



كلية العلوم

القسم : الفيزياء

السنة : الثانية

المادة : تحليل عقدي ومتجهي

المحاضرة : الثالثة /نظري/

{{ 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:

نظريه المتجهية



التاريخ: / /

A to Z Library for university services

القسم: الضرياء

السنة: الثانية

المادة: الجبر الخطي ومتجهي

المعادلة المتجهية

ليكن $X \subseteq \mathbb{R}$ مجموعة متصلة من $\mathbb{R}$ نقول أنه لدينا دالة متجهية
 $F = F(t)$ على X إذا وسمم مقام كل عدد متجه $t \in X$ وفق
علاقة محددة متجهياً وصيغياً:
 $\vec{v} = \vec{v}(t)$

الفرق بين الدالة السالبة والمتجهية

$$F(x) = w$$

↓ ↓
عدد عدد

$$F(x) = w$$

↓ ↓
عدد متجه

* نفرض لدينا $\vec{F}$ دالة متجهية معرفة على الفترة $[a, b]$ عن أجل
أي قيمة $t \in [a, b]$ فإن $\vec{F}(t)$ هو متجه يعين بدلالة مركباته

$$F_1(t), F_2(t), F_3(t)$$

$$\vec{F}(t) = F_1(t)\vec{i} + F_2(t)\vec{j} + F_3(t)\vec{k} \quad \text{①}$$

حيث F_1, F_2, F_3 هي دوال حقيقية (أسلية) كل متجه معرف على
المجال $[a, b]$

$$\vec{F}(t) = \frac{1}{t} \vec{i} + t \vec{j} + t^2 \vec{k}$$

مثال ١

$$F_1(t) = \frac{1}{t} \quad , \quad W_1 = \mathbb{R} \setminus \{0\}$$

$$F_2(t) = t \quad , \quad W_2 = \mathbb{R}$$

$$F_3(t) = t^2 \quad , \quad W_3 = \mathbb{R}$$

مجموعة تعريف الدالة المتجهة $\vec{F}$ هي تقاطع مجال تعريف:

$$W = W_1 \cap W_2 \cap W_3 = \mathbb{R} \setminus \{0\}$$

$$\vec{F}(t) = \cos t \vec{i} + \sin t \vec{j}$$

*

$$F_1(t) = \cos t \quad , \quad W_1 = [0, 2\pi]$$

$$F_2(t) = \sin t \quad , \quad W_2 = [0, 2\pi]$$

$$\vec{F} \text{ معرفة على } [0, 2\pi]$$

$$t \in [0, 2\pi]$$

تعريف ١ : نعتبر $F(t)$ دالة متجهة معرفة على $[a, b]$ و $f_1(t)$ و

$f_2(t)$ و $f_3(t)$ مركباتها عندئذٍ $t \in [a, b]$ فإن طول الدالة

$\vec{F}(t)$ وفق العلاقة:

$$|\vec{F}(t)| = \sqrt{f_1^2(t) + f_2^2(t) + f_3^2(t)} \quad (2)$$

$$P(t) = \cos t \vec{i} + \sin t \vec{j}$$

مثال ١:

$$F(t) = \sqrt{\cos^2 t + \sin^2 t} = \sqrt{1} = 1$$

العمليات على المجال المتجهية:

$$\vec{G}(t) = g_1(t) \vec{i} + g_2(t) \vec{j} + g_3(t) \vec{k} \quad \text{ليكن لدينا دالتين متجهيتين}$$

$$F(t) = f_1(t) \vec{i} + f_2(t) \vec{j} + f_3(t) \vec{k}$$

$$\underline{\underline{F}} = (f_1(t), f_2(t), f_3(t))$$

معرفتان على $[a, b]$ وليكن $h(t)$ دالة سلمية معرفة على $[a, b]$ عندئذ نعرفان:

$$\textcircled{1} (F \pm G)(t) = \vec{F}(t) \pm \vec{G}(t)$$

$$= (f_1(t) \pm g_1(t)) \vec{i} + (f_2(t) \pm g_2(t)) \vec{j} + (f_3(t) \pm g_3(t)) \vec{k}$$

النتيجة هو عبارة دالة متجهية

$$\textcircled{2} (\vec{G}, \vec{F})(t) = \vec{G}(t) \cdot \vec{F}(t)$$

$$= g_1(t) \cdot f_1(t) + g_2(t) \cdot f_2(t) + g_3(t) \cdot f_3(t)$$

النتيجة هو عبارة عن دالة سلمية

$$\textcircled{3} (h, \vec{F})(t) = h_1(t) \cdot f_1(t) \vec{i} + h_2(t) \cdot f_2(t) \vec{j} + h_3(t) \cdot f_3(t) \vec{k}$$

$\downarrow$
 دالة سلمية

النتيجة هو عبارة عن دالة متجهية

$$(4) \vec{F}(t) \wedge \vec{G}(t) = (\vec{F} \wedge \vec{G})(t)$$

$$\begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ f_1(t) & f_2(t) & f_3(t) \\ g_1(t) & g_2(t) & g_3(t) \end{vmatrix}$$

النتيجة دالة متجهة

* نفعل إن المجال H و G و F المتجهة على الفترة $[a, b]$ معينة
فقطاً إذا كان

$$\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t) \wedge \vec{H}(t) \neq 0$$

$$\text{أو } (\vec{F}(t), \vec{G}(t), \vec{H}(t)) \neq 0$$

نقول أن المجال $\vec{F}(t)$ يعبر المجال $\vec{G}(t)$ إذا كان

$$\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t) = 0 \quad \forall t \in [a, b]$$

$$\vec{F}(t) = t\vec{i} + (1-t)^2\vec{j} + \cos t \vec{k}$$

مثال: يعرف

$$\vec{G}(t) = \sin t \vec{i} + \ln t \vec{j} + t^2 \vec{k}$$

على المجال $t \in]0, +\infty[$

$$* (\vec{F}(t) + \vec{G}(t)) = (f_1(t) + g_1(t))\vec{i} + (f_2(t) + g_2(t))\vec{j} + (f_3(t) + g_3(t))\vec{k}$$

$$= (t + \sin t)\vec{i} + ((1-t)^2 + \ln t)\vec{j} + (\cos t + t^2)\vec{k}$$

$$* \vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t) = f_1(t)g_1(t) + f_2(t)g_2(t) + f_3(t)g_3(t)$$

$$= t \sin t + (1-t^2) \ln t + t^2 \cos t$$

$$\begin{aligned}
 * \vec{F}(t) \wedge \vec{G}(t) &= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ t & 1-t^2 & \cos t \\ \sin t & \ln t & t^2 \end{vmatrix} \\
 &= [(t^2 - t^4) - \ln t \cos t] \vec{i} - [t^3 - \cos t \sin t] \vec{j} \\
 &\quad + [t \ln t - (\sin t - \sin t \cdot t^2)] \vec{k}
 \end{aligned}$$

$$* |\vec{F}(t)| = \sqrt{(t^2) + (1-t^2) + \cos^2 t} = \sqrt{t^4 - t^2 + 1 + \cos^2 t}$$

$$|\vec{G}(t)| = \sqrt{\sin^2 t + \ln^2 t + t^4}$$

* أثبت أن الراسين المتجهين متعامدين.

$$\vec{F}(t) = a \cos t \vec{i} + a \sin t \vec{j}$$

$$\vec{G}(t) = b \cos t \vec{i} + b \sin t \vec{j}$$

معرفته على $t \in [0, 2\pi]$ ، $a \neq 0$ ، $b \neq 0$

$$\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t) = a \cos t \cdot b \cos t + a \sin t \cdot b \sin t$$

$$= (a \cdot b) \cos^2 t + (a \cdot b) \sin^2 t$$

$$= (a \cdot b) [\cos^2 t + \sin^2 t] = a \cdot b$$

غير متعامدين.

$$* \vec{H}(t) = b \sin t \vec{i} - b \cos t \vec{j}$$

$$(\vec{F} \cdot \vec{H})(t) = a \cdot b (\sin t \cos t - \sin t \cos t) = a \cdot b (0) = 0$$

$t \in [0, 2\pi]$ ← متعامدين في أي فترة

* زيادة استقر واستقامت الدوال المتجهة

$$\lim_{t \rightarrow t_0} \vec{F}(t) = \lim_{t \rightarrow t_0} f_1(t) \vec{i} + \lim_{t \rightarrow t_0} f_2(t) \vec{j} + \lim_{t \rightarrow t_0} f_3(t) \vec{k}$$

الناتج
المحصي

$$F(t) = (t, 1-t^2, \cos t) \quad \text{و } t > 0$$

$$\lim_{t \rightarrow 2} F(t) = \lim_{t \rightarrow 2} t \vec{i} + \lim_{t \rightarrow 2} (1-t^2) \vec{j} + \lim_{t \rightarrow 2} \cos t \vec{k}$$

$$= 2\vec{i} - 3\vec{j} + \cos 2 \vec{k}$$

$$\lim_{t \rightarrow 2\pi} F(t) = \lim_{t \rightarrow 2\pi} t \vec{i} + \lim_{t \rightarrow 2\pi} (1-t^2) \vec{j} + \lim_{t \rightarrow 2\pi} \cos t \vec{k}$$

$$= 2\pi \vec{i} + (1-4\pi) \vec{j} + 1 \vec{k}$$

ملاحظة: لنفرض $\vec{F}$ و $\vec{G}$ دالتين متجهيتين و h دالة عددية معرفة

معرفة على المجال $[a, b]$ وكان

$$\lim_{t \rightarrow t_0} F(t) = \vec{A}, \quad \lim_{t \rightarrow t_0} G(t) = \vec{B}$$

$$\lim_{t \rightarrow t_0} h(t) = m$$

فإن $\vec{A}$ و $\vec{B}$ متجهان ثابتان و m عدد حقيقي

$$a) \lim_{t \rightarrow t_0} [\vec{F}(t) + \vec{G}(t)] = \vec{A} + \vec{B}$$

$$b) \lim_{t \rightarrow t_0} [\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t)] = \vec{A} \cdot \vec{B}$$

$$c) \lim_{t \rightarrow t_0} [\vec{F}(t) \wedge \vec{G}(t)] = \vec{A} \wedge \vec{B}$$

$$d) \lim_{t \rightarrow t_0} [h(t) \cdot \vec{F}(t)] = m \cdot \vec{A}$$

$$\vec{F}(t) = (1-t, 6t^2, \frac{1}{t^2}) \quad , \quad \vec{G}(t) = (2t^2, \cos t, \frac{1}{t}) \quad \text{و } t_0 = 1$$

$$h(t) = \frac{1}{t^2}$$

$$t_0 = 1 \quad \lim_{t \rightarrow 1} \vec{F}(t) = \lim_{t \rightarrow 1} t \vec{i} + \lim_{t \rightarrow 1} (1-t) \vec{j} + \lim_{t \rightarrow 1} 6t^2 \vec{k}$$

$$\lim_{t \rightarrow 1} \vec{F}(t) = \vec{i} + 6\vec{k} = \vec{A}$$

$$\vec{B} = \lim_{t \rightarrow 1} \vec{G}(t) = (2, 1, 1)$$

$$m = \lim_{t \rightarrow 1} h(t) = 1$$

$$a) \lim_{t \rightarrow 1} [\vec{F}(t) + \vec{G}(t)] = (1, 0, 6) + (2, 1, 1)$$

$$= (3, 1, 7)$$

$$= 3\vec{i} + 1\vec{j} + 7\vec{k}$$

$$(b) \lim_{t \rightarrow 1} (\vec{F} \cdot \vec{G})(t) = \vec{A} \cdot \vec{B} = (1, 0, 6) \cdot (2, 1, 1) \\ = 2 + 0 + 6 = 8$$

الاستقرار لتكن F دالة متجهة معرفة على $X \subseteq \mathbb{R}$ نقول عن
الدالة المتجهة $\vec{F}$ أني مستقرة في النقطة $t_0 \in X$ إذا كانت
$$\lim_{t \rightarrow t_0} \vec{F}(t) = \vec{F}(t_0)$$

وإذا كانت الدالة مستقرة في كل نقطة من تقاطع X فإننا نقول أن
الدالة $\vec{F}$ مستقرة على كامل الفترة X

بعبارة أخرى أن الدالة المتجهة تكون مستقرة على مجال تعريفها إذا و
فقط إذا كانت حركيات مستقرة على ذلك المجال .

$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{F}(t + \Delta t) - \vec{F}(t)}{\Delta t} = \vec{F}'(t) \quad \text{الاشتقاق}$$

إذا كانت النواة السابقة موجودة ومحددة تكون الدالة قابلة
للاشتقاق ومشتق $\vec{F}'(t)$ أي إذا كانت المركبات f_1 و f_2 و
 f_3 قابلة للاشتقاق :

* لإيجاد مشتق الدالة المتجهة $\vec{F}(t)$:

$$\vec{F}'(t) = f_1'(t) \vec{i} + f_2'(t) \vec{j} + f_3'(t) \vec{k}$$

أي مركبات المشتق $\vec{F}'(t)$ هي $f_1'(t)$ و $f_2'(t)$ و $f_3'(t)$

ومشتقات الدوال f_1, f_2, f_3

مبرهنة بفرض $\vec{F}$ و $\vec{G}$ و $\vec{H}$ دوال متجهة قابلة للاشتقاق على $[a, b]$ و h دالة سلمية قابلة للاشتقاق على $[a, b]$

عندئذ:

$$(a) (\vec{F}(t) + \vec{G}(t))' = \vec{F}'(t) + \vec{G}'(t)$$

$$(b) [h(t) \cdot \vec{F}(t)]' = h'(t) \cdot \vec{F}(t) + h(t) \cdot \vec{F}'(t)$$

$$(c) [\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t)]' = \vec{F}'(t) \cdot \vec{G}(t) + \vec{F}(t) \cdot \vec{G}'(t)$$

$$(d) [\vec{F}(t) \wedge \vec{G}(t)]' = \vec{F}'(t) \wedge \vec{G}(t) + \vec{F}(t) \wedge \vec{G}'(t)$$

$$(e) [\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t) \cdot \vec{H}(t)]' = (\vec{F}'(t) \cdot \vec{G}(t) \cdot \vec{H}(t)) + (\vec{F}(t) \cdot \vec{G}'(t) \cdot \vec{H}(t)) + (\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t) \cdot \vec{H}'(t))$$

$$\underline{\text{أثبت}} (\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t) \wedge \vec{H}(t))' = \vec{F}'(t) \cdot \vec{G}(t) \wedge \vec{H}(t) + \vec{F}(t) \cdot \vec{G}'(t) \wedge \vec{H}(t) + \vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t) \wedge \vec{H}'(t)$$

نتيجة تكون $\vec{F}$ دالة متجهة قابلة للاشتقاق على $[a, b]$ إذا شرط

اللازم والكافي لتكون الدالة $\vec{F}$ ثابتة هو:

$$\vec{F}(t) \cdot \vec{F}'(t) = 0$$

$$\vec{F}(t) = \ln t \vec{i} + \cos t \vec{k}$$

مثال: بفرض:

$$\vec{G}(t) = t^2 \vec{j} + e^t \vec{k}$$

نجد $t > 0$ ، أوجد مشتق $\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t)$ بطريقتين

$$(\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t))' = \vec{F}'(t) \cdot \vec{G}(t) + \vec{F}(t) \cdot \vec{G}'(t)$$

الحل:

$$(\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t))' = \ln t (0) + t^2 (0) + e^t \cos t$$

$$\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t) = e^t \cos t$$

$$(\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t))' = (e^t \cos t)' = e^t \cos t - e^t \sin t$$

ط: $\vec{F}'(t) = \left(\frac{1}{t}, 0, -\sin t\right)$

$$\vec{G}'(t) = (0, 2t, e^t)$$

$$\vec{F}'(t) \cdot \vec{G}(t) = \left(\frac{1}{t}, 0, -\sin t\right) \cdot (0, t^2, e^t) = -e^t \sin t$$

$$\vec{F}(t) \cdot \vec{G}'(t) = (\ln t, 0, \cos t) \cdot (0, 2t, e^t) = e^t \cos t$$

$$(\vec{F}(t) \cdot \vec{G}(t))' = \vec{F}'(t) \cdot \vec{G}(t) + \vec{F}(t) \cdot \vec{G}'(t) = -e^t \sin t + e^t \cos t$$

$$\vec{F}(t) = \cos t \vec{i} + \sin t \vec{j}$$

$$t \in [0, 2\pi]$$

اُبتُ انْ اِذَا لَاقِيَهُ

$$\vec{F}'(t) = -\sin t \vec{i} + \cos t \vec{j}$$

$$\vec{F}(t) \cdot \vec{F}'(t) = (\cos t, \sin t) \cdot (-\sin t, \cos t)$$

$$= -\sin t \cos t + \sin t \cos t = 0$$

فَاللَّهُ فِى كُلِّ شَيْءٍ عَالِمٌ