

السؤال الثالث من المحاضرة يجب مراجعتها الحلول نُصِحت من أجوبة بعض المميزات

جامعة الملك فيصل كلية العلوم

قسم الرياضيات

12 صفر ١٤٣٤

هندسة التحويلات الاختبار الفصلي الثاني في ساعة و نصف

لكل مستقيم L من $\mathbb{R}^2$ ليكن T_L الإنعكاس حول المحور L

التمرين الأول

- (١) ما هو تعريف الإنعكاس الإنزلاقي وما هو تعريف التناكس وما هو تعريف التآك
(٢) ليكن Ψ التآك ذي مركز $(1,3)$ و عامل 2 ما هي صيغة Ψ و ما هي صورة $\{(x,y) \in \mathbb{R}^2, x=0\}$ بالتآك Ψ .

- (٣) ليكن T تقايس مباشر أثبت أنه يوجد $(a,b,c,d) \in \mathbb{R}^4$ يحقق $a^2 + b^2 = 1$ بحيث صيغة T هي $\forall (x,y) \in \mathbb{R}^2, T(x,y) = (ax + by + c, -bx + ay + d)$

- (٤) ليكن H تقايس غير مباشر و l هو محور السينات أثبت أن $T_l \circ H$ هو تقايس مباشر واستنتج أن T يكون تقايس غير مباشر على $\mathbb{R}^2$ إذا و فقط إذا وجد $(a,b,c,d) \in \mathbb{R}^4$ يحقق $a^2 + b^2 = 1$ بحيث

$$\forall (x,y) \in \mathbb{R}^2, T(x,y) = (ax + by + c, bx - ay + d)$$

- التمرين الثاني في $\mathbb{R}^2$ ليكن L المستقيم الذي يمر من $(0,1)$ و $(1,0)$ و L' المستقيم الذي يمر من $(0,2)$ و $(2,0)$ و D المستقيم المتعامد مع L و الذي يمر من $(0,0)$

- (١) أوجد معادلة L و معادلة D ، أرسم D

- (٢) أوجد صيغة $T_L \circ T_{L'}$ و صيغة $T_L \circ T_D$

- (٣) أوجد صيغة $T' = T_L \circ T_D \circ T_{L'}$

- (٤) أرسم $\Delta = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2; x=1\}$ و $B = \{(x,y) \in \mathbb{R}^2; x^2 + y^2 \leq 1\}$ و $T'(B)$ و $T'(\Delta)$ حيث T' هي التحويلة المعرفة في السؤال السابق

التمرين الثالث أثبت كما في الحاضرة أن

(أ) كل تقايس يثبت ثلاث نقاط ليست على إستقامة واحدة هو العنصر المحايد

(ب) التحويلة تكون تألفية إذا و فقط إذا كل ثلاث نقاط ليست على إستقامة واحدة تكون صورها ليست على إستقامة واحدة

(ج) تحصيل دوزان و إنعكاس إنزلاقي يكون إنعكاس إنزلاقي أو إنعكاس

التحريف الأول ..

(1) الانعكاس الانزلاقي ..

هو تحويل الزاوية مع انعكاس مثلثي نفس الاتجاه ..

تعريف التناكس ..

التناكس بالنسبة لمركزه m ونصف قطرها r .

$$T(A)m = r^2 \frac{1}{Am}$$

حيث $T(A)$ هي النقطة الوحيدة التي تقع على Am -

تعريف التناكس ..

معرفة التناكس ذي العامل m وذو المركز A

يجب أن يحقق .. $\textcircled{1} T(A)T(B) = r^2 \overrightarrow{AB}$

$\textcircled{2} T(A) = A$

$T(A) = A$

$T(B)$

B

التناكس

إذا كان لأي مستقيم AB

A هو مركز التناكس حيث $T(A) = A$

$T(B)$ هي الصورة لـ B تحت التناكس

التناكس ..

$$T(A)T(B) = r^2 \overrightarrow{AB}$$

و تكون صورتها هي $\psi(x, y) = (X, Y)$

التحالت يجب أن يحقق

$$\psi(1, 3) \psi(x, y) = \kappa(1, 3)(x, y)$$

$$(1, 3)(x, y) = \kappa(1, 3)(x, y)$$

$$(x-1, y-3) = \kappa(x-1, y-3)$$

$$(x-1, y-3) = (\kappa x - \kappa, \kappa y - 3\kappa)$$

$$x-1 = \kappa x - \kappa$$

$$y-3 = \kappa y - 3\kappa$$

$$x = \kappa x - \kappa + 1 \rightarrow \textcircled{A}$$

$$y = \kappa y - 3\kappa + 3 \rightarrow \textcircled{B}$$

نفوضا عن $\kappa = 2$ من $\textcircled{A}$ و $\textcircled{B}$

$$\Rightarrow x = 2x - 2 + 1, \quad y = 2y - 6 + 3$$

$$x = 2x - 1$$

$$y = 2y - 3$$

$$\therefore \psi(x, y) = (2x - 1, 2y - 3)$$

للتأكد من أن الدالة صحيحة ..

$$\psi(1, 3) = (2(1) - 1, 2(3) - 3)$$

$$= (2 - 1, 6 - 3) = (1, 3)$$

صورة $x=0$ بالتحالت هي -

أو لاً فزسم

$$\psi(x, y) = (2x - 1, 2y - 3)$$

$$x = 2x - 1, \quad y = 2y - 3$$

$$2x = x + 1, \quad 2y = y + 3$$

$$x = \frac{1+x}{2}, \quad y = \frac{y+3}{2}$$

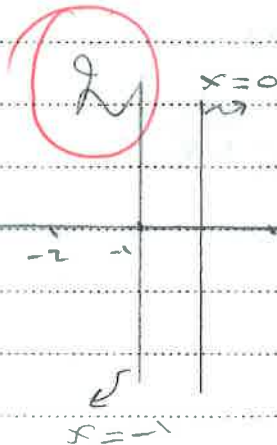
نفوضا عن قيم x في المعادلات $x=0$

$$\Rightarrow \frac{1+x}{2} = 0 \Rightarrow 1+x = 0$$

$$\Rightarrow x + 1 = 0$$

$$\Rightarrow x = -1$$

هو مستقيم يوازي المحور الصاري



صورة المستقيم $(x=0)$
تحت عملية
التحالت ..

(٢) T تقاسيم مباشر أي أنه عبارة عن تكبير انعكاسين وهو دوران أو

$$T(x, y) = \begin{pmatrix} a & b \\ -b & a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}$$

الزاوية θ هي زاوية الدوران
 $T(x, y) = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a' \\ b' \end{pmatrix}$ إذا $\theta = 0$ فهو دوران واحد

لكن $a = \cos \theta$ و $b = -\sin \theta$ و $c = \sin \theta$ و $d = \cos \theta$

أي $a = d$ و $c = -b$

(محدد التقاسيم المباشر هو 1)
 $\det = ad - bc = 1$ لأن محدد الدوران هو 1

$$= (a \cdot a) - (b \cdot (-b)) = a^2 - (-b^2) = a^2 + b^2 = 1$$

(٤) H تقاسيم غير مباشر أي هو عبارة عن انعكاس أو تكبير ثلاثه انعكاسات

L هو مكبر السريان بحيث أن $T \circ H$ هو دوران لأنه $\det T \circ H = 1$ و $T \circ H$ هو دوران واحد
 انعكاسين وبالتالي يكون تقاسيم مباشر

T تقاسيم غير مباشر لأنه عبارة عن انعكاس
 $\det T \times \det H = -1 \times -1 = 1$ إذا $T \circ H$ هو تقاسيم مباشر

بما أن H تقاسيم غير مباشر نفرض أنه عبارة عن انعكاس واحد
 نفرض أنه يوجد T_L تقاسيم $\det T_L = -1$ و $T_L \circ H$ هو دوران واحد

مباشر يكون تكبير مباشر $T_L \circ H$ هو دوران واحد
 وأيضا $T_L \circ H$ هو عبارة عن دوران لأن $\det T_L \circ H = 1$ و $T_L \circ H$ هو دوران واحد

و تكبير انعكاسين يكون تقاسيم مباشر
 ليكن T تقاسيم غير مباشر

$$(x, y) = \begin{pmatrix} a & b \\ b & -a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} c \\ d \end{pmatrix}$$

نريد أن نثبت أن $a^2 + b^2 = 1$

بما أن T تقاسيم غير مباشر إذاً هو عبارة عن انعكاس واحد

الصفة العامة للانعكاس $\begin{pmatrix} \cos 2\theta & \sin 2\theta \\ \sin 2\theta & -\cos 2\theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} a'' \\ b'' \end{pmatrix}$ أو الانعكاس الانزلاقي

بما أن T هو انعكاس $\det T = -1$ و T هو انعكاس

$a = \cos 2\theta$ و $b = \sin 2\theta$

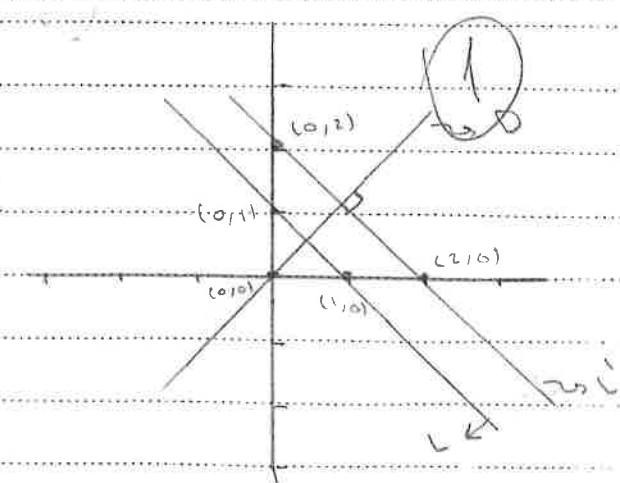
$c = \sin 2\theta$ و $d = -\cos 2\theta$

أي أن

$d = -a$ و $c = b$

لأن محدد التقاسيم غير مباشر هو -1 $\det = ad - bc = -1$

المختوم في الثانية ..



اولاً .. اوجد معادلة L
 $(x_1, y_1) (x_2, y_2)$
 اوجد الميل بين $(1, 0), (0, 1)$
 $m_L = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} = \frac{1 - 0}{0 - 1} = -1$
 جذاً مستقيم ..

نطبق المعادلة التالية ..

$$\frac{y - y_1}{x - x_1} = m_L$$

$$\frac{y - 0}{x - 1} = -1$$

$$\Rightarrow y = -x + 1$$

$$معادله L \Rightarrow x - y - 1 = 0$$

ثانياً نوجد معادلة D .. المستقيم D متعامد مع L اذن علاقته

التالية متحققة .. $m_L \cdot m_D = -1$

$$(-1) \cdot m_D = -1 \Rightarrow m_D = 1$$

D يمر من $(0, 0)$ واذن D مستقيم نطبق المعادلة التالية ..

$$\frac{y - y_1}{x - x_1} = m_D \Rightarrow \frac{y - 0}{x - 0} = 1 \Rightarrow y = x$$

$$\Rightarrow y - x = 0$$

هذه معادلة D

(2) صيغة T_L و T_L' هي ..

اولاً اوجد صيغة L هو مستقيم يمر بالنقطة $(1, 0)$ ويميل زاوية

θ مع محور السينات ..

اولاً نوجد θ من m_L ..

$$\tan(\theta) = m_L \Rightarrow \tan(\theta) = -1$$

$$\Rightarrow \theta = -\frac{\pi}{4}$$

$$\therefore T_L \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos -\frac{\pi}{4} & \sin -\frac{\pi}{4} \\ \sin -\frac{\pi}{4} & -\cos -\frac{\pi}{4} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x - 1 \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$T_L \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x - 1 \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$T_L \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -y \\ -x + 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - y \\ 1 - x \end{pmatrix}$$

الآن نوجد صيغة T وهو مستقيم يمر من $(2, 0)$ ويعمل زاوية

θ مع محور السينات ..

فكون زاوية L هي نفسها زاوية L لانها متوازيان ..

$$\theta = \theta_L = -\frac{\pi}{4}$$

إذا صيغة L تكون L هي

$$T_L(x) = \begin{pmatrix} \cos -\frac{\pi}{4} & \sin -\frac{\pi}{4} \\ \sin -\frac{\pi}{4} & \cos -\frac{\pi}{4} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x-2 \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x-2 \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} -y \\ -x+2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 2-y \\ 2-x \end{pmatrix}$$

$$\therefore T_L \circ T_L(x) = T_L \begin{pmatrix} 2-y \\ 2-x \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 1-(2-x) \\ 1-(2-y) \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} -1+x \\ -1+y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x-1 \\ y-1 \end{pmatrix}$$

2

و صيغة $T_L \circ T_D$ هي ..

اولاً نريد إيجاد صيغة T_D

حيث D هو مستقيم يمر

و يعمل زاوية مع محور السينات ..

نوجد θ من الميل .. $\tan \theta = m_D$

$$\tan \theta = 1 \Rightarrow \tan^{-1}(1) = \theta$$

$$\Rightarrow \theta = \pi/4$$

$$T_D(x) = \begin{pmatrix} \cos \pi/4 & \sin \pi/4 \\ \sin \pi/4 & \cos \pi/4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y \\ x \end{pmatrix}$$

2

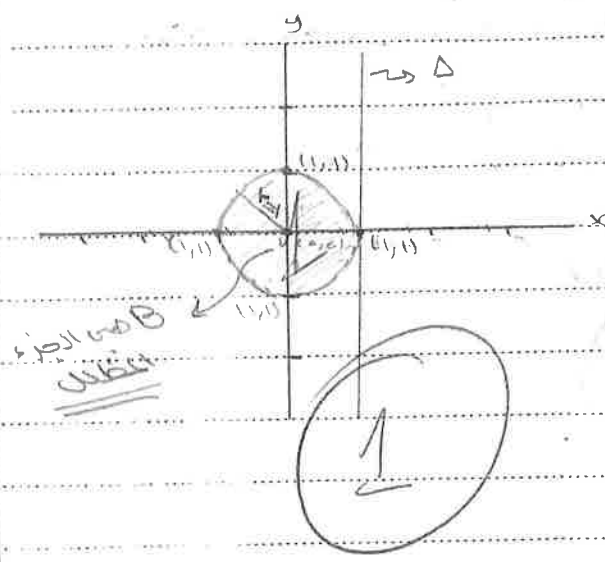
$$\therefore T_L \circ T_D(x) = T_L \begin{pmatrix} y \\ x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1-x \\ 1-y \end{pmatrix}$$

$$T_L \circ T_{O \circ L}(x, y) = \begin{pmatrix} 0-x \\ 0-y \\ 0-x \end{pmatrix}$$

$$= T_L(2-x, 2-y)$$

$$= (1-2+x, 1-2+y)$$

$$= (-1+x, -1+y)$$



4) B هي دائرة مركزها (0,0)

ونصف قطرها = 1

الآن نوجد $T(\Delta)$

$$T'(x, y) = (y-1, x-1)$$

$$= (X, Y)$$

$$\therefore X = y-1 \Rightarrow y = X+1$$

$$Y = x-1 \Rightarrow x = Y+1$$

بالتعويض x في معادلة Delta

$$\Delta \Rightarrow x=1 \Rightarrow Y+1=1$$

$$\Rightarrow Y=0 \Rightarrow T'(\Delta)$$

وبالتعويض عن x و y في معادلة B

$$B \Rightarrow x^2 + y^2 \leq 1 \Rightarrow (Y+1)^2 + (X+1)^2 \leq 1 \Rightarrow T'(B)$$

د. فلاحظ ان $T(\Delta)$ هو محور السينات ($y=0$)

و ان $T(B)$ هو دائرة مركزها $(-1, -1)$ ونصف قطرها = 1

