



كلية العلوم

القسم : الفيزياء

السنة : الثانية

المادة : تحليل عقدي ومتجهي

المحاضرة : الثالثة / نظري / كتابة

{{ مكتبة A to Z }}

مكتبة A to Z : Facebook Group

كلية العلوم ، كلية الصيدلة ، الهندسة التقنية

يمكنكم طلب المحاضرات برسالة نصية (SMS) أو عبر (What's app-Telegram) على الرقم 0931497960

2025

٤

الدكتور :

المحاضرة:

رقم 3



التاريخ: 24 110 12024

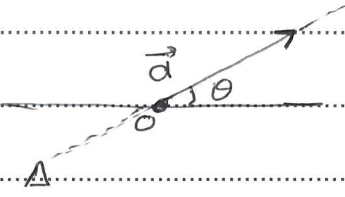
A to Z Library for university services

القسم: فزياء

السنة: الثانية

المادة: تحليل متجهي

يصف المتجه هو قطعة مستقيمة فوهه ليقين في أربع عناصر:



(1) مبدأ متجه

(2) جهة المتجه

(3) الطول / الاتجاه / النظم

(4) المحل المتجه (المحور المحل للمتجه)

مثال: متجه $\vec{a} = \vec{OB}$

نقطه مبدأ: O

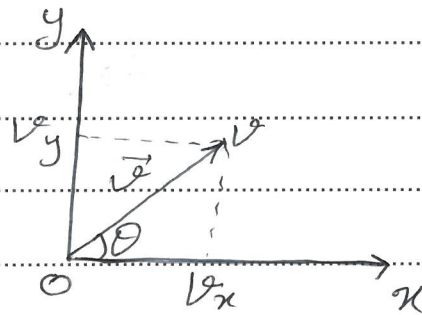
النهاية: B والاتجاه من O إلى B

الطول: OB أو $|\vec{OB}|$

محل المتجه هو A المحور المحل لـ \vec{OB}

ميل المتجه هو $\tan \theta$

كامل المتجه:



مستقطب على Ox هو v_x

مستقطب على Oy هو v_y

الزاوية بين الشعاع \vec{OA} والمحور Ox هي θ حيث أن محل المتجه

ليقين عمودية الزاوية مع المحور Ox ، Oy و 1

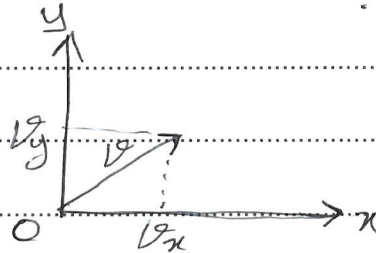
$$v_x = |\vec{OA}| \cdot \cos \theta = v \cos \theta$$

$$V_y = |\vec{V}| \sin \theta = V \sin \theta$$

$$V = |\vec{V}| = \sqrt{V_x^2 + V_y^2}, \quad \theta = \arctan \frac{V_y}{V_x}$$

$$|\vec{u}| = 15 \text{ m}$$

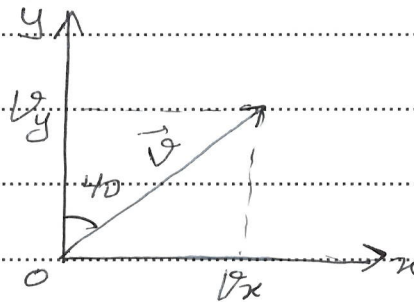
$$\theta_r = 30^\circ$$



أوجد المقادير \vec{u} حيث

$$V_x = 15 \cos 30 = 12.99$$

$$V_y = 15 \sin 30 = 7.5$$



$$|\vec{V}| = 20$$

$$V_y = |\vec{V}| \cos \theta = 20 \cos 40 = 15.32$$

$$V_x = |\vec{V}| \sin \theta = 20 \sin 40 = 12.86$$

$$\vec{V} = V_x \vec{i} + V_y \vec{j}$$

المسار القليل المسافة :

ليكن لدينا النقطة $M(x, y)$ في Oxy

نقطتي الواردة للمحور Ox ، \vec{OM} الوارد للمحور Oy عند N

المسار القليل للمحور $\vec{OM} = \vec{ON} = x\vec{i} + y\vec{j}$ ، $\vec{OM} = \vec{OM}$

جميع المتجهات وطولها :
إذا كانت لدينا المتجهات \vec{a} , \vec{b} , الزاوية بينهما θ الزاوية بين المتجهين التالية

[1] المتجهات المتوازنة :

المتجه \vec{a} ($\theta = 0$)

المتجه \vec{b} $\vec{r} = \vec{a} + \vec{b}$

$$r = a + b$$

[2] متعاكسان $\theta = 180$

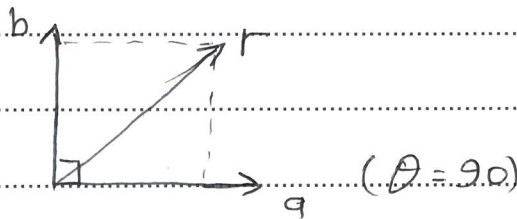
$$\vec{r} = \vec{a} + \vec{b}$$

$$r = a - b \quad \text{حيث } a > b$$

الجهة موجبة هي الأكبر

$$r = b - a \quad \text{حيث } b > a$$

[3] متعامدان متساويان



متجه \vec{a} و \vec{b} متعامدان ويكون ناتج الجمع هو قطر مثلث قائم الزاوية القائم

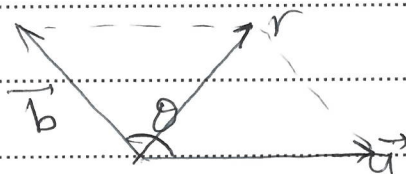
ب a, b والزاوية القائمة هي نقطة التقاطع بين a, b

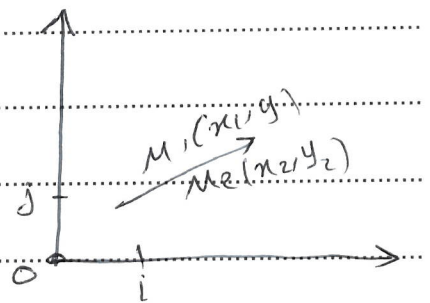
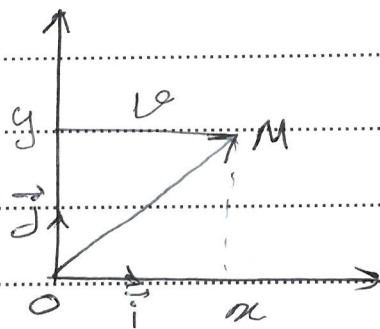
$$r = \sqrt{a^2 + b^2}$$

$$a = |\vec{a}| \quad b = |\vec{b}| \quad r = |\vec{r}|$$

[4] متعامدان غير متساويين

غير متعامدين بينهما





$$\vec{u} = \overrightarrow{M_1 M_2}$$

$$(x_2 - x_1)\vec{i} + (y_2 - y_1)\vec{j}$$

$$\overrightarrow{M_2 M_1} = -\overrightarrow{M_1 M_2}$$

والدالة $\overrightarrow{M_1 M_2}$ طولها المتجه $\overrightarrow{M_1 M_2}$ المعروف بالنقطتين:

$$M_1(1, 2), M_2(5, 1)$$

$$\vec{u} = \overrightarrow{M_1 M_2}$$

$$\overrightarrow{OM_1} = \vec{i} + 2\vec{j}$$

$$\overrightarrow{OM_2} = 5\vec{i} + \vec{j}$$

$$\overrightarrow{M_1 M_2} = 4\vec{i} - \vec{j} \Rightarrow |\overrightarrow{M_1 M_2}| = \sqrt{16 + 1} = \sqrt{17}$$

والدالة:

أولاً طول المتجه $\overrightarrow{M_1 M_2}$ المعروف بالنقطتين

$$M_1(1, 1, 1), M_2(5, 4, 2)$$

$$\overrightarrow{M_1 M_2} = (x_2 - x_1)\vec{i} + (y_2 - y_1)\vec{j} + (z_2 - z_1)\vec{k}$$

$$|\overrightarrow{M_1 M_2}| = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}$$

ضرب متجه لعدد:

$$\vec{u} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

ضرب العدد $a \in \mathbb{R}$

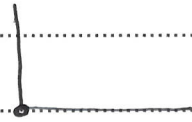
$$a\vec{u} = ax\vec{i} + ay\vec{j} + az\vec{k}$$

الضرب لعدد:

العدد a عدد حقيقي، \vec{A} متجه

$$\vec{A} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

فإن $a\vec{A}$ هو متجه يتساوى a و \vec{A} إذا كان $a=0$



② $a > 0$ يتوازي a وله نفس اتجاه \vec{A} إذا كان

$$|a\vec{A}| = a|\vec{A}|$$

③ $a < 0$ يتوازي \vec{A} وله عكس اتجاه \vec{A} إذا كان

$$|a\vec{A}| = a|\vec{A}|$$

$$(ax, ay, az)$$

$$\vec{A} + \vec{B} = (x_A, y_A, z_A) + (x_B, y_B, z_B)$$

$$= (x_A + x_B, y_A + y_B, z_A + z_B)$$

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = (x_1, y_1, z_1) \cdot (x_2, y_2, z_2)$$

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = x_1x_2 + y_1y_2 + z_1z_2 = \vec{B} \cdot \vec{A}$$

$$\vec{A}^2 = x_1^2 + y_1^2 + z_1^2 = |\vec{A}|^2$$

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = |\vec{A}| |\vec{B}| \cos \theta$$

$$\theta = \arccos \frac{\vec{A} \cdot \vec{B}}{|\vec{A}| |\vec{B}|}$$

الضرب المتجهي

$$A = (1, 2, 3), \quad B = (0, -1, 1)$$

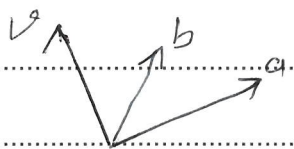
$$\vec{A} \cdot \vec{B} = 0 - 2 + 3 = 1$$

أو: $\cos \theta = \frac{1}{\sqrt{14}\sqrt{2}}$

$$|\vec{A}| = \sqrt{14}, \quad |\vec{B}| = \sqrt{2}$$

$$\theta = \arccos \frac{1}{\sqrt{14}\sqrt{2}}$$

لتحديد اتجاه السهم عند $\theta = \frac{\pi}{2}$ نستخدم القاعدة اليد اليمنى
 1 - إصبعك في اتجاه \vec{A} 2 - إصبعك في اتجاه \vec{B} 3 - إصبعك في اتجاه $\vec{A} \times \vec{B}$



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

$$\vec{a} \times \vec{b} = -(\vec{b} \times \vec{a})$$

ملاحظة:
 اتجاه المتجهين غير مهم

لتحديد اتجاه المتجه إذا تواجد أكثر من متجه

$$\vec{a} \wedge \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \end{vmatrix}$$

$$= \vec{i} \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix} - \vec{j} \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix} + \vec{k} \begin{vmatrix} x_1 & y_1 \\ x_2 & y_2 \end{vmatrix}$$



مكتبة
A to Z