

الدوال العددية

(I) مجموعة التعريف

(1) تعريف مجموعة تعريف الدالة f هي مجموعة الأعداد التي لها صورة ونرمز لها بـ D_f

(2) مجموعة تعريف الدالة: $f(x) = \frac{p(x)}{Q(x)}$

تكون $f(x)$ معرفة إذا وفقط إذا كان $Q(x) \neq 0$. نقوم بحل المعادلة

$$D_f = \mathbb{R} - \{ \text{حلول المعادلة} \}$$

(3) مجموعة تعريف الدالة: $f(x) = \sqrt{P(x)}$

تكون $f(x)$ معرفة إذا وفقط إذا كان $P(x) \geq 0$ نقوم بدراسة إشارة

$$D_f = \{x \mid P(x) \geq 0\}$$

(II) دالة زوجية دالة فردية .

(1) من أجل دراسة زوجية دالة f نقوم بتحديد D_f ونتحقق أن لكل

x من D_f لدينا $-x \in D_f$ ثم نقوم بحساب $f(-x)$.

(* إذا وجدنا $f(-x) = f(x)$ فإن f زوجية .

(* إذا وجدنا $f(-x) = -f(x)$ فإن f فردية .

ملاحظة (a) يمكن لدالة أن لا تكون لا زوجية ولا فردية .

$$|-x| = |x| \quad (-x)^n = \begin{cases} x^n & \text{زوجي } n \\ -x^n & \text{فردية } n \end{cases} \quad (b)$$

(2) تكون f زوجية إذا وفقط إذا كان المنحنى C_f متماثل بالنسبة لمحور

الأرتاب .

(3) تكون f فردية إذا وفقط إذا كان المنحنى C_f متماثل بالنسبة لأصل

المعلم .

(III) تغيرات دالة أو رتبة دالة .

(1) من أجل دراسة رتبة دالة f على مجال I نعتبر x و y من I بحيث

$x < y$ ونقارن $f(x)$ و $f(y)$.

(* إذا وجدنا $f(x) \leq f(y)$ فإن f تزايدية على I .

(* إذا وجدنا $f(x) < f(y)$ فإن f تزايدية قطعاً على I .

(* إذا وجدنا $f(x) \geq f(y)$ فإن f تناقصية على I .

(* إذا وجدنا $f(x) > f(y)$ فإن f تناقصية قطعاً على I .

(* إذا وجدنا $f(x) = f(y)$ فإن f ثابتة على I .

(2) من أجل دراسة رتبة دالة f على مجال I نعتبر x و y من I

$$T(x, y) = \frac{f(x) - f(y)}{x - y} \quad \text{بحيث } x \neq y \text{ ونقوم بحساب معدل التغير}$$

وندرس إشارته .

(* إذا وجدنا $T(x, y) \geq 0$ فإن f تزايدية على I .

(* إذا وجدنا $T(x, y) > 0$ فإن f تزايدية قطعاً على I .

(* إذا وجدنا $T(x, y) \leq 0$ فإن f تناقصية على I .

(* إذا وجدنا $T(x, y) < 0$ فإن f تناقصية قطعاً على I .

(* إذا وجدنا $T(x, y) = 0$ فإن f ثابتة على I .

(3) نقول إن f رتيبة على المجال I إذا كانت تزايدية أو تناقصية على I .

ملاحظة

(a) f تزايدية على I يعني C_f تصاعدي في I عندما نتحرك من

اليسار نحو اليمين

(b) f تناقصية على I يعني C_f تنازلي في المجال I عندما نتحرك

من اليسار نحو اليمين

(c) f ثابتة على I يعني C_f عبارة عن مستقيم موازي لمحور

الأفصائل في المجال I .

مثال لدينا f تزايدية على كل من $[1, 3]$ و $[5, 9]$ وتناقصية على

$[3, 5]$ ونلخص هذا في جدول يسمى جدول التغيرات .

(4) رتبة الدالة $f(x) = ax + b$

(a) إذا كان $a > 0$ فإن f تزايدية على \mathbb{R}

(b) إذا كان $a < 0$ فإن f تناقصية على \mathbb{R}

(c) إذا كان $a = 0$ فإن f ثابتة على \mathbb{R}

(d) منحنى الدالة f يكون مستقيماً .

(5) رتبة دالة زوجية ودالة فردية

(a) لتكن f دالة زوجية .

(* إذا كانت f تزايدية على I فإن f تناقصية على $-I$.

(* إذا كانت f تناقصية على I فإن f تزايدية على $-I$.

(b) لتكن f دالة فردية .

(* إذا كانت f تزايدية على I فإن f تزايدية على $-I$.

(* إذا كانت f تناقصية على I فإن f تناقصية على $-I$.

(c) إذا كان $I = [a, b]$ فإن $-I = [-b, -a]$.

(IV) مطارف دالة .

(1) إذا أردنا أن نبين أن الدالة f تقبل قيمة قصوية في x_0 ، نبين أن

$f(x) \leq f(x_0)$ في مجال I يحتوي على x_0 وتكون هذه القيمة القصوية هي

$f(x_0)$.

$$Y = \frac{\gamma}{X} \quad \text{إذن المعادلة تصبح} \quad \begin{cases} X = x - \alpha \\ Y = y - \beta \end{cases} \quad \text{ثم نضع} \quad y - \beta = \frac{\gamma}{x - \alpha}$$

في العلم $(\Omega, \vec{i}, \vec{j})$ مع $\Omega(\alpha, \beta)$.

(5) تقاطع منحنى مع محور ي المعلم .

(a) تقاطع C_f مع محور الأرتيب هي النقطة $A(0, f(0))$.

(b) (*) لكي نحدد تقاطع المنحنى C_f مع محور الأفصائل نقوم بحل المعادلة $f(x) = 0$ وإذا كانت هذه الحلول هي x_1, x_2, \dots فإن نقط التقاطع هي $A(x_1, 0), B(x_2, 0), \dots$.

(*) حلول المعادلة $f(x) = 0$ هي أفصائل نقط تقاطع C_f مع محور الأفصائل.

(6) تقاطع منحنين .

(*) لكي نحدد تقاطع المنحنى C_f و C_g نقوم بحل المعادلة

$f(x) = g(x)$ وإذا كانت هذه الحلول هي x_1, x_2, \dots فإن نقط التقاطع هي $A(x_1, f(x_1)), B(x_2, f(x_2)), \dots$.

(*) حلول المعادلة $f(x) = g(x)$ هي أفصائل نقط تقاطع C_f مع C_g .

(7) دراسة الوضع النسبي للمنحنين .

(a) لكي ندرس الوضع النسبي للمنحنين C_f و C_g نقوم بدراسة إشارة $f(x) - g(x)$.

(*) إذا كان $f(x) - g(x) \geq 0$ فإن C_f يوجد فوق C_g .

(*) إذا كان $f(x) - g(x) \leq 0$ فإن C_f يوجد تحت C_g .

(b) حلول المتراجحة $f(x) \leq g(x)$ هي اتحاد المجالات التي يكون فيها C_f تحت C_g .

(8) حل المعادلة $(E) : f(x) = m$

حلول المعادلة (E) هي أفصائل نقط تقاطع C_f والمستقيم $y = m$ (Δ).

(9) إنشاء منحنى الدالة $g(x) = |f(x)|$ انطلاقاً من C_f .

إذا كان $f(x) \geq 0$ يعني C_f فوق محور الأفصائل فإن $g(x) = f(x)$ إذن C_g منطبق مع C_f .

وإذا كان $f(x) \leq 0$ يعني C_f تحت محور الأفصائل فإن

$g(x) = -f(x)$ إذن C_g مماثل C_f بالنسبة لمحور الأفصائل.

وبالتالي C_g مكون من جزء C_f الموجود فوق محور الأفصائل ومماثل جزء C_f الموجود تحت محور الأفصائل بالنسبة لمحور الأفصائل.

(10) إنشاء منحنى الدالة $g(x) = f(|x|)$ انطلاقاً من C_f .

لدينا $g(-x) = f(|-x|) = f(|x|) = g(x)$ إذن g دالة زوجية

وبالتالي منحنائها متماثل بالنسبة لمحور الأرتيب . ولدنيا لكل $x \in [0, +\infty[$

$$|x| = x$$

إذن $g(x) = f(x)$ ومنه C_g منطبق مع C_f .

وبالتالي C_g مكون من جزء C_f الموجود في $[0, +\infty[$ ومماثله بالنسبة لمحور الأرتيب .

(2) إذا أردنا أن نبين أن الدالة f تقبل قيمة دنوية في x_0 ، نبين أن $f(x) \geq f(x_0)$ في مجال I يحتوي على x_0 وتكون هذه القيمة الدنوية هي $f(x_0)$.

(3a) لكي نبين أن α قيمة قصوية للدالة f ، نبين أن $f(x) \leq \alpha$ في مجال I ونبحث عن x_0 من I بحيث $f(x_0) = \alpha$.

(b) لكي نبين أن α قيمة دنوية للدالة f ، نبين أن $f(x) \geq \alpha$ في مجال I ونبحث عن x_0 من I بحيث $f(x_0) = \alpha$.

(4) إذا كان جدول تغيرات f على شكل

فإن α قيمة قصوية للدالة f في x_0

و β قيمة دنوية للدالة f في x_1 .

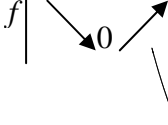
(5) إذا كان منحنى الدالة f على شكل

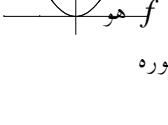
فإن α قيمة قصوية للدالة f في x_0

و β قيمة دنوية للدالة f في x_1 .

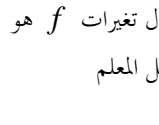
(V) الدوال المرجعية .

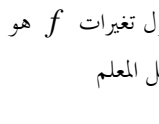
(1) دراسة الدالة $f(x) = ax^2$ ($a \neq 0$)

(a) إذا كان $a > 0$ فإن جدول تغيرات f هو  ويكون C_f شلجماً رأسه أصل المعلم ومحوره محور الأرتيب تقعره موجه نحو الأعلى .

(b) إذا كان $a < 0$ فإن جدول تغيرات f هو  ويكون C_f شلجماً رأسه أصل المعلم ومحوره محور الأرتيب تقعره موجه نحو الأسفل .

(2) دراسة الدالة $f(x) = \frac{a}{x}$ ($a \neq 0$)

(a) إذا كان $a > 0$ فإن جدول تغيرات f هو  ويكون C_f هذلولوا مركزه أصل المعلم مقارباة محوري المعلم .

(b) إذا كان $a < 0$ فإن جدول تغيرات f هو  ويكون C_f هذلولوا مركزه أصل المعلم مقارباة محوري المعلم .

(3) دراسة الدالة $f(x) = ax^2 + bx + c$ ($a \neq 0$)

من أجل إنشاء C_f نحدد معادلة مختصرة ل C_f . ولهذا نكتب $f(x)$ على شكل $f(x) = a(x - \alpha)^2 + \beta$ ثم نطلق من $y = f(x)$ يعني

$$\begin{cases} X = x - \alpha \\ Y = y - \beta \end{cases} \quad \text{يعني} \quad y - \beta = a(x - \alpha)^2$$

إذن المعادلة تصبح $Y = aX^2$ في العلم $(\Omega, \vec{i}, \vec{j})$ مع $\Omega(\alpha, \beta)$

(4) دراسة الدالة $f(x) = \frac{ax+b}{cx+d}$

من أجل إنشاء C_f نحدد معادلة مختصرة ل C_f . ولهذا نكتب $f(x)$ على شكل $f(x) = \beta + \frac{\gamma}{x - \alpha}$ ثم نطلق من $y = f(x)$ يعني

المستقيم في المستوى

I - الأساس

① نسمي أساسا كل زوج (\vec{i}, \vec{j}) مكون من متجهتين غير مستقيمتين \vec{i} و \vec{j} .

② ليكن $B = (\vec{i}, \vec{j})$ أساس. كل متجهة \vec{u} تكتب بطريقة وحيدة على شكل $\vec{u} = x\vec{i} + y\vec{j}$ الزوج (x, y) يسمى زوج إحداثيات المتجهة \vec{u} بالنسبة للأساس B ونكتب $\vec{u}(x, y)$ أو $\vec{u} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$.

ملاحظة: إذا أردنا تحديد إحداثيات المتجهة \vec{u} بالنسبة للأساس $B = (\vec{i}, \vec{j})$ نقوم بحساب المتجهة \vec{u} بدلالة \vec{i} و \vec{j} . وإذا وجدنا $\vec{u} = x\vec{i} + y\vec{j}$ فإن زوج إحداثيات \vec{u} هو (x, y) ونكتب $\vec{u}(x, y)$.

③ ليكن $B = (\vec{i}, \vec{j})$ أساسا.

(a) لدينا $\vec{i}(1, 0)$ و $\vec{j}(0, 1)$

(b) نعتبر المتجهتين $\vec{u}(x, y)$ و $\vec{v}(x', y')$

لدينا $\vec{u} + \vec{v}(x+x', y+y')$ و $\vec{u} - \vec{v}(x-x', y-y')$ و $a\vec{u}(ax, ay)$

(c) نعتبر المتجهتين $\vec{u}(x, y)$ و $\vec{v}(x', y')$

(* نسمي محددة المتجهتين \vec{u} و \vec{v} بالنسبة للأساس B . العدد الذي نرمز له ب $\det(\vec{u}, \vec{v})$ والمعرف بما يلي:

$$\det(\vec{u}, \vec{v}) = \begin{vmatrix} x & x' \\ y & y' \end{vmatrix} = xy' - yx'$$

(* تكون المتجهتين \vec{u} و \vec{v} مستقيمتين إذا وفقط إذا كان $\det(\vec{u}, \vec{v}) \neq 0$

ملاحظة: ① لنكن \vec{i} و \vec{j} متجهتين غير مستقيمتين.

(* إذا كان $\alpha\vec{i} + \beta\vec{j} = \vec{0}$ فإن $\alpha = \beta = 0$

(* إذا كان $\alpha\vec{i} + \beta\vec{j} = \alpha'\vec{i} + \beta'\vec{j}$ فإن $\alpha = \alpha'$ و $\beta = \beta'$

② إذا كانت A و B و C ثلاث نقط غير مستقيمة فإن المتجهتين \vec{AB} و \vec{AC} غير مستقيمتين. وبالتالي تكون أساسا.

II - المعلم

① نسمي معلما كل مثلوث (o, \vec{i}, \vec{j}) حيث o نقطة و \vec{i} و \vec{j} متجهتين غير مستقيمتين.

② نعتبر المعلم $R = (o, \vec{i}, \vec{j})$

لكل نقطة M من المستوى المتجهة \vec{OM} تكتب بطريقة وحيدة على شكل $\vec{OM} = x\vec{i} + y\vec{j}$ الزوج (x, y) يسمى زوج إحداثيات النقطة

M بالنسبة للمعلم R ونكتب $M(x, y)$ أو $M \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

ملاحظة: إذا أردنا تحديد إحداثيات M بالنسبة للمعلم (o, \vec{i}, \vec{j}) نقوم بحساب \vec{OM} بدلالة \vec{i} و \vec{j} . إذا وجدنا $\vec{OM} = x\vec{i} + y\vec{j}$ فإن $M(x, y)$

③ نعتبر المعلم $R = (o, \vec{i}, \vec{j})$

ونعتبر النقطتين $A(x_A, y_A)$ و $B(x_B, y_B)$

(* لدينا $\vec{AB}(x_B - x_A, y_B - y_A)$

(* إذا كان I منتصف $[AB]$ فإن إحداثيات النقطة I هي:

$$x_I = \frac{x_A + x_B}{2}, \quad y_I = \frac{y_A + y_B}{2}$$

ملاحظة: إذا كانت النقط A و B و C غير مستقيمة فإن المثلوث (A, \vec{AB}, \vec{AC}) معلم.

III - المستقيم في المستوى

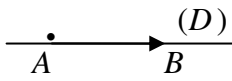
① **تعريف:** لتكن A نقطة و \vec{u} متجهة غير معدومة المستقيم المار من A والموجه بالمتجهة \vec{u} هو مجموعة النقط M التي يكون من أجلها \vec{AM} و \vec{u} مستقيمين ونرمزله ب $D(A, \vec{u})$ أو (D) .

ملاحظة:

(a) $M \in D(A, \vec{u})$ يعني \vec{AM} و \vec{u} مستقيمين.

(b) ليكن (D) مستقيم. كل متجهة موازية ل (Δ) تكون موجهة ل (D) .

(c) المستقيم (AB) مار من A وموجه بالمتجهة \vec{AB} .



② **تمثيل بارامتري لمستقيم.**

تعريف:

ليكن (D) المستقيم المار من $A(x_0, y_0)$ والموجه بالمتجهة $\vec{u}(a, b)$

تمثيل بارامتري للمستقيم (D) هو $(D) : \begin{cases} x = x_0 + at \\ y = y_0 + bt \end{cases} (t \in \mathbb{R})$

هذا التمثيل البارامتري يعني أن (D) هو مجموعة النقط التي تكون إحداثياتها على شكل $(1+3t, 2-4t)$ حيث $t \in \mathbb{R}$. يعني كلما عوضنا t بقبمة من \mathbb{R} نحصل على إحداثيات نقطة من (D) .

مثلا من أجل $t=1$ نجد $x=4$ و $y=-2$ إذن $M(4, -2) \in (D)$.

③ **معادلة ديكارتية لمستقيم.**

(a) ليكن (D) المستقيم المار من $A(x_0, y_0)$ والموجه بالمتجهة $\vec{u}(a, b)$ للحصول على معادلة ديكارتية ل (D) نتبع ما يلي:

$$\det(\vec{AM}, \vec{u}) = 0 \quad \text{يعني} \quad M(x, y) \in (D)$$

$$\begin{vmatrix} x-x_0 & a \\ y-y_0 & b \end{vmatrix} = 0 \quad \text{يعني}$$

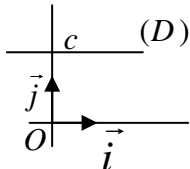
$$b(x-x_0) - a(y-y_0) \quad \text{يعني}$$

نقوم بالنشر ونحصل على معادلة على شكل $Ax + By + C = 0$ مع $(A, B) \neq (0, 0)$ وهي معادلة ديكارتية ل (D) ونكتب $(D): Ax + By + C = 0$.

(b) نعتبر المجموعة $(D): ax + by + c = 0$

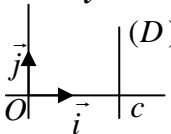
(D) مستقيما موجه بالمتجهة $\vec{u}(-b, a)$

(c) (*) إذا كان (D) مستقيما موازيا لمحور الأفاصيل فإن المتجهة $\vec{i}(1, 0)$ موجهة له وتكون معادلته على شكل $y = c$.



(*) إذا كان (D) مستقيما موازيا

لمحور الأرتاب فإن المتجهة $\vec{j}(0, 1)$ موجهة له وتكون معادلته على شكل $x = c$.



(*) محور الأفاصيل هو المستقيم المار من $o(0, 0)$ والموجه ب $\vec{i}(1, 0)$ معادلته $y = 0$.

(* محور الأرتيب هو المستقيم المار من $(0,0)$ والموجه ب $\vec{j}(0,1)$ معادلته $x=0$.

4) المرور من معادلة ديكارتية إلى تمثيل بارامترى والعكس. أمثلة:

(a) نعتبر المستقيم $(\Delta): x+2y-1=0$ للحصول على تمثيل بارامترى ل (Δ) نستخرج نقطة ومتجهة ل (Δ) أو: $y=t$ أو $x=t$ ونحسب الآخر.

مثلا: نضع $y=t$ إذن $x+2t-1=0$ يعني $x=1-2t$ إذن $(\Delta) \begin{cases} x=1-2t \\ y=t \end{cases}$.

(b) نعتبر المستقيم $(\Delta): \begin{cases} x=1+2t(1) \\ y=3+t(2) \end{cases}$ للحصول على معادلة ديكارتية ل (Δ) نستخرج نقطة ومتجهة موجهة أو نحسب t في (1) أو (2) ونعوض في الأخرى.

مثلا: من (2) لدينا $t=-y-3$ وبالتعويض في (1) نجد $x=1-2y-6$ إذن $(\Delta): x+2y+5=0$.

5) الأوضاع النسبية لمستقيمين:

(a) من أجل دراسة تقاطع المستقيمين (Δ) و (Δ') يمكن اتباع ما يلي:

(i) إذا كان $(\Delta): \begin{cases} x=x_0+at \\ y=y_0+bt \end{cases}$ ، $(\Delta'): \begin{cases} x=x_1+a't' \\ y=y_1+b't' \end{cases}$

نقوم بحل النظام $(S) \begin{cases} x_0+at=x_1+a't' \\ y_0+bt=y_1+b't' \end{cases}$

(* إذا كان ل (S) حلا وحيدا $t=.$ و $t'=.$ فإن (Δ) و (Δ') يتقاطعان في نقطة ونحصل على إحداثياتهما بتعويض t في تمثيل (Δ) .

(* إذا كان للنظمة (S) ما لا نهاية له من الحلول فإن $(\Delta)=(\Delta')$.

(ii) إذا كان $(\Delta): \begin{cases} x=1+t \\ y=-1+2t \end{cases}$ و $(\Delta'): 2x-3y+1=0$

نقوم بحل النظام $(S) \begin{cases} x=1+t(1) \\ y=-1+2t(2) \\ 2x-3y+1=0(3) \end{cases}$

بتعويض x و y في (3) نحصل على معادلة من الدرجة (* إذا كان لهذه المعادلة حل في (Δ) و (Δ') يتقاطعان في نقطة. نعوض t في (1) و (2) ونحصل عليها.

(* إذا كانت المعادلة لا تقبل حل فإن (Δ) و (Δ') متوزيان قطعا.

(* إذا كانت المعادلة تقبل ما لا نهاية له من الحلول فإن $(\Delta)=(\Delta')$.

(iii) إذا كان $(\Delta): x+2y-1=0$ و $(\Delta'): 2x-y+1=0$ نقوم بحل النظام $(S) \begin{cases} 2x-y+1=0 \\ x+2y-1=0 \end{cases}$ نفس حالات (i).

(b) نعتبر المستقيمين $(\Delta): ax+by+c=0$ و $(\Delta'): a'x+b'y+c'=0$

(i) إذا كان $\begin{vmatrix} a & b \\ a' & b' \end{vmatrix} \neq 0$ فإن (Δ) و (Δ') متقاطعان ونحل النظام للحصول على نقطة التقاطع.

(ii) إذا كان $\begin{vmatrix} a & b \\ a' & b' \end{vmatrix} = 0$ فإن $(\Delta) // (\Delta')$

(* إذا كان $\begin{vmatrix} a & c \\ a' & c' \end{vmatrix} \neq 0$ أو $\begin{vmatrix} b & c \\ b' & c' \end{vmatrix} \neq 0$ فإن $(\Delta) // (\Delta')$ قطعا.

(* إذا كان $\begin{vmatrix} a & c \\ a' & c' \end{vmatrix} = 0$ أو $\begin{vmatrix} b & c \\ b' & c' \end{vmatrix} = 0$ فإن $(\Delta)=(\Delta')$.

(c) إذا أردنا أن نبين أن (Δ) و (Δ') متوزيان أو غير متوازيين نختار متجهة \vec{u} موجهة ل (Δ) و \vec{v} موجهة ل (Δ') ونحسب

$$\det(\vec{u}, \vec{v})$$

(i) إذا كان $\det(\vec{u}, \vec{v})=0$ فإن $(\Delta) // (\Delta')$

(ii) إذا كان $\det(\vec{u}, \vec{v}) \neq 0$ فإن (Δ) و (Δ') متقاطعان.

(d) إذا كان $(\Delta) // (\Delta')$ فإن أي متجهة موجهة لأحدهما موجهة للآخر.

6) المعادلة المختصرة لمستقيم

(a) إذا كان (Δ) مستقيما غير موازي لمحور الأرتيب فإن معادلته تكتب على شكل $y=mx+p$ هذه المعادلة تسمى المعادلة المختصرة.

العدد يسمى المعامل الموجه أو ميل المستقيم (Δ) .

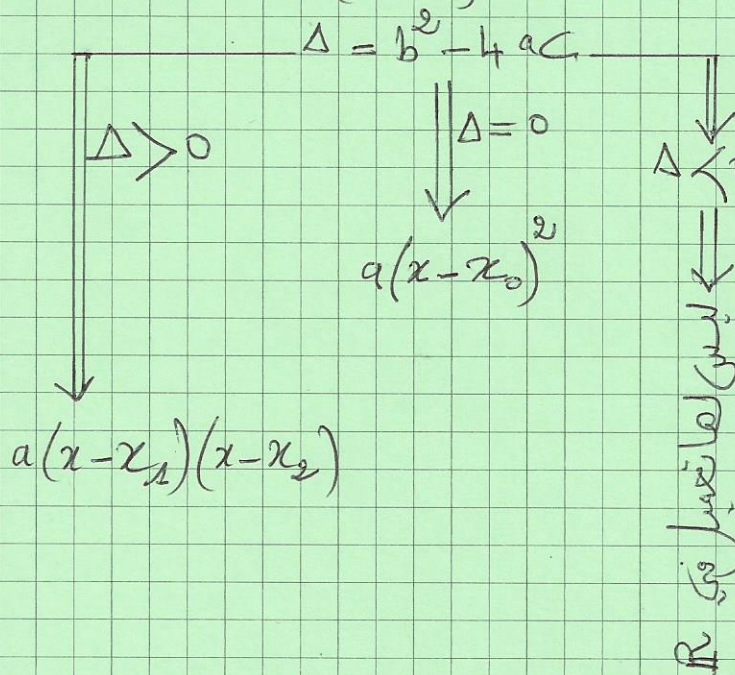
(b) ليكن (Δ) مستقيم موجه بالمتجهة $\vec{u}(a,b)$ مع $a \neq 0$ (يعني

$(\Delta) // (y'ox)$ المعامل الموجه ل (Δ) هو $m = \frac{b}{a}$.

(c) نعتبر المستقيمين $(\Delta): y=mx+p$ و $(\Delta'): y=m'x+p'$ يكون $(\Delta) // (\Delta')$

إذا فقط كان $m=m'$

* تعميل أول الحدود ax^2+bx+c ($a \neq 0$)



ملحوظة: الأعداد x_0 و x_1 و x_2 هي حلول المعادلة $ax^2+bx+c=0$ (حسب Δ) (انظر الخطأ في السابقة)

III - التمرجات من الدرجة الثانية

* جدول إشارة الحدود $(a \neq 0)$ ax^2+bx+c

الحالة الأولى: إذا كان $\Delta < 0$ أو $\Delta = 0$

x	$-\infty$	$+\infty$
إشارة ax^2+bx+c	إشارة a	إشارة a

الحالة الثانية: إذا كان $\Delta > 0$ نكون x_1 و x_2 حلول المعادلة $ax^2+bx+c=0$ فنعتبر $x_1 < x_2$

x	$-\infty$	x_1	x_2	$+\infty$
إشارة ax^2+bx+c	إشارة a	عكس إشارة a	عكس إشارة a	إشارة a

ذ. الحاج محمد 1 Bac S. E

المعادلات والتراجعات

I - المعادلات والتراجعات من الدرجة الأولى

* حل المعادلة $(a \neq 0) ax+b=0$

$ax = -b$ أي $x = \frac{-b}{a}$

حل المعادلة هو $S = \left\{ \frac{-b}{a} \right\}$

* حل التراجعات من نوع $ax+b > 0$ أو $ax+b < 0$ أو $ax+b \geq 0$ أو $ax+b \leq 0$

* جدول إشارة الحدانية $ax+b$

x	$-\infty$	$-\frac{b}{a}$	$+\infty$
إشارة $ax+b$	إشارة a	عكس إشارة a	إشارة a

مثال: لحل التراجعات $-3x+6 < 0$

الحل: لدينا $\frac{-b}{a} = \frac{-6}{-3} = \frac{6}{3} = 2$

نضع جدول إشارة الحدانية $-3x+6$

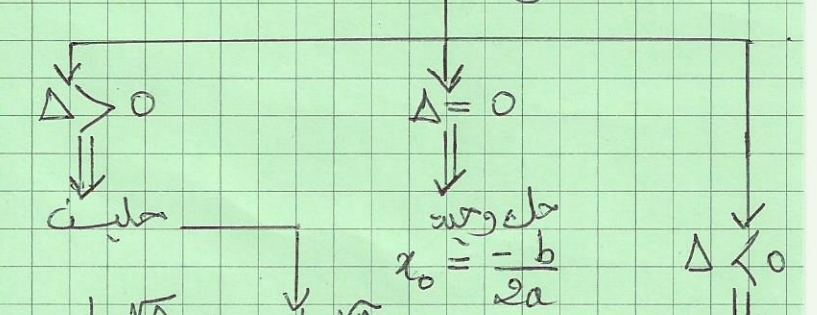
x	$-\infty$	2	$+\infty$
إشارة $-3x+6$	-	+	-

حسب جدول الإشارة استلزاماً من هذه التراجعات هو المجال $S =]2, +\infty[$ أي $S =]2, +\infty[$

II - المعادلات من الدرجة الثانية $(a \neq 0)$ $ax^2+bx+c=0$

نلتزم بالنسخ في الخطأ في التالية.

حسب المعين $\Delta = b^2 - 4ac$



$S = \{x_1, x_2\}$ $S = \left\{ \frac{-b}{2a} \right\}$ $S = \emptyset$

العلاقات بين النسب المثلثية