

➤ المتغير العشوائي :

متغير عشوائي  $X$  هو دالة عددية معرفة على مجموعة مخارج  $E$  و مزودة باحتمال  $P$ .

$X$  يأخذ القيم  $X_1, X_2, \dots, X_n$  بالإحتمالات  $P_1, P_2, \dots, P_n$ .

➤ الأمل الرياضي للمتغير العشوائي :

$$E(X) = \sum_{i=1}^n X_i P(X_i)$$

➤ التباين :

$$Var(X) = \sum_{i=1}^n (E(X_i) - X_i)^2 P(X_i)$$

➤ الإنحراف المعياري :

$$\sigma(X) = \sqrt{Var(X)}$$

### الأعداد المركبة

■ نرمز إلى مجموعة الأعداد المركبة بـ  $C$ .

كل عدد مركب من  $C$  يكتب على الشكل :  $z = x + iy$  حيث  $x, y$  أعداد حقيقية.

$i$  : عدد تخيلي معرف بـ  $i^2 = -1$ .

$x$  : الجزء الحقيقي نرمز له بـ  $Re(z)$ .

$y$  : الجزء التخيلي نرمز له بـ  $Im(z)$ .

$z = x + iy$  هو الشكل الجبري لـ عدد مركب.

• حالات خاصة :

■  $z$  عدد مركب معدوم معناه  $Re(z) = 0$  و  $Im(z) = 0$ .

■  $z$  عدد مركب حقيقي معناه  $Im(z) = 0$ .

■  $z$  عدد مركب تخيلي صرف معناه  $Re(z) = 0$ .

➤ مرافق عدد مركب :

$$\bar{z} = x - iy \quad z = x + iy$$

■ إذا كان  $\bar{z} = z$  فإن  $z$  عدد مركب حقيقي.

■ إذا كان  $\bar{z} = -z$  فإن  $z$  عدد مركب تخيلي صرف.

$$z \times \bar{z} = Re^2(z) + Im^2(z) \quad z - \bar{z} = 2i Im(z) \quad z + \bar{z} = 2 Re(z)$$

➤ خواص المرافق:  
 $z$  و  $z'$  عددان مركبان .

$$\bar{\bar{z}} = z, \bar{z^n} = \bar{z}^n, \overline{\left(\frac{z}{z'}\right)} = \frac{\bar{z}}{\bar{z}'}, \overline{z \times z'} = \bar{z} \times \bar{z}', \overline{z + z'} = \bar{z} + \bar{z}'$$

➤ التفسير الهندسي لعدد مركب:

عدد مركب  $z = x + iy$  يسمى بلاحققة نقطة  $M$  و  $M(x; y)$  هي صورة العدد المركب  $z$ .

▪ إذا كانت لدينا نقطة  $A$  لاحتقتها  $z_A$  ونقطة  $B$  لاحتقتها  $z_B$  فإن الشعاع  $\overline{AB}$  لاحتقته  $z_B - z_A$ .

➤ طويلة وعمدة عدد مركب:

➤ طويلة عدد مركب:

في المستوي المركب  $(O; \vec{u}; \vec{v})$ .

نعتبر النقطة  $M(x; y)$  صورة العدد المركب  $z = x + iy$ .

$$\overrightarrow{OM} = x\vec{u} + y\vec{v}$$

• طويلة الشعاع  $OM$ :

هي  $\|\overrightarrow{OM}\| = \sqrt{x^2 + y^2}$  طول الشعاع  $OM$  الذي يرمز لها

بالرمز  $|z|$  ومنه  $|z| = \sqrt{\text{Re}^2(z) + \text{Im}^2(z)}$ .

$$z \times \bar{z} = |z|^2$$

• إذا كانت لدينا نقطة  $A$  لاحتقتها  $z_A$  ونقطة  $B$  لاحتقتها  $z_B$

التفسير الهندسي لـ  $|z_B - z_A|$  هو طويلة الشعاع  $\overline{AB}$ :  $\|\overline{AB}\| = |z_B - z_A|$

• عمدة عدد مركب:

الزاوية  $\theta = (\vec{u}; \overrightarrow{OM})$  هي عمدة العدد المركب  $z$  نرمز لها بالرمز  $\arg(z)$  ومنه  $\arg(z) = (\vec{u}; \overrightarrow{OM})$

$$\begin{cases} \cos \theta = \frac{x}{|z|} \\ \sin \theta = \frac{y}{|z|} \end{cases} \text{ حيث:}$$

❖ نعتبر نقطة  $A$  لاحتقتها  $z_A$  ونقطة  $B$  لاحتقتها  $z_B$  ونقطة  $C$  لاحتقتها  $z_C$ :

▪ التفسير الهندسي لـ  $\arg(z_B - z_A)$  هو قياس الزاوية الموجهة  $(\vec{u}; \overline{AB})$

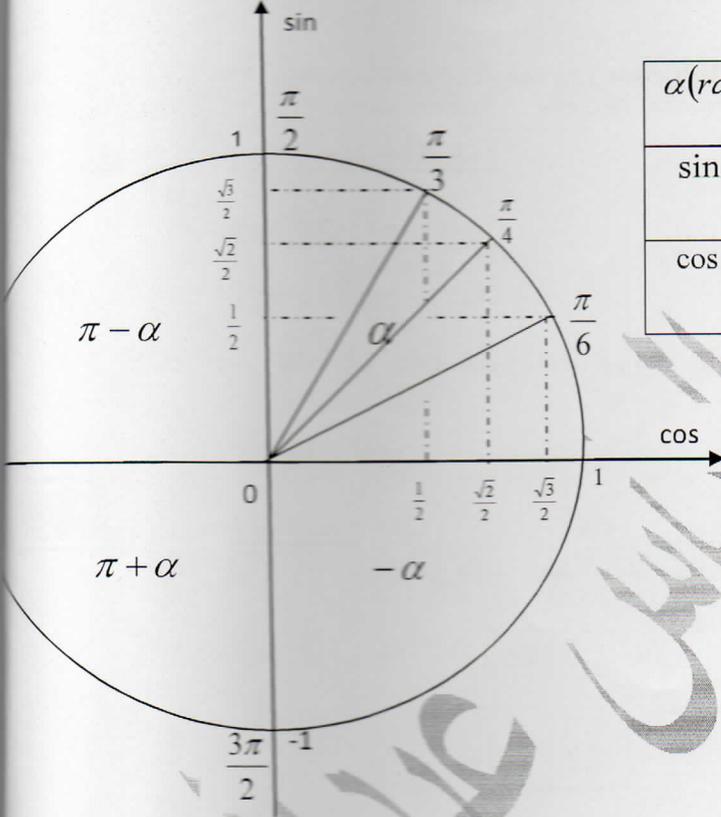
▪ التفسير الهندسي لـ  $\arg\left(\frac{z_B - z_A}{z_C - z_A}\right)$  هو قياس الزاوية الموجهة  $(\overline{AC}; \overline{AB})$ .

الشكل المثلثي لعدد مركب :  $z = |z|(\cos\theta + i \sin\theta)$

الشكل الأسّي لعدد مركب :  $z = |z|e^{i\theta}$

تذكير: ➤

• الدائرة المثلثية :



$\alpha(\text{rad})$	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\pi}{2}$
$\sin \alpha$	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1
$\cos \alpha$	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{\sqrt{2}}{2}$	$\frac{1}{2}$	0

حالات خاصة :

$$\begin{cases} z = ae^{i(0)} & a > 0 \\ \text{أو} & z = a ; a \in \mathbb{R}^* \\ z = -ae^{i(\pi)} & a < 0 \end{cases}$$

$$\begin{cases} z = ae^{i(\frac{\pi}{2})} & a > 0 \\ \text{أو} & z = ai ; a \in \mathbb{R}^* \\ z = -ae^{i(\frac{\pi}{2})} & a < 0 \end{cases}$$

➤ معادلات من الدرجة الثانية ذات معاملات حقيقية:

$az^2 + bz + c = 0$  مع  $a, b, c$  أعداد حقيقية حيث:  $a \neq 0$ .

نسمي مميز المعادلة العدد الحقيقي:  $\Delta = b^2 - 4ac$ .

■ في حالة  $\Delta > 0$  لدينا حلان حقيقيين متمايزان:  $z_1 = \frac{-b - \sqrt{\Delta}}{2a}$ ,  $z_2 = \frac{-b + \sqrt{\Delta}}{2a}$ .

■ في حالة  $\Delta = 0$  لدينا حل حقيقي مضاعف:  $z_1 = z_2 = \frac{-b}{2a}$ .

■ في حالة  $\Delta < 0$  لدينا حلان مركبان مترافقان:  $z_1 = \frac{-b - i\sqrt{-\Delta}}{2a}$ ,  $z_2 = \frac{-b + i\sqrt{-\Delta}}{2a}$ .

➤ المرجح:

نعتبر  $\alpha, \beta, \gamma$  أعداد حقيقية حيث:  $\alpha + \beta + \gamma \neq 0$ .

إذا كانت لدينا النقط  $A, B, C$  ذات اللواحق  $z_A, z_B, z_C$  على الترتيب فإن لاحقة

النقطة  $G$  مرجح الجملة  $\{(A; \alpha), (B; \beta), (C; \gamma)\}$  هي:

$$z_G = \frac{\alpha z_A + \beta z_B + \gamma z_C}{\alpha + \beta + \gamma}$$

➤ منتصف قطعة:

إذا كانت لدينا النقطتان  $A$  و  $B$  ذات اللواحق  $z_A$  و  $z_B$  على الترتيب

$$z_I = \frac{z_A + z_B}{2}$$

فإن لاحقة النقطة  $I$  منتصف القطعة  $[AB]$  هي:

➤ التوازي و التعامد:

نعتبر النقط  $A, B, C, D$  ذات اللواحق  $z_A, z_B, z_C, z_D$  على الترتيب

■ إذا كان  $\frac{z_B - z_A}{z_D - z_C}$  عدد حقيقي فإن الشعاعان  $\overrightarrow{AB}$  و  $\overrightarrow{CD}$  متوازيان.

■ إذا كان  $\frac{z_B - z_A}{z_C - z_A}$  عدد حقيقي فإن النقط  $A, B, C$  على إستقامة.

■ إذا كان  $\frac{z_B - z_A}{z_D - z_C}$  عدد تخيلي صرف فإن الشعاعان  $\overrightarrow{AB}$  و  $\overrightarrow{CD}$  متعامدان.

➤ النقط من نفس الدائرة:

نعتبر النقط  $A, B, C$  ذات اللواحق  $z_A, z_B, z_C$  على الترتيب

• إذا كان  $|z_A| = |z_B| = |z_C|$  فإن  $A, B, C$  تنتمي إلى نفس الدائرة التي مركزها  $O$  و نصف قطرها  $|z_A|$ .

• إذا كان  $ABC$  مثلث قائم فإن  $A, B, C$  تنتمي إلى نفس الدائرة التي قطرها وتر المثلث  $ABC$ .

• إذا كان  $ABC$  مثلث متقايس الأضلاع فإن  $A, B, C$  تنتمي إلى نفس الدائرة التي مركزها مركز ثقل المثلث  $ABC$ .

• إذا كان  $ABC$  مثلث كيسي فإن  $A, B, C$  تنتمي إلى نفس الدائرة التي مركزها نقطة تقاطع محاور المثلث  $ABC$ .

طبيعية مثلث: نعتبر النقط  $A, B, C$  ذات اللواحق  $z_A, z_B, z_C$ ، على الترتيب

$$\theta \in \mathbb{R} \text{ و } r \in \mathbb{R}_+^* \text{ مع } \begin{cases} \|\overline{AB}\| = r \|\overline{AC}\| \\ (\overline{AC}; \overline{AB}) = \theta \end{cases} \text{ حيث: } \frac{z_B - z_A}{z_C - z_A} = r e^{i\theta} \text{ معناه}$$

إذا كان $r = 1$ و $\theta = \pm \frac{\pi}{2}$ فإن المثلث $ABC$ قائم في $A$ و متساوي الساقين .
إذا كان $r \neq 1$ و $\theta = \pm \frac{\pi}{2}$ فإن المثلث $ABC$ قائم في $A$ .
إذا كان $r = 1$ و $\theta \neq \pm \frac{\pi}{2}$ و $\theta \neq \pm \frac{\pi}{3}$ فإن المثلث $ABC$ متساوي الساقين .
إذا كان $r = 1$ و $\theta = \pm \frac{\pi}{3}$ فإن المثلث $ABC$ متقايس الأضلاع .
إذا كان $r = \sqrt{2}$ و $\theta = \pm \frac{\pi}{4}$ فإن المثلث $ABC$ قائم في $C$ و متساوي الساقين .
إذا كان $r = \frac{\sqrt{2}}{2}$ و $\theta = \pm \frac{\pi}{4}$ فإن المثلث $ABC$ قائم في $B$ و متساوي الساقين .
إذا كان $r = 2$ و $\theta = \pm \frac{\pi}{3}$ فإن المثلث $ABC$ قائم في $C$ .
إذا كان $r = \frac{1}{2}$ و $\theta = \pm \frac{\pi}{3}$ فإن المثلث $ABC$ قائم في $B$ .
إذا كان $r = \frac{2\sqrt{3}}{3}$ و $\theta = \pm \frac{\pi}{6}$ فإن المثلث $ABC$ قائم في $C$ .
إذا كان $r = \frac{\sqrt{3}}{2}$ و $\theta = \pm \frac{\pi}{6}$ فإن المثلث $ABC$ قائم في $B$ .

طبيعية رباعي: نعتبر النقط  $A, B, C, D$  ذات اللواحق  $z_A, z_B, z_C, z_D$  على الترتيب

• متوازي الأضلاع:

➤ في متوازي الأضلاع القطران متناصفان .

$ABCD$  متوازي الأضلاع

$$\frac{z_A + z_C}{2} = \frac{z_B + z_D}{2}$$

• مستطيل:

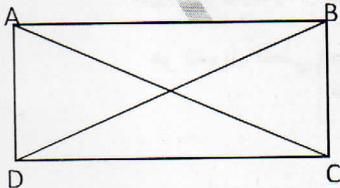
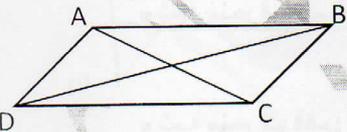
➤ في مستطيل القطران متساويان و متناصفان .

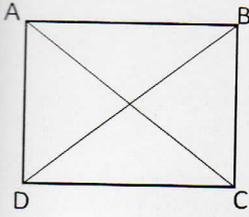
$ABCD$  مستطيل

$$\frac{z_A + z_C}{2} = \frac{z_B + z_D}{2} \text{ (القطران متناصفان)}$$

و

$$\frac{z_B - z_A}{z_C - z_A} = e^{i\theta}, \theta \neq \pm \frac{\pi}{2} \text{ (القطران متساويان غير متعامدان).}$$





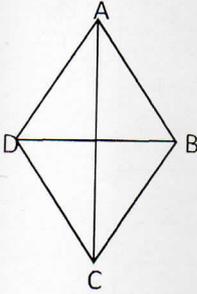
• **مربع:** في مربع القطران متساويان و متناصفان و متعامدان .

مربع ABCD

$$(القطران متناصفان) \frac{z_A + z_C}{2} = \frac{z_B + z_D}{2}$$

و

$$(القطران متعامدان و متساويان). \frac{z_C - z_A}{z_D - z_B} = e^{i\left(\pm\frac{\pi}{2}\right)}$$



• **معين:**

في معين القطران متناصفان و متعامدان .

معين ABCD

$$(القطران متناصفان) \frac{z_A + z_C}{2} = \frac{z_B + z_D}{2}$$

و

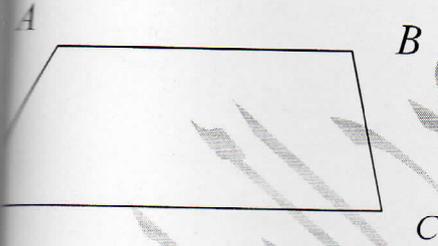
$$(القطران متعامدان غير متساويان). \frac{z_C - z_A}{z_D - z_B} = ke^{i\left(\pm\frac{\pi}{2}\right)}, k \in \mathbb{R}_+^* - \{1\}$$

• **شبه منحرف:**

شبه منحرف له فقط ضلعين متقابلين متوازيين (القطران غير متناصفان).

شبه منحرف ABCD

$$z_B - z_A = k(z_C - z_D), k \in \mathbb{R}_+^* - \{1\}$$



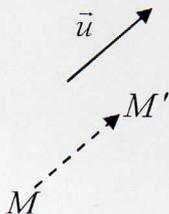
• **شبه منحرف متساوي الساقين:** هو شبه منحرف فيه الضلعان الغير المتوازيان متساويان في الطول.

• **شبه منحرف قائم:** هو شبه منحرف أحد ساقيه عمودي على القاعدتين.

• **التحويلات النقطية:**

➤ **الانسحاب:**

هو تحويل نقطي يحول النقطة M إلى النقطة M' بالعلاقة:  $\overrightarrow{MM'} = \vec{u}$  حيث  $\vec{u}$  هو شعاع الانسحاب مع  $\vec{u} \neq \vec{0}$ .



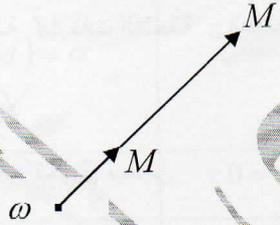
■ العبارة باستعمال الأعداد المركبة:

نعتبر  $M$  صورة  $z$  و  $M'$  صورة  $z'$  و  $\vec{u} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix}$  صورة  $b$ ، عبارة الانسحاب باستعمال الأعداد المركبة:

$$z' = z + b$$

➤ التحاكي:

هو تحويل نقطي يحول النقطة  $M$  إلى النقطة  $M'$  بالعلاقة:  $\overrightarrow{\omega M'} = k \overrightarrow{\omega M}$ ,  $k \in \mathbb{R}^* - \{1\}$  حيث  $k$  هو نسبة التحاكي و  $\omega$  مركز التحاكي.



■ العبارة باستعمال الأعداد المركبة:

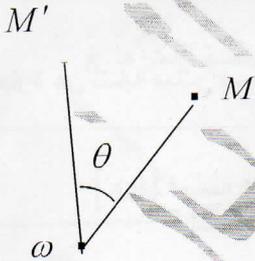
نعتبر  $M$  صورة  $z$  و  $M'$  صورة  $z'$  و  $\omega$  صورة  $z_0$ ، عبارة التحاكي باستعمال الأعداد المركبة:

$$z' = kz + (1 - k)z_0$$

➤ الدوران:

هو تحويل نقطي يحول النقطة  $M$  إلى النقطة  $M'$  بالعلاقة:

$$\begin{cases} \|\overrightarrow{\omega M'}\| = \|\overrightarrow{\omega M}\| \\ \left( \overrightarrow{\omega M}; \overrightarrow{\omega M'} \right) = \theta, \theta \in \mathbb{R} \end{cases}$$



حيث  $\theta$  هي زاوية الدوران و  $\omega$  مركز الدوران.

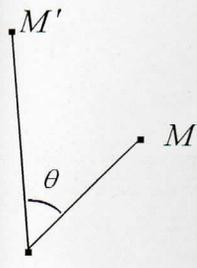
■ العبارة باستعمال الأعداد المركبة:

نعتبر  $M$  صورة  $z$  و  $M'$  صورة  $z'$  و  $\omega$  صورة  $z_0$ ، عبارة الدوران باستعمال الأعداد المركبة:

$$z' = e^{i\theta} z + (1 - e^{i\theta})z_0$$

هو تحويل نقطي يحول النقطة  $M$  إلى النقطة  $M'$  بالعلاقة :  
 $\left\| \overline{\omega M'} \right\| = k \left\| \overline{\omega M} \right\|, k \in \mathbb{R}_+^* - \{1\}$   
 $\left( \overline{\omega M}; \overline{\omega M'} \right) = \theta, \theta \in \mathbb{R}$

حيث  $\theta$  هي زاوية التشابه و  $\omega$  مركز التشابه و  $k$  هو نسبة التشابه.



➤ العبارة باستعمال الأعداد المركبة:

نعتبر  $M$  صورة  $z$  و  $M'$  صورة  $z'$  و صورة  $z_0$ ، عبارة التشابه المباشر

باستعمال الأعداد المركبة:

$$z' = ke^{i\theta}z + (1 - ke^{i\theta})z_0$$

• خلاصة:

نعتبر  $f$  التحويل النقطي الذي يرفق لكل نقطة  $M$  ذات اللاحقة  $z$  النقطة  $M'$  ذات اللاحقة  $z'$  و  $a$  و  $b$  عدنان مركبان حيث :  $z' = az + b$

عددان مركبان حيث :  $z' = az + b$

$b = 0$  عبارة عن تحويل مطابق

$b \neq 0$  عبارة عن انسحاب شعاعه  $\vec{u}$  صورة  $b$

1  
 $\mathbb{R}^* - \{1\}$

$f$  عبارة عن تحاكي نسبته  $a$  ومركزه  $\omega$  النقطة الصامدة

$\mathbb{C} - \{1\}$

$|a| = 1$  عبارة عن دوران زاويته  $\arg(a)$  ومركزه  $\omega$  النقطة الصامدة

$|a| \neq 1$  عبارة عن تشابه مباشر نسبته  $|a|$  وزاويته  $\arg(a)$  ومركزه  $\omega$  النقطة الصامدة

$$z_0 = \frac{b}{1-a}$$

• ملاحظة : بالنسبة ل  $\omega$  هي النقطة الصامدة ذات اللاحقة

➤ التركيب بين التحاكي و الدوران :

نعتبر  $h$  تحاكي نسبته  $k$  مع  $k \in \mathbb{R}^* - \{1\}$  ومركزه  $\omega$  ، دوران زاويته  $\theta$  مع  $\theta \in \mathbb{R}$  ومركزه  $\omega$

■ في حالة  $k > 0$  ،  $h \circ r$  أو  $r \circ h$  ، عبارة عن تشابه مباشر نسبته  $k$  وزاويته  $\theta$  ومركزه  $\omega$ .

■ في حالة  $k < 0$  ،  $h \circ r$  أو  $r \circ h$  ، عبارة عن تشابه مباشر نسبته  $(-k)$  وزاويته  $(\theta \pm \pi)$  ومركزه  $\omega$ .

➤ التركيب في التشابه المباشر :

إذا كان  $S$  تشابه مباشر نسبته  $k$  مع  $k \in \mathbb{R}_+^*$  ومركزه  $\omega$  وزاويته  $\theta$  مع  $\theta \in \mathbb{R}$  فإن  
 $\underbrace{S \circ S \circ \dots \circ S}_n$  عبارة عن تشابه مباشر نسبته  $k^n$  ومركزه  $\omega$  وزاويته  $n\theta$ .

➤ مجموعة النقط :

نعتبر  $M$  نقطة متغيرة ذات اللاحقة  $z$  والنقطتين  $A$  ،  $B$  ذات اللاحقتين على الترتيب  $z_A$  ،  $z_B$ .

طبيعة المجموعة	تفسير هندسي	مجموعة النقط $M$
دائرة مركزها $A$ و نصف قطرها $k$	$\ \overline{AM}\  = k$	$ z - z_A  = k$ مع $k$ ثابت حقيقي موجب تماما
نصف مستقيم مبدؤه $A$ وميله $\tan(\alpha)$ ماعدا النقط $A$ في حالة $\alpha = \pm \frac{\pi}{2}$ : نصف مستقيم عمودي مبدؤه $A$ معادلته $x = \text{Re}(z_A)$ ماعدا النقطه $A$	$(\bar{u}; \overline{AM}) = \alpha$	$\arg(z - z_A) = \alpha$ مع $\alpha$ ثابت حقيقي
محور القطعة $[AB]$	$\ \overline{AM}\  = \ \overline{BM}\ $	$ z - z_A  =  z - z_B $
نصف مستقيم مبدؤه $A$ وميله $\tan(\theta)$ في حالة $\theta = \pm \frac{\pi}{2}$ : نصف مستقيم عمودي مبدؤه $A$ معادلته $x = \text{Re}(z_A)$	$\ \overline{AM}\  = k$ $(\bar{u}; \overline{AM}) = \theta$	$z = ke^{i\theta} + z_A$ $k$ يتغير في $\mathbb{R}_+$ و $\theta$ عدد حقيقي ثابت
مستقيم يشمل $A$ وميله $\tan(\theta)$ في حالة $\theta = \pm \frac{\pi}{2}$ : مستقيم عمودي يشمل $A$ معادلته $x = \text{Re}(z_A)$	$\ \overline{AM}\  =  k $ $(\bar{u}; \overline{AM}) = \theta + k'\pi, k' \in \mathbb{Z}$	$z = ke^{i\theta} + z_A$ $k$ يتغير في $\mathbb{R}$ و $\theta$ عدد حقيقي ثابت
دائرة مركزها $A$ و نصف قطرها $k$	$\ \overline{AM}\  = k$ $(\bar{u}; \overline{AM}) = \theta$	$z = ke^{i\theta} + z_A$ $\theta$ يتغير في $\mathbb{R}$ و $k$ عدد حقيقي ثابت
مستقيم $(AB)$ ماعدا القطعة $[AB]$	$(\overline{BM}; \overline{AM}) = 0$	$\arg\left(\frac{z - z_A}{z - z_B}\right) = 0$
القطعة المستقيمة $[AB]$ ماعدا النقطتين $A$ و $B$	$(\overline{BM}; \overline{AM}) = \pi$	$\arg\left(\frac{z - z_A}{z - z_B}\right) = \pi$
مستقيم $(AB)$ ماعدا النقطتين $A$ و $B$	$(\overline{BM}; \overline{AM}) = 0$ أو $(\overline{BM}; \overline{AM}) = \pi$	$\arg\left(\frac{z - z_A}{z - z_B}\right) = k\pi, k \in \mathbb{Z}$
نصف دائرة قطرها $AB$ ماعدا النقطتين $A$ و $B$	$(\overline{BM}; \overline{AM}) = \frac{\pi}{2}$	$\arg\left(\frac{z - z_A}{z - z_B}\right) = \frac{\pi}{2}$
نصف دائرة قطرها $AB$ ماعدا النقطتين $A$ و $B$	$(\overline{BM}; \overline{AM}) = -\frac{\pi}{2}$	$\arg\left(\frac{z - z_A}{z - z_B}\right) = -\frac{\pi}{2}$