

C. Ορισμοί

- Το σύνολο των μηγαδικών αριθμών ορίζεται ως
(complex numbers)

$$\mathbb{C} = \{a+jb : a, b \in \mathbb{R}\}$$

To $j = \sqrt{-1}$ (δηλαδή $j^2 = -1$) καλείται κονσαβικός αριθμός.

H μορφή $z = a+jb$ καλείται συνήθης ή καρπελιάνη.

To a καλείται ρεαλικό λόγονο λέπος : $a = \operatorname{Re}(z)$

To b ή - η ονταβικό λόγονο λέπος : $b = \operatorname{Im}(z)$.

Πράξεις για τους $z_1 = a+jb$ και $z_2 = c+jd \in \mathbb{C}$:

Πρόσθιση : $z_1 + z_2 = (a+c) + j(b+d)$

Αφαιρεση : $z_1 - z_2 = (a-c) + j(b-d)$

Πολλαπλός : $z_1 z_2 = ac + j^2 bd + jb c + ja d = (ac-bd) + j(bc+ad)$

- Το ονταβικό, οι μηγαδικοί αριθμοί ως το σύνολο

$$\mathbb{C} = \{(a, b), \oplus, \otimes\} \text{ με } (a, b) \in \mathbb{R}^2 \text{ και}$$

$\oplus : \text{προσθιακή πράξη} : \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 : (a, b) \oplus (c, d) = (a+c, b+d)$

$\otimes : \text{πολλαπλασιαστική πράξη} :$

$$\mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 : (a, b) \otimes (c, d) = (ac-bd, ad+bc).$$

- . To υπεύθυνο των \mathbb{C} $r = \{(a, 0) : a \in \mathbb{R}\}$ είναι η οριζόντια του \mathbb{C} και είναι 160ήμερό της το \mathbb{R} . Με βάση αυτό, υπεύθυνη των \mathbb{C} είναι η οριζόντια του \mathbb{R} . Με βάση αυτό, υπεύθυνη των \mathbb{C} είναι η οριζόντια του \mathbb{R} .

- . To στοιχείο $(0, 1) \in \mathbb{C}$ το επιβολγής με j (ονταβική λογιά)

(2)

$$\begin{aligned} \text{hexw̄a ðe: } j^2 &= (0, 1) \otimes (0, 1) \\ &= (0 \cdot 0 - 1 \cdot 1, 1 \cdot 0 + 0 \cdot 1) = (-1, 0) = -1. \end{aligned}$$

Δημαδί το $j^2 = -1$ είναι ανάλλος σύμβολος που δημιουργείται της πολλαπλασίας της ηρέζης των μη γαλακτικών $(0, 1) \in \mathbb{C}$ για τον εαυτό του.

Αναφεύγοντες δημαδί την αντιδιαστολή αναφέρουμε στην πίστωση -1 .

C2. Mη γαλακτικό Enneado

Kάθε μη γαλακτικό αριθμός (a, b) ή $z = a + jb$ αντιστοιχεί σε ομβίσιο $M(z)$ το οποίο είναι εννιέδο.

C2.1

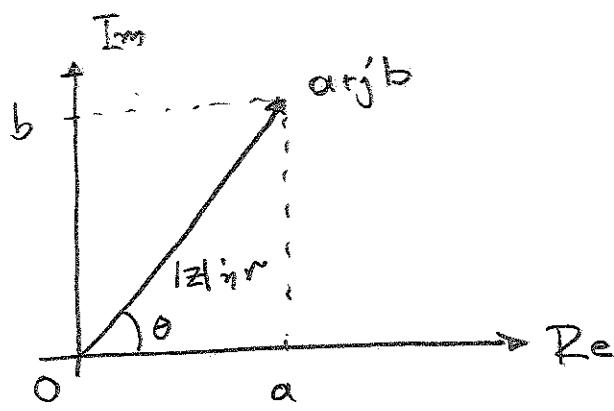
Ποιοί είναι τριγωνομετρικοί πόροι;

$$z = a + jb = r \cos \theta + j r \sin \theta$$

$$a = r \cos \theta \Rightarrow \cos \theta = \frac{a}{r}$$

$$b = r \sin \theta \Rightarrow \sin \theta = \frac{b}{r}$$

$$\tan \theta = \frac{\sin \theta}{\cos \theta} = \frac{b}{a} \Rightarrow \theta = \tan^{-1}(b/a)$$



Διάγραμμα Argand

- To $r = \sqrt{a^2 + b^2}$ ουφέζεται κάποιο ή οποιονδήποτε ρήμα του z και ευθείας για $|z|$ είναι $\text{mod}(z)$. $|z| \geq 0$.
- H γωνία θ καρτιζά όριση \sqrt{i} για το z και ευθείας για $\arg(z)$. H θ δεν είναι περιοδική αφού οι γωνίες $\theta + 2k\pi$ ($k \in \mathbb{Z}$) είναι οπισθατές των ίδιων μη γαλακτικών. Οργαφές ως πρωτεύουσα ρήμα των οπισθατών των z των οποίων το θ παρατίθεται στην θ των αντίκτυχων σταθερών $-\pi < \theta < \pi$.

(3)

C2.2. Συγκίνηση μηδαμικός

Ορίζεται ως $z^* \equiv \bar{z} = a - jb$. Γεωμετρικά ο z^* αποτελεί τον καρντιγιόφιο του z ως προς τον άξονα των ηραρχημάτων:

Χαρακτηριστικές:

$$\Delta |z|^2 = z \cdot z^*$$

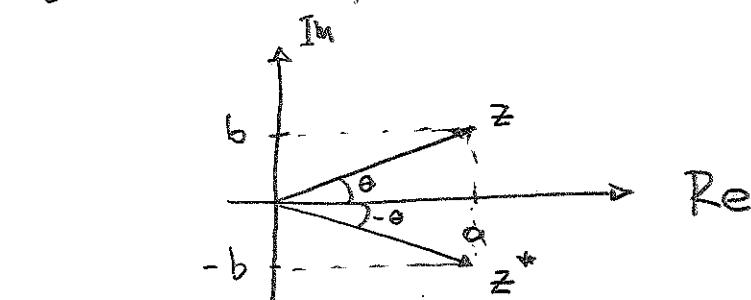
$$\Delta |z| = |z^*|$$

$$\Delta (z+w)^* = z^* + w^*$$

$$\Delta (zw)^* = z^* \cdot w^*$$

$$\Delta \left(\frac{z}{w}\right)^* = \frac{z^*}{w^*}$$

$$\Delta z^{-1} = \frac{z^*}{|z|^2}$$



$$\Delta z^* = z \Leftrightarrow \text{Im}(z) = 0, \text{i.e., } z \in \mathbb{R}$$

$$\Delta z = -z^* \Leftrightarrow \text{Re}(z) = 0, \text{i.e., } z \in \text{I}$$

$$\Delta (z^*)^* = z$$

$$\Delta R(z) = \frac{z+z^*}{2}, \quad \text{Im}(z) = \frac{z-z^*}{2j}$$

C2.3. Εκδεικτική μορφή και ψίνος του Euler

Η περίσσητη σχέση των Euler: $e^{j\theta} = \cos\theta + j\sin\theta$

Η ανάπτυξη σε σεριά MacLaurin δίνει:

$$e^{j\theta} = 1 + j\theta + \frac{(j\theta)^2}{2!} + \frac{(j\theta)^3}{3!} + \frac{(j\theta)^4}{4!} + \dots$$

$$= 1 + j\theta - \frac{\theta^2}{2!} - j\frac{\theta^3}{3!} + \frac{\theta^4}{4!} + \dots \quad (1)$$

$$\cos\theta = 1 - \frac{\theta^2}{2!} + \frac{\theta^4}{4!} - \frac{\theta^6}{6!} + \frac{\theta^8}{8!} + \dots \quad (2)$$

$$\sin\theta = \theta - \frac{\theta^3}{3!} + \frac{\theta^5}{5!} - \frac{\theta^7}{7!} + \dots \quad (3)$$

Από τις Eqs. (1), (2), (3), προκύπτει η σχέση των Euler.

Επομένως, μπορούμε να γράψουμε ότι:

$$z = a + jb = r(\cos\theta + j\sin\theta) = r \cdot e^{j\theta}$$

$$z = |z| \cdot e^{j\theta}$$

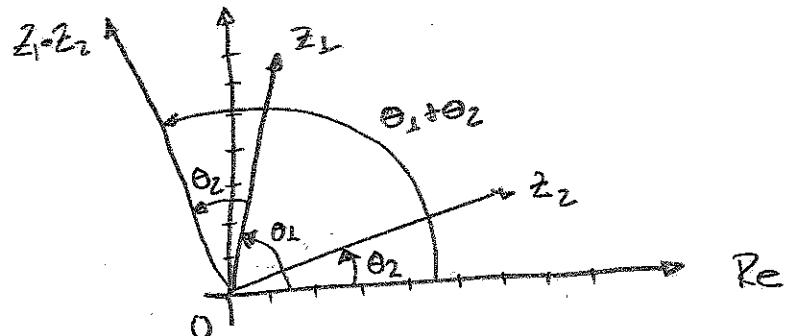
Εκδεικτική Μορφή

(4)

- Στο μηαδικό επίπεδο, ο μηαδικός $z = r e^{j\theta}$ αναπρέσει
ένα διμέρος σε αριστρού της γενέρο των αξόνων
και όπου γυρίζει θέτη την άξονα των αριθμητικών.

- Με βάση την ενδεκτή πόρη των μηαδικών, πλορούν και
εφεννατίσσουν οι πράξεις των πολλαπλασιαστών και της διαίρεσης
της χρήσης εποπτικού γωνιερικού ζώνης:

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

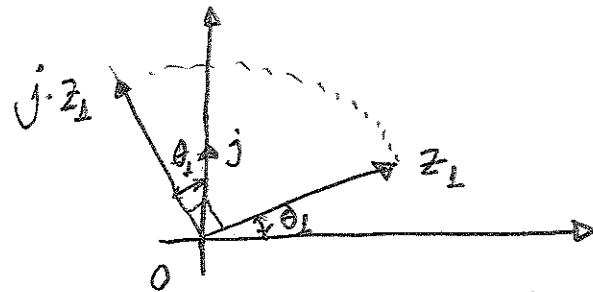


Συνεπώς ο πολλαπλασιαστής των z_1 και των z_2 ληφτεί να
θερμύνει ως θερμή των z_1 και της γυρίσματος θ_2 (το οριζόντιον των z_2)
και κλινίσκων των μέτρων των z_2 κατά το ήπειρο, $|z_2|$, των z_2 ,
δημιουργή, επιπλέοντας στην γυρίσμα των z_1 , κατόπιν της $|z_2| < 1$ ή
 $|z_2| > 1$.

* Ο πολλαπλασιαστής με το γραμματικό αριθμό $j = e^{j\pi/2}$
αναγράφει σε μία στρογγύλη 90° (με πρόσο αντίτιμη των διανιών)
των πολογιών:

(5)

$$z_1 \cdot j = r_1 e^{j\theta_1} \cdot e^{j\pi/2} \\ = r_1 e^{j(\theta_1 + \pi/2)}$$



Πολλαπλασιάσης των z_1 με τον j :
Στροφή των z_1 κατά $+90^\circ$.

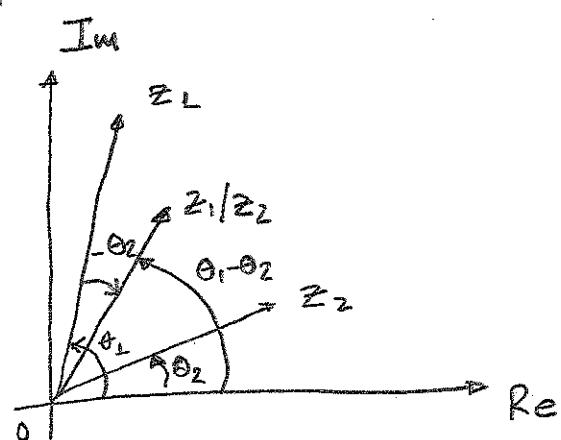
- * Επομένως, η γεωμετρική σημασία των εξισώσεων $j^2 = -1$ πως ορίζει την γωνιακή μονάδα, είναι ότι δύο διαδοχικές στροφές 90° ταυτίζονται με μία στροφή 180° !

Για τη διαίρεση του z_1 με τον z_2 έχουμε:

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{z_1}{z_2} \cdot \frac{z_2^*}{z_2^*} = \frac{z_1 z_2^*}{|z_2|^2} = \frac{(a+ib)(c-id)}{c^2+d^2} = \frac{(ac+bd)+i(bc-ad)}{c^2+d^2}$$

η χρησιμοποίησης την πολική μορφή:

$$\frac{z_1}{z_2} = \frac{r_1 e^{j\theta_1}}{r_2 e^{j\theta_2}} = \frac{r_1}{r_2} e^{j(\theta_1 - \theta_2)}$$

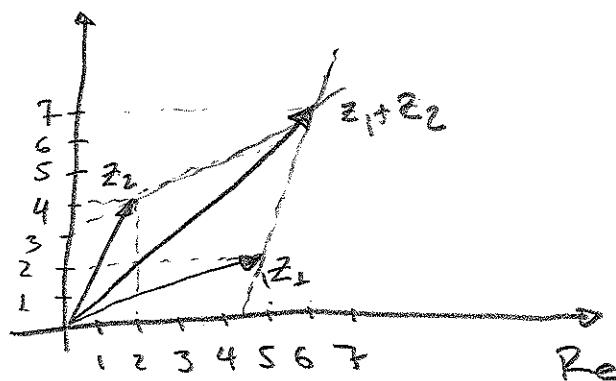


Από την άλλη, η πρόσθια τηγανίτιας γίνεται η ίδια σύντομα
οι z_1 και z_2 βρίσκονται στην καρτεσιανή μορφή των και
ταυτίζονται με αριθμητική διευθύνση: Im

$$z_1 = 5+j2$$

$$z_2 = 2+j4$$

$$z_1 + z_2 = (5+2) + j(2+4) \\ = 7+j6$$



(6)

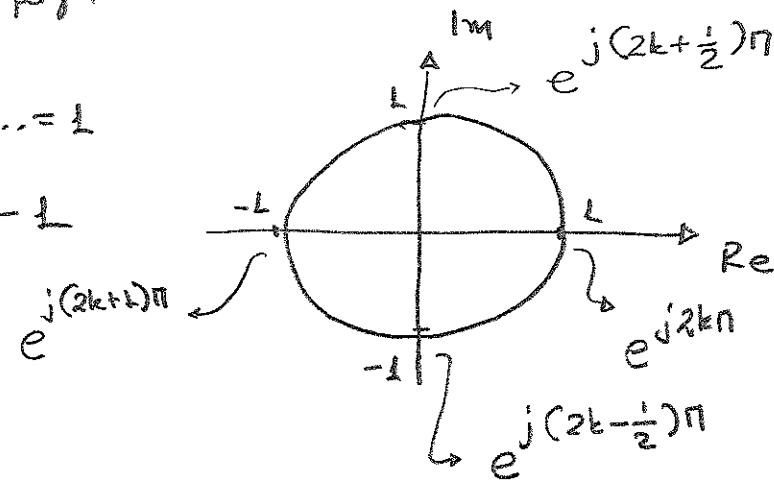
□ Οριακές χαρακτηριστικές της μηδινής επενδυών.

$$\text{π.χ. } e^{j0} = e^{j2\pi} = e^{-j2\pi} = e^{j4\pi} = \dots = 1$$

$$e^{jn} = e^{j3\pi} = e^{-j3\pi} = \dots = -1$$

$$e^{j\frac{\pi}{2}} = e^{j\frac{5\pi}{2}} = \dots = j$$

$$e^{-j\frac{\pi}{2}} = e^{j\frac{3\pi}{2}} = \dots = -j$$



□ Εγινόμενοι Ανάψους των Euler.

$$e^{j\theta} = \cos\theta + j\sin\theta: \text{Εγ. Γύρισης.}$$

$$e^{-j\theta} = \cos(-\theta) + j\sin(-\theta) = \cos\theta - j\sin\theta \quad \left\{ \Rightarrow \right.$$

$$\begin{aligned} \cos\theta &= \frac{e^{j\theta} + e^{-j\theta}}{2} \\ \sin\theta &= \frac{e^{j\theta} - e^{-j\theta}}{2j} \end{aligned}$$

ΕΣ. Ανάψους

□ Θεωρία De Moivre:

$$\cos(n\theta) + j\sin(n\theta) = e^{jn\theta} = (e^{j\theta})^n = (\cos\theta + j\sin\theta)^n.$$

C3. Ρίζες Μηδινής Αριθμών

$$z = r e^{j\theta} \Rightarrow z^n = r^n e^{jn\theta}$$

□ Νίκαια Ρίζες των 1 =

$$z^n = 1 \Rightarrow r^n e^{jn\theta} = e^{j2k\pi}$$

$$\Rightarrow r = 1, \quad \theta = \frac{2k\pi}{n}, \quad k = 0, 1, 2, \dots, n-1$$

Υπάρχουν n διαφορετικές λύσεις της $z^n = 1$ (ρίζες) οι οποίες

(7)

$$z_k = \omega^k = e^{j \frac{2k\pi}{n}} ; k=0,1,2,\dots,n-1$$

$$\text{Για } k=0, z_0 = 1$$

$$k=1, z_1 = \omega = e^{j \frac{2\pi}{n}} = \cos\left(\frac{2\pi}{n}\right) + j \sin\left(\frac{2\pi}{n}\right)$$

$$k=2, z_2 = \omega^2 = e^{j \frac{4\pi}{n}} = \cos\left(\frac{4\pi}{n}\right) + j \sin\left(\frac{4\pi}{n}\right)$$

$$k=3, z_3 = \omega^3 = e^{j \frac{6\pi}{n}} = \cos\left(\frac{6\pi}{n}\right) + j \sin\left(\frac{6\pi}{n}\right)$$

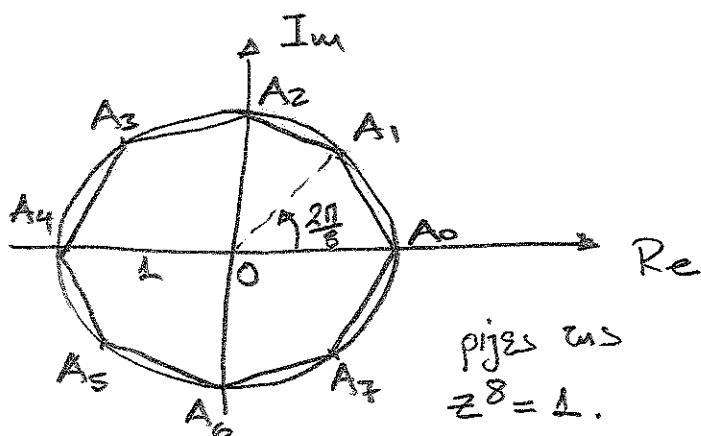
$$\vdots \quad \vdots \\ k=n-1, z_{n-1} = \omega^{n-1} = e^{j \frac{2(n-1)\pi}{n}} = \cos\left(\frac{2(n-1)\pi}{n}\right) + j \sin\left(\frac{2(n-1)\pi}{n}\right)$$

Οι εικόνες A_0, A_1, \dots, A_{n-1} των

λόγων $1, \omega, \omega^2, \omega^3, \dots, \omega^{n-1}$

της εξίσωσης $z^n = 1$ είναι

κορυφές κανονικών πολυγώνων
κε η ομπρές, εγγεγραφής
σε κύριο με κέντρο ο και
ακύρια $r=1$.



ρίζες των
 $z^8 = 1$.

Η κορυφή A_0 παριστάνεται στη ρίζα 1.

Η A_1 στη ρίζα $\omega = \cos\left(\frac{2\pi}{n}\right) + j \sin\left(\frac{2\pi}{n}\right)$.

Η A_k παριστάνεται στη ρίζα ω_k που προκύπτει από την
 A_0 ($z_0=1$) με επιφορά του διανύσσετο $\overrightarrow{OA_0}$ καθώς γιατί $\frac{k \cdot 2\pi}{n}$;

$k=1, 2, \dots, n-1$.

$$\text{π.χ. Για } n=4 \quad z^4 - 1 = 0 \Rightarrow \text{ρίζες } z_k = e^{j \frac{2k\pi}{4}} ; k=0,1,2,3$$

$$\Rightarrow z_0 = 1 \\ z_1 = e^{j \pi/2} = \cos\left(\frac{\pi}{2}\right) + j \sin\left(\frac{\pi}{2}\right) = j$$

$$z_2 = e^{j \pi} = \cos(\pi) + j \sin(\pi) = -1$$

$$z_3 = e^{j 3\pi/2} = \cos\left(\frac{3\pi}{2}\right) + j \sin\left(\frac{3\pi}{2}\right) = -j$$

(8)

- N-οιν πίγια μηδείκαι $w = p \cdot e^{j\varphi}$

Έτσι $w = e^{j\varphi} \Rightarrow z^n = w$. Τότε,

$$(re^{j\theta})^n = w = p e^{j\varphi} \Rightarrow r^n e^{jn\theta} = p \cdot e^{j\varphi}$$

$$\Rightarrow \frac{r^n}{p} \cdot e^{j(n\theta - \varphi)} = 1 \Rightarrow \begin{cases} r^n = p \\ n\theta - \varphi = 2k\pi \end{cases}$$

$$\Rightarrow r = p^{1/n} \quad \theta = \frac{\varphi + 2k\pi}{n}, \quad k = 0, 1, 2, \dots, n-1$$

Οι πίγιες είναι:

$$z_k = p^{1/n} \cdot e^{j \frac{\varphi + 2k\pi}{n}} ; k=0, 1, 2, \dots, n-1$$

C4. Hμιτονα

Έτσι τώρα η μηδείκια εκθετική ευθύνη οντως το άριστο μεραρχίας με το χρόνο με αυξεντικένο φύση (γραφτικά).

$$z(t) = e^{j\theta(t)} \quad \text{όπου} \quad \theta(t) = \omega_0 t.$$

H σταθερά ω_0 αναφέρεται κυρτής συνίσταση και βεβαίως σε ανίσια (rad) ή συνεργότητο (rad/sec).

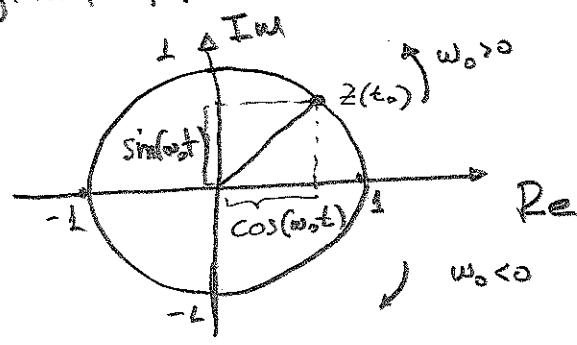
Προφανώς $|z(t)| = 1$ και το γηρέιο $z(t)$ (η εκίνηση του $z(t)$) κινείται πάνω σε φασταίο κίνησης κατά αντιμετροπλοκίνησης στην πλάνη Γεωμετρίας κατά αντιμετροπλοκίνησης στην πλάνη Γεωμετρίας σημαίνει ότι $\omega_0 < 0$: φέρεται στην πλάνη Γεωμετρίας σημαίνει ότι $\omega_0 > 0$:

Από την τεώντυτη της Euler:

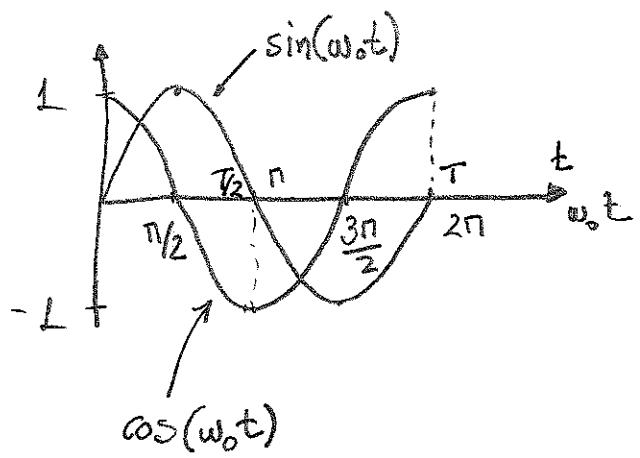
$$z(t) = \cos(\omega_0 t) + j \sin(\omega_0 t)$$

$$\operatorname{Re}\{z(t)\} = \cos(\omega_0 t)$$

$$\operatorname{Im}\{z(t)\} = \sin(\omega_0 t)$$



(9)



Σε ένα πλήρη κύκλο των $z(t)$ γίνεται από το παρελθόν
κύκλο, σε χρόνο T , θα έχουμε:

$$\theta(T) = \omega_0 T = 2\pi \Rightarrow T = \frac{2\pi}{\omega_0} \text{ sec : Θετικής ημέρας Περιόδου}$$

Ενίσης ορίζεται την δραστική συχνότητα f_0 :

$$\omega_0 = 2\pi f_0 \quad \text{με μονάδες μέτρησης } \frac{1}{\text{sec}} \text{ ή Hz (Hertz).}$$

Π.χ. $A \cos(2\pi 10t) = A \cos(\omega_0 t)$

$$\omega_0 = 2\pi 10 = 2\pi f_0 \Rightarrow f_0 = 10 \text{ Hz } \text{ & } T = 0.1 \text{ sec}$$

Σημαίνει ότι αυτό το συγκεκρινό ελαστική βάνεραν κάθε
0.1 δευτερόλεπτα. Ενίσης θέλεις ότι έχει 10 ελαστικίες
τα ανά δευτερόλεπτα.

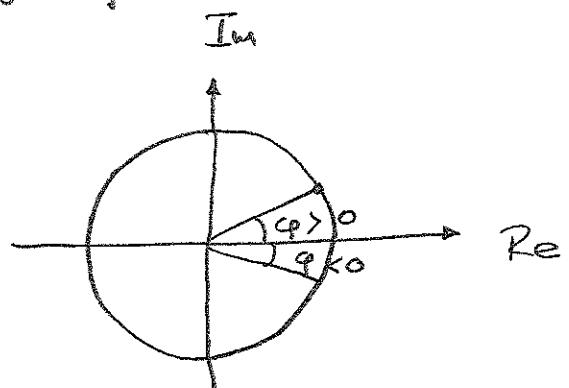
Π.χ. KISS-FM !! $A \cos(2\pi \times 96.1 \times 10^6 t)$. Αυτό το
συγκεκρινό έχει 96.1×10^6 ελαστικίες /sec ή ελαστική-
βάνεραν περίοδος μόλις 10^{-8} sec!

(10)

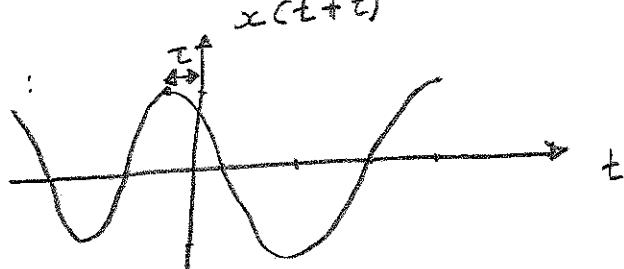
Έστω ημία όλη το λιγαδικό σημεύμα που έχει μια αρχική φάση ίση με φ , δηλαδή: $\theta(t) = \omega_0 t + \varphi$.

Tοτε $z(t) = e^{j\theta(t)} = e^{j\varphi} \cdot e^{j\omega_0 t}$

Τώρα, $\operatorname{Re}\{z(t)\} = \cos(\omega_0 t + \varphi)$.

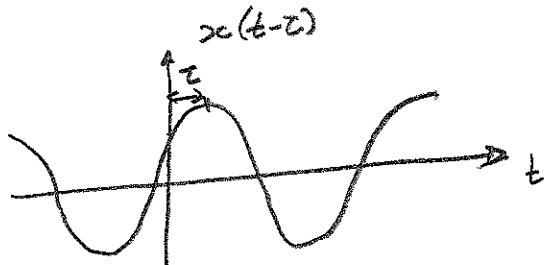


Για $\varphi > 0$:



Το σήμα αρρογείται

Για $\varphi < 0$:



Το σήμα καθυστερεί

Έστω $x(t) = \cos(\omega_0 t)$. Τοτε $x(t-\tau) = \cos(\omega_0(t-\tau))$
 $= \cos(\omega_0 t - \omega_0 \tau)$
 $= \cos(\omega_0 t + \varphi)$

$$\Rightarrow \varphi = -\omega_0 \tau = -\frac{2\pi}{T} \tau$$

- * Αν $\varphi > 0 \Rightarrow \tau < 0$ και το σήμα αρρογείται.
- * Αν $\varphi < 0 \Rightarrow \tau > 0$ και το σήμα καθυστερεί.