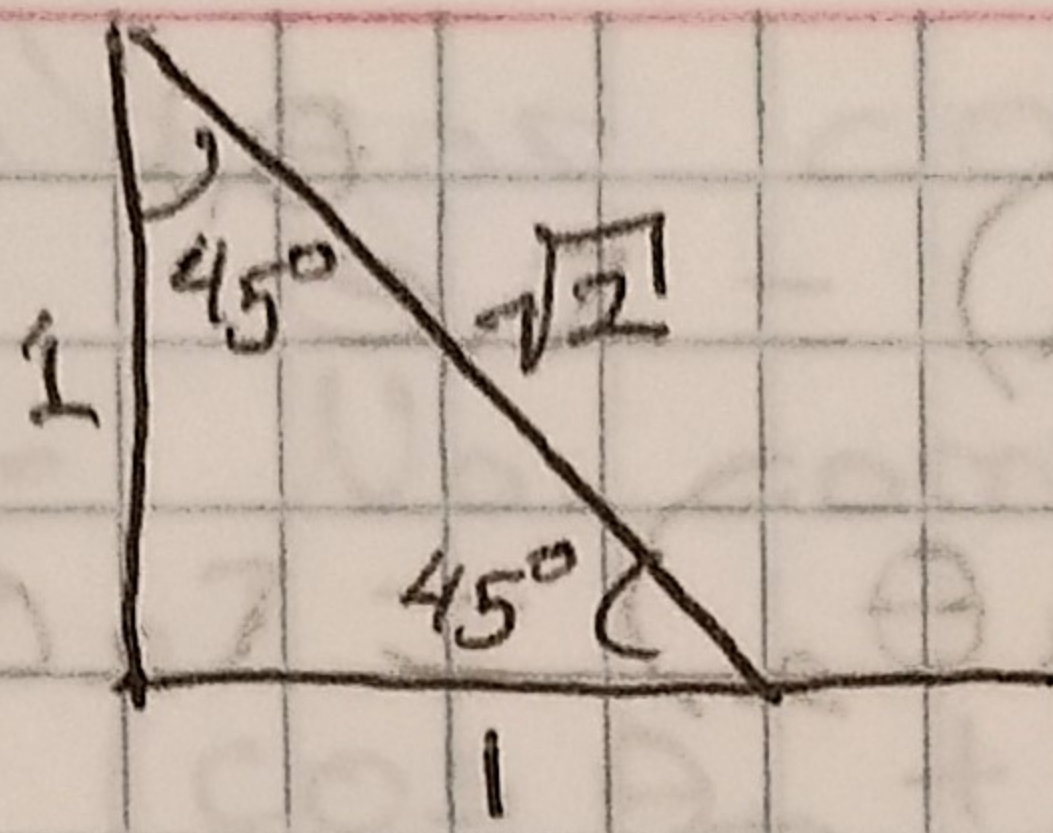
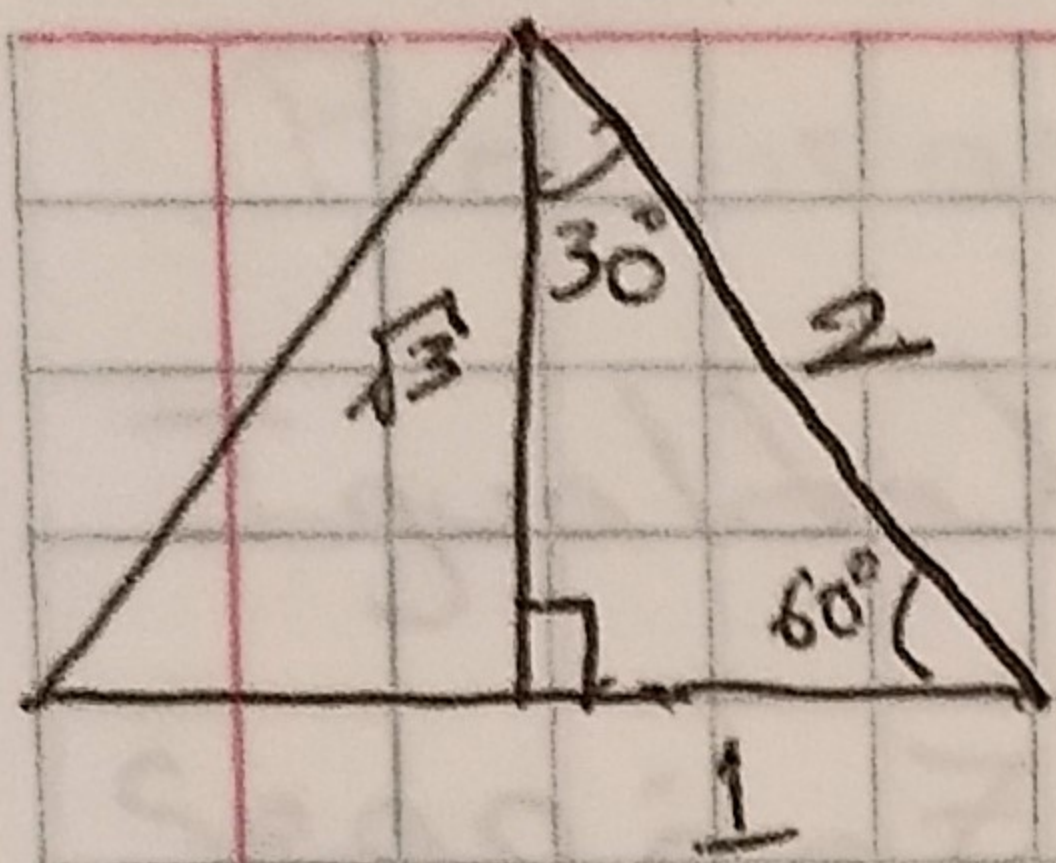


$$r = \sqrt{a^2 + b^2}$$

$$\theta = \operatorname{arctg} \frac{b}{a}$$

Plano Complejo

Herramientas:



Se manejaran 30°, 60° y 45°

y multiples de estos

Tambien se quiere poder cambiar:

Polar \rightarrow Binomica

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

$$a = r \cos \theta$$

$$b = r \sin \theta$$

Tambien se puede hacer:

Bin Euler

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

$$z = r e^{i\theta}$$

Herramienta:

$$180^\circ = \pi$$

Ejm $180^\circ = \pi$

$$30^\circ = x$$

$$\frac{30^\circ \pi}{180^\circ} = x$$

$$x = \frac{\pi}{6}$$

Ej. 5.

Sean $z_1 = r_1 (\cos \theta_1 + i \operatorname{sen} \theta_1) = r_1 e^{i\theta_1}$

$z_2 = r_2 (\cos \theta_2 + i \operatorname{sen} \theta_2) = r_2 e^{i\theta_2}$

$z_1 \cdot z_2 = [r_1 (\cos \theta_1 + i \operatorname{sen} \theta_1)] \cdot [r_2 (\cos \theta_2 + i \operatorname{sen} \theta_2)] = r_1 e^{i\theta_1} r_2 e^{i\theta_2}$
 $= [r_1 (\cos \theta_1 + i \operatorname{sen} \theta_1)] \cdot [r_2 (\cos \theta_2 + i \operatorname{sen} \theta_2)]$

$= r_1 r_2 [\cos \theta_1 \cos \theta_2 + \cos \theta_1 i \operatorname{sen} \theta_2 + i \operatorname{sen} \theta_1 \cos \theta_2 + i^2 \operatorname{sen} \theta_1 \operatorname{sen} \theta_2]$
 $= r_1 r_2 [(\cos \theta_1 \cos \theta_2 - \operatorname{sen} \theta_1 \operatorname{sen} \theta_2) + (\cos \theta_1 \operatorname{sen} \theta_2 + \operatorname{sen} \theta_1 \cos \theta_2) i]$

Por trigonometria:

Herramientas

$\cos (\theta_1 + \theta_2) = \cos \theta_1 \cos \theta_2 - \operatorname{sen} \theta_1 \operatorname{sen} \theta_2$

$\operatorname{sen} (\theta_1 + \theta_2) = \cos \theta_1 \operatorname{sen} \theta_2 + \operatorname{sen} \theta_1 \cos \theta_2$

$= r_1 r_2 [\cos (\theta_1 + \theta_2) + i \operatorname{sen} (\theta_1 + \theta_2)] = r_1 r_2 e^{i(\theta_1 + \theta_2)}$

Notación No Formal

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

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

$z_1 z_2 = r_1 r_2 \operatorname{cis} (\theta_1 + \theta_2)$

División

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

$= \frac{r_1}{r_2} e^{i(\theta_1 - \theta_2)}$

Potencia:

Procurar trabajos con θ positivos

Igualdad de No. complejos en forma polar.

$$\text{Sean: } z_1 = r_1 (\cos \theta_1 + i \operatorname{sen} \theta_1)$$

$$z_2 = r_2 (\cos \theta_2 + i \operatorname{sen} \theta_2)$$

$$z_1 = z_2 \iff r_1 = r_2; \quad \theta_1 = \theta_2 + k(360^\circ)$$

$$\rightarrow z_1 = \sqrt{3} (\cos 120^\circ + i \operatorname{sen} 120^\circ) \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

$$z_2 = \sqrt{3} (\cos 480^\circ + i \operatorname{sen} 480^\circ) \quad \begin{array}{r} + 120 \\ 360^\circ \rightarrow k=1 \\ \hline 480^\circ \end{array}$$

Argumento Principal

$$0 \leq \theta < 360^\circ$$

$$\begin{array}{r} 120 \\ 720 \\ \hline 840 \end{array}$$

$$z_3 = \sqrt{3} (\cos 840^\circ + i \operatorname{sen} 840^\circ)$$

Ejemplo θ negativos

$$\frac{2 (\cos 30^\circ + i \operatorname{sen} 30^\circ)}{16 (\cos 180^\circ + i \operatorname{sen} 180^\circ)} = \frac{2 (\cos 390^\circ + i \operatorname{sen} 390^\circ)}{16 (\cos 180^\circ + i \operatorname{sen} 180^\circ)}$$

Ejemplo θ Negativos

$$z^5 = \sqrt{3} (\cos 520^\circ + i \operatorname{sen} 520^\circ)$$

$$= \sqrt{3} (\cos 160^\circ + i \operatorname{sen} 160^\circ)$$

$$\begin{array}{r} 520^\circ \\ - 360^\circ \\ \hline 160 \end{array}$$

z1 = 4(cos 330° + i sen 330°)

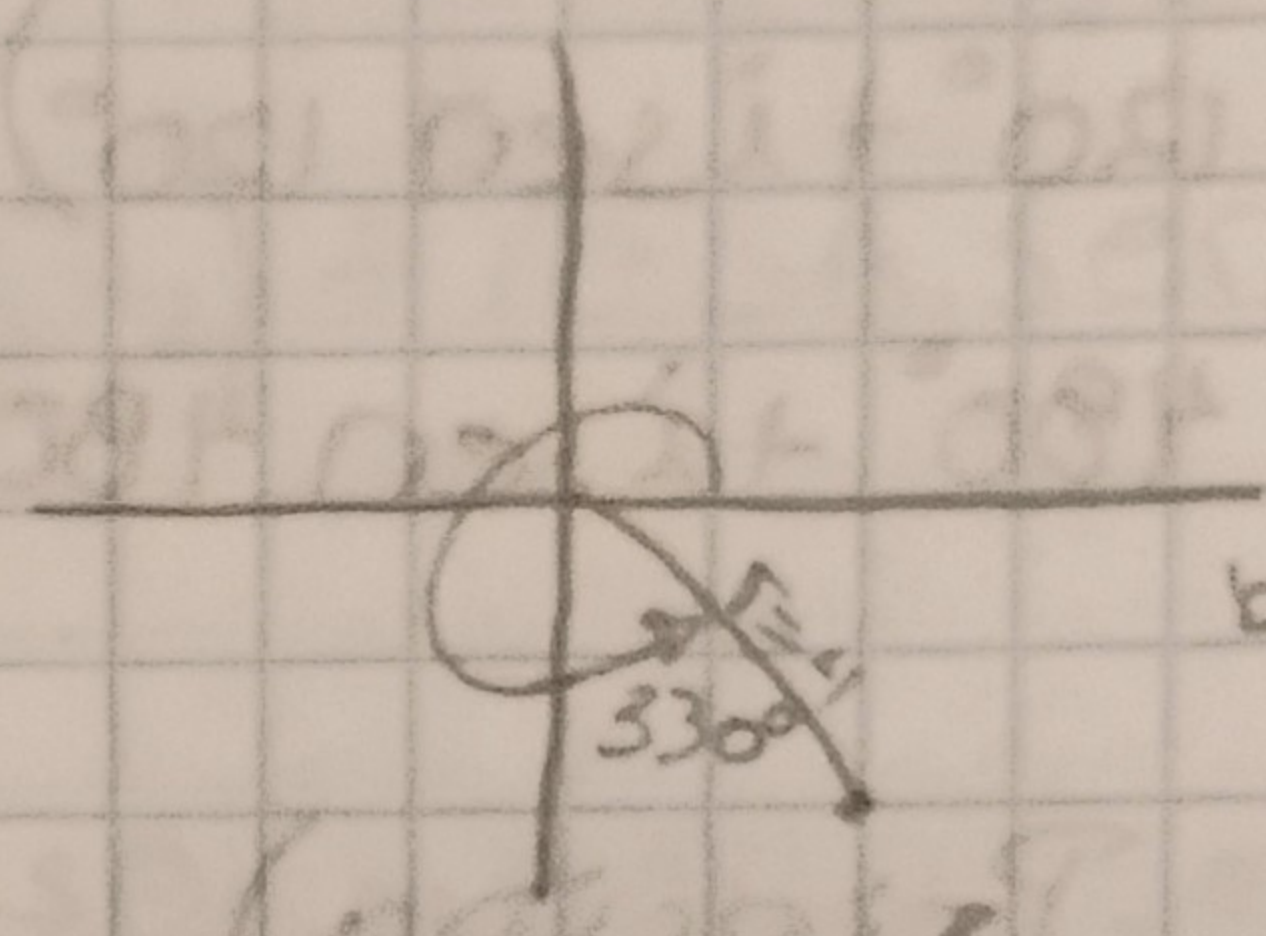
z2 = 6(cos 210° + i sen 210°)

z3 = 2 e^(pi/3 i)

(Conjugado solo en Binomica)

z1 + z2 / z1 z3 } expresarlo en: Binomica, Polar, Euler

z = 4(cos 330° + i sen 330°)



a = r cos theta = 4 cos 330° (+)

b = r sen theta = 4 sen 330°

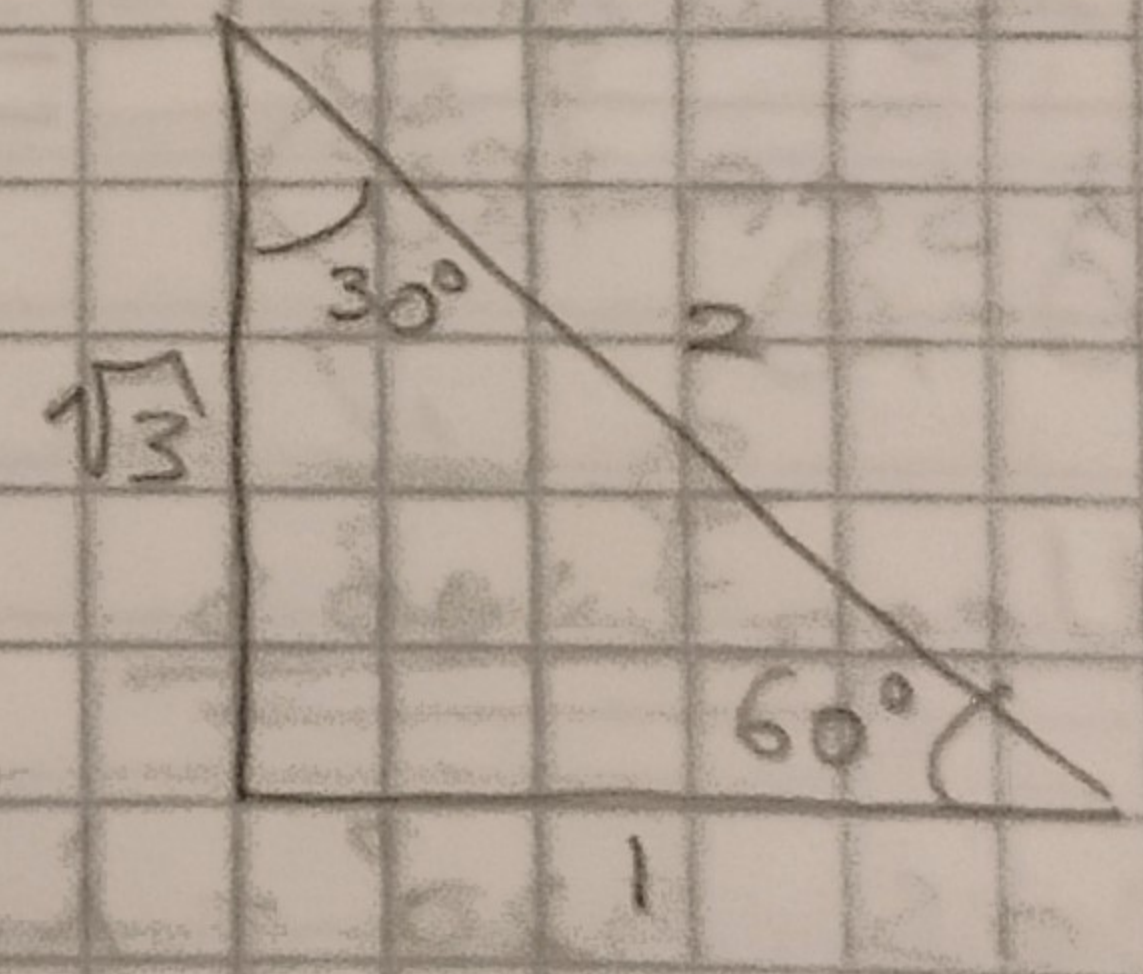
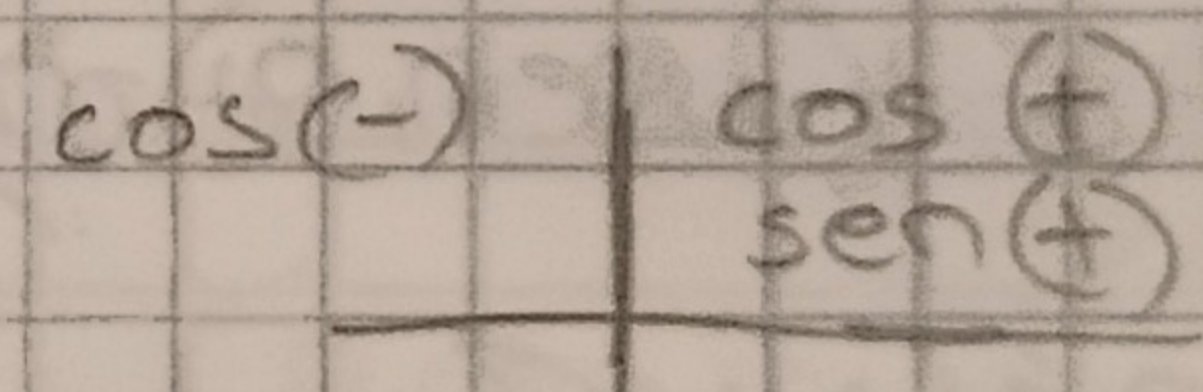
a = (+) 4 cos 30°

b = (-) 4 sen 30°

a = (+) 4 (-sqrt(3)/2) = -2sqrt(3)

b = (-) 4 (1/2) = -2

z = -2sqrt(3) - 2i



z1 z2 / z1 z3 = (2 cis 210°) / (8 cis 390°) = (2 cos 570°) / (8 cis 390°) = 1/4 cis(570° - 390°) = (2 cis 210°) / (8 cis 390°)

$\bar{z}_1 + z_2 = -\sqrt{3} - i$

$z_1 z_3 = 8 \text{cis } 330^\circ$

$2 \text{cis } 210^\circ$

Euler

$\bar{z}_1 + z_2 = 2 \text{cis } 210^\circ \rightarrow \text{Euler}$

$\bar{z}_1 + z_2 = 2 e^{7/6 \pi i}$

$z_1 = 4(\text{cis } 330^\circ + i \text{sen } 330^\circ) \rightarrow \text{Euler}$

$\frac{180^\circ - \pi}{330^\circ - \pi} = \frac{330^\circ \pi}{180^\circ} + \frac{1}{6} \pi$

$4 e^{11/6 \pi i}$

$z_1 z_2 = (4 e^{11/6 \pi i}) (2 e^{4/3 \pi i})$

$= 8 e^{(11/6 \pi + 4/3 \pi) i}$

$= 8 e^{13/6 \pi i}$

Igualdad de No Complejos en forma de Euler

Sean $z_1 = r_1 e^{\theta_1 i}$ $z_2 = r_2 e^{\theta_2 i}$

$z_1 = z_2 \Leftrightarrow r_1 = r_2 ; \theta_1 = \theta_2 + k(2\pi)$
 $k = 0, 1, 2, \dots$

$\frac{\bar{z}_1 + z_2}{z_1 z_3} = \frac{2 e^{7/6 \pi i}}{8 e^{13/6 \pi i}}$

$= \frac{2 e^{14/6 \pi i}}{8 e^{13/6 \pi i}} = \frac{1}{4} e^{\pi i}$

Tip:

$\cos 180^\circ = -1$	$\cos 0^\circ = 1$
$\text{sen } 180^\circ = 0$	$\text{sen } 0^\circ = 0$
$\text{sen } 270^\circ = -1$	
$\cos 270^\circ = 0$	

$$\frac{(\sqrt{2}) e^{\frac{2}{3}\pi i} (-1-i)}{\left(\cos \frac{\pi}{2} + i \sin \frac{\pi}{2}\right) + (4+3i)}$$

$$\frac{1}{\sqrt{81}} (\cos 300^\circ + i \sin 300^\circ)$$

Teorema de Moivre

$$z^n = r^n [\cos(n\theta) + i \operatorname{sen}(n\theta)]$$

$$z^n = r^n e^{(n\theta)i}$$

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

b) obtenir la 3ª Potencia

$$2 \left(\frac{z_1 - \bar{z}_2}{z_3^3} \right)$$

$$z_1 = -\frac{3}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i$$

$$z_2 = \sqrt{3} e^{\frac{3}{2}\pi i}$$

$$z_3 = \sqrt{2} \left(\cos \frac{5}{3}\pi + i \operatorname{sen} \frac{5}{3}\pi \right)$$

Polars

Z:

$$\frac{243\sqrt{2}}{8} (\cos 300^\circ + i \operatorname{sen} 300^\circ)$$

$$\text{ò } \frac{243}{4\sqrt{2}} (\cos 300^\circ + i \operatorname{sen} 300^\circ)$$