

## \* الأعداد المركبة \*

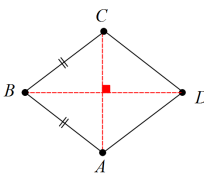
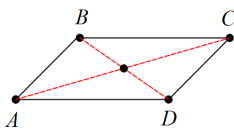
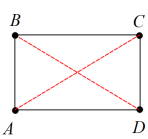
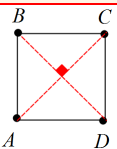
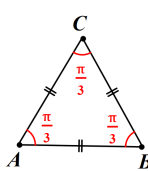
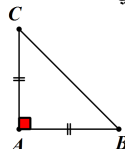
### ① الشكل الجبري ، الشكل المثلثي و الشكل الأسّي لعدد مركب غير معدوم

الشكل الأسّي	الشكل المثلثي	الشكل الجبري
$z = r e^{i\theta}$ $e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta$ ترميز أولر: $\Rightarrow$ $\sin \theta = \frac{y}{r}$ و $\cos \theta = \frac{x}{r}$	$z = r(\cos \theta + i \sin \theta)$ $r =  z  = \sqrt{x^2 + y^2}$ : طولية $z$ $\Rightarrow$ $\arg(z) = \theta + 2k\pi$ : عمدة $z$ مع $k \in \mathbb{Z}$	$i^2 = -1$ مع $z = x + i y$ $x = \operatorname{Re}(z)$ : الجزء الحقيقي $\Rightarrow$ $y = \operatorname{Im}(z)$ : الجزء التخيلي $\Rightarrow$ $\bar{z} = x - i y$ : مرافق $z$ $\Rightarrow$
خواصه	خواصه	خواصه
$-e^{i\theta} = e^{i(\theta+\pi)}$ ① $z \cdot z' = r \cdot r' e^{i(\theta+\theta')}$ ② $\frac{z}{z'} = \frac{r}{r'} e^{i(\theta-\theta')}$ ③ $\frac{1}{z} = \frac{1}{r} e^{-i\theta}$ ④ $\bar{z} = r e^{-i\theta}$ ⑤ $z^n = r^n e^{in\theta}$ ⑥	$\arg(z \cdot z') = \arg(z) + \arg(z')$ ① $\arg\left(\frac{z}{z'}\right) = \arg(z) - \arg(z')$ ② $\arg\left(\frac{1}{z}\right) = -\arg(z)$ ③ $\arg(\bar{z}) = -\arg(z)$ ④ $n \in \mathbb{Z}$ مع $\arg(z^n) = n \arg(z)$ ⑤	$z = 0$ إذا كان $x = 0$ و $y = 0$ ① $z = z'$ إذا كان $x = x'$ و $y = y'$ ② $z' = x' + i y'$ مع $\Rightarrow$ $z = \bar{z}$ حقيقي إذا كان ③ $z = -\bar{z}$ تخيلي صرف إذا كان ④ $z \times \bar{z} = x^2 + y^2$ ⑤ $z \times \bar{z} =  z ^2$ ، $ z  =  \bar{z} $ ⑥

### ② توظيف الطويلة و العمدة في الهندسة

العبارة المركبة	التفسير الهندسي
$AB =  z_B - z_A $	المسافة بين النقطتين $A$ و $B$
$\overline{z_{AB}} = z_B - z_A$	الشعاع $\overline{AB}$
$z_I = \frac{z_A + z_B}{2}$	$I$ منتصف القطعة $[AB]$
$z_G = \frac{z_A + z_B + z_C}{3}$	$G$ مركز ثقل المثلث $ABC$
$z_G = \frac{\alpha z_A + \beta z_B + \lambda z_C}{\alpha + \beta + \lambda}$	$G$ مرجح الجملة $\{(A; \alpha), (B; \beta), (C; \lambda)\}$
$\frac{z_B - z_A}{z_C - z_A}$ عدداً حقيقياً	$A$ ، $B$ و $C$ على استقامة $(\overline{AB} // \overline{AC})$
$\frac{z_B - z_A}{z_C - z_A}$ عدداً تخيلياً صرفاً	الشعاعان $\overline{AB}$ و $\overline{AC}$ متعامدان
$\arg(z_B - z_A)$	قيس بالرديان للزاوية الموجهة $(\overline{OI}; \overline{AB})$
$\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right)$	قيس بالرديان للزاوية الموجهة $(\overline{AB}; \overline{AC})$

### ③ متوازي الأضلاع ، المعين ، المربع ، المستطيل والمثلثات

المعين	متوازي الأضلاع
<p><math>ABCD</math> معين يعني أحد الشرطين :</p> <p>① <math>\overline{AB} = \overline{DC}</math> أي: <math>z_B - z_A = z_C - z_D</math></p> <p>و <math>AB = AD</math> أي: <math> z_B - z_A  =  z_D - z_A </math></p> <p>② القطران متناصفان ومتعامدان أي :</p> <p><math>\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_D - z_B}\right) = \pm \frac{\pi}{2}</math> و <math>\frac{z_A + z_C}{2} = \frac{z_B + z_D}{2}</math></p> 	<p><math>ABCD</math> متوازي أضلاع يعني أحد الشرطين :</p> <p>① <math>\overline{AB} = \overline{DC}</math> أي: <math>z_B - z_A = z_C - z_D</math></p> <p>② القطران متناصفان أي: <math>\frac{z_A + z_C}{2} = \frac{z_B + z_D}{2}</math></p> 
المستطيل	المربع
<p><math>ABCD</math> مستطيل يعني أحد الشرطين :</p> <p>① <math>\overline{AB} = \overline{DC}</math> أي: <math>z_B - z_A = z_C - z_D</math></p> <p>و <math>(\overline{AB}; \overline{AD}) = \pm \frac{\pi}{2}</math> أي: <math>\arg\left(\frac{z_D - z_A}{z_B - z_A}\right) = \pm \frac{\pi}{2}</math></p> <p>② القطران متناصفان ومتساويان أي:</p> <p><math> z_A - z_C  =  z_B - z_D </math> و <math>\frac{z_A + z_C}{2} = \frac{z_B + z_D}{2}</math></p> 	<p><math>ABCD</math> مربع يعني أحد الشرطين :</p> <p>① <math>\overline{AB} = \overline{DC}</math> أي: <math>z_B - z_A = z_C - z_D</math></p> <p>و <math>AB = AD</math> أي: <math> z_B - z_A  =  z_D - z_A </math></p> <p>و <math>(\overline{AB}; \overline{AD}) = \pm \frac{\pi}{2}</math> أي: <math>\arg\left(\frac{z_D - z_A}{z_B - z_A}\right) = \pm \frac{\pi}{2}</math></p> <p>② القطران متناصفان ومتعامدان ومتساويان أي:</p> <p><math>\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_D - z_B}\right) = \pm \frac{\pi}{2}</math> و <math>\frac{z_A + z_C}{2} = \frac{z_B + z_D}{2}</math></p> <p>و <math> z_A - z_C  =  z_B - z_D </math></p> 
المثلث المتقايس الأضلاع	المثلث القائم والمتساوي الساقين
<p><math>ABC</math> مثلث متقايس الأضلاع يعني أحد الشرطين :</p> <p>① <math>\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right) = \pm \frac{\pi}{3}</math> و <math>\left \frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right  = 1</math></p> <p>② <math> z_A - z_B  =  z_A - z_C  =  z_B - z_C </math></p> 	<p><math>ABC</math> مثلث قائم في <math>A</math> ومتساوي الساقين يعني :</p> <p><math>\arg\left(\frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right) = \pm \frac{\pi}{2}</math> و <math>\left \frac{z_C - z_A}{z_B - z_A}\right  = 1</math></p> 

### ④ التحويلات النقطية في المستوي المركب

العبارة المركبة للتحويل $f$ هي: $z' = az + b$			
$a$ عدد مركب (غير حقيقي)		$a$ عدد حقيقي	
$ a  \neq 1$	$ a  = 1$	$a \neq 1$	$a = 1$
<p><math>f</math> تشابه مباشر نسبته <math>k =  a </math></p> <p>زاويته <math>\theta = \arg(a)</math></p> <p>مركزه النقطة <math>\Omega</math></p> <p>ذات اللاحقة <math>z_\Omega = \frac{b}{1-a}</math></p>	<p><math>f</math> دوران مركزه النقطة <math>\Omega</math></p> <p>ذات اللاحقة <math>z_\Omega = \frac{b}{1-a}</math></p> <p>زاويته <math>\theta = \arg(a)</math></p>	<p><math>f</math> تحاكي نسبته <math>k =  a </math></p> <p>مركزه النقطة <math>\Omega</math></p> <p>ذات اللاحقة <math>z_\Omega = \frac{b}{1-a}</math></p>	<p><math>f</math> انسحاب شعاعه <math>\vec{u}</math></p> <p>ذات اللاحقة <math>b</math> (<math>b \neq 0</math>)</p>
العبارة المختصر للتحويل $f$			
$z' - z_\omega = k e^{i\theta} (z - z_\omega)$	$z' - z_\omega = e^{i\theta} (z - z_\omega)$	$z' - z_\omega = k (z - z_\omega)$	$z' = z + b$