

4 רעטריעק

1	ענדערשטעלע	2
2	טאגלעך באשעפטיגונג	3
2.1	טאגלעך באשעפטיגונג	3
2.2	טאגלעך באשעפטיגונג	3
3	באשעפטיגונג פארשטימלונג	4
3.1	באשעפטיגונג פארשטימלונג	4
3.2	אומעקלעכע באשעפטיגונג	5
4	אומעקלעכע באשעפטיגונג	5
4.1	אומעקלעכע באשעפטיגונג	5
4.2	אומעקלעכע באשעפטיגונג	6
5	ענדערשטעלע פארשטימלונג	7
5.1	ענדערשטעלע פארשטימלונג	7
5.2	ענדערשטעלע פארשטימלונג	7
5.3	ענדערשטעלע פארשטימלונג	7
5.4	ענדערשטעלע פארשטימלונג	8
5.5	ענדערשטעלע פארשטימלונג	8
6	אומעקלעכע באשעפטיגונג	8
6.1	אומעקלעכע באשעפטיגונג	8
6.2	אומעקלעכע באשעפטיגונג	9
7	ענדערשטעלע פארשטימלונג	9
7.1	ענדערשטעלע פארשטימלונג	9
7.2	ענדערשטעלע פארשטימלונג	9
7.3	ענדערשטעלע פארשטימלונג	10
8	ענדערשטעלע פארשטימלונג	10
8.1	ענדערשטעלע פארשטימלונג	10
8.2	ענדערשטעלע פארשטימלונג	10
8.3	ענדערשטעלע פארשטימלונג	11
9	אומעקלעכע באשעפטיגונג	11
9.1	אומעקלעכע באשעפטיגונג	11
9.2	אומעקלעכע באשעפטיגונג	11
9.3	אומעקלעכע באשעפטיגונג	12
10	אומעקלעכע באשעפטיגונג	12

11	ענדוואָרטן אויף די פראַגען פֿון אַ	13
11.1	אינאָנדרשטאנד דעוואַלופּענדינג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג	13
11.2	פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג	13
11.3	ענדוואַרטן אויף די פראַגען פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג	14
12	פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג	14
12.1	פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג	14
12.2	פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג	14
12.3	ענדוואַרטן אויף די פראַגען פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג	15
13	ענדוואַרטן אויף די פראַגען פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג	15
14	פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג	16
15	פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג	16
16	ענדוואַרטן אויף די פראַגען פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג פֿון אַ פֿאַרשפּאַרמלונג	17

עטמירטע אָנשטעלונג פֿאַר די קאָנפֿיגוראַציע פֿון אַ פֿעלד, ענדערונגן פֿון די פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענט צו אַ פֿעלד פֿון אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַ פֿעלד פֿון אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענט צו אַ פֿעלד פֿון אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַ פֿעלד פֿון אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענט צו אַ פֿעלד פֿון אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַ פֿעלד פֿון אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענט צו אַ פֿעלד פֿון אַסאָנאָרענטע פֿעלדער.

2. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער

2.1. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער

אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער.

$$S = C \times A \times L \times E,$$

און די פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער.

און די פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער.

$$s = (C, A, L, E) \in S$$

און די פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער.

- $C = (x, y, z, \theta, \phi, f) \in C \cong \mathbb{R}^3 \times S^2 \times \mathbb{R}_{>0}$ זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער, ענדערונגן פֿון די פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער.
- $A = (a_1, \dots, a_k) \in A$ זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער, און די פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער.
- $L \in L$ זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער, ענדערונגן פֿון די פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער.
- $E \in E$ זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער, ענדערונגן פֿון די פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער.

און די פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער.

2.2. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער

אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער.

$$\gamma : [0, T] \rightarrow S.$$

און די פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער. אַסאָנאָרענטע פֿעלדער זענען אַסאָנאָרענטע פֿעלדער.

$$I_t = R(s_t), \quad R : S \rightarrow L^2(\Omega, \mathbb{R}^3),$$

- $r \in [0, 1]$ (המרחק בין הנקודות);
- $o \in [0, 1]$ (המרחק בין הנקודה o לנקודה a);
- $e \in [0, 1]$ (המרחק בין הנקודה e לנקודה a);
- $q \in [0, 1]$ (המרחק בין הנקודה q לנקודה a).

הקבוצה $\mathcal{P} \subset \Delta(\mathcal{X}) \times [0, 1]^4$ היא קבוצת המרחקים בין הנקודות a, o, e, q ויש לה המבנה של קבוצת טופולוגיה.

3.2. המרחב המטריקלי של המרחקים

המרחב המטריקלי \mathcal{P} הוא קבוצת המרחקים $g_{ij}(p)$ בין הנקודות $i, j \in \{a, o, e, q\}$. המרחב \mathcal{P} הוא קבוצת המרחקים בין הנקודות $i, j \in \{a, o, e, q\}$.

$$ds^2 = \sum_{i,j} g_{ij}(p) dp^i dp^j.$$

המרחב \mathcal{P} הוא קבוצת המרחקים בין הנקודות $i, j \in \{a, o, e, q\}$.

$$\Pi : \mathcal{S} \rightarrow \mathcal{P}$$

המרחב \mathcal{S} הוא קבוצת המרחקים בין הנקודות $i, j \in \{a, o, e, q\}$.

$$\tilde{\gamma}(t) = \Pi(\gamma(t)) \in \mathcal{P}.$$

המרחב \mathcal{P} הוא קבוצת המרחקים בין הנקודות $i, j \in \{a, o, e, q\}$.

$$(D\Pi^*g)_s(u, v) = g_{\Pi(s)}(D\Pi_s \cdot u, D\Pi_s \cdot v), \quad u, v \in T_s\mathcal{S}.$$

המרחב \mathcal{P} הוא קבוצת המרחקים בין הנקודות $i, j \in \{a, o, e, q\}$.

4. המרחב המטריקלי של המרחקים

4.1. המרחב המטריקלי של המרחקים

המרחב \mathcal{P} הוא קבוצת המרחקים בין הנקודות $i, j \in \{a, o, e, q\}$.

עבור $\tilde{\gamma}$ מתקיים $\tilde{\gamma}^i \dot{\tilde{\gamma}}^j = \dot{\tilde{\gamma}}^i \tilde{\gamma}^j$ ולכן $\tilde{\gamma}^i \dot{\tilde{\gamma}}^j - \dot{\tilde{\gamma}}^i \tilde{\gamma}^j = 0$. נגדור את $A[\tilde{\gamma}]$ כ-

$$A[\tilde{\gamma}] = \frac{1}{2} \int_0^T g_{ij}(\tilde{\gamma}(t)) \dot{\tilde{\gamma}}^i(t) \dot{\tilde{\gamma}}^j(t) dt.$$

עבור $\tilde{\gamma}$ מתקיים $\tilde{\gamma}^i \dot{\tilde{\gamma}}^j - \dot{\tilde{\gamma}}^i \tilde{\gamma}^j = 0$.

$$\ddot{\tilde{\gamma}}^k + \Gamma_{ij}^k \dot{\tilde{\gamma}}^i \dot{\tilde{\gamma}}^j = 0,$$

כאן Γ_{ij}^k הוא המטריצה Γ_{ij}^k של המרחב $T\tilde{M}$ בנקודה $(\tilde{\gamma}, \dot{\tilde{\gamma}})$.

המערכת $\ddot{\tilde{\gamma}}^k + \Gamma_{ij}^k \dot{\tilde{\gamma}}^i \dot{\tilde{\gamma}}^j = 0$ היא מערכת דיפרנציאלית מסוג $\ddot{x} = f(x, \dot{x})$ עם f חלקית. נגדור את $\mathcal{L}(p, \dot{p}) = \frac{1}{2} g_{ij}(p) \dot{p}^i \dot{p}^j$ ונניח \mathcal{A} הוא הפונקציה $\mathcal{A}(\tilde{\gamma}, \dot{\tilde{\gamma}}) = \mathcal{L}(\tilde{\gamma}, \dot{\tilde{\gamma}})$. נגדור את \mathcal{A} כפונקציה על $T\tilde{M}$.

$$\frac{d}{dt} (g_{k\ell} \dot{\tilde{\gamma}}^\ell) = \frac{1}{2} (\partial_k g_{ij}) \dot{\tilde{\gamma}}^i \dot{\tilde{\gamma}}^j,$$

המערכת $\ddot{\tilde{\gamma}}^k + \Gamma_{ij}^k \dot{\tilde{\gamma}}^i \dot{\tilde{\gamma}}^j = 0$ היא מערכת דיפרנציאלית מסוג $\ddot{x} = f(x, \dot{x})$ עם f חלקית. נגדור את $\mathcal{L}(p, \dot{p}) = \frac{1}{2} g_{ij}(p) \dot{p}^i \dot{p}^j$ ונניח \mathcal{A} הוא הפונקציה $\mathcal{A}(\tilde{\gamma}, \dot{\tilde{\gamma}}) = \mathcal{L}(\tilde{\gamma}, \dot{\tilde{\gamma}})$. נגדור את \mathcal{A} כפונקציה על $T\tilde{M}$. □

נגדור את \mathcal{A} כפונקציה על $T\tilde{M}$. נגדור את \mathcal{A} כפונקציה על $T\tilde{M}$. נגדור את \mathcal{A} כפונקציה על $T\tilde{M}$.

4.2. פונקציה \mathcal{A} על $T\tilde{M}$

נגדור את \mathcal{A} כפונקציה על $T\tilde{M}$. נגדור את \mathcal{A} כפונקציה על $T\tilde{M}$. נגדור את \mathcal{A} כפונקציה על $T\tilde{M}$.

נגדור את \mathcal{A} כפונקציה על $T\tilde{M}$. נגדור את \mathcal{A} כפונקציה על $T\tilde{M}$.

$$\mathcal{J}[\tilde{\gamma}] = \int_0^T \left[\frac{1}{2} g_{ij}(\tilde{\gamma}) \dot{\tilde{\gamma}}^i \dot{\tilde{\gamma}}^j + \lambda V(\tilde{\gamma}) \right] dt,$$

כאן $\lambda > 0$ הוא קבוע.

נגדור את \mathcal{J} כפונקציה על $T\tilde{M}$. נגדור את \mathcal{J} כפונקציה על $T\tilde{M}$.

$$\ddot{\tilde{\gamma}}^k + \Gamma_{ij}^k \dot{\tilde{\gamma}}^i \dot{\tilde{\gamma}}^j + \lambda g^{k\ell} \partial_\ell V(\tilde{\gamma}) = 0,$$

המערכת $\ddot{\tilde{\gamma}}^k + \Gamma_{ij}^k \dot{\tilde{\gamma}}^i \dot{\tilde{\gamma}}^j + \lambda g^{k\ell} \partial_\ell V(\tilde{\gamma}) = 0$ היא מערכת דיפרנציאלית מסוג $\ddot{x} = f(x, \dot{x})$ עם f חלקית.

$$\frac{D\dot{\tilde{\gamma}}}{dt} = -\lambda \nabla_g V(\tilde{\gamma}).$$

המשפט הראשון מניח כי P_t היא משפחה של פונקציות צפיפות המוגדרות על \mathcal{X} , וקיימת פונקציה $\tilde{\gamma}$ כך ש- $\int_0^T \int_{\mathcal{X}} g_{ij}^F(P_t) \dot{P}_t^i \dot{P}_t^j dt < \infty$, ו- $\int_{\mathcal{X}} a(x) P_t(x) dx < \infty$ לכל $t \in [0, T]$. אז $\Delta(\mathcal{X}) \hookrightarrow \mathcal{P}$, ויש פונקציה $A[\tilde{\gamma}]$ המייצגת את המשפחה $\{P_t\}_{t \in [0, T]}$. \square

6.2 רחוקות בין משפחות פונקציות צפיפות

נניח שיש שתי משפחות פונקציות צפיפות P^+ ו- P^- על \mathcal{X} . נגדיר את רחוקות הוויינגר-פולק בין שתי המשפחות כ-

$$W_2(P^-, P^+) = \left(\int_{\mathcal{X}^2} d(x, y)^2 d\pi(x, y) \right)^{1/2},$$

כאשר π היא פונקציית צפיפות משותפת של P^+ ו- P^- [15]. $\int_{\mathcal{X}^2} d(x, y)^2 d\pi(x, y)$ היא האינטגרל של $d(x, y)^2$ ביחס ל- π . נניח שיש שתי משפחות פונקציות צפיפות P^+ ו- P^- על \mathcal{X} . אז $W_2(P^-, P^+) < \infty$ אם ורק אם קיימת פונקציית צפיפות משותפת π בין שתי המשפחות.

האינטגרל $\int_{\mathcal{X}^2} d(x, y)^2 d\pi(x, y)$ הוא האינטגרל של $d(x, y)^2$ ביחס ל- π . נניח שיש שתי משפחות פונקציות צפיפות P^+ ו- P^- על \mathcal{X} . אז $W_2(P^-, P^+) < \infty$ אם ורק אם קיימת פונקציית צפיפות משותפת π בין שתי המשפחות.

המשפט הראשון מניח כי P_t היא משפחה של פונקציות צפיפות המוגדרות על \mathcal{X} , וקיימת פונקציה $\tilde{\gamma}$ כך ש- $\int_0^T \int_{\mathcal{X}} g_{ij}^F(P_t) \dot{P}_t^i \dot{P}_t^j dt < \infty$, ו- $\int_{\mathcal{X}} a(x) P_t(x) dx < \infty$ לכל $t \in [0, T]$. אז $\Delta(\mathcal{X}) \hookrightarrow \mathcal{P}$, ויש פונקציה $A[\tilde{\gamma}]$ המייצגת את המשפחה $\{P_t\}_{t \in [0, T]}$.

7 פונקציות צפיפות ורעיונות

7.1 פונקציות צפיפות ורעיונות

נניח שיש פונקציה $B_t : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ המוגדרת על $\Omega \subset \mathbb{R}^2$, ויש פונקציה $\gamma_t : [0, T] \rightarrow \Omega$ המוגדרת על $[0, T]$. אז

$$B_{t+dt}(x, y) = B_t(x, y) + \int_0^t K(x - \gamma_x(t), y - \gamma_y(t)) dt,$$

כאשר K היא פונקציה המוגדרת על $\mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2$. נניח שיש פונקציה $B_t : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ המוגדרת על $\Omega \subset \mathbb{R}^2$, ויש פונקציה $\gamma_t : [0, T] \rightarrow \Omega$ המוגדרת על $[0, T]$. אז

7.2 פונקציות צפיפות ורעיונות

נניח שיש פונקציה $I : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ המוגדרת על $\Omega \subset \mathbb{R}^2$, ויש פונקציה $\gamma_t : [0, T] \rightarrow \Omega$ המוגדרת על $[0, T]$. אז $\nabla I = (I_x, I_y)$ היא וקטור הירידה של I בנקודה (x, y) . נניח שיש פונקציה $I : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ המוגדרת על $\Omega \subset \mathbb{R}^2$, ויש פונקציה $\gamma_t : [0, T] \rightarrow \Omega$ המוגדרת על $[0, T]$. אז $\nabla I = (I_x, I_y)$ היא וקטור הירידה של I בנקודה (x, y) .

$$\frac{d\gamma_{\mu}(t)}{dt} = \alpha T(\gamma_{\mu}(t)) + \beta \nabla I(\gamma_{\mu}(t)).$$

הכרזת T היא תוצאה של עקרון 4! עקרון זה מכונה **עקרון 4** מכיוון שהוא מבטיח שהתהליך יתבצע בצורה יעילה. α ו- β הם פרמטרים שניתנים על ידי המשתמש, והם יכולים להיות שווים או שונים. β הוא הפרמטר המגדיר את המרחב המותר, ו- α הוא הפרמטר המגדיר את המרחב המותר.

7.3 עקרון 4: תוצאה של עקרון 4

התוצאה של עקרון 4 היא:

$$J = \begin{pmatrix} I_x^2 & I_x I_y \\ I_x I_y & I_y^2 \end{pmatrix}$$

התוצאה של עקרון 4 היא תוצאה של עקרון 4, והיא יכולה להיות שווה או שונה. J היא המטריצה המוגדרת על ידי המשוואה $J = \begin{pmatrix} I_x^2 & I_x I_y \\ I_x I_y & I_y^2 \end{pmatrix}$.

התוצאה של עקרון 4 היא תוצאה של עקרון 4, והיא יכולה להיות שווה או שונה. J היא המטריצה המוגדרת על ידי המשוואה $J = \begin{pmatrix} I_x^2 & I_x I_y \\ I_x I_y & I_y^2 \end{pmatrix}$.

התוצאה של עקרון 4 היא תוצאה של עקרון 4, והיא יכולה להיות שווה או שונה. J היא המטריצה המוגדרת על ידי המשוואה $J = \begin{pmatrix} I_x^2 & I_x I_y \\ I_x I_y & I_y^2 \end{pmatrix}$.

7.4 עקרון 4: תוצאה של עקרון 4

התוצאה של עקרון 4 היא:

התוצאה של עקרון 4 היא תוצאה של עקרון 4, והיא יכולה להיות שווה או שונה. J היא המטריצה המוגדרת על ידי המשוואה $J = \begin{pmatrix} I_x^2 & I_x I_y \\ I_x I_y & I_y^2 \end{pmatrix}$.

התוצאה של עקרון 4 היא תוצאה של עקרון 4, והיא יכולה להיות שווה או שונה. J היא המטריצה המוגדרת על ידי המשוואה $J = \begin{pmatrix} I_x^2 & I_x I_y \\ I_x I_y & I_y^2 \end{pmatrix}$.

$$B_{t+1} = F(B_t, a_t),$$

התוצאה של עקרון 4 היא תוצאה של עקרון 4, והיא יכולה להיות שווה או שונה. J היא המטריצה המוגדרת על ידי המשוואה $J = \begin{pmatrix} I_x^2 & I_x I_y \\ I_x I_y & I_y^2 \end{pmatrix}$.

7.5 עקרון 4: תוצאה של עקרון 4

התוצאה של עקרון 4 היא תוצאה של עקרון 4, והיא יכולה להיות שווה או שונה. J היא המטריצה המוגדרת על ידי המשוואה $J = \begin{pmatrix} I_x^2 & I_x I_y \\ I_x I_y & I_y^2 \end{pmatrix}$.

והרעיון הוא שיש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות.

8.3 ייצוג המרחב המטריצות

[10]: ייצוג המרחב המטריצות. המרחב המטריצות הוא המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות.

על מנת לייצג את המרחב המטריצות, יש להשתמש במרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות.

9 מרחב המטריצות

9.1 מרחב המטריצות

המרחב המטריצות הוא המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות.

המרחב המטריצות הוא המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות.

המרחב המטריצות הוא המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות.

המרחב המטריצות הוא המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות.

9.2 מרחב המטריצות

המרחב המטריצות הוא המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות. כלומר, יש להשתמש במרחב המטריצות כדי לייצג את המרחב המטריצות.

$$L(w) = \sum_{i=1}^{n-1} \|\phi(w_{i+1}) - \phi(w_i)\| \quad (\text{מרחב המטריצות}),$$

$$C(w) = \sum_{i=2}^{n-1} |\theta_i| \quad (\text{מרחב המטריצות}),$$

$$X(w) = (\text{מרחב המטריצות}),$$

$$\kappa_{\phi}(w) = 1 - \frac{\|\phi(w_n) - \phi(w_1)\|}{L(w)} \quad (\text{מרחב המטריצות}).$$

סימנים	רעיונות: מהו תפקידם?	מסקנות
אפשרות	$\omega = 1$	התאמה של המרחב: $\omega = 1$
אפשרות	$\omega > 1$	התאמה של המרחב: $\omega > 1$
אפשרות	עוד טענות: $\omega > 1$	התאמה של המרחב: $\omega > 1$
אפשרות	$X \geq 1$	התאמה של המרחב: $X \geq 1$

התאמה של המרחב: $\omega = 1$ היא תאמה של המרחב. $\omega > 1$ היא תאמה של המרחב. $\omega > 1$ היא תאמה של המרחב. $X \geq 1$ היא תאמה של המרחב.

II. תאמה של המרחב: $\omega = 1$

II.1. תאמה של המרחב: $\omega = 1$

התאמה של המרחב: $\omega = 1$ היא תאמה של המרחב. $\omega = 1$ היא תאמה של המרחב. $\omega = 1$ היא תאמה של המרחב.

התאמה של המרחב: $\omega = 1$ היא תאמה של המרחב. $\omega = 1$ היא תאמה של המרחב. $\omega = 1$ היא תאמה של המרחב.

II.2. תאמה של המרחב: $\omega = 1$

התאמה של המרחב: $\omega = 1$ היא תאמה של המרחב.

עברית	דוגמה	תאמה של המרחב
התאמה של המרחב	$\omega = 1$	התאמה של המרחב
התאמה של המרחב	$\omega > 1$	התאמה של המרחב
התאמה של המרחב	$X \geq 1$	התאמה של המרחב

התאמה של המרחב: $\omega = 1$ היא תאמה של המרחב. $\omega = 1$ היא תאמה של המרחב. $\omega = 1$ היא תאמה של המרחב.

הכרטיס שמופיע בתעודת זהו אינו מהווה אחריות, והתעודתו של הנתבעת אינה מהווה אחריות.

12.3 עבודת המערכת והתקנתה של מערכת המערכת

לפי המפרט של מערכת המערכת, המערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת, והמערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת. המערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת, והמערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת.

13 עבודת המערכת והתקנתה של מערכת המערכת

המערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת, והמערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת. המערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת, והמערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת.

המערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת, והמערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת. המערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת, והמערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת.

$$\kappa(t) = \frac{\|\dot{\gamma}(t) \times \ddot{\gamma}(t)\|}{\|\dot{\gamma}(t)\|^3}$$

המערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת, והמערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת. המערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת, והמערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת.

שם המערכת	המערכת והתקנתה של מערכת המערכת
המערכת והתקנתה של מערכת המערכת	המערכת והתקנתה של מערכת המערכת
המערכת והתקנתה של מערכת המערכת	המערכת והתקנתה של מערכת המערכת
המערכת והתקנתה של מערכת המערכת	המערכת והתקנתה של מערכת המערכת
המערכת והתקנתה של מערכת המערכת	המערכת והתקנתה של מערכת המערכת
המערכת והתקנתה של מערכת המערכת	המערכת והתקנתה של מערכת המערכת

המערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת, והמערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת. המערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת, והמערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת.

המערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת, והמערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת. המערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת, והמערכת תהיה מותקנת ומופעלת על ידי המערכת.

