

في كل ما يلي : يرمز D_f إلى مجموعة تعريف دالة f ، أما C_f فيرمز إلى منحنياها في معلم متعامد ومتجانس (O, \vec{i}, \vec{j}) .
ملاحظة: إذا كتبنا ∞ فنقصد $+\infty$ أو $-\infty$.

(1)المستقيم المقارب العمودي:

إذا كان $\lim_{x \rightarrow a} f(x) = \infty$ فإن تفسيرها البياني (أو الهندسي) هو:
المنحني C_f يقبل مستقيما مقاربا عموديا معادلته $x = a$.

(2)المستقيم المقارب الأفقي:

إذا كان $\lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = b$ فإن تفسيرها البياني (أو الهندسي) هو:
 C_f يقبل مستقيما مقاربا أفقيا معادلته $y = b$ ، وذلك بجوار ∞ .

(3)المستقيم المقارب المائل:

أ- لإثبات أن المستقيم $y = ax + b$: Δ مقارب مائل لـ C_f بجوار ∞ ، يكفي أن نثبت أن :
 $\lim_{x \rightarrow \infty} (f(x) - (ax + b)) = 0$.
ب- إذا لم نُعط لنا معادلة المستقيم المقارب المائل، وطلب منا تعيينه، ننظر إلى عبارة $f(x)$ ، فإن كانت من الشكل التالي:

$$f(x) = ax + b + \varphi(x) \quad \text{مع} \quad \lim_{x \rightarrow \infty} \varphi(x) = 0$$

فالمستقيم ذو المعادلة $y = ax + b$ مقارب مائل لـ C_f عند ∞ .
إذا لم تتوفر الملاحظة السابقة، نعين المستقيم المقارب المائل بالطريقة التالية: نحسب $\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{f(x)}{x}$ ، فنجد عددا حقيقيا a غير معدوم، ثم نحسب $\lim_{x \rightarrow \infty} [f(x) - ax]$ ، فنجد عددا حقيقيا b وتكون معادلة المستقيم المقارب المائل هي: $y = ax + b$.

(4)الدالة الزوجية:

f دالة حيث D_f متناظرة بالنسبة إلى الصفر. لإثبات أن f زوجية، نبرهن، من أجل كل x من D_f ، أن: $f(-x) = f(x)$.
ملاحظة هامة: إذا كانت f زوجية، فيمكن إنشاء القسم من C_f على الجزء الموجب (أو السالب) من D_f ، ثم تكمل C_f بالتناظر بالنسبة إلى محور الترتيب.

(5)الدالة الفردية:

f دالة حيث D_f متناظرة بالنسبة إلى الصفر. لإثبات أن f فردية، نبرهن، من أجل كل x من D_f ، أن: $f(-x) = -f(x)$.
أو $f(-x) + f(x) = 0$.
ملاحظة هامة: إذا كانت f فردية، فيمكن إنشاء القسم من C_f على الجزء الموجب (أو السالب) من D_f ، ثم تكمل C_f بالتناظر بالنسبة إلى مبدأ المعلم.

(6)الدالة الدورية:

f دالة، و p عدد حقيقي غير معدوم، بحيث من أجل كل x من D_f ، $x + p$ ينتمي إلى D_f . لإثبات أن p دور للدالة f نبرهن، من أجل كل x من D_f ، أن: $f(x + p) = f(x)$.
ملاحظة 1: الدور P للدالة f هو أصغر عدد حقيقي

موجب تماما يحقق العلاقة السابقة .
ملاحظة 2: إذا كانت f دورية، فيمكن الاكتفاء بإنشاء جزء من C_f على مجال طوله الدور P .

(7)مركز التناظر:

α عدد حقيقي و f دالة، حيث D_f متناظرة بالنسبة لـ α .
لإثبات أن النقطة $\omega(\alpha, \beta)$ مركز تناظر للمنحني C_f ،
يكفي أن نثبت، من أجل كل x من D_f ، أن :

$$f(2\alpha - x) + f(x) = 2\beta \quad \text{أو} \quad f(\alpha - x) + f(\alpha + x) = 2\beta$$

(8)محور التناظر:

α عدد حقيقي و f دالة، حيث D_f متناظرة بالنسبة لـ α .
لإثبات أن المستقيم $x = \alpha$: D محور تناظر للمنحني C_f ،
يكفي أن نثبت، من أجل كل x من D_f ، أن :

$$f(2\alpha - x) = f(x) \quad \text{أو} \quad f(\alpha - x) = f(\alpha + x)$$

(9)نقطة الانعطاف:

بصفة عامة، لتعيين نقطة الانعطاف، نقوم بما يلي:
نحسب المشتق الثاني $f''(x)$ ، و ندرس إشارته ، فإذا وجدنا $f''(x)$ f انعدم عند قيمة x_0 من D_f ، مُغَيِّرًا إشارته، تكون النقطة ذات الفاصلة x_0 نقطة انعطاف لـ C_f .
حالة خاصة: في بعض الحالات، يمكن تعيين نقطة الانعطاف دون اللجوء إلى المشتق الثاني $f''(x)$ ، وذلك إذا انعدم المشتق الأول $f'(x)$ عند قيمة x_0 من D_f ، ولم يغيّر إشارته ، فتكون النقطة ذات الفاصلة x_0 نقطة انعطاف لـ C_f .

$$\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} = +\infty \quad \text{إذا كانت}$$

أو $\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} = -\infty$ ؛ فالتفسير الهندسي هنا هو أن

النقطة ذات الفاصلة x_0 هي نقطة انعطاف لـ C_f . (فائدة: يكون المماس عند هذه النقطة موازيا لمحور الترتيب).
ملاحظة: في بعض الحالات، يفرض علينا سياق التمرين أن نعين نقطة الانعطاف بالكيفية التالية :

يُطلب منا أن ندرس وضعيّة المنحني C_f بالنسبة إلى المماس عند النقطة ذات الفاصلة x_0 ، فإذا وجدنا أن C_f غير وضعيته بالنسبة إلى المماس (قبل و بعد نقطة التماس) نستنتج أن النقطة ذات الفاصلة x_0 هي نقطة انعطاف لـ C_f .

(10)تقاطع C_f مع حامل محور الفواصل:

لتعيين نقط تقاطع C_f مع حامل محور الفواصل، نحل المعادلة $f(x) = 0$ حيث $x \in D_f$. (طبعا، إذا كانت قابلة للحل !)

(11)تقاطع C_f مع حامل محور الترتيب:

f دالة حيث $0 \in D_f$ لتعيين نقطة تقاطع C_f مع حامل محور الترتيب، نعوض x بالصفر في عبارة $f(x)$. (يتبع ...)

12) المماس:

هناك سبتٌ صيغ- تقريبا- ل طرح سؤال المماس، لكن تبقى معرفة فاصلة نقطة التماس x_0 هي المفتاح للإجابة على أي منها كما سنرى.

1/ الصيغة الأولى (العادية) : اكتب معادلة المماس للمنحني C_f عند النقطة ذات الفاصلة x_0 .

الإجابة: نكتب الدستور: $y = f'(x_0).(x - x_0) + f(x_0)$ حيث نعوض x_0 بقيمتها المعطاة.

2/ الصيغة الثانية: اكتب معادلة المماس للمنحني C_f عند النقطة ذات الترتيب y_0 .

الإجابة: نحل المعادلة $f(x_0) = y_0$ ، وعند تعيين قيمة x_0 نكون قد عُدنا إلى الحالة الأولى.

3/ الصيغة الثالثة: بين أنه يوجد مماس- أو أكثر- للمنحني C_f ميّله (أو معامل توجيهه) يساوي a .

الإجابة: نحل المعادلة $f'(x_0) = a$ ، وعند تعيين قيمة (أو قيم) x_0 نكون قد عُدنا كذلك إلى الحالة الأولى.

ملاحظة: عدد الحلول يدل على عدد المماسات.

4/ الصيغة الرابعة: بين أنه يوجد مماس- أو أكثر- للمنحني C_f يوازي المستقيم ذا المعادلة $y = ax + b$.

الإجابة: نحل المعادلة $f'(x_0) = a$ (عُدنا إلى الحالة الثانية).

5/ الصيغة الخامسة: بين أنه يوجد مماس- أو أكثر- للمنحني C_f يُعامد المستقيم ذا المعادلة $y = ax + b$.

الإجابة: نحل المعادلة $a.f'(x_0) = -1$.

6/ الصيغة السادسة: بين أنه يوجد مماس- أو أكثر- للمنحني C_f يشمل النقطة ذات الإحداثيين (α, β) .

الإجابة: نحل المعادلة $\beta = f'(x_0).(\alpha - x_0) + f(x_0)$

عند تعيين قيمة (أو قيم) x_0 نكون قد عُدنا إلى الحالة الأولى.

13) النقطة الزاوية: إذا كان:

$$\lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} = l_2 \quad \text{و} \quad \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} = l_1$$

حيث l_1 و l_2 عدنان حقيقيّان ($l_1 \neq l_2$)، فالتفسير الهندسي هو أن النقطة ذات الفاصلة x_0 : نقطة زاوية للمنحني C_f .

ملاحظة 1: قد تُكتب النهايتان السابقتان على الشكل التالي :

$$\lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h} = l_2 \quad \text{و} \quad \lim_{h \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + h) - f(x_0)}{h} = l_1$$

ملاحظة 2: معادلتنا نصفى المماسين عند النقطة الزاوية هما:

$$\begin{cases} y = f'_g(x_0).(x - x_0) + f(x_0) & \text{و} \\ y = f'_d(x_0).(x - x_0) + f(x_0) \end{cases} \quad \begin{cases} x \leq x_0 \\ x \geq x_0 \end{cases}$$

علما أن: $f'_d(x_0) = l_2$ و $f'_g(x_0) = l_1$

تنبيه: تبقى النقطة الزاوية موجودة حتى لو كانت إحدى النهايتين السابقتين عددا حقيقيا l و الأخرى $+\infty$ أو $-\infty$.

14) استنتاج تمثيل بياني من آخر:

بعد إنشاء C_f ، قد يُطلب منا أن نستنتج منحنيًا آخر C_h - مثلا-

لدالة h ؛ و يكون الاستنتاج حسب صيغة السؤال كما سيأتي :
1/ الصيغة الأولى: استنتج C_h منحني h حيث: $h(x) = |f(x)|$

الإجابة: (1) على المجالات التي تكون فيها $f(x) \geq 0$ (أي يكون فيها C_f على محور الفواصل أو فوقه)

نحصل على $h(x) = f(x)$ ، ومنه C_h ينطبق على C_f .

(2) على المجالات التي تكون فيها $f(x) < 0$ (أي يكون فيها C_f تحت محور الفواصل)

نحصل على $h(x) = -f(x)$ ، ومنه يكون C_h نظير C_f بالنسبة إلى محور الفواصل.

2/ الصيغة الثانية: استنتج C_h منحني h حيث: $h(x) = f(|x|)$

ملاحظة: غالبا ما يُطلب منا أولاً أن نثبت أن h زوجية.

الإجابة: (1) إذا كان $x \geq 0$ و $x \in D_f$ (الجزء الموجب من D_f)
نحصل على $h(x) = f(x)$ ، ومنه C_h ينطبق على C_f .

(2) نكمل الجزء المتبقي من C_h بالتناظر بالنسبة إلى محور الترتيب لأن h زوجية.

3/ الصيغة الثالثة: استنتج C_h منحني h حيث: $h(x) = f(-|x|)$

ملاحظة: غالبا ما يُطلب منا أولاً أن نثبت أن h زوجية.

الإجابة: (1) إذا كان $x \leq 0$ و $x \in D_f$ (الجزء السالب من D_f)
نحصل على $h(x) = f(x)$ ، ومنه C_h ينطبق على C_f .

(2) نكمل الجزء المتبقي من C_h بالتناظر بالنسبة إلى محور الترتيب لأن h زوجية.

4/ الصيغة الرابعة: استنتج C_h منحني h حيث: $h(x) = -f(x)$

الإجابة: C_h هو نظير C_f بالنسبة إلى محور الفواصل.

5/ الصيغة الخامسة: استنتج C_h منحني h حيث: $h(x) = f(-x)$

الإجابة: C_h هو نظير C_f بالنسبة إلى محور الترتيب.

6/ الصيغة السادسة: استنتج C_h منحني الدالة h التي تحقق :

$$h(x) = -f(-x)$$

الإجابة: C_h هو نظير C_f بالنسبة إلى مبدأ المعلم.

7/ الصيغة السابعة: استنتج C_h منحني الدالة h التي تحقق :

$$h(x) = f(x+a) + b \quad ; \quad \text{حيث } a \text{ و } b \text{ عدنان حقيقيّان}$$

الإجابة: نستنتج C_h من C_f بالانسحاب ذي الشعاع $\vec{V} \begin{pmatrix} -a \\ +b \end{pmatrix}$

8/ الصيغة الثامنة: استنتج C_h منحني الدالة h التي تحقق :

$$h(x) = k.f(x) \quad ; \quad k \in \mathbb{R}^*$$

الإجابة: نستنتج C_h من C_f بالتآلف $A(x'x, y'y, k)$

ملاحظة: هذه أبرز الحالات ، وغيرها شبيه بها أو يعود إليها. (يُتبع...)

I. نتائج ، خواص و تطبيقات:

1. نتائج:

في كل ما يلي ، يرمز a إلى عدد حقيقي:

(1. $\ln a$ مُعرّف) يعني $(a > 0)$ (2. $\ln a > 0$) يعني $(a > 1)$

(3. $\ln a = 0$) يعني $(a = 1)$ (4. $\ln a < 0$) يعني $(0 < a < 1)$

(5. $\ln e^a = a$) (6. $e^{\ln a} = a$) (7. $\ln 1 = 0$) (8. $\ln e = 1$)

2. خواص:

في كل ما يلي ، يرمز a و b إلى عددين حقيقيين موجبين تماما:

(1. $\ln a = \ln b$ يعني $a = b$) (2. $\ln a > \ln b$ يعني $a > b$)

(3. $\ln(ab) = \ln a + \ln b$) (4. $\ln\left(\frac{a}{b}\right) = \ln a - \ln b$)

(5. $\ln\left(\frac{1}{a}\right) = -\ln a$) (6. $\ln(a^n) = n \ln a$) ; $n \in \mathbb{Q}$

3. تطبيقات:

ت: 1: اكتب على أبسط شكل ممكن الأعداد التالية:

(1. $e^{\ln 5} + e^{-\ln 3}$) (2. $e^{1+\ln 2}$) (3. $e^{-2\ln 3}$) (4. $\ln\left(\frac{1}{e}\right)^2 - \ln^2\left(\frac{1}{e}\right)$

ت: 2: حل، في \mathbb{R} ، المعادلة $2 \ln x = \ln(x-4) + \ln(2x)$

ت: 3: حل، في \mathbb{R} ، المتراجحة $\ln x + \ln(4-x) \leq \ln(2x-1) + \ln 3$

ت: 4: حل، في \mathbb{R} ، المعادلة $(\ln x)^2 + 2 \ln x - 3 = 0$

II. دراسة إشارة بعض العبارات:

في كل ما يلي ، ترمز a, b, c, α, β إلى أعداد حقيقية.

1. دراسة إشارة العبارة $a \ln(\alpha x + \beta) + b$ حيث $a, \alpha \neq 0$:

لدراسة إشارة العبارة $a \ln(\alpha x + \beta) + b$ على مجموعة تعريفها، نبحت عن القيمة التي تعدها ولتكن x_0 ، ثم نُحدّد إشارتها كما في الجدول التالي:

x	x_0
$a \ln(\alpha x + \beta) + b$	نفس إشارة $a\alpha$ 0 عكس إشارة $a\alpha$

تطبيق:

درس إشارة كلٍّ من (1) $\ln(x+2) - 1$ ؛ (2) $\ln(-x+1) + 2$

2. دراسة إشارة العبارة $a(\ln x)^2 + b \ln x + c$ حيث $a, b, c \neq 0$:

لدراسة إشارة العبارة $a(\ln x)^2 + b \ln x + c$ على \mathbb{R}^{++} ، نقوم بما يلي:

نضع $\ln x = X$ ، فتصبح العبارة $a.X^2 + b.X + c$ ، ونعيّن قيم X التي تعدها. إن وُجدت. ثم نستنتج قيم x التي تعدهم العبارة ، وفي الأخير ،

نشكل جدولا ندرس فيه إشارة العبارة، مستخدمين القواعد المعروفة لإشارة كثيرات الحدود من الدرجة الثانية.

تطبيقات:

ت: 1: درس إشارة : (1) $(\ln x)^2 + 2 \ln x - 3$ (2) $(\ln x)^2 - \ln x + 1$

ت: 2: حل، في \mathbb{R} ، المتراجحة $(\ln x)^2 + 2 \ln x - 3 > 0$

III. تحويل بعض عبارات الدوال:

(1) $\ln(u(x)^n) = n \cdot \ln(u(x))$ ، إذا كان n فرديًا.

(2) $\ln(u(x)^n) = n \cdot \ln|u(x)|$ ، إذا كان n زوجيًا.

IV. حساب النهايات :

1. النهايات الشهيرة:

(1) $\lim_{\alpha \rightarrow +\infty} \ln \alpha = +\infty$

(2) $\lim_{\alpha \rightarrow +\infty} \frac{\ln \alpha}{\alpha} = 0$ ← $(n > 0 ; \lim_{\alpha \rightarrow +\infty} \frac{\ln \alpha}{\alpha^n} = 0)$

(3) $\lim_{\alpha \rightarrow 0} \ln \alpha = -\infty$ ← $\lim_{\alpha \rightarrow +\infty} \frac{\alpha}{\ln \alpha} = +\infty$

(4) $\lim_{\alpha \rightarrow 0} \alpha \ln \alpha = 0$ ← $(n > 0 ; \lim_{\alpha \rightarrow 0} \alpha^n \ln \alpha = 0)$

(5) $\lim_{\alpha \rightarrow 1} \frac{\ln(1+\alpha)}{\alpha} = 1$ ← $(\lim_{\alpha \rightarrow 1} \frac{\ln \alpha}{\alpha - 1} = 1)$

2. تطبيقات على النهايات:

ت: 1: ادرس ، في كل حالة ، نهاية الدالة f عند $+\infty$:

1. $f(x) = x + 1 - \ln(x-2)$. 2. $f(x) = \frac{\ln(x-1)}{x+3}$

3. $f(x) = x + 1 - \ln(x-2)^2$. 4. $f(x) = \frac{1+2\ln x}{1-3\ln x}$

ت: 2: احسب ، في كل حالة ، النهاية :

1. $\lim_{x \rightarrow 0} (-x^2 + 3x + 1) \ln x$. 2. $\lim_{x \rightarrow \infty} \ln\left(\frac{x+1}{x-1}\right)$

3. $\lim_{x \rightarrow -1} \ln\left(\frac{x+1}{x-1}\right)$. 4. $\lim_{x \rightarrow 1} \ln\left(\frac{x+1}{x-1}\right)$

5. $\lim_{x \rightarrow -1} \frac{2x}{x+1} - \ln(x+1)$. 6. $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\ln(1+3x)}{x}$

7. $\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{\ln(x^2)}{x}$. 8. $\lim_{x \rightarrow +\infty} |\ln| -4x + 2| - \ln| 2x - 1|$

V. قانون الاشتقاق:

* إذا كانت u دالة موجبة تماما و قابلة للاشتقاق

على مجال I ، فإن: $(\ln[u(x)])' = \frac{u'(x)}{u(x)}$

* إذا كانت u دالة لا تتعدم و تقبل الاشتقاق

على مجال I ، فإن: $(\ln|u(x)|)' = \frac{u'(x)}{u(x)}$

تطبيقات:

ت: 1: دالة معرفة على $]-\infty, -1[\cup]2, +\infty[$ $D_f =$

بـ $f(x) = \ln\left(\frac{x+1}{x-2}\right)$ ؛ ادرس تغيّرات f .

ت: 2: دالة معرفة على $]0, +\infty[$ $D_f =$ بـ :

$f(x) = (\ln x)^2 + 2 \ln x - 3$ ؛ ادرس تغيّرات f .

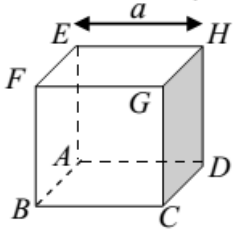
ت: 3: دالة معرفة على $\mathbb{R} - \{1; 2\}$ $D_f =$ بـ :

$f(x) = \ln\left|\frac{x+1}{x-2}\right|$ ؛ ادرس تغيّرات f .

من إعداد الأستاذ: محمد جبال

حيث C' المسقط العمودي للنقطة C على المستوي (P) .

✓ تطبيق: ليكن المكعب $ABCDEFGH$ الذي طول حرفه a .



(1) احسب الجداء السلمي $\overline{AB} \cdot \overline{GE}$.

(2) احسب الجداء السلمي $\overline{DB} \cdot \overline{GC}$.

(3) نختار المعلم المتعامد والمتجانس

$(A; \overline{AB}, \overline{AD}, \overline{AE})$.

1- عين إحداثيات كل رؤوس هذا المكعب.

بأجب الآن بطريقة تحليلية عن السؤالين (1 و 2).

(6) المعادلة الديكارتية لمستوي:

كل مستوي في الفضاء له معادلة ديكارتية من الشكل:

$$ax + by + cz + d = 0 \quad \text{حيث } a, b, c \text{ ليست كلها معدومة.}$$

$\vec{n}(a; b; c)$ يسمى شعاعا ناظميا (عموديا) على هذا المستوي.

✓ ملاحظة: لتعيين شعاع ناظمي للمستوي (P) ، يكفي أن نعين شعاعا عموديا على شعاعين غير متوازيين من (P) .

(7) كيفية تعيين معادلة ديكارتية لمستوي معين بثلاث نقط:

لتعيين معادلة ديكارتية للمستوي (P) المعين بالنقط A, B, C نبحث عن شعاع ناظمي $\vec{n}(a; b; c)$ للمستوي (P) وذلك بحل

$$\begin{cases} \overline{n} \cdot \overline{AB} = 0 \\ \overline{n} \cdot \overline{AC} = 0 \end{cases} \quad \text{والجملتان التاليتان}$$

و بعد تعيين a, b, c تكون معادلة المستوي (P) من الشكل $ax + by + cz + d = 0$ ، ثم يتم تعيين d بتعويض إحداثيات إحدى النقط A, B, C في المعادلة.

✓ تطبيق: تحقق أن النقط $A(-1, 0, 1), B(1, 2, -1), C(0, 3, 1)$ تعين مستويا، ثم اكتب معادلة ديكارتية لهذا المستوي.

✓ تنبيه هام: إذا طلب منا أن نبين أن النقط A, B, C تعين مستويا (P) معرفا بمعادلتها، فيكفي أن نبين أن إحداثيات كل من هذه النقط تحقق معادلة المستوي (P) .

✓ تطبيق: $A(1, 1, 0), B(2, 1, 1), C(-1, 2, -1)$ ثلاث نقط من الفضاء ليست على استقامة واحدة.

بين أن معادلة المستوي (ABC) هي: $x + y - z - 2 = 0$.

(8) مستويات خاصة:

✓ $z = 0$ هي معادلة ديكارتية للمستوي $(O; \vec{i}; \vec{j})$.

✓ $x = 0$ هي معادلة ديكارتية للمستوي $(O; \vec{j}; \vec{k})$.

✓ $y = 0$ هي معادلة ديكارتية للمستوي $(O; \vec{i}; \vec{k})$.

(9) بُعد نقطة عن مستوي:

بُعد النقطة $M_0(x_0, y_0, z_0)$ عن المستوي (P) ذي المعادلة $ax + by + cz + d = 0$ تُحسب بالدستور التالي:

$$d(M_0, P) = \frac{|ax_0 + by_0 + cz_0 + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}}$$

في كل ما يأتي، نفرض أن الفضاء منسوب إلى معلم

متعامد ومتجانس $(O; \vec{i}; \vec{j}; \vec{k})$.

(1) كيفية إثبات توازي أو عدم توازي شعاعين:

* لإثبات أن الشعاعين $\vec{u}(\alpha, \beta, \gamma)$ و $\vec{u}'(\alpha', \beta', \gamma')$ متوازيان

$$\text{يكفي أن نثبت أن } \frac{\alpha}{\alpha'} = \frac{\beta}{\beta'} = \frac{\gamma}{\gamma'}$$

ملاحظة 1: إذا انعدمت α' أو β' أو γ' فلا تُكتب النسبة التي

انعدم مقامها، ونشترط أن تنعدم المركبة التي تقابل المركبة

المعدومة في الشعاع الآخر حتى نحافظ على توازي الشعاعين.

* لإثبات أن الشعاعين $\vec{u}(\alpha, \beta, \gamma)$ و $\vec{u}'(\alpha', \beta', \gamma')$ غير

متوازيين، يكفي أن نثبت أن التناسب $\frac{\alpha}{\alpha'} = \frac{\beta}{\beta'} = \frac{\gamma}{\gamma'}$ غير محقق

ولو بعدم تساوي نسبتين منه.

ملاحظة 2: يمكن أيضا أن نبين أن الشعاعين \vec{u} و \vec{u}' متوازيان

بإثبات وجود عدد حقيقي t يحقق $\vec{u} = t\vec{u}'$.

✓ تطبيق: اذكر ما إذا كان \vec{u} و \vec{v} متوازيين أم لا مع التعليل:

(أ) $\vec{u}(-1, 3, 2)$ ؛ $\vec{v}(2, -6, -4)$ (ب) $\vec{u}(2, 0, 1)$ ؛ $\vec{v}(1; 0; 0, 5)$.

(ج) $\vec{u}(2, 1, -1)$ ؛ $\vec{v}(-6, 3, -3)$ (د) $\vec{u}(2, 0, 0)$ ؛ $\vec{v}(7, 0, 0)$.

(2) كيفية إثبات استقامية أو عدم استقامية ثلاث نقط:

* لإثبات أن النقط A, B, C في استقامية يكفي أن نثبت - مثلا -

أن $\overline{AB} \parallel \overline{AC}$.

* لإثبات أن النقط A, B, C ليست في استقامية يكفي أن نثبت

- مثلا - أن $\overline{AB} \not\parallel \overline{AC}$.

✓ تطبيق: اذكر، في كل حالة، ما إذا كانت النقط A, B, C في استقامية مع التعليل: (أ) $A(1, 1, 0), B(2, 1, 1), C(-1, 2, -1)$.

(ب) $A(2, 1, -1), B(3, 1, 0), C(4, 1, 1)$.

(3) كيفية إثبات أن ثلاث نقط تعين مستويا:

* لإثبات أن النقط A, B, C تعين مستويا يكفي أن نثبت أنها

ليست في استقامية أي أن $\overline{AB} \not\parallel \overline{AC}$ - مثلا -.

✓ تطبيق: تحقق أن النقط $A(1, 1, -1), B(0, 1, 2), C(2, 1, 1)$ تعين مستويا.

(4) كيفية إثبات تعامد أو عدم تعامد شعاعين:

* لإثبات أن الشعاعين $\vec{u}(\alpha, \beta, \gamma)$ و $\vec{u}'(\alpha', \beta', \gamma')$ متعامدان

يكفي أن نثبت أن $\vec{u} \cdot \vec{u}' = 0$ أي $[\alpha\alpha' + \beta\beta' + \gamma\gamma' = 0]$.

* لإثبات أن الشعاعين $\vec{u}(\alpha, \beta, \gamma)$ و $\vec{u}'(\alpha', \beta', \gamma')$ غير متعامدين يكفي أن نثبت أن $[\alpha\alpha' + \beta\beta' + \gamma\gamma' \neq 0]$.

✓ تطبيق: هل الشعاعان $\vec{u}(2, 1, 3)$ و $\vec{v}(0, 3, -1)$ متعامدان؟

(5) استخدام خاصية الإسقاط لحساب الجداء السلمي لشعاعين:

A, B نقطتان من المستوي (P) و C نقطة لا تنتمي إلى (P)

لدينا: $\overline{AB} \cdot \overline{AC} = \overline{AB} \cdot \overline{AC}$

ترجيح: إذا اشتملت المعادلة على وسيط، يفضل استخدام طريقة المميز، أما إذا لم تشتمل على ذلك فيبدو أن الطريقة الثانية أنسب.

✓ **تطبيق:** تعرّف على مجموعة النقط (E) من الفضاء

و أعط عناصرها المميزة في كلّ حالة :
 (ا) $x^2 + y^2 + z^2 - 2x + 2y - 4z + 2 = 0$
 (ب) $x^2 + y^2 + z^2 + 4x - 2z + 5 = 0$

13) الوضعية النسبية لمستقيمين في الفضاء :

ليكن المستقيم (D) الذي شعاع توجيهه \vec{u} ، و المستقيم (D') الذي شعاع توجيهه \vec{u}' .

ا- إذا كان $\vec{u} // \vec{u}'$ فإن (D) و (D') متوازيان (إما متوازيان و مختلفان و إما منطبقان).

ب- إذا كان $\vec{u} \times \vec{u}' \neq 0$ فإن (D) و (D') غير متوازيين (إما متقاطعان و إما من مستويين مختلفين).

☞ **ملاحظة :** في التطبيقات، نوضّح كيف يمكن التمييز بين هذه الحالات الأربع.

✓ **تطبيق:** ليكن المستقيمت (D₁)، (D₂)، (D₃)، (D₄) المعرفة بتمثيلاتها الوسيطية التالية على الترتيب :

$$\begin{cases} x = 1 - t_2 \\ y = 4 + 3t_2 \\ z = 5 - t_2 \end{cases} ; t_2 \in \mathbb{R} \quad ; \quad \begin{cases} x = -2 + 5t_1 \\ y = -1 - t_1 \\ z = 3 + 4t_1 \end{cases} ; t_1 \in \mathbb{R}$$

$$\begin{cases} x = 2 + 2t_4 \\ y = 1 - 6t_4 \\ z = 6 + 2t_4 \end{cases} ; t_4 \in \mathbb{R} \quad ; \quad \begin{cases} x = t_3 \\ y = 1 - 3t_3 \\ z = 4 + t_3 \end{cases} ; t_3 \in \mathbb{R}$$

ادرس الوضعية النسبية لكلّ من (D₁) مع (D₂) ثم (D₁) مع (D₃) ثم (D₂) مع (D₃) و أخيراً (D₂) مع (D₄) .

14) الوضعية النسبية لمستقيم مع مستوي في الفضاء :

نعتبر المستقيم (D) و المستوي (P) في الفضاء . هناك ثلاث حالات محتملة :

ا- الحالة الأولى : (D) محتوي في (P) .

ب- الحالة الثانية : (D) يوازي تماما (P) (تقاطعهما خالٍ) .

ج- الحالة الثالثة : (D) يقطع (P) .

☞ **ملاحظة :** في التطبيقات، نوضّح كيف يمكن التمييز بين هذه الحالات الثلاث.

✓ **تطبيق:** نعتبر المستقيم (D) ذا التمثيل الوسيط التالي:

$$(P_1): \begin{cases} x = 1 + t \\ y = 1 - t \\ z = t \end{cases} ; t \in \mathbb{R} \quad \text{والمستويات: } 2x + y - z - 3 = 0$$

$$(P_2): -4x - 2y + 2z + 1 = 0 \quad ; \quad (P_3): x - y + z - 6 = 0$$

ادرس الوضعية النسبية للمستقيم (D) مع كلّ من المستويات (P₁) ثم (P₂) ثم (P₃) .

✓ **تطبيق:** احسب بُعد النقطة A(2, -1, 1) عن المستوي (P)

ذي المعادلة $x - 2y + 2z + 3 = 0$.

10) التمثيل الوسيط لمستقيم في الفضاء:

المستقيم (D) الذي يشمل النقطة $A(x_0, y_0, z_0)$ و يوازي الشعاع $\vec{u}(\alpha, \beta, \gamma)$ ، له تمثيل وسيطي من الشكل:

$$(D): \begin{cases} x = x_0 + \alpha t \\ y = y_0 + \beta t \\ z = z_0 + \gamma t \end{cases} ; t \in \mathbb{R}$$

(D) هو شعاع توجيه لـ (D)

✓ **تطبيق:** اكتب تمثيلا وسيطيا للمستقيم (AB) الذي يشمل

النقطتين A(1, 1, -1) و B(0, 1, 2) .

11) بُعد نقطة عن مستقيم:

لحساب بُعد نقطة A عن مستقيم (D) ، نعيّن مسقطها العمودي H على هذا المستقيم ، ويكون بُعد A عن (D) هو الطول AH

✓ **تطبيق:** لتكن النقطة A(2, 1, -1) و ليكن المستقيم (D) الذي

$$\begin{cases} x = -1 + 2t \\ y = 1 - 2t \\ z = 2 - t \end{cases} ; t \in \mathbb{R}$$

احسب بُعد A عن (D)

12) سطح الكرة في الفضاء :

* **معادلة سطح الكرة:**

معادلة سطح الكرة (S) ذات المركز $\omega(x_0, y_0, z_0)$ و نصف القطر R تُكتب كما يلي :

$$(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 + (z - z_0)^2 = R^2$$

✓ **تطبيقات:**

ت1: جدّ معادلة سطح الكرة ذات المركز $\omega(1, -2, 0)$ و نصف القطر 3 .

ت2: عيّن مركز و نصف قطر سطح الكرة المعيّن بالمعادلة المبسّطة التالية : $x^2 + (y - 2)^2 + (z + 1)^2 = 8$.

* **المسألة العكسية:**

لتكن (E) : مجموعة النقط $M(x, y, z)$ من الفضاء حيث:

$$x^2 + y^2 + z^2 + ax + by + cz + d = 0$$

لمعرفة طبيعة (E) ، يمكن استعمال إحدى الطريقتين التاليتين:

1. **طريقة المميز:** نحسب المميز $k = \frac{a^2 + b^2 + c^2}{4} - d$.

I- إذا كان $k < 0$ ، فإن $(E) = \emptyset$.

II- إذا كان $k = 0$ ، فإن $(E) = \left\{ M\left(-\frac{a}{2}, -\frac{b}{2}, -\frac{c}{2}\right) \right\}$.

III- إذا كان $k > 0$ ، فإن (E) هي سطح كرة مركزها

$$\omega\left(-\frac{a}{2}, -\frac{b}{2}, -\frac{c}{2}\right) \quad \text{و نصف قطرها } R = \sqrt{k}$$

2. **طريقة إتمام المربع:**

وهي طريقة معروفة تستخدم فيها المتطابقات الشهيرة.

15) الوضعية النسبية لمستويين في الفضاء :

نعتبر المستويين (P) و (P') المُعرَّفين بمعادلتيهما كما يلي :
 $(P): ax + by + cz + d = 0$ ؛ $(P'): a'x + b'y + c'z + d' = 0$
1/ إذا كان $\frac{a}{a'} = \frac{b}{b'} = \frac{c}{c'} = \frac{d}{d'}$ فإن (P) و (P') منطبقان.
2/ إذا كان $\frac{a}{a'} = \frac{b}{b'} = \frac{c}{c'} \neq \frac{d}{d'}$ فإن (P) و (P') متوازيان تماما
3/ إذا كان التناسب $\frac{a}{a'} = \frac{b}{b'} = \frac{c}{c'}$ غير محقق فإن (P) و (P') متقاطعان. في التطبيقات، نوضح كيف تُعيّن مستقيم تقاطعهما.
ملاحظة: في حالة انعدام a' أو b' أو c' أو d' (انظر الملاحظة 1 في الفقرة 1 من الدليل).
تطبيق: نعتبر المستويات :

$(P_1): 2x + y - z - 3 = 0$ ؛ $(P_2): -4x - 2y + 2z + 1 = 0$
 $(P_3): x - y - 2z - 6 = 0$ ؛ $(P_4): -6x - 3y + 3z + 9 = 0$
ادرس الوضعية النسبية لكلٍ من (P_1) مع (P_2) ثم (P_1) مع (P_3) ثم (P_3) مع (P_4) .

16) تقاطع ثلاثة مستويات في الفضاء:

لدراسة تقاطع ثلاثة مستويات في الفضاء، يمكن أن ندرس تقاطع اثنين منهما، فإذا كانا متوازيين تماما نستنتج أن تقاطع المستويات الثلاثة خالٍ، أما إذا كانا متقاطعين فيصبح تقاطع المستويات الثلاثة عبارة عن تقاطع مستقيم مع مستو.
تطبيق: نعتبر المستويات :

$(P_1): 4x + y + z + 10 = 0$ ؛ $(P_2): 2x + y + 3 = 0$
 $(P_3): x + y - z - 3 = 0$. عيّن $(P_1) \cap (P_2) \cap (P_3)$.

17) تعامد مستويين في الفضاء:

يتعامد مستويان في الفضاء إذا تعامد شعاعاهما الناظميان بمعنى إذا كان $(P): ax + by + cz + d = 0$ و كان $(P'): a'x + b'y + c'z + d' = 0$ ، فلدينا :

$$a.a' + b.b' + c.c' = 0 \text{ يعني } (P) \perp (P')$$

18) تعامد مستقيمين في الفضاء:

يتعامد مستقيمان في الفضاء إذا تعامد شعاعا توجيهيهما. بمعنى إذا كان $\vec{u}(\alpha, \beta, \gamma)$ شعاع توجيه للمستقيم (D) و كان $\vec{u}'(\alpha', \beta', \gamma')$ شعاع توجيه للمستقيم (D') ، فلدينا :

$$\alpha.\alpha' + \beta.\beta' + \gamma.\gamma' = 0 \text{ يعني } (D) \perp (D')$$

19) تعامد مستقيم و مستو في الفضاء:

يتعامد مستقيم و مستو في الفضاء إذا تَوَازَى شعاع توجيه هذا المستقيم مع الشعاع الناظمي لهذا المستوي. بمعنى إذا كان $\vec{u}(\alpha, \beta, \gamma)$ شعاع توجيه للمستقيم (D) و كان $\vec{n}(a, b, c)$ شعاعا ناظميا للمستوي (P) ، فلدينا :

$$\frac{a}{\alpha} = \frac{b}{\beta} = \frac{c}{\gamma} \text{ يعني } (D) \perp (P)$$

20) الوضعية النسبية لسطح كرة مع مستو في الفضاء :

(S) سطح الكرة ذات المركز $\omega(x_0, y_0, z_0)$ ونصف القطر R و (P) المستوي ذو المعادلة $ax + by + cz + d = 0$.
لتكن $d(\omega, P)$: بُعْد النقطة ω عن المستوي (P) .
1) إذا كان $d(\omega, P) > R$ ، فإن $(S) \cap (P) = \emptyset$.
2) إذا كان $d(\omega, P) = R$ ، فإن $(S) \cap (P) = \{H\}$.
(المستوي (P) يمسّ سطح الكرة (S) في نقطة H .)
3) إذا كان $d(\omega, P) < R$ ، فإن $(S) \cap (P) = C(I, r)$.
(المستوي (P) يقطع سطح الكرة (S) وفق دائرة مركزها I و نصف قطرها r .)

كيفية تعيين العناصر المميزة في الحالتين (2) و (3):

1. تُعيّن نقطة التماس H في الحالة (2) أو النقطة I : مركز دائرة التقاطع في الحالة (3) على أساس أنها نقطة تقاطع المستوي (P) مع المستقيم (ωH) أو المستقيم (ωI) .

ملاحظة: نكتب التمثيل الوسيطى للمستقيم (ωH) أو (ωI) بناء على أن هذا المستقيم يشمل النقطة ω و يوازي الشعاع الناظمي \vec{n} للمستوي (P) .

2. يُحسب نصف القطر r لدائرة التقاطع بالقانون التالي:

$$r = \sqrt{R^2 - d^2}$$

حيث يرمز R إلى نصف قطر سطح الكرة ، و يرمز d إلى $d(\omega, P)$ أي بُعْد مركز سطح الكرة عن (P) .

21) الوضعية النسبية لسطح كرة مع مستقيم في الفضاء :

لدراسة الوضعية النسبية لسطح كرة (S) مع مستقيم (D) في الفضاء، نعوض x, y, z من التمثيل الوسيطى لـ (D) في معادلة (S) فنحصل على معادلة من الدرجة الثانية مجهولها الوسيط، (وليكن t مثلا) :

1) إذا كان $\Delta < 0$ ، فإن $(S) \cap (D) = \emptyset$.

2) إذا كان $\Delta = 0$ ، فالمعادلة تقبل حلا مضاعفا $t_1 = t_2$ و بتعويض t بقيمة الحل المضاعف في التمثيل الوسيطى لـ (D) نجد إحداثيات نقطة التماس بين (S) و (D) .

3) إذا كان $\Delta > 0$ ، فالمعادلة تقبل حلين متمايزين t_1 و t_2 و بتعويض t_1 و t_2 في التمثيل الوسيطى لـ (D) ، نحصل على إحداثيات نقطتي تقاطع (S) مع (D) .

22) جيب تمام زاوية شعاعية :

إذا كان $\vec{u}(\alpha, \beta, \gamma)$ و $\vec{u}'(\alpha', \beta', \gamma')$ شعاعين يختلفان عن $\vec{0}$

$$\cos(\vec{u}, \vec{u}') = \frac{\alpha.\alpha' + \beta.\beta' + \gamma.\gamma'}{\sqrt{\alpha^2 + \beta^2 + \gamma^2} \cdot \sqrt{\alpha'^2 + \beta'^2 + \gamma'^2}}$$

فإن

$$y_G = \frac{y_A + y_B + y_C}{3} \quad ; \quad x_G = \frac{x_A + x_B + x_C}{3}$$

$$z_G = \frac{z_A + z_B + z_C}{3}$$

(25) مرجح أربع نقط أو أكثر :

يُعرّف مرجح أربع نقط أو أكثر بنفس الكيفية التي عرّف بها مرجح ثلاث نقط (انظر الفقرة 24).

(26) المستوى المحوري :

H' و H نقطتان متميزتان من الفضاء. المستوى المحوري للقطعة $[HH']$ هو المستوى العمودي على $[HH']$ في منتصفها

(27) مجموعات النقط في الفضاء :

نتيجة 1: H نقطة من الفضاء و k عدد حقيقي موجب تماما

مجموعة النقط M من الفضاء التي تحقق $HM = k$ هي :

سطح الكرة ذات المركز H و نصف القطر k .

نتيجة 2: H' و H نقطتان متميزتان من الفضاء.

مجموعة النقط M من الفضاء التي تحقق $MH = MH'$ هي :

المستوي المحوري للقطعة $[HH']$.

نتيجة 3: H' و H نقطتان متميزتان من الفضاء.

مجموعة النقط M من الفضاء حيث $MH \cdot MH' = 0$ هي :

سطح الكرة ذات القطر $[HH']$.

نتيجة 4: H نقطة من الفضاء و \vec{U} شعاع ثابت غير $\vec{0}$.

مجموعة النقط M من الفضاء التي تحقق $MH \cdot \vec{U} = 0$ هي :

المستوي الذي يشمل النقطة H و يعامد الشعاع \vec{U} .

(28) التمثيل الوسيطى لمستوى في الفضاء :

في الفضاء، نعتبر النقطة $A(x_0, y_0, z_0)$ و الشعاعين غير

المتوازيين $\vec{u}(\alpha, \beta, \gamma)$ و $\vec{u}'(\alpha', \beta', \gamma')$. التمثيل الوسيطى

للمستوي (P) الذي يشمل A و يوازي \vec{u} و \vec{u}' يُعطى كالتالي :

$$(P) : \begin{cases} x = x_0 + \alpha t + \alpha' \lambda \\ y = y_0 + \beta t + \beta' \lambda \\ z = z_0 + \gamma t + \gamma' \lambda \end{cases} ; t \in \mathbb{R} ; \lambda \in \mathbb{R}$$

(29) كيفية إثبات أن أربع نقط تنتمي إلى نفس المستوى :

لإثبات أن النقط A, B, C, D تنتمي إلى نفس المستوى

نبين أن ثلاثة منها تشكل مستويا ، و أن الرابعة تنتمي إليه.

بطريقة أخرى: نبين- مثلا- أنه يوجد عدنان حقيقيان

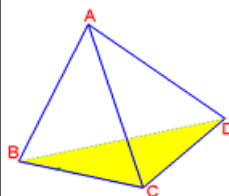
$$\alpha \vec{AB} + \beta \vec{AC} = \vec{AD} \quad \text{حيث } \alpha \text{ و } \beta$$

(30) حجم رباعي وجوه :

يُحسب الحجم V لرباعي الوجوه بالقانون

$$\text{التالي: } V = \frac{S \times h}{3} \quad \text{حيث } S \text{ ترمز إلى}$$

مساحة القاعدة و ترمز h إلى الارتفاع.



إعداد الأستاذ : محمد جبالي

(23) مرجح نقطتين :

لتكن A و B نقطتين من الفضاء، و ليكن α و β عددين

حقيقيين حيث $\alpha + \beta \neq 0$ ، نقول إن النقطة H هي مرجح

الجملة $\{(A, \alpha); (B, \beta)\}$ إذا كان $\alpha \vec{HA} + \beta \vec{HB} = \vec{0}$.

فكرة: لإنشاء المرجح H ، يمكن استخدام إحدى العلاقتين:

$$\vec{BH} = \frac{\alpha}{\alpha + \beta} \vec{BA} \quad \text{أو} \quad \vec{AH} = \frac{\beta}{\alpha + \beta} \vec{AB}$$

نتيجة هامة: مهما كانت النقطة M من الفضاء ، فإن:

$$\alpha \vec{MA} + \beta \vec{MB} = (\alpha + \beta) \vec{MH}$$

* مركز ثقل نقطتين :

إذا كان $\alpha = \beta$ ، نقول إن H هي مركز ثقل النقطتين A و B .

ملاحظة 1: مركز ثقل نقطتين هو منتصفهما.

(24) مرجح ثلاث نقط :

لتكن A, B, C ثلاث نقط من الفضاء، و لتكن α, β, γ

أعدادا حقيقية حيث $\alpha + \beta + \gamma \neq 0$ ، نقول إن النقطة H هي

مرجح الجملة $\{(A, \alpha); (B, \beta); (C, \gamma)\}$ إذا تحقق ما يلي :

$$\alpha \vec{HA} + \beta \vec{HB} + \gamma \vec{HC} = \vec{0}$$

فكرة: لإنشاء المرجح H ، يمكن- مثلا- استخدام العلاقة:

$$\vec{AH} = \frac{\beta}{\alpha + \beta + \gamma} \vec{AB} + \frac{\gamma}{\alpha + \beta + \gamma} \vec{AC}$$

نتيجة هامة 1: مهما كانت النقطة M من الفضاء ، فإن:

$$\alpha \vec{MA} + \beta \vec{MB} + \gamma \vec{MC} = (\alpha + \beta + \gamma) \vec{MH}$$

نتبيه: إذا كان $\alpha + \beta + \gamma = 0$ ، فلا يوجد مرجح للنقط

A, B, C بالمعاملات α, β, γ ؛ و يكون الشعاع

$\alpha \vec{MA} + \beta \vec{MB} + \gamma \vec{MC}$ شعاعا ثابتا (مستقلا عن M) ،

و يتم تحويل العبارة بإدخال إحدى النقط المعلومة و استعمال

علاقة Chasles.

نتيجة هامة 2: إذا كانت H مرجح الجملة

$\{(A, \alpha); (B, \beta); (C, \gamma)\}$ ، فمهما كانت النقطة M من الفضاء

$$\alpha MA^2 + \beta MB^2 + \gamma MC^2 = (\alpha + \beta + \gamma) MH^2 + \alpha HA^2 + \beta HB^2 + \gamma HC^2$$

* إحدائيات مرجح ثلاث نقط :

إذا كان $A(x_A, y_A, z_A)$ ؛ $B(x_B, y_B, z_B)$ ؛ $C(x_C, y_C, z_C)$

فإن إحدائيات المرجح H تحسب كما يلي :

$$y = \frac{\alpha y_A + \beta y_B + \gamma y_C}{\alpha + \beta + \gamma} \quad ; \quad x = \frac{\alpha x_A + \beta x_B + \gamma x_C}{\alpha + \beta + \gamma}$$

$$z = \frac{\alpha z_A + \beta z_B + \gamma z_C}{\alpha + \beta + \gamma}$$

* مركز ثقل ثلاث نقط :

نقول إن النقطة G هي مركز ثقل النقط A, B, C إذا كان:

$$\vec{GA} + \vec{GB} + \vec{GC} = \vec{0}$$

إحدائيات مركز ثقل النقط A, B, C :

في كل ما يلي، نفرض أن المستوي المركب منسوب إلى معلم متعامد و متجانس $(O, \overline{OI}, \overline{OJ})$. ترمز z_D, z_C, z_B, z_A إلى لواحق النقط D, C, B, A على الترتيب.

I. معلومات أولية:

ك. تمهيد:

1. لاحقة الشعاع \overline{OA} هي z_A .
2. لاحقة الشعاع \overline{OB} هي z_B .
3. لاحقة الشعاع \overline{AB} هي $z_B - z_A$.

ك. التفسير الهندسي للطويلة:

1. $|z_B - z_A| = AB \wedge |z_B| = OB \wedge |z_A| = OA$.
2. $\left| \frac{z_A}{z_B} \right| = \frac{OA}{OB}$ حيث $B \neq O$.
3. $\left| \frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} \right| = \frac{AC}{AB}$ حيث $A \neq B$.

ك. تعريف العمدة و تفسيرها الهندسي:

1. $\arg(z_A) = (\overline{OI}, \overline{OA})$ حيث $z_A \neq 0$.
2. $\arg(z_B - z_A) = (\overline{OI}, \overline{AB})$ حيث $A \neq B$.
3. $\arg\left(\frac{z_B}{z_A}\right) = (\overline{OA}, \overline{OB})$ حيث $B \neq O$ و $A \neq O$.
4. $\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right) = (\overline{AB}, \overline{AC})$ حيث $A \neq B$ و $A \neq C$.

II. توظيف الأعداد المركبة في حل مسائل الهندسة:

ك. تدوير النقط:

1. إذا كان $|z_A| = |z_B| = |z_C| = |z_D| = r$ نستنتج أن النقط D, C, B, A تنتمي إلى نفس الدائرة ذات المركز O و نصف القطر r .
2. إذا كان $|z_A - z_D| = |z_B - z_D| = |z_C - z_D| = |z_D - z_D| = r$ نستنتج أن النقط D, C, B, A تنتمي إلى نفس الدائرة ذات المركز D و نصف القطر r .

ك. استقامة النقط:

1. إذا كان $\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} = k$ ، $k \in \mathbb{R}$ حيث $A \neq B$ نستنتج أن النقط C, B, A على استقامة.
2. إذا كان $\frac{z_B}{z_A} = k$ ، $k \in \mathbb{R}$ حيث $A \neq O$ نستنتج أن النقط B, A, O على استقامة.

ك. توازي شعاعين أو مستقيمين:

- ☑ إذا كان $\frac{z_D - z_B}{z_C - z_A} = k$ ، $k \in \mathbb{R}$ حيث $A \neq C$ و $B \neq D$ نستنتج أن $\overline{BD} \parallel \overline{AC}$ أو $(BD) \parallel (AC)$.
- التعليل: لأن العلاقة السابقة تكافئ $z_D - z_B = k(z_C - z_A)$ وهي تعني أن $\overline{BD} \parallel \overline{AC}$.

ك. تعامد شعاعين أو مستقيمين:

1. إذا كان $\frac{z_D - z_B}{z_C - z_A} = iy$ ، $y \in \mathbb{R}^*$ حيث $A \neq C$ و $B \neq D$ نستنتج أن $\overline{BD} \perp \overline{AC}$ أو $(BD) \perp (AC)$.

التعليل: لأن $\arg\left(\frac{z_D - z_B}{z_C - z_A}\right) = \arg(iy)$

و هذا يعني $(\overline{AC}, \overline{BD}) = \pm \frac{\pi}{2} + 2k\pi$

2. إذا كان $\frac{z_B}{z_A} = iy$ ، $y \in \mathbb{R}^*$ حيث $A \neq O$ و $B \neq O$ نستنتج أن $\overline{OA} \perp \overline{OB}$ أو $(OA) \perp (OB)$.

التعليل: مثل التعليل السابق.

ك. طبيعة مثلث:

1. إذا كان $\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} = \pm i$ حيث $A \neq B$ و $A \neq C$ فإن المثلث ABC قائم في A و متساوي الساقين.

التعليل: لأن $\left| \frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} \right| = |\pm i| = 1$ و $\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right) = \arg(\pm i)$

أي: $AC = AB$ و $(\overline{AB}, \overline{AC}) = \pm \frac{\pi}{2} + 2k\pi$

(حسب التفسير الهندسي للطويلة والعمدة)

2. إذا كان $\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} = iy$ ، $y \in \mathbb{R}^* - \{\pm 1\}$ حيث $A \neq B$ و $A \neq C$ فإن المثلث ABC قائم في A .

التعليل: لأن $\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right) = \arg(iy)$

أي: $(\overline{AB}, \overline{AC}) = \pm \frac{\pi}{2} + 2k\pi$ (التفسير الهندسي للعمدة).

3. إذا كان $\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} = e^{i\alpha}$ حيث $A \neq B$ و $A \neq C$ فإن المثلث ABC متقايس الأضلاع.

التعليل: لأن $\left| \frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} \right| = 1$ و $\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right) = \pm \frac{\pi}{3} + 2k\pi$

أي: $AC = AB$ و $(\overline{AB}, \overline{AC}) = \pm \frac{\pi}{3} + 2k\pi$

(حسب التفسير الهندسي للطويلة والعمدة)

4. إذا كان $|z_B - z_A| = |z_C - z_A| = |z_C - z_B|$ فإن المثلث ABC متقايس الأضلاع.

التعليل: لأن $AB = AC = BC$ (التفسير الهندسي للطويلة).

5. إذا كان $|z_B - z_A| = |z_C - z_A|$ فإن المثلث ABC متساوي الساقين.

التعليل: لأن $AB = AC$ (التفسير الهندسي للطويلة). (يتبع...)

III. توظيف الأعداد المركبة في التحويلات النقطية:

ك. كتابة الصيغ المركبة للتحويلات النقطية:

1. الانسحاب:

✓ الصيغة المركبة للانسحاب ذي الشعاع v تكتب كما يلي:

$$z' = z + z_0 \quad ; \quad \text{حيث يرمز } z_0 \text{ إلى لاحقة الشعاع } v.$$

2. التحويلات ذات المركز:

✓ الصيغة المركبة للتحاكي ذي المركز ω والنسبة k تكتب:

$$z' = kz + (1-k)z_0 \quad \text{أي} \quad z' - z_0 = k(z - z_0)$$

✓ الصيغة المركبة للتناظر الذي مركزه ω تكتب:

$$z' = -z + 2z_0 \quad \text{أي} \quad z' - z_0 = -(z - z_0)$$

✓ الصيغة المركبة للدوران ذي المركز ω والزاوية θ تكتب:

$$z' = e^{i\theta}z + (1-e^{i\theta})z_0 \quad \text{أي} \quad z' - z_0 = e^{i\theta}(z - z_0)$$

✓ الصيغة المركبة للتشابه المباشر ذي المركز ω والنسبة k

$$\text{والزاوية } \theta \text{ تكتب: } z' - z_0 = ke^{i\theta}(z - z_0)$$

$$\text{أي} \quad z' = ke^{i\theta}z + (1-ke^{i\theta})z_0$$

☞ ملاحظة 1: لاحظ أن الصيغ المركبة للتحويلات ذات

المركز لها نفس الشكل و هو $z' - z_0 = \alpha(z - z_0)$

$$\text{أي} \quad z' = \alpha z + (1-\alpha)z_0$$

و إنما تختلف فيما بينها حسب α .

☞ ملاحظة 2: إذا كان مركز التحويل هو O (أي مبدأ المعلم)

فإن الصيغة المركبة تأخذ شكلا أبسط و هو $z' = \alpha z$

ك. التعرف على طبيعة تحويل مع عناصره المميزة:

f تحويل نقطي من المستوي في نفسه يرفق بكل نقطة

M ذات اللاحقة z ، النقطة M' ذات اللاحقة z' حيث:

$$z' = \alpha z + \beta \quad ; \quad \alpha \neq 0 \quad \text{و} \quad \beta \in \mathbb{C}$$

1. إذا كان $\alpha = 1$ فإن f انسحاب لاحقة شعاعه β .

2. إذا كان $\alpha = -1$ فإن f تناظر مركزي لاحقة مركزه $\frac{\beta}{2}$.

3. إذا كان $\alpha \in \mathbb{R}^* - \{1\}$ فإن f تحاك نسبته α و لاحقة

$$\text{مركزه } z_0 = \frac{\beta}{1-\alpha}$$

4. إذا كان $\alpha \in \mathbb{R}$ و $|\alpha| = 1$ فإن f دوران زاويته $\arg \alpha$

$$\text{و لاحقة مركزه } z_0 = \frac{\beta}{1-\alpha}$$

5. إذا كان $\alpha \notin \mathbb{R}$ و $|\alpha| \neq 1$ فإن f تشابه مباشر نسبته $|\alpha|$

$$\text{و زاويته } \arg \alpha \text{ و لاحقة مركزه } z_0 = \frac{\beta}{1-\alpha}$$

ك. تعيين تحويل يحول نقطتين:

A, B, A', B' أربع نقط متمايزة من المستوي.

لتعيين التحاكي أو الدوران أو التشابه المباشر الذي يحول

A إلى A' و يحول B إلى B' .

$$\begin{cases} z_{A'} = \alpha z_A + \beta \\ z_{B'} = \alpha z_B + \beta \end{cases} \quad \text{نحل جملة المعادلتين التاليتين:}$$

$$\text{ف نجد } \alpha \text{ كما يلي} \quad \alpha = \frac{z_{B'} - z_{A'}}{z_B - z_A} \quad , \quad \text{ثم نحسب } \beta \text{ و ذلك}$$

بتعويض α بما يساويها في إحدى المعادلتين السابقتين.

بعد الحصول على α و β ، نعين العناصر المميزة كما في الفقرة السابقة.

ك. تعيين العناصر المميزة لتحويل غلم مركزه و يحول نقطة:

A و A' نقطتان متمايزتان من المستوي.

لتعيين نسبة التحاكي أو زاوية الدوران أو نسبة و زاوية التشابه المباشر الذي مركزه ω و يحول A إلى A' ، نحسب

$$\alpha \text{ كما يلي} \quad \alpha = \frac{z_{A'} - z_{\omega}}{z_A - z_{\omega}} \quad \text{و من ثم نعين العناصر المميزة.}$$

ك. الاستنتاج من علاقة أن نقطة هي صورة أخرى بتحويل:

A, B, C ثلاث نقط متمايزة من المستوي.

$$\text{إذا كان } \frac{z_B - z_{\omega}}{z_A - z_{\omega}} = \alpha \quad , \quad \text{فلدينا } z_B - z_{\omega} = \alpha(z_A - z_{\omega})$$

و هذا يعني أن B هي صورة A بالتحويل الذي مركزه ω (تُعرف طبيعة التحويل وعناصره المميزة الأخرى من α).

ك. تركيب التحويلات:

1. مركب انسحابات: مركب عدة انسحابات هو انسحاب

شعاعه مجموع أشعتها.

2. مركب تحاكيات لها نفس المركز: مركب عدة تحاكيات لها

نفس المركز هو تحاك له نفس المركز و نسبته جداء النسب.

3. مركب دورانات لها نفس المركز: مركب دورانات لها نفس

المركز هو دوران له نفس المركز و زاويته مجموع الزوايا.

4. مركب تشابهات مباشرة لها نفس المركز: مركب تشابهات

مباشرة لها نفس المركز هو تشبه مباشر له نفس المركز و

نسبته جداء النسب و زاويته مجموع الزوايا.

5. مركب تحويلات مختلفة المراكز أو من طبائع مختلفة:

إذا اختلفت مراكز التحويلات أو كانت من طبائع مختلفة ،

فللتعرف على طبيعة مركبها نستعمل صيغها المركبة و نتبع

نفس الطريقة التي نستخدمها في تركيب الدوال العددية.

ك. صورة شكل هندسي بتحويل:

فيما يلي ، ترمز x و y إلى إحداثيتي نقطة M و ترمز

x' و y' إلى إحداثيتي النقطة M' صورة M بتحويل ما.

لتعيين صورة شكل هندسي بهذا التحويل نتبع المراحل التالية

$$(1) \text{ نحسب } x \text{ و } y \text{ بدلالة } x' \text{ و } y'$$

$$(2) \text{ نعوض } x \text{ و } y \text{ بدلالة } x' \text{ و } y' \text{ في معادلة الشكل}$$

الهندسي ، فنحصل على معادلة لصورة هذا الشكل.

III. توظيف الأعداد المركبة في التحويلات النقطية:

ك. كتابة الصيغ المركبة للتحويلات النقطية:

1. الانسحاب:

✓ الصيغة المركبة للانسحاب ذي الشعاع v تكتب كما يلي:

$$z' = z + z_0 \quad ; \quad \text{حيث يرمز } z_0 \text{ إلى لاحقة الشعاع } v.$$

2. التحويلات ذات المركز:

✓ الصيغة المركبة للتحاكي ذي المركز ω والنسبة k تكتب:

$$z' = kz + (1-k)z_0 \quad \text{أي} \quad z' - z_0 = k(z - z_0)$$

✓ الصيغة المركبة للتناظر الذي مركزه ω تكتب:

$$z' = -z + 2z_0 \quad \text{أي} \quad z' - z_0 = -(z - z_0)$$

✓ الصيغة المركبة للدوران ذي المركز ω والزاوية θ تكتب:

$$z' = e^{i\theta}z + (1-e^{i\theta})z_0 \quad \text{أي} \quad z' - z_0 = e^{i\theta}(z - z_0)$$

✓ الصيغة المركبة للتشابه المباشر ذي المركز ω والنسبة k

$$\text{والزاوية } \theta \text{ تكتب: } z' - z_0 = ke^{i\theta}(z - z_0)$$

$$\text{أي} \quad z' = ke^{i\theta}z + (1-ke^{i\theta})z_0$$

☞ ملاحظة 1: لاحظ أن الصيغ المركبة للتحويلات ذات

المركز لها نفس الشكل و هو $z' - z_0 = \alpha(z - z_0)$

$$\text{أي} \quad z' = \alpha z + (1-\alpha)z_0$$

و إنما تختلف فيما بينها حسب α .

☞ ملاحظة 2: إذا كان مركز التحويل هو O (أي مبدأ المعلم)

فإن الصيغة المركبة تأخذ شكلا أبسط و هو $z' = \alpha z$

ك. التعرف على طبيعة تحويل مع عناصره المميزة:

f تحويل نقطي من المستوي في نفسه يرفق بكل نقطة

M ذات اللاحقة z ، النقطة M' ذات اللاحقة z' حيث:

$$z' = \alpha z + \beta \quad ; \quad \alpha \neq 0 \quad \text{و} \quad \beta \in \mathbb{C}$$

1. إذا كان $\alpha = 1$ فإن f انسحاب لاحقة شعاعه β .

2. إذا كان $\alpha = -1$ فإن f تناظر مركزي لاحقة مركزه $\frac{\beta}{2}$.

3. إذا كان $\alpha \in \mathbb{R}^* - \{1\}$ فإن f تحاك نسبته α و لاحقة

$$\text{مركزه } z_0 = \frac{\beta}{1-\alpha}$$

4. إذا كان $\alpha \in \mathbb{R}$ و $|\alpha| = 1$ فإن f دوران زاويته $\arg \alpha$

$$\text{و لاحقة مركزه } z_0 = \frac{\beta}{1-\alpha}$$

5. إذا كان $\alpha \notin \mathbb{R}$ و $|\alpha| \neq 1$ فإن f تشابه مباشر نسبته $|\alpha|$

$$\text{و زاويته } \arg \alpha \text{ و لاحقة مركزه } z_0 = \frac{\beta}{1-\alpha}$$

ك. تعيين تحويل يحول نقطتين:

A, B, A', B' أربع نقط متمايزة من المستوي.

لتعيين التحاكي أو الدوران أو التشابه المباشر الذي يحول

A إلى A' و يحول B إلى B' .

$$\begin{cases} z_{A'} = \alpha z_A + \beta \\ z_{B'} = \alpha z_B + \beta \end{cases} \quad \text{نحل جملة المعادلتين التاليتين:}$$

$$\text{ف نجد } \alpha \text{ كما يلي} \quad \alpha = \frac{z_{B'} - z_{A'}}{z_B - z_A} \quad , \quad \text{ثم نحسب } \beta \text{ و ذلك}$$

بتعويض α بما يساويها في إحدى المعادلتين السابقتين.

بعد الحصول على α و β ، نعين العناصر المميزة كما في الفقرة السابقة.

ك. تعيين العناصر المميزة لتحويل غلم مركزه و يحول نقطة:

A و A' نقطتان متمايزتان من المستوي.

لتعيين نسبة التحاكي أو زاوية الدوران أو نسبة و زاوية التشابه المباشر الذي مركزه ω و يحول A إلى A' ، نحسب

$$\alpha \text{ كما يلي} \quad \alpha = \frac{z_{A'} - z_{\omega}}{z_A - z_{\omega}} \quad \text{و من ثم نعين العناصر المميزة.}$$

ك. الاستنتاج من علاقة أن نقطة هي صورة أخرى بتحويل:

A, B, C ثلاث نقط متمايزة من المستوي.

$$\text{إذا كان } \frac{z_B - z_{\omega}}{z_A - z_{\omega}} = \alpha \quad , \quad \text{فلدينا } z_B - z_{\omega} = \alpha(z_A - z_{\omega})$$

و هذا يعني أن B هي صورة A بالتحويل الذي مركزه ω (تُعرف طبيعة التحويل وعناصره المميزة الأخرى من α).

ك. تركيب التحويلات:

1. مركب انسحابات: مركب عدة انسحابات هو انسحاب

شعاعه مجموع أشعتها.

2. مركب تحاكيات لها نفس المركز: مركب عدة تحاكيات لها

نفس المركز هو تحاك له نفس المركز و نسبته جداء النسب.

3. مركب دورانات لها نفس المركز: مركب دورانات لها نفس

المركز هو دوران له نفس المركز و زاويته مجموع الزوايا.

4. مركب تشابهات مباشرة لها نفس المركز: مركب تشابهات

مباشرة لها نفس المركز هو تشبه مباشر له نفس المركز و

نسبته جداء النسب و زاويته مجموع الزوايا.

5. مركب تحويلات مختلفة المراكز أو من طبائع مختلفة:

إذا اختلفت مراكز التحويلات أو كانت من طبائع مختلفة ،

فللتعرف على طبيعة مركبها نستعمل صيغها المركبة و نتبع

نفس الطريقة التي نستخدمها في تركيب الدوال العددية.

ك. صورة شكل هندسي بتحويل:

فيما يلي ، ترمز x و y إلى إحداثيتي نقطة M و ترمز

x' و y' إلى إحداثيتي النقطة M' صورة M بتحويل ما.

لتعيين صورة شكل هندسي بهذا التحويل نتبع المراحل التالية

(1) نحسب x و y بدلالة x' و y' .

(2) نعوض x و y بدلالة x' و y' في معادلة الشكل

الهندسي ، فنحصل على معادلة لصورة هذا الشكل.

في كل ما يلي، نفرض أن المستوي المركب منسوب إلى معلم متعامد ومتجانس $(O, \overline{OI}, \overline{OJ})$. ترمز z_D ؛ z_C ؛ z_B ؛ z_A إلى لواحق النقط A, B, C, D على الترتيب.

I. معلومات أولية:

ك. تمهيد:

1. لاحقة الشعاع \overline{OA} هي z_A . 2. لاحقة الشعاع \overline{OB} هي z_B .
3. لاحقة الشعاع \overline{AB} هي $z_B - z_A$.

ك. التفسير الهندسي للطويلة:

1. $|z_A| = OA$ ؛ $|z_B| = OB$ ؛ $|z_B - z_A| = AB$.
2. $\left| \frac{z_A}{z_B} \right| = \frac{OA}{OB}$ ؛ حيث $B \neq O$.
3. $\left| \frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} \right| = \frac{AC}{AB}$ ؛ حيث $A \neq B$.

ك. تعريف العمدة و تفسيرها الهندسي:

1. $\arg(z_A) = (\overline{OI}, \overline{OA})$ ؛ حيث $z_A \neq 0$.
2. $\arg(z_B - z_A) = (\overline{OI}, \overline{AB})$ ؛ حيث $A \neq B$.
3. $\arg\left(\frac{z_B}{z_A}\right) = (\overline{OA}, \overline{OB})$ ؛ حيث $A \neq O$ و $B \neq O$.
4. $\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right) = (\overline{AB}, \overline{AC})$ ؛ حيث $A \neq B$ و $A \neq C$.

II. توظيف الأعداد المركبة في حل مسائل الهندسة:

ك. تداور النقط:

1. إذا كان $|z_A| = |z_B| = |z_C| = |z_D| = r$ ، نستنتج أن النقط A, B, C, D تنتمي إلى نفس الدائرة ذات المركز O و نصف القطر r .

2. إذا كان $|z_A - z_\omega| = |z_B - z_\omega| = |z_C - z_\omega| = |z_D - z_\omega| = r$ ، نستنتج أن النقط A, B, C, D تنتمي إلى نفس الدائرة ذات المركز ω و نصف القطر r .

ك. استقامية النقط:

1. إذا كان: $\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} = k$ ؛ $k \in \mathbb{R}$ ؛ حيث $A \neq B$ ، نستنتج أن النقط A, B, C على استقامية.

2. إذا كان: $\frac{z_B}{z_A} = k$ ؛ $k \in \mathbb{R}$ ؛ حيث $A \neq O$ ، نستنتج أن النقط O, A, B على استقامية.

ك. توازي شعاعين أو مستقيمين:

☑ إذا كان $\frac{z_D - z_B}{z_C - z_A} = k$ ؛ $k \in \mathbb{R}^*$ ؛ حيث $B \neq D$ و $A \neq C$ ، نستنتج أن $\overline{BD} \parallel \overline{AC}$ أو $(BD) \parallel (AC)$.
التعليل: لأن العلاقة السابقة تكافئ $z_D - z_B = k(z_C - z_A)$ وهي تعني أن $\overline{BD} \parallel \overline{AC}$.

ك. تعامد شعاعين أو مستقيمين:

1. إذا كان $z_D - z_B = iy$ ؛ $y \in \mathbb{R}^*$ ؛ حيث $A \neq C$ و $B \neq D$ ،

نستنتج أن $\overline{BD} \perp \overline{AC}$ أو $(BD) \perp (AC)$.

التعليل: لأن $\arg\left(\frac{z_D - z_B}{z_C - z_A}\right) = \arg(iy)$

و هذا يعني $(\overline{AC}, \overline{BD}) = \pm \frac{\pi}{2} + 2k\pi$.

2. إذا كان: $\frac{z_B}{z_A} = iy$ ؛ $y \in \mathbb{R}^*$ ؛ حيث $A \neq O$ و $B \neq O$ ،

نستنتج أن $\overline{OA} \perp \overline{OB}$ أو $(OA) \perp (OB)$.

التعليل: مثل التعليل السابق.

ك. طبيعة مثلث:

1. إذا كان: $\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} = \pm i$ ؛ حيث $A \neq B$ و $A \neq C$ ،

فإن المثلث ABC قائم في A و متساوي الساقين.

التعليل: لأن $\left| \frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} \right| = |\pm i|$ و $\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right) = \arg(\pm i)$

أي: $\frac{AC}{AB} = 1 \Rightarrow AC = AB$ و $(\overline{AB}, \overline{AC}) = \pm \frac{\pi}{2} + 2k\pi$

(حسب التفسير الهندسي للطويلة والعمدة)

2. إذا كان $\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} = iy$ ؛ $y \in \mathbb{R}^* - \{\pm 1\}$ ؛ حيث $A \neq B$ و $A \neq C$ ،

فإن المثلث ABC قائم في A .

التعليل: لأن $\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right) = \arg(iy)$

أي: $(\overline{AB}, \overline{AC}) = \pm \frac{\pi}{2} + 2k\pi$ (التفسير الهندسي للعمدة).

3. إذا كان: $\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} = e^{\pm i\frac{\pi}{3}}$ ؛ حيث $A \neq B$ و $A \neq C$ ،

فإن المثلث ABC متقايس الأضلاع.

التعليل: لأن $\left| \frac{z_C - z_A}{z_B - z_A} \right| = 1$ و $\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right) = \pm \frac{\pi}{3} + 2k\pi$

أي: $\frac{AC}{AB} = 1 \Rightarrow AC = AB$ و $(\overline{AB}, \overline{AC}) = \pm \frac{\pi}{3} + 2k\pi$

(حسب التفسير الهندسي للطويلة والعمدة)

4. إذا كان: $|z_B - z_A| = |z_C - z_A| = |z_C - z_B|$ ؛

فإن المثلث ABC متقايس الأضلاع.

التعليل: لأن $AB = AC = BC$ (التفسير الهندسي للطويلة).

5. إذا كان: $|z_B - z_A| = |z_C - z_A|$ ؛

فإن المثلث ABC متساوي الساقين.

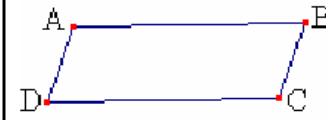
التعليل: لأن $AB = AC$ (التفسير الهندسي للطويلة).

ملاحظة:

يمكن التعرف على طبيعة مثلث دون اللجوء إلى الأعداد المركبة ، و ذلك- مثلا- بحساب أطوال أضلاعه ، فإن وجدناها متساوية فهو متقايس الأضلاع ، و إن تساوى منها اثنان فقط كان متساوي الساقين و تُستخدم نظرية فيثاغورس لمعرفة ما إذا كان قائما أيضا ، أما إذا اختلفت أطوال أضلاعه فيبقى لنا أن نستخدم نظرية فيثاغورس فلربما كان قائما.

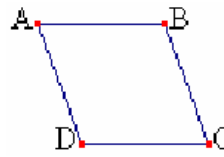
ك. طبيعة رباعي:

*متوازي الأضلاع:



لإثبات أن الرباعي ABCD متوازي أضلاع يكفي أن نثبت- مثلا- أن: $\overline{AB} = \overline{DC}$ أي أن: $|z_B - z_A| = |z_C - z_D|$

أو نثبت أن قطريه متناصفان أي: $\frac{z_A + z_C}{2} = \frac{z_B + z_D}{2}$



*المُعِين:

لإثبات أن الرباعي ABCD معين يكفي أن نثبت أنه متوازي أضلاع به ضلعان متعاقدان متقايسان أي

- مثلا- أن: $\overline{AB} = \overline{AD}$ و $\overline{AB} = \overline{DC}$

بمعنى: $|z_B - z_A| = |z_D - z_A|$ و $z_B - z_A = z_C - z_D$ أو نثبت أن قطريه متناصفان و متعامدان أي:

$\overline{BD} \perp \overline{AC}$ و $\frac{z_A + z_C}{2} = \frac{z_B + z_D}{2}$ [هذا التعماد يمكن إثباته

باستعمال الجداء السلمي أو الأعداد المركبة(انظر الصفحة 1)].

*المُسْتَطِيل:



لإثبات أن الرباعي ABCD مستطيل يكفي أن نثبت أنه متوازي أضلاع به زاوية قائمة أي:

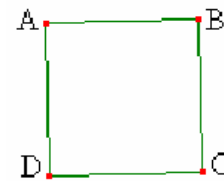
$$\overline{AB} \perp \overline{AD} \text{ و } z_B - z_A = z_C - z_D$$

[التعماد نثبتته باستخدام الجداء السلمي أو الأعداد المركبة].

- يمكن أيضا لإثبات أن الرباعي ABCD مستطيل أن نبين أن قطريه متناصفان و متقايسان أي:

$$|z_C - z_A| = |z_D - z_B| \text{ و } \frac{z_A + z_C}{2} = \frac{z_B + z_D}{2}$$

*المُرَبَّع:



لإثبات أن الرباعي ABCD مربع يكفي أن نثبت أنه معين به زاوية قائمة بمعنى آخر نبين أن:

$$\overline{AB} \perp \overline{AD} \text{ و } |z_B - z_A| = |z_D - z_A| \text{ و } z_B - z_A = z_C - z_D$$

أو نثبت أن قطريه متناصفان و متقايسان و متعامدان أي:

$$\overline{AB} \perp \overline{AD} \text{ و } |z_C - z_A| = |z_D - z_B| \text{ و } \frac{z_A + z_C}{2} = \frac{z_B + z_D}{2}$$

أو نثبت أن كل أضلاعه متقايسة و به زاوية قائمة... الخ.

ملاحظة:

كما أشرنا بالنسبة للمثلثات ، تبقى الخيارات أمامنا كثيرة للتعرف على طبيعة أي رباعي ، فمثلا لإثبات أن الرباعي ABCD معين كان يكفي أن نبين أن $AB = BC = CD = DA$ أي $|z_B - z_A| = |z_C - z_B| = |z_D - z_C| = |z_A - z_D|$

ك. مجموعات النقط:

I. A و B نقطتان متميزتان و M نقطة لاحقتهما حيث $M \neq A$ و $M \neq B$.

(1) مجموعة النقط M من المستوي بحيث يكون:

$$\frac{z_B - z}{z_A - z} \text{ عددا حقيقيا هي: } (AB) - \{A, B\}$$

(2) مجموعة النقط M من المستوي بحيث يكون:

$$\frac{z_B - z}{z_A - z} \text{ عددا حقيقيا موجبا هي: } (AB) - [AB]$$

(3) مجموعة النقط M من المستوي بحيث يكون:

$$\frac{z_B - z}{z_A - z} \text{ عددا حقيقيا سالبا هي: } [AB] - \{A, B\}$$

II. θ عدد حقيقي و A نقطة حيث $(\overline{OI}, \overline{OA}) = \theta + 2k\pi$

مجموعة النقط M من المستوي بحيث: $\arg(z) = \theta + 2k\pi$

هي: $\{O\} - \{OA\}$.

III. θ عدد حقيقي و A و B نقطتان متميزتان حيث:

$$(\overline{OI}, \overline{AB}) = \theta + 2k\pi$$

مجموعة النقط M حيث $\arg(z - z_A) = \theta + 2k\pi$

هي: $\{A\} - [AB]$.

IV. G نقطة من المستوي و k عدد حقيقي موجب تماما

مجموعة النقط M من المستوي التي تحقق $GM = k$

هي: الدائرة ذات المركز G و نصف القطر k.

V. G و H نقطتان متميزتان من المستوي.

(1) مجموعة النقط M من المستوي التي تحقق $MG = MH$ هي: محور القطعة [GH].

(2) مجموعة النقط M من المستوي حيث $\overline{MG} \cdot \overline{MH} = 0$ هي: الدائرة ذات القطر GH.

VI. G نقطة من المستوي و \overline{U} شعاع ثابت غير 0.

مجموعة النقط M من المستوي التي تحقق $\overline{MG} \cdot \overline{U} = 0$

هي: المستقيم الذي يشمل النقطة G و يعامد الشعاع \overline{U} .

ك. تحويل عبارتي (لايبنتز) الشعاعية و العددية:

ليكن G مرجح الجملة $\{(A, \alpha); (B, \beta); (C, \gamma)\}$ ، لدينا:

$$\alpha \overline{MA} + \beta \overline{MB} + \gamma \overline{MC} = (\alpha + \beta + \gamma) \overline{MG}$$

$$\alpha MA^2 + \beta MB^2 + \gamma MC^2 = (\alpha + \beta + \gamma) MG^2 + \alpha GA^2 + \beta GB^2 + \gamma GC^2$$

ملاحظة: في حالة مرجح أربع نقط أو أكثر، تُحوّل

العبارتان بطريقة مماثلة.