

$$\int_0^3 (9x^2 + 2x + 4) dx = \left[3x^3 + x^2 + 4x + C \right]_0^3 = 102$$

$$e^{x+iy} = e^x (\cos y + i \sin y)$$

$$x = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$



$$x = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$



$$\int_a^b f(x) dx$$

הקנייה

הצגה קרטזית וקוטבית -
המישור של גאוס
מתמטיקה (5 יח"ל) חלק ג'-2
582, עמ' 31-29

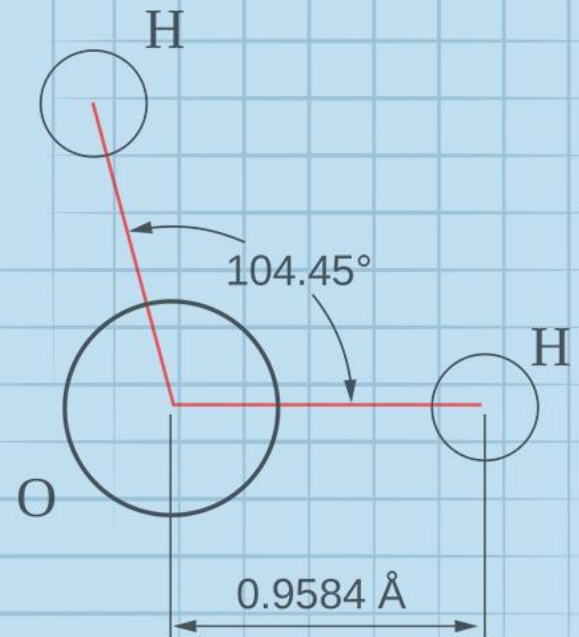
המצגת נערכה ע"י ליאורה יוספזון
כל הזכויות שמורות לוויסקול לימודים מקוונים בע"מ

$$\nabla \xi \cdot \frac{\partial^\epsilon \chi}{\partial \mathbf{p}^\epsilon} + \nabla \zeta \wedge \frac{\partial^\gamma \psi}{\partial \mathbf{q}^\gamma} = 0$$

$$\oint_{\text{全てのスペース}} (E + H \wedge T) \int_{-\infty}^{+\infty} \frac{\partial^2 \mathcal{G}}{\partial \phi \partial z} d\Omega d\tau = \frac{\Gamma(\mathcal{H}) \zeta(\Omega, \tau)}{(2\pi)^{\mathcal{H}} \mathcal{K}}$$

$$dF = \frac{\langle \Phi | \zeta | \Psi \rangle}{(2\pi)^{\mathcal{H}} c^2} \left[\gamma d\Sigma + \mathbf{b} \frac{\partial \xi}{\partial z} \wedge d\xi \right]$$

$$x = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$



הקנייה

ניתן לתאר את המספרים המרוכבים במערכת צירים.

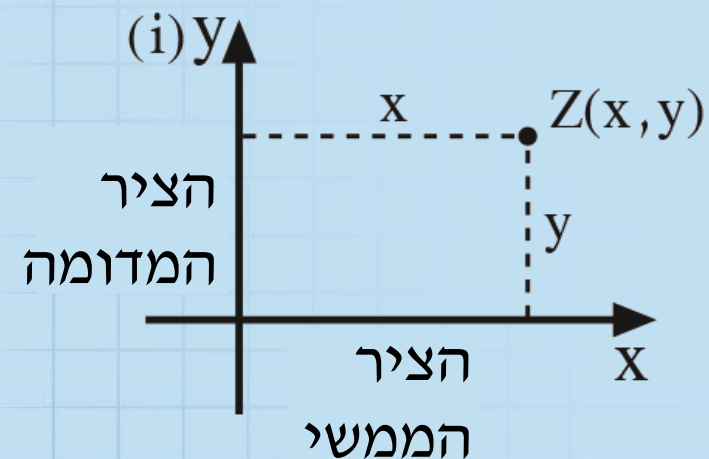
למספר מרוכב המסומן כ: $z = x + yi$ נתאים את הנקודה: (x, y) .

בצורה כזאת לכל מספר מרוכב מותאמת נקודה יחידה ולהיפך – לכל נקודה מותאם מספר יחיד.

ציר ה-x נקרא הציר הממשי וציר ה-y נקרא הציר המדומה.

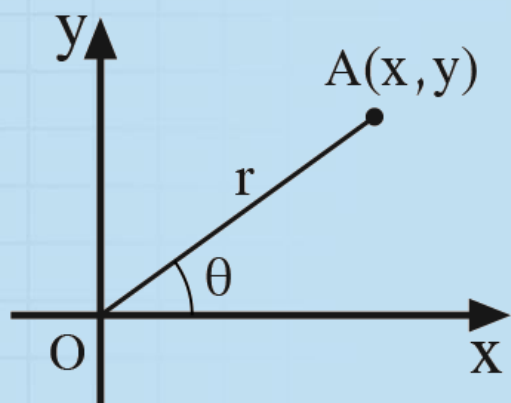
הצגה זו נקראת ההצגה הקרטזית או האלגברית של המספר המרוכב $z = x + iy$.

המישור המיוצג ע"י מערכת הצירים הנ"ל נקרא המישור של גאוס. בהמשך לא נבחין בין המספר המרוכב z לנקודה z המייצגת אותו.



הקנייה

ההצגה הקוטבית (הטריגונומטרית) – המישור של גאוס

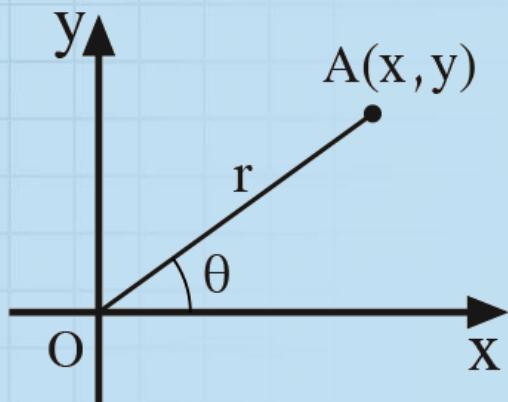


ניתן להציג מספר מרוכב בצורה נוספת במישור של גאוס. תהי נתונה נקודה $A(x, y)$ במישור של גאוס המתאימה למספר המרוכב $z = x + iy$. נסמן ב- r את מרחקה של הנקודה A מראשית הצירים O וב- θ את הזווית בין הקטע AO לכיוון החיובי של ציר x .

הזוג (r, θ) נקרא ההצגה הקוטבית או הטריגונומטרית של הנקודה (x, y) . לפני שנמצא את הקשר בין שתי ההצגות נביא הגדרות.

הקנייה

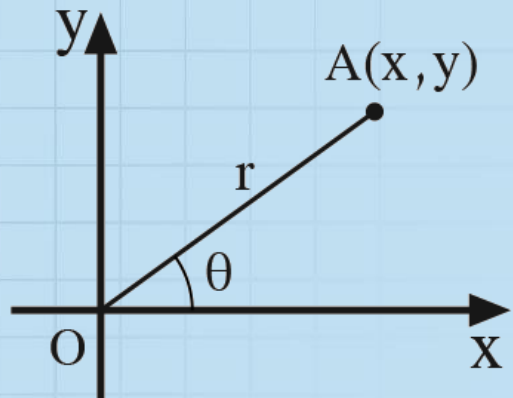
הגדרות:



הערך המוחלט של מספר מרוכב – המרחק r מראשית הצירים נקרא הערך המוחלט של המספר המרוכב $z = x + iy$ ומסומן $r = |z|$. r הוא מספר ממשי אי שלילי.

הארגומנט של מספר מרוכב – הזווית θ נקראת הארגומנט של המספר המרוכב $z = x + iy$ ומסומנת $\theta = \arg z$.

הקנייה



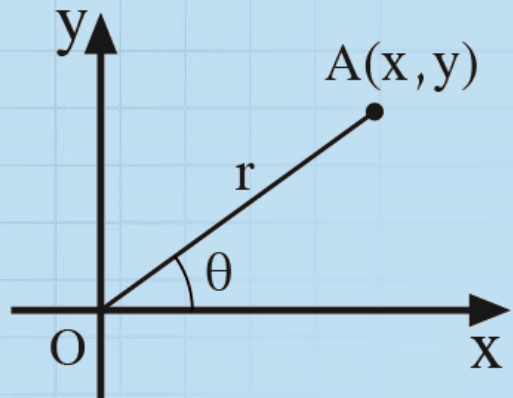
הערות:

(א) הזווית θ איננה נקבעת באופן יחיד אלא עד כדי כפולות שלמות של 360° או של 2π רדיאנים. אם לדוגמא למספר z מתאימה הזווית $\frac{\pi}{6}$ אז גם הזווית $\frac{\pi}{6} + 2\pi K$ (שלם K) מתאימה לו.

(ב) מהערה א' נוכל להסיק את המסקנה הבאה:

אם הערכים המוחלטים של שני מספרים מרוכבים שווים זה לזה והארגומנטים שלהם נבדלים זה מזה בכפולות שלמות של 360° (או כפולות שלמות של 2π רדיאנים) אז שני המספרים שווים זה לזה.

הקנייה



הערות:

ג) לנקודה $(0,0)$, ראשית הצירים, אין הצגה קוטבית. אמנם ניתן לומר ש- $r = 0$ אבל קשה לייחס לה זווית.

ד) ההגדרה הקוטבית של מספר מרוכב z מבוססת למעשה על המעגל הטריגונומטרי. הסבר על המעגל הטריגונומטרי ניתן לראות בספר מתמטיקה חלק א' מאת בני גורן.

ה) החל מסעיף זה צריך יהיה מדי פעם להיעזר בזהויות טריגונומטריות. נזכיר את הזהויות העיקריות.

הקנייה

זהויות טריגונומטריות

הזהויות היסודיות:

$$\cos(-\alpha) = \cos \alpha$$

$$\sin(-\alpha) = -\sin \alpha$$

$$\sin^2 \alpha + \cos^2 \alpha = 1$$

$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha}$$

סכום והפרש זוויות:

$$\cos(\alpha \pm \beta) = \cos \alpha \cos \beta \mp \sin \alpha \sin \beta$$

$$\sin(\alpha \pm \beta) = \sin \alpha \cos \beta \pm \cos \alpha \sin \beta$$

הקנייה

זהויות טריגונומטריות

זוית כפולה:

$$\cos 2\alpha = \cos^2 \alpha - \sin^2 \alpha = 2\cos^2 \alpha - 1 = 1 - 2\sin^2 \alpha$$

$$\sin 2\alpha = 2\sin \alpha \cos \alpha$$

סכום והפרש פונקציות:

$$\sin \alpha - \sin \beta = 2\sin \frac{\alpha - \beta}{2} \cos \frac{\alpha + \beta}{2}$$

$$\sin \alpha + \sin \beta = 2\sin \frac{\alpha + \beta}{2} \cos \frac{\alpha - \beta}{2}$$

$$\cos \alpha - \cos \beta = -2\sin \frac{\alpha + \beta}{2} \sin \frac{\alpha - \beta}{2}$$

$$\cos \alpha + \cos \beta = 2\cos \frac{\alpha + \beta}{2} \cos \frac{\alpha - \beta}{2}$$

בהצלחה