

مقدمة في تقاضيه : رايات ~~الدكتور~~ الدكتور الفاضل

دراسة الخصائص باستخدام أشكال التفاضل

الباب الأول المتجهات

### Vectors

هي فئة معرف عليها عملية ضرب وعملية جمع مثل Field: بصفتها ان مع  $\vec{a}$  الضرب تكون زمرة ابدالية

تعريف: الفضاء الاقليد  $R^3$  : هو فراغ (فضاء) موجه معرف على حقل الاعداد الحقيقية  $R$  ونرمزه بالرمز  $R^3$  (د  $R^3$ )

$$\dim: R^3 = 3 \text{ : بعد الفراغ}$$

$$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3) \in R^3$$

$$R^3 = \{ (a_1, a_2, a_3) : a_1, a_2, a_3 \in R \}$$

الموجه  $\vec{a}$  ينتمي الى  $R^3$

لكن المركبات تنتمي الى  $R$

1)  $\vec{a} + \vec{b} = \vec{c}$

تعريف: اساس الفضاء الموجه  $R^3$

(1) الارتباط الخطي (linear dependence):

$$\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n \in R^3$$

تكون مرتبطة خطيا اذا وجدت نوايت  $a_1, a_2, \dots, a_n \in R$

$$a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2 + \dots + a_n \vec{v}_n = \vec{0}$$

(2) الاستقلال الخطي (linearly independent)

المتجهات  $\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n \in R^3$  مستقلة خطيا

اذا وفيت نوايت  $a_1, a_2, \dots, a_n \in R$  كلها اصفار ومتحقق النظم

$$a_1 \vec{v}_1 + a_2 \vec{v}_2 + \dots + a_n \vec{v}_n = \vec{0}$$

الملاحظة: المتجهات  $\bar{a}$  و  $\bar{b}$  لهما نفس الاتجاه إذا كانا مرتبطين  
 نظرياً  $\bar{a} = k \bar{b}$  حيث  $k > 0$  (المتجهان ثابت في الافر)  
 $\bar{a} = k \bar{b}$  حيث  $k > 0$

أساس الفضاء (الفرغ) : لازم المتجهات تكون مستقلة  
 أساس  $R^3$  لابد ان يتوفر ثلاثي  $\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3$  مستقلة  
 (المتجهات  $\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3$  مستقلة فيما  
 المتجهات  $\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3$  تكون في الفراغ  
 يمكن كتابته أي متجهة في  $R^3$  على هيئة تركيبة من المتجهات  
 $\bar{v}_1, \bar{v}_2, \bar{v}_3$   
 البعد هو عدد عناصر الاساس

Ex

د (1, 0, 0) =  $\bar{e}_1$  و (0, 1, 0) =  $\bar{e}_2$  و (0, 0, 1) =  $\bar{e}_3$  ليكن  
 $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$  أساس  $R^3$  ويسمى بالاساس القانوني لـ  $R^3$

(1) هل  $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$  مستقلة

$\exists a_1, a_2, a_3 \in R$  s.t.

$$a_1 \bar{e}_1 + a_2 \bar{e}_2 + a_3 \bar{e}_3 = \bar{0}$$

$$a_1(1, 0, 0) + a_2(0, 1, 0) + a_3(0, 0, 1) = \bar{0}$$

$$(a_1, 0, 0) + (0, a_2, 0) + (0, 0, a_3) = \bar{0} = (0, 0, 0)$$

$$a_1 = 0, a_2 = 0, a_3 = 0$$

$$\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$$

مستقلة فيما

✗

(2) هل  $\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3$  قولة الفراغ

let  $(a, b, c) \in R^3$

$$(a, b, c) = a \bar{e}_1 + b \bar{e}_2 + c \bar{e}_3$$

$$a(1, 0, 0) + b(0, 1, 0) + c(0, 0, 1) = (a, b, c)$$

$\{ \bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3 \}$  اساس  $R^3$  بعدة 3

عدد المتجهات المستقلة فيما

baraka



\* 3 متجهات مستقلة فضائياً  $R^3$  تكون أساساً لـ  
 \* واي أساس يتكون لـ  $R^3$  3 متجهات لـ  $R^3$  يتكون من ثلاث متجهات مستقلة  
لو قال مرتبة غلط

\* لو 4 متجهات اواكثر تكون مرتبة فضائياً

الجزء الثاني في  $R^3$

$$\vec{a} = (a_1, a_2, a_3) \in R^3$$

$$\vec{b} = (b_1, b_2, b_3) \in R^3$$

$$\vec{a} + \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta$$

$$|\vec{a}|^2 = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$$

$$\cos 90^\circ = 0$$

متعامد عند  $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$   $(\cos 90^\circ = 0)$

تعريف

الأسقاط العمودي للجهة  $a$  على  $b$  يعرف العمودي  $\vec{a}$  على  $\vec{b}$

يرف بالعمودي

$$P_b(\vec{a}) = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{b}|}$$

تعريف: أب أساس  $\{\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3\}$  يسمى أساس متعامد إذا كان

كل متجهيت متعامدان

$$e_i \cdot e_j = \begin{cases} 1 & i=j \\ 0 & i \neq j \end{cases} = \delta_{ij}$$

تعريف: ليكن  $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\}$  و  $\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\}$  أساس لـ  $R^3$

ليكن

$$\vec{v}_j = \sum_{i=1}^3 a_{ij} \vec{u}_i$$

(كتب  $V$  بدلاً من  $U$ )  $(j=1,2,3)$

نقول أن  $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \vec{v}_3\}$  لا نفس الامتلاء مثل  $\{\vec{u}_1, \vec{u}_2, \vec{u}_3\}$

\* إذا كان  $\text{محدد المتغيرات} < 0$  (موجب)

baraka

$$|a_{ij}| > 0$$

# \* المنتج الاتجاهي

$$\vec{a}, \vec{b} \in \mathbb{R}^3$$

$$\vec{a} = a_1 \vec{e}_1 + a_2 \vec{e}_2 + a_3 \vec{e}_3 = (a_1, a_2, a_3)$$

$$\vec{b} = b_1 \vec{e}_1 + b_2 \vec{e}_2 + b_3 \vec{e}_3 = (b_1, b_2, b_3)$$

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix}$$

$$|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| |\vec{b}| \sin \theta$$

$$\vec{a} \times \vec{b} \neq \vec{b} \times \vec{a}$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a}$$

نظرية 1 لو حاصل الضرب الاتجاهي  $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$  فإن  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  متجهان متوازيان  
 فيكون  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  متجهان متوازيان

نظرية 2 إذا كان  $\vec{a} \times \vec{b} \neq \vec{0}$  فإن  $\vec{a}$  و  $\vec{b}$  متجهان متعامدان

$$\vec{a} \cdot \vec{a} = |\vec{a}|^2, \quad \vec{a} \times \vec{a} = \vec{0}$$