विषय-सूची

महत्वपूर्ण सूत्र		3–10	14.	क्रमचय एवं संचय		
	आधुनिक बीजगणित			(Permutations and Combinations)	74–77	
(Modern Algebra)				त्रिकोणमिति		
1	, ,			(Trigonometry)		
1.	समुच्चय सिद्धान्त, सम्बन्ध, प्रतिचित्रण	एव संख्या	1.	त्रिकोणमितीय सर्वसमिकाएँ		
	पद्धति (Set Theory, Relation, Mappi	ing and		(Trigonometrical Identities)	78–83	
	Number System)	11–15	2.	त्रिकोणमितीय समीकरण		
	• •			(Trigonometric Equations)	84–87	
	बीजगणित		3.	त्रिभुज की भुजाओं और कोणों में सम्बन	ध	
	(Algebra)			(Relation Between Sides and		
1.	करणी			Angles of a Triangle)	88–91	
	(Surds)	16–20	4.	त्रिभुज का निर्धारण		
2.	युगपत वर्गीय समीकरण			(Solution of Triangle)	92–96	
	(Simultaneous Quadratic Equations	s) 21–24	5.			
3.	समान्तर श्रेणी			(Properties of Triangle)	97–102	
	(Arithmetic Progression)	25–30	6.	ऊँचाई और दूरी		
4.	गुणोत्तर श्रेणी			(Heights and Distance)	103–110	
	(Geometric Progression)	31–36	7.	प्रतिलोम वृत्तीय फलन		
5.	हरात्मक श्रेणी			(Inverse Circular Functions)	111–116	
	(Harmonic Progression)	37–40	8.	सम्मिश्र संख्याएँ तथा डिमोयवर प्रमेय		
6.	विविध श्रेणियाँ			(Complex Number and		
	(Miscellaneous Series)	41–45		DeMoivre's Theorem)	117–122	
7.	द्विपद प्रमेय			निर्देशांक ज्यामिति		
	(Binomial Theorem)	46–51		(Co-ordinate Geometry)	1	
8.	लघुगणक		1		'	
	(Logarithm)	52-54	1.	(Straight Line)	123–126	
9.	चरघातांकी तथा लघुगणकीय श्रेणियाँ (Exponential and Logarithmic Series)		2.			
			2.	(Equations Representing	1147 (*1	
		55–59		Two Straight Lines)	127-132	
10.	सारणिक एवं आव्यूह		3.	वृत्त		
	(Determinants and Matrices)	60–63		(Circle)	133-142	
11.	प्रायिकता	64.67	4.	परवलय		
	(Probability)	64–67		(Parabola)	143–150	
12.	आंशिक भिन्न	60 5 0	5.	दीर्घवृत्त		
	(Partial Fractions)	68–70		(Ellipse)	151–159	
13.	समीकरण सिद्धान्त		6.	अतिपरवलय		
	(Theory of Equations)	71–73		(Hyperbola)	160-164	

	कैलकुलस		3.	गुरुत्वाधीन गति (Motion under Gravity)	254–262
	(Calculus)			•	234-202
1.	अवकलन (विभिन्न विधियाँ) तथा प्रथम सिद्धान्त से		4.	प्रक्षेप्य (Projectiles)	263–274
	अवकलन		-		203-214
	[Differentiation (different method	ls)	5.	गति के नियम	275 270
	and differentiation from first	165–173		(Laws of Motion)	275–279
•	principles]	103–173	6.	, ,	
2.	स्पर्श रेखाएँ और अभिलम्ब	174 170		(Impulse, Work, Power and Energy)	280–288
_	(Tangents and Normals)	174–179	7		200-200
3.	उच्चिष्ठ और निम्निष्ठ	100 105	7.	प्रत्यास्थ पिण्डों का संघट्ट	200 206
	(Maxima and Minima)	180–187	_	(Collision of Elastic Bodies)	289–296
4.	फलन और सीमाएँ	100 104	8.	गति नियमों का उपयोग (घिरनी)	
5.	(Function and Limits) प्रारम्भिक समाकलन, प्रतिस्थापन द्वारा	188–194		[Uses of Laws of Motion (Pulleys)]	297–303
	समाकलन			e-e e	
	(Elementary Integration,			स्थिति विज्ञान	
	Integration by Substitution)	195–200		(Statics)	
6.	खण्डशः समाकलन		1.	दो बलों का संयोजन और वियोजन	
	(Integration by Parts)	201–206		(Composition and Resolution of	
7.	समाकलन क्रमशः			Two Forces)	304–310
	(Integration Continued)	207–215	2.	एक कण पर लगे तीन बलों का सन्तुल	न
8.	निश्चित समाकलन			(Equilibrium of Three Forces Acting on a Particle)	311–319
	(Definite Integration)	216–221	2	· ·	311-319
9.	निश्चित समाकलन के सरल प्रयोग		3.	एक कण पर लगे तीन से अधिक	
	(Applications of Definite	222–225		बलों का सन्तुलन	
10.	Integral) अवकल समीकरण	222–223		(Equilibrium of more than Three Forces Acting on a Particle)	320–323
10.	(Differential Equation)	226–228	4.	_	020 020
		220-226	4.	(Parallel Forces)	324–329
	सदिश विश्लेषण		_		321 32)
	(Vector Analysis)		5.	आघूर्ण तथा बलयुग्म (Moments and Couples)	330–339
1.	स्थिति सदिश, सदिशों का योग, अन्तर एवं गुणन		_	_ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \	
	(Position Vector, Addition, Subtraction and Products of		6.	C. O	1
	Vectors)	229–236		(Equilibrium of Three Forces acting on by a Rigid Body)	340–353
	गति विज्ञान		7.	सन्तुलन के सामान्य प्रतिबन्ध	
				(General Conditions of	
1.	(Dynamics) वेग, त्वरण एवं ऋज़ुरेखीय गति			Equilibrium)	354–357
1.	(Velocity, Acceleration and		8.	गुरुत्व केन्द्र	
	Rectilinear Motion)	237-248		(Centre of Gravity)	358–371
2.	आपेक्षिक गति		9.	घर्षण	
	(Relative Motion)	249-253		(Friction)	372-379