

I. توجيه الفضاء – ثلاثي الأوجه – الأساس و المعلم الموجهان:

01. ثلاثي الأوجه : Trièdre

1. تعريف:

[OI] و [OJ] و [OK] ثلاثة أنصاف مستقيمت غير مستوائية من الفضاء تكون في هذا الترتيب (الترتيب مهم) ثلاثي أوجه يرمز له باختصار (OI,OJ,OK) أما أنصاف المستقيمت تسمى أحرفه. ([OI] حرف لثلاثي الأوجه).

02. رجل أمبير:

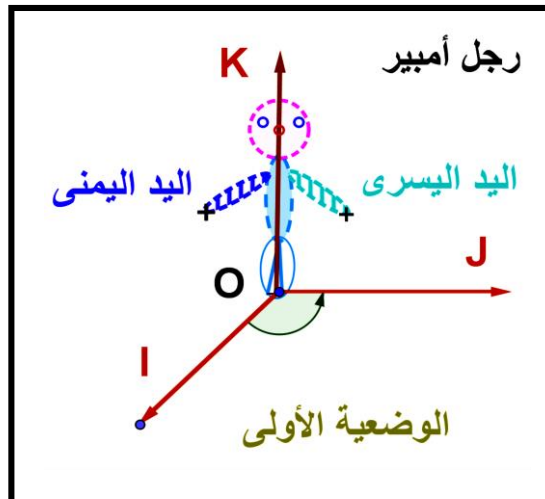
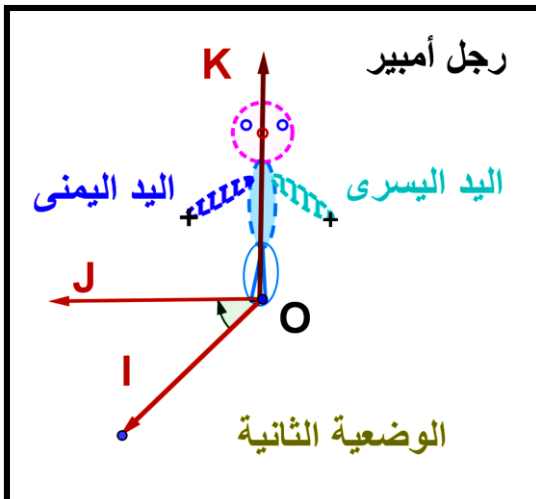
1. تقديم:

(OI,OJ,OK) ثلاثي أوجه ؛ نفترض شخص خيالي حيث : قدماه في النقطة O ومحمول على الحرف الثالث [OK].

/// وينظر إلى الحرف الأول [OI].

/// نهتم هل يده اليسرى توافق منحى الحرف الثاني [OJ].

/// هذا الشخص يسمى رجل أمبير Bonhomme d'Ampère هناك وضعيتين للحرف [OJ]. (أنظر الوضعية رقم 1 ثم رقم 2)



03. الأساس و المعلم الموجهان:

1. مفردات:

/// الوضعية التي يكون رجل أمبير محمول على الحرف [OK] و قدماه في O و ينظر إلى الحرف [OI] و الحرف [OJ] على يساره

نسمى ثلاثي الأوجه (OI,OJ,OK) مباشر أو موجب (هذه الوضعية التي تهمننا في هذا الدرس)

/// الوضع الآخر لثلاثي الأوجه (OI,OJ,OK) غير مباشر أو سالب

/// نضع في الفضاء معلم $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ نضع : $\vec{i} = \overline{OI}$ و $\vec{j} = \overline{OJ}$ و $\vec{k} = \overline{OK}$ إذن (\vec{i} و \vec{j} و \vec{k} غير مستوائية) المثلوث $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ أساس في الفضاء .

■ الأساس $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ مباشر إذا كان ثلاثي الأوجه (OI,OJ,OK) مباشر .

■ في هذه الحالة المعلم $(O, \vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ يسمى معلم مباشر و نقول أن الفضاء موجه توجيهها مباشرا (أو موجبا)

II. الجداء المتجهي لمتجهتين من الفضاء – تأويل منظمه:

01. تعريف هندسي للجداء المتجهي :

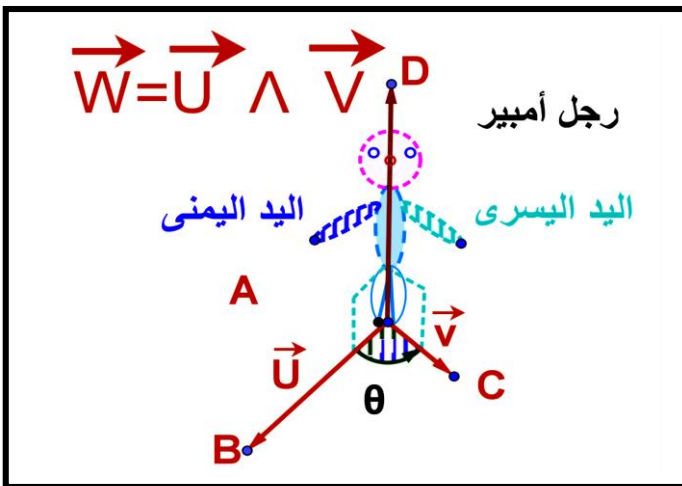


1. تعريف :

$\vec{u} = \overrightarrow{AB}$ و $\vec{v} = \overrightarrow{AC}$ متجهتين من الفضاء الموجه.
الجداء المتجهي للمتجهتين \vec{u} و \vec{v} في هذا الترتيب (أي الترتيب مهم) هو المتجهة $\vec{w} = \overrightarrow{AD}$ و التي نرمل لها ب: $\vec{w} = \vec{u} \wedge \vec{v}$ التي تحقق ما يلي.

- ▣ إذا كانت \vec{u} و \vec{v} مستقيمتين فإن: $\vec{w} = \vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{0}$.
- ▣ إذا كانت \vec{u} و \vec{v} غير مستقيمتين فإن: $\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{w}$ تحقق
- ▣ \vec{w} متعامد مع كل من \vec{u} و \vec{v} (أي $\vec{w} \perp \vec{u}$ و $\vec{w} \perp \vec{v}$)
- ▣ $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{w})$ أساس مباشر. ($\overrightarrow{AB}, \overrightarrow{AC}, \overrightarrow{AD}$) أساس مباشر أو ثلاثي أوجه مباشر.)
- ▣ حيث θ قياس للزاوية الهندسية BAC $\|\vec{w}\| = \|\vec{u} \wedge \vec{v}\| = \|\vec{u}\| \times \|\vec{v}\| \sin \theta$.

2. مثال 1 :



3. مثال 2 :

نضع : $\|\vec{u}\| = 2$ و $\|\vec{v}\| = 5$ و $(\vec{u}, \vec{v}) = \frac{\pi}{6}$ أحسب : $\|\vec{u} \wedge \vec{v}\|$.

4. مثال 3 :

نعتبر المكعب $ABCDEFGH$ حيث:

أ- $AB = 1$. أوجد: $\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD}$ ثم $\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{HG}$

ب- $AB = 2$. أوجد: $\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD}$ ثم $\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{HG}$

جواب:

أ- نجد :

$$\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD} = \vec{0} \quad (\text{لأنهما مستقيمتان}) \quad \overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{HG} = \vec{0}$$

ب- نجد :

$$\overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{AD} = 2 \times 2 \times \overrightarrow{AE} \quad (\text{لأنهما مستقيمتان}) \quad \overrightarrow{AB} \wedge \overrightarrow{HG} = \vec{0}$$

5. نتائج :

\vec{u} و \vec{v} متجهتين من الفضاء ، لدينا:

$$\vec{u} \wedge \vec{u} = \vec{0} \quad \vec{u} \wedge \vec{0} = \vec{0} \quad \vec{0} \wedge \vec{u} = \vec{0}$$

\vec{u} و \vec{v} غير منعدمتين و متعامدتين $(\vec{u} \perp \vec{v})$ المثلوث: $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{u} \wedge \vec{v})$ أساس متعامد مباشر.

\vec{u} و \vec{v} غير منعدمتين و متعامدتين $(\vec{u} \perp \vec{v})$ و $\|\vec{u}\| = \|\vec{v}\| = 1$ المثلوث: $(\vec{u}, \vec{v}, \vec{u} \wedge \vec{v})$ أساس متعامد منظم مباشر.

المستوى المار من النقطة A و الموجه بالمتجهتين الغير المستقيمتين \vec{u} و \vec{v} (أي $\mathcal{P}(A, \vec{u}, \vec{v})$) فإن المتجهة $\vec{u} \wedge \vec{v}$ منظمية

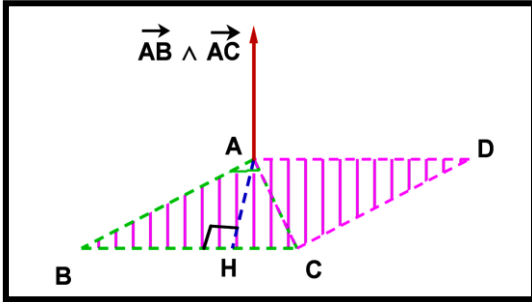
على المستوى \mathcal{P} ومنه: $(\mathcal{P}(A, \vec{u}, \vec{v}) = \mathcal{P}(A, \vec{n} = \vec{u} \wedge \vec{v}))$.

\vec{u} و \vec{v} متجهتان مستقيمتان من الفضاء يكافئ $\vec{u} \wedge \vec{v} = \vec{0}$.



تأويل منظم الجداء المتجهي لمتجهتين :

02



1. خاصية:

مساحة مثلث ABC هي $S_{ABC} = \frac{1}{2} \|\overline{AB} \wedge \overline{AC}\|$

مساحة متوازي الأضلاع هي: $S_{ABCD} = \|\overline{AB} \wedge \overline{AC}\|$

تخالفية وخطانية الجداء المتجهي في الفضاء:

03

1. خاصية:

\vec{u} و \vec{v} و \vec{w} ثلاث متجهات من الفضاء و k من \mathbb{R} لدينا:

التخالفية (Antisymétrie)

$$\vec{v} \wedge \vec{u} = -\vec{u} \wedge \vec{v}$$

خطانية: Bilinéarité

$$\begin{cases} \vec{u} \wedge (\vec{v} + \vec{w}) = \vec{u} \wedge \vec{v} + \vec{u} \wedge \vec{w} \\ (\vec{u} + \vec{v}) \wedge \vec{w} = \vec{u} \wedge \vec{w} + \vec{v} \wedge \vec{w} \\ (k\vec{u}) \wedge \vec{v} = \vec{u} \wedge (k\vec{v}) = k(\vec{u} \wedge \vec{v}) \end{cases}$$

III. إحدائيات الجداء المتجهي لمتجهتين بالنسبة لأساس م.م.م. مباشر.

1. خاصية:

الفضاء منسوب إلى أساس م. م. مباشر $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$. لتكن $\vec{u} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$ و $\vec{v} = x'\vec{i} + y'\vec{j} + z'\vec{k}$ متجهتين من الفضاء. لدينا:

$$\begin{aligned} \vec{u} \wedge \vec{v} &= (x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}) \wedge (x'\vec{i} + y'\vec{j} + z'\vec{k}) = \begin{vmatrix} y & y' \\ z & z' \end{vmatrix} \vec{i} - \begin{vmatrix} x & x' \\ z & z' \end{vmatrix} \vec{j} + \begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix} \vec{k} \\ &= \Delta_x \vec{i} - \Delta_y \vec{j} + \Delta_z \vec{k} \end{aligned}$$

2. مثال: تحقق بأن: $\vec{k} \wedge \vec{i} = \vec{j}$; $\vec{j} \wedge \vec{k} = \vec{i}$; $\vec{i} \wedge \vec{j} = \vec{k}$

IV. مسافة نقطة عن مستقيم في الفضاء:

1. خاصية:

$D(A, \vec{u})$ مستقيم المار من النقطة A من الفضاء و الموجه بمتجهة \vec{u} (غير منعدمة)، M نقطة من الفضاء؛ مسافة النقطة M

عن المستقيم $D(A, \vec{u})$ هي: $d(M; D(A, \vec{u})) = \frac{\|\overline{AM} \wedge \vec{u}\|}{\|\vec{u}\|}$



أحسب مسافة النقطة $M(1,3,0)$ عن المستقيم (D) حيث:

$$(D): \begin{cases} x = 2t \\ y = 3-t \\ z = -1+t \end{cases} ; t \in \mathbb{R} \quad \text{أ -}$$

$$(D): \frac{x+1}{3} = y = \frac{1-z}{2} \quad \text{ب -}$$

جواب:

$$\text{أ - } D(A(0,3,-1), \vec{u}(2,-1,1)) \quad \text{إذن } \|\vec{u}\| = \sqrt{6} \quad \text{و} \quad \overline{AM} \wedge \vec{u} = \begin{pmatrix} 1-0 \\ 3-3 \\ 0+1 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} = \vec{i} + \vec{j} - \vec{k} \quad \text{ومنه: } \|\overline{AM} \wedge \vec{u}\| = \sqrt{3}$$

$$\text{إذن: } d(M; D(A, \vec{u})) = \frac{\|\overline{AM} \wedge \vec{u}\|}{\|\vec{u}\|} = \frac{\sqrt{3}}{\sqrt{6}} = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

$$\text{ب - } D(A(-1,0,1), \vec{u}(3,1,-2)) \quad \text{إذن } \|\vec{u}\| = \sqrt{6} \quad \text{و} \quad \overline{AM} \wedge \vec{u} = \begin{pmatrix} 1+1 \\ 3-0 \\ 0-1 \end{pmatrix} \wedge \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} = -5\vec{i} + \vec{j} - 7\vec{k} \quad \text{إذن: } \|\overline{AM} \wedge \vec{u}\| = \sqrt{75}$$

$$\text{وبالتالي: } d(M; D(A, \vec{u})) = \frac{\|\overline{AM} \wedge \vec{u}\|}{\|\vec{u}\|} = \frac{\sqrt{75}}{\sqrt{14}} = \frac{\sqrt{1050}}{14}$$