

استقامة متوجهين: $\vec{v}(x', y', z')$ و $\vec{u}(x, y, z)$

$$d_3 = \begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix} \text{ و } d_2 = \begin{vmatrix} x & x' \\ z & z' \end{vmatrix} \text{ و } d_1 = \begin{vmatrix} y & y' \\ z & z' \end{vmatrix}$$

نضع

$$\cdot d_1 = d_2 = d_3 = 0 \Leftrightarrow \vec{v} \text{ مستقيمتان}$$

$$(\cdot d_3 \neq 0 \text{ أو } d_2 \neq 0 \text{ أو } d_1 \neq 0) \Leftrightarrow \vec{u} \text{ و } \vec{v} \text{ غير مستقيمتان}$$

إحداثيات الجاء المتوجه: للمتوجهين $\vec{v}(x', y', z')$ و $\vec{u}(x, y, z)$

$$\vec{u} \wedge \vec{v} \left(\begin{vmatrix} y & z \\ y' & z' \end{vmatrix}, - \begin{vmatrix} x & z \\ x' & z' \end{vmatrix}, \begin{vmatrix} x & y \\ x' & y' \end{vmatrix} \right)$$

مسافة النقطة A عن المستقيم \mathcal{D} : $d(A, \mathcal{D}) = \frac{\|\overrightarrow{AB} \wedge \vec{u}\|}{\|\vec{u}\|}$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{v} \cdot \vec{u}$$

$$(\vec{u} + \vec{v}) \cdot \vec{w} = \vec{u} \cdot \vec{w} + \vec{v} \cdot \vec{w}$$

$$(k\vec{u}) \cdot \vec{v} = k(\vec{u} \cdot \vec{v})$$

$$\vec{u} \wedge \vec{v} = -\vec{v} \wedge \vec{u}$$

$$(\vec{u} + \vec{v}) \wedge \vec{w} = \vec{u} \wedge \vec{w} + \vec{v} \wedge \vec{w}$$

$$(k\vec{u}) \wedge \vec{v} = k(\vec{u} \wedge \vec{v})$$

$$[\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{o} \Leftrightarrow \vec{v} \text{ مستقيمتان}]$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = 0 \Leftrightarrow (\vec{u} \perp \vec{v} \text{ أو } \vec{u} = \vec{o} \text{ أو } \vec{v} = \vec{o})$$

$$\vec{u}(x, y, z); \vec{v}(x', y', z')$$

$$\vec{u} + \vec{v}(x+x', y+y', z+z')$$

$$k\vec{u}(kx, ky, kz)$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \|\vec{u}\| \times \|\vec{v}\| \times \cos(\vec{u}, \vec{v})$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = (x \times x') + (y \times y') + (z \times z')$$

$$\|\vec{u}\| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

$$AB = \|\overrightarrow{AB}\|$$

$$\overrightarrow{AB}(x_B - x_A, y_B - y_A, z_B - z_A)$$

$$AB = \sqrt{(x_B - x_A)^2 + (y_B - y_A)^2 + (z_B - z_A)^2}$$

مساحة مثلث: $S_{ABC} = \frac{1}{2} \|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC}\|$

مساحة متوازي أضلاع: $S_{ABCD} = \|\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC}\|$

$$\vec{n} \cdot \vec{n}' = 0 \Leftrightarrow \mathcal{P}(\vec{n}) \perp \mathcal{P}'(\vec{n}')$$

$$\vec{n} \wedge \vec{n}' = \vec{o} \Leftrightarrow \mathcal{P}(\vec{n}) // \mathcal{P}'(\vec{n}')$$

$$\vec{n} \wedge \vec{n}' \neq \vec{o} \Rightarrow \mathcal{P}(\vec{n}) \cap \mathcal{P}'(\vec{n}') = \mathcal{D}(\vec{n} \wedge \vec{n}')$$

تقاطع مستقيم (\mathcal{D}) و فلكة

- إذا كان $R > d(\Omega, (\mathcal{D}))$ فإن $d(\Omega, (\mathcal{D})) > R$

- إذا كان $R = d(\Omega, (\mathcal{D}))$ فإن $\mathcal{D} \cap (S) = \{H\}$

- إذا كان $R < d(\Omega, (\mathcal{D}))$ فإن $\mathcal{D} \cap (S) = \emptyset$

- إذا كان $R < d(\Omega, (\mathcal{D}))$ فإن $d(\Omega, (\mathcal{D})) < R$

- إذا كان $R < d(\Omega, (\mathcal{D}))$ فإن $d(\Omega, (\mathcal{D})) < R$

- إذا كان $R < d(\Omega, (\mathcal{D}))$ فإن $d(\Omega, (\mathcal{D})) < R$

محددة ثلاثة متوجهات: $\vec{w}(x'', y'', z'')$ و $\vec{v}(x', y', z')$ و $\vec{u}(x, y, z)$

$$\cdot \det(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) = \begin{vmatrix} x & x' & x'' \\ y & y' & y'' \\ z & z' & z'' \end{vmatrix} = x \begin{vmatrix} y' & y'' \\ z' & z'' \end{vmatrix} - y \begin{vmatrix} x' & x'' \\ z' & z'' \end{vmatrix} + z \begin{vmatrix} x' & x'' \\ y' & y'' \end{vmatrix}$$

$$\cdot \det(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) = 0 \Leftrightarrow \vec{u} \wedge \vec{v} \text{ مستوائية}$$

$$\cdot \det(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) \neq 0 \Leftrightarrow \vec{u} \wedge \vec{v} \text{ غير مستوائية}$$

مسافة النقطة A عن المستوى \mathcal{P} : $ax + by + cz + d = 0$ عن المستوى $A(x_A, y_A, z_A)$ هي:

$$\cdot d(A, \mathcal{P}) = \frac{|ax_A + by_A + cz_A + d|}{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2}} = \frac{|\overrightarrow{AE} \cdot \vec{n}|}{\|\vec{n}\|}$$

حيث E نقطة من \mathcal{P} و \vec{n} متوجه منظمية عليه

رجل أمير: ليكن $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ معلم في الفضاء.

رجل أمير هو رجل خيالي يقف على O متلئ على (O, \vec{k}) و ينظر إلى (O, \vec{i}) .

نقول إن $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ مباشر إذا كان (O, \vec{j}) على يسار رجل أمير.

نقول إن $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ غير مباشر إذا لم يكن (O, \vec{j}) على يسار رجل أمير.

متوجهة منظمية على مستوى: $\vec{n}(a, b, c)$ المتوجهة (\mathcal{P}) : $ax + by + cz + d = 0$ منظمية عليه.

مستوى معرف ببنقطة و متوجهة منظمية عليه: $\cdot \overrightarrow{AM} \cdot \vec{n} = 0 \Leftrightarrow M(x, y, z) \in \mathcal{P}(A, \vec{n})$

مستوى معرف ببنقطة و متوجهين غير مستقيمتين: $\det(\overrightarrow{AM}, \vec{u}, \vec{v}) = 0 \Leftrightarrow M(x, y, z) \in \mathcal{P}(A, \vec{u}, \vec{v})$

مستوى معرف بثلاث نقط غير مستقيمية: $\cdot \det(\overrightarrow{AM}, \overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC}) = 0 \Leftrightarrow M \in (ABC)$

مستوى معرف بثلاث نقط غير مستقيمية: $\overrightarrow{AM} \cdot (\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AC}) = 0 \Leftrightarrow M \in (ABC)$

فلكة معرفة بالمركز و الشعاع: $(x - x_\Omega)^2 + (y - y_\Omega)^2 + (z - z_\Omega)^2 = R^2 \Leftrightarrow M(x, y, z) \in S(\Omega, R)$

فلكة معرفة بأحد أقطارها: $\overrightarrow{AM} \cdot \overrightarrow{BM} = 0 \Leftrightarrow M(x, y, z) \in S([AB])$

المماس لفلكة في نقطة: $\overrightarrow{A\Omega} \cdot \overrightarrow{AM} = 0 \Leftrightarrow M(x, y, z) \in (T)$ حيث Ω مركز الفلكة و A نقطة التماس

مجموعة النقط: $a^2 + b^2 + c^2 - 4d \geq 0 \Leftrightarrow x^2 + y^2 + z^2 + ax + by + cz + d = 0$ معادلة فلكة

$$\cdot R = \frac{\sqrt{a^2 + b^2 + c^2 - 4d}}{2} \text{ و الشعاع}$$

$$(\vec{u} \perp \vec{w} \text{ و } \vec{u} \perp \vec{v}) \Leftrightarrow \mathcal{D}(\vec{u}) \perp \mathcal{P}(\vec{v}, \vec{w})$$

$$\det(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}) = 0 \Leftrightarrow \mathcal{D}(\vec{u}) // \mathcal{P}(\vec{v}, \vec{w})$$

$$\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{o} \Leftrightarrow \mathcal{D}(\vec{u}) \perp \mathcal{P}(\vec{v})$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \vec{o} \Leftrightarrow \mathcal{D}(\vec{u}) // \mathcal{P}(\vec{v})$$

تقاطع مستوى (\mathcal{P}) و فلكة

تمثيل بارمتي للفلكة

$$\begin{cases} x = x_\Omega + R \sin \alpha \cos \theta \\ y = y_\Omega + R \sin \alpha \sin \theta \\ z = z_\Omega + R \cos \alpha \end{cases}; (\alpha, \theta) \in \mathbb{R}^2$$

تقاطع مستوى (\mathcal{P}) و فلكة

- إذا كان $R > d(\Omega, (\mathcal{P}))$ فإن $d(\Omega, (\mathcal{P})) > R$

- إذا كان $R = d(\Omega, (\mathcal{P}))$ فإن $\mathcal{D} \cap (S) = \{H\}$

- إذا كان $R < d(\Omega, (\mathcal{P}))$ فإن $\mathcal{D} \cap (S) = \emptyset$

- إذا كان $R < d(\Omega, (\mathcal{P}))$ فإن $d(\Omega, (\mathcal{P})) < R$

- إذا كان $R < d(\Omega, (\mathcal{P}))$ فإن $d(\Omega, (\mathcal{P})) < R$

- إذا كان $R < d(\Omega, (\mathcal{P}))$ فإن $d(\Omega, (\mathcal{P})) < R$