



كلية العلوم

القسم : الرياضيات

السنة : الاولى

المادة : تحليل متجهات

المحاضرة : الخامسة / عملي

{{ 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

الدكتور :

المحاضرة:

الخامسة عشر



التاريخ: / /

A to Z Library for university services

القسم: الرياضيات

السنة: الأولى

المادة: تحليل متباين

السؤال الأول: ليكن المنحنى C المعطى بالتساوي الضمني:

$$f(x_1, x_2) = (x_2 - 2)^2 - (x_1 - 3)^2 = 0$$

ادرس النقطة $(3, 2)$.

الحل:

$$f(x_1) = -3(x_1 - 3)^2$$

$$f(x_2) = 2(x_2 - 2)$$

$(3, 2)$

$$(x_1 = 3, x_2 = 2)$$

$$f(3, 2) = 0$$

$C \ni (3, 2)$ نقطة

$$f_{x_1} x_1 = -6(x_1 - 3)$$

$$f_{x_2} x_2 = 2$$

$$f_{x_1} x_2 = 0$$

$$\Delta = f_{x_1} x_2^2 - f_{x_1} x_1 f_{x_2} x_2 = 0 - 2(-6(x_1 - 3))$$

$$= 12x_1 - 36$$

$$\Delta|_{(3, 2)} = 0$$

$(3, 2)$ نقطة تراخي

نوجد الميل من المعادلات

$$m^2 f_{x_2} x_2 + 2 f_{x_1} x_2 + f_{x_1} x_1 = 0$$

$$2m^2 + 0 + (-6(x_1 - 3))$$

نأخذ قيمته بجوار $x_1 = \frac{1}{4}$ وليكن x_2 بلنسبته

$$\left(x_2 - \frac{1}{8}\right)^2 = \frac{1}{44} > 0$$

$$\left(x_2 - \frac{1}{8}\right)^2 = \frac{1}{44} \Rightarrow x_2 = \frac{1}{8} + \frac{1}{16} = \frac{3}{16} > 0$$

$$x_2 = \frac{1}{8} - \frac{1}{16} = \frac{1}{16} > 0$$

(0,1,0) نقطة تراجم التوزيع الثاني
السؤال الثالث: عيّن نقطة التراجع للمنحنى الممثل بالمتجه

$$\vec{r}(t) = (t^3 + t^2)\vec{e}_1 + t^4\vec{e}_2$$

$$\vec{r}'(t) = (3t^2 + 2t)\vec{e}_1 + 4t^3\vec{e}_2$$

$$\left. \begin{array}{l} 3t^2 + 2t = 0 \\ 4t^3 = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow t = 0$$

(0,1,0) نقطة التراجع

$$\vec{r}''(t) = (6t + 2)\vec{e}_1 + 12t^2\vec{e}_2$$

$$\vec{r}''(0) = 2\vec{e}_1$$

$$\vec{r}'''(0) = 6\vec{e}_1 + 24t\vec{e}_2$$

$$\vec{r}'''(0) = 6\vec{e}_1$$

$$\vec{r}''(0) \wedge \vec{r}'''(0) = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 6t+2 & 12t^2 & 0 \\ 6 & 24t & 0 \end{vmatrix}$$

$$\vec{r}''(t) \wedge \vec{r}'''(t) = 0 = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 2 & 0 & 0 \\ 6 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

$$\vec{r}''''(t) = 24\vec{e}_2 \text{ و } \vec{r}''''(0) \neq 0$$

$$\vec{r}'(t) \wedge \vec{r}'''(t) = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 2 & 0 & 0 \\ 0 & 24 & 0 \end{vmatrix} = 48\vec{e}_3 \neq 0$$

تراجع نوع ثالث.
 الحالة الرابع: نوع نظام التراجع المنحني C الممثل بالتعبير:

$$\vec{r}(t) = (t - \sin t)\vec{e}_1 + (1 - \cos t)\vec{e}_2$$

$$\vec{r}'(t) = (1 - \cos t)\vec{e}_1 + \sin t\vec{e}_2$$

$$\vec{r}'(t) = 0 \Rightarrow \begin{cases} 1 - \cos t = 0 \\ \sin t = 0 \end{cases} \Rightarrow t = 0$$

(0,0) نقطة تراجع

$$\vec{r}''(t) = \sin t\vec{e}_1 + \cos t\vec{e}_2$$

$$\vec{r}''(0) = \vec{e}_2 \neq 0$$

$$\vec{r}'''(t) = \cos t\vec{e}_1 - \sin t\vec{e}_2$$

$$\vec{r}'''(0) = \vec{e}_1 \neq 0$$

$$\vec{r}''(t) \wedge \vec{r}'''(t) = \begin{vmatrix} \vec{e}_1 & \vec{e}_2 & \vec{e}_3 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{vmatrix} = -\vec{e}_3 \neq 0$$

S = 3 تراجع نوع اول

الحالة الخامسة: ليس لدينا المنحني C الممثل بالتعبير

$$\vec{r}(t) = 3 \cos t\vec{e}_1 + 3 \sin t\vec{e}_2 + 4t\vec{e}_3$$

(1) C ممثل بالتعبير الضمني مع الميل

(2) اوجد التام في فرينيه $(\vec{T}, \vec{N}, \vec{B})$

(3) اوجد طول القوس من C الممرد بالنقط المتوافقة $t=2$ و $t=2\pi$

(4) اوجد مساحات المستقيم الناظم للمنحني C في المنطقة المرافقة

$$T = \pi$$

①

$$S = \int_0^T |\vec{x}'(t)| dt$$

$$\vec{x}'(t) = -3 \sin t \vec{e}_1 + 3 \cos t \vec{e}_2 + 4 \vec{e}_3$$

$$|\vec{x}'(t)| = \sqrt{9 \sin^2 t + 9 \cos^2 t + 16} = 5$$

$$S = \int_0^T 5 dt = 5t \Rightarrow S = 5t \Rightarrow t = \frac{S}{5}$$

$$\vec{x}\left(\frac{S}{5}\right) = 3 \cos\left(\frac{S}{5}\right) \vec{e}_1 + 3 \sin\left(\frac{S}{5}\right) \vec{e}_2 + 4 \frac{S}{5} \vec{e}_3$$

$$\vec{x}'\left(\frac{S}{5}\right) = \frac{d\vec{x}}{ds} \Rightarrow \frac{d\vec{x}}{ds} = \frac{d\vec{x}}{dt} \cdot \frac{dt}{ds}$$

$$= -\frac{3}{5} \sin \frac{S}{5} \vec{e}_1 + \frac{3}{5} \cos \frac{S}{5} \vec{e}_2 + \frac{4}{5} \vec{e}_3$$

$$\left| \frac{d\vec{x}}{ds} \right| = \sqrt{\frac{9}{25} \sin^2 \frac{S}{5} + \frac{9}{25} \cos^2 \frac{S}{5} + \frac{16}{25}}$$

$$\left| \frac{d\vec{x}}{ds} \right| = \sqrt{\frac{9}{25} + \frac{16}{25}} = 1$$

مركبة التماس $\vec{T}$ و $\vec{N}$ و $\vec{K}$

$$\vec{T} = \frac{\vec{x}'}{|\vec{x}'|}, \quad \vec{N} = \frac{\vec{K}}{|\vec{K}|}, \quad \vec{K} = \frac{\vec{T}'}{|\vec{x}'|}$$

$$\vec{T} = \frac{\vec{x}'}{|\vec{x}'|} = \frac{1}{5} (-3 \sin t \vec{e}_1 + 3 \cos t \vec{e}_2 + 4 \vec{e}_3)$$

$$= -\frac{3}{5} \sin T \vec{e}_1 + \frac{3}{5} \cos T \vec{e}_2 + \frac{4}{5} \vec{e}_3$$

$$\vec{N} = \frac{\vec{K}}{|\vec{K}|} ; \vec{K} = \vec{T}'$$

$$\vec{T}' = -\frac{3}{5} \cos T \vec{e}_1 - \frac{3}{5} \sin T \vec{e}_2$$

$$|\vec{K}| = \sqrt{\frac{9}{25}} = \frac{3}{5} \rightarrow \vec{N} = \frac{\vec{K}}{|\vec{K}|} = -\cos T \vec{e}_1 - \sin T \vec{e}_2$$

$$\vec{B} = \vec{T} \wedge \vec{N} = \begin{vmatrix} e_1 & e_2 & e_3 \\ -\frac{3}{5} \sin T & \frac{3}{5} \cos T & \frac{4}{5} \\ -\cos T & -\sin T & 0 \end{vmatrix} = \frac{4}{5} \sin T \vec{e}_1 + \frac{4}{5} \cos T \vec{e}_2$$

$$S = \int_1^2 |\vec{r}(t)| dt = \int_1^2 5 dt = [5T]_1^2 = 5$$

$$\vec{y} = \vec{r}(t_0) + \vec{N}(t_0) \times \rho$$



مكتبة
A to Z