

وَصَلَّى وَنُفِثَ

بروز شنبه ۲۱ شهریور ۱۴۰۳

16:12 : بِرَحْمَتِهِ يُعْزِلُ

13:30 2023 29 رجب المرجب

د افغانستان اسلامي جمهوریت د عدلیې وزارت له خوا
د ۲۰۲۳ کال د جولای په ۱۴ نېټه د ۲۲۱-۴۰/۲۰۲۳-۲۲۱ (IUL) د لاسلیک شويو
د حکمونه د پلي کولو وړاندیز

دکټر:	سید سعید احمد
پیشہ ورانہ نمبر:	01
دکټر کی رجسٹریشن نمبر:	سید سعید احمد کی 2
دکټر کی پروفیشن:	MS2
دکټر کی پروفیشن:	تجربہ
پیشہ ورانہ نمبر:	سید سعید احمد کی 2
پیشہ ورانہ نمبر:	6,295.00
پیشہ ورانہ نمبر:	2,000.00
پیشہ ورانہ نمبر:	پیشہ ورانہ نمبر 35% (پیشہ ورانہ نمبر)
پیشہ ورانہ نمبر:	پیشہ ورانہ نمبر 3,000.00 (پیشہ ورانہ نمبر)
پیشہ ورانہ نمبر:	پیشہ ورانہ نمبر 3,000.00 (پیشہ ورانہ نمبر)

[illegible]

سُورَةُ

[illegible]

خود را در دست

سُورَةُ

[illegible]

وہی کہہ رہا ہے

وَأَمَّا رَأْسُ شَمْسٍ:

- [illegible]

1. $\vec{r}_1 = \vec{r}_1 \cos \theta_1 \hat{r}_1 + \vec{r}_1 \sin \theta_1 \hat{\theta}_1$
2. $\vec{r}_2 = \vec{r}_2 \cos \theta_2 \hat{r}_2 + \vec{r}_2 \sin \theta_2 \hat{\theta}_2$ (where $\hat{r}_1, \hat{\theta}_1$ and $\hat{r}_2, \hat{\theta}_2$ are unit vectors in the r and θ directions respectively)
3. $\vec{r}_3 = \vec{r}_3 \cos \theta_3 \hat{r}_3 + \vec{r}_3 \sin \theta_3 \hat{\theta}_3$ (where $\hat{r}_1, \hat{\theta}_1$ and $\hat{r}_2, \hat{\theta}_2$ are unit vectors in the r and θ directions respectively)
4. $\vec{r}_4 = \vec{r}_4 \cos \theta_4 \hat{r}_4 + \vec{r}_4 \sin \theta_4 \hat{\theta}_4$
5. $\vec{r}_5 = \vec{r}_5 \cos \theta_5 \hat{r}_5 + \vec{r}_5 \sin \theta_5 \hat{\theta}_5$
6. $\vec{r}_6 = \vec{r}_6 \cos \theta_6 \hat{r}_6 + \vec{r}_6 \sin \theta_6 \hat{\theta}_6$

•

- $\vec{r}_1 = \vec{r}_1 \cos \theta_1 \hat{r}_1 + \vec{r}_1 \sin \theta_1 \hat{\theta}_1$
 $\vec{r}_2 = \vec{r}_2 \cos \theta_2 \hat{r}_2 + \vec{r}_2 \sin \theta_2 \hat{\theta}_2$
 $\vec{r}_3 = \vec{r}_3 \cos \theta_3 \hat{r}_3 + \vec{r}_3 \sin \theta_3 \hat{\theta}_3$
 $\vec{r}_4 = \vec{r}_4 \cos \theta_4 \hat{r}_4 + \vec{r}_4 \sin \theta_4 \hat{\theta}_4$
 $\vec{r}_5 = \vec{r}_5 \cos \theta_5 \hat{r}_5 + \vec{r}_5 \sin \theta_5 \hat{\theta}_5$
 $\vec{r}_6 = \vec{r}_6 \cos \theta_6 \hat{r}_6 + \vec{r}_6 \sin \theta_6 \hat{\theta}_6$

where $\hat{r}_i$ and $\hat{\theta}_i$ are unit vectors in the r and θ directions respectively

- $\vec{r}_1 = \vec{r}_1 \cos \theta_1 \hat{r}_1 + \vec{r}_1 \sin \theta_1 \hat{\theta}_1$
 $\vec{r}_2 = \vec{r}_2 \cos \theta_2 \hat{r}_2 + \vec{r}_2 \sin \theta_2 \hat{\theta}_2$
 $\vec{r}_3 = \vec{r}_3 \cos \theta_3 \hat{r}_3 + \vec{r}_3 \sin \theta_3 \hat{\theta}_3$
 $\vec{r}_4 = \vec{r}_4 \cos \theta_4 \hat{r}_4 + \vec{r}_4 \sin \theta_4 \hat{\theta}_4$
 $\vec{r}_5 = \vec{r}_5 \cos \theta_5 \hat{r}_5 + \vec{r}_5 \sin \theta_5 \hat{\theta}_5$
 $\vec{r}_6 = \vec{r}_6 \cos \theta_6 \hat{r}_6 + \vec{r}_6 \sin \theta_6 \hat{\theta}_6$

- $\vec{r}_1 = \vec{r}_1 \cos \theta_1 \hat{r}_1 + \vec{r}_1 \sin \theta_1 \hat{\theta}_1$
 $\vec{r}_2 = \vec{r}_2 \cos \theta_2 \hat{r}_2 + \vec{r}_2 \sin \theta_2 \hat{\theta}_2$
 $\vec{r}_3 = \vec{r}_3 \cos \theta_3 \hat{r}_3 + \vec{r}_3 \sin \theta_3 \hat{\theta}_3$
 $\vec{r}_4 = \vec{r}_4 \cos \theta_4 \hat{r}_4 + \vec{r}_4 \sin \theta_4 \hat{\theta}_4$
 $\vec{r}_5 = \vec{r}_5 \cos \theta_5 \hat{r}_5 + \vec{r}_5 \sin \theta_5 \hat{\theta}_5$
 $\vec{r}_6 = \vec{r}_6 \cos \theta_6 \hat{r}_6 + \vec{r}_6 \sin \theta_6 \hat{\theta}_6$

- [illegible]

١٠