

3 янв 2018

-1-

## Оглавление

1. Кризис современной математики и теоретической физики
2. Появление новых явлений необходимо ли с точки зрения науки.
3. Насколько убедительны эти явлении основания физики и математики?
4. В основании физики положены физические законы, выраженные на языке абстрактных символов и соответствующая им понятия: пространство, время, скорость, ускорение, масса и сила, потенциал, сила тока, сопротивление, электромагнитное поле и т.д.
5. На языке этих понятий формулируются физические законы.
6. Какое место занимает при этом гипотеза математика? Это massa математика? Герман Вейль.

3 янв. 2018

-2-

7. Заподи ответить на аналогичный вопрос — что такое дифференциальное исчисление принципиально новое понятие, отсутствующее в математике.
8. Такие новые понятия являются процедурой измерения, тесно связанных с понятием отношения.
9. Процедура измерения выражает соотношение отношений между некоторыми объектами и соответствующими единицами измерения.
10. Учай, оправдай это наука о бинарных отношениях.

1

Всё в состоянии сущности Торс!  
В настолько время МАТЕМАТИКА и  
ФИЗИКА находятся в состоянии  
гражданского брака, существующего  
независимо друг от друга как брак  
по расчёту. Математика помогает  
Физике решать сложные задачи  
Отсюда в математике и в физике  
известны трудные задачи и не  
известны постановки новых задач.  
Громадия не занималась решением  
трудных задач, как Геральдик.  
Он искал ~~основанный на~~ красивые  
основания новой математики.  
Он был рицарем красоты математики.  
На этой почве возникло  
человеческое главное задание математики  
Мне удалось найти простой и  
красивый путь построения математики  
и физики как единого целого  
— Торс!



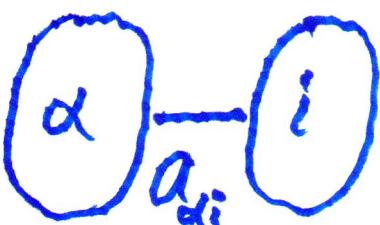
②

$$\begin{array}{c} \alpha \xrightarrow{\quad} i \\ \beta \times j \end{array} \quad \left| \begin{array}{l} \alpha_{ii} \alpha_{ij} \\ \alpha_{\beta i} \alpha_{\beta j} \end{array} \right| = \alpha_{ii} \left| \alpha_{\beta i} \right\rangle - \alpha_{\beta j} \left| \alpha_{\beta i} \right\rangle = \\ = \alpha_{ii} \alpha_{\beta j} - \alpha_{\beta i} \alpha_{ii}$$

$$\begin{array}{c} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{array} \quad \begin{array}{c} \times \\ \times \\ \times \end{array} \quad \begin{array}{c} i \\ j \\ k \end{array} \quad \left| \begin{array}{l} \alpha_{ii} \alpha_{ij} \alpha_{ik} \\ \alpha_{\beta i} \alpha_{\beta j} \alpha_{\beta k} \\ \alpha_{\gamma i} \alpha_{\gamma j} \alpha_{\gamma k} \end{array} \right| = \alpha_{ii} \left| \begin{array}{l} \alpha_{\beta i} \alpha_{\beta k} \\ \alpha_{\gamma i} \alpha_{\gamma k} \end{array} \right\rangle - \\ - \alpha_{\beta j} \left| \begin{array}{l} \alpha_{\beta i} \alpha_{\beta k} \\ \alpha_{\gamma i} \alpha_{\gamma k} \end{array} \right\rangle + \alpha_{\beta k} \left| \begin{array}{l} \alpha_{\beta i} \alpha_{\beta j} \\ \alpha_{\gamma i} \alpha_{\gamma j} \end{array} \right\rangle =$$

$$= \alpha_{ii} \alpha_{\beta j} \alpha_{\gamma k} - \alpha_{ii} \alpha_{\beta k} \alpha_{\gamma j} - \\ - \alpha_{\beta j} \alpha_{\beta i} \alpha_{\gamma k} + \alpha_{\beta j} \alpha_{\beta k} \alpha_{\gamma i} + \\ + \alpha_{\beta k} \alpha_{\beta i} \alpha_{\gamma j} - \alpha_{\beta k} \alpha_{\beta j} \alpha_{\gamma i}$$

(3)

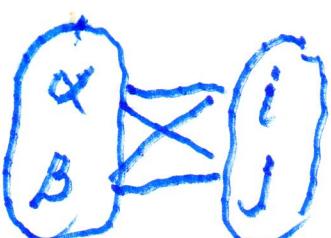


число

$|a_{\alpha i}|$  - Это функция единица  
 $= a_{\alpha i}$  назв. - число  $a_{\alpha i}$   
 определяет отношение  
 между физическими объектами  
 различной природы  $\alpha \in \mathbb{M} \text{ и } i \in \mathbb{N}$

Второй Следующий шаг:

отношения между двумя парами



характеризующими  
 четырьмя вещественными  
 числами  $a_{\alpha i}, a_{\alpha j}, a_{\beta i}, a_{\beta j}$

Введем новую числовую функцию  
 четырех числовых переменных

$$\begin{vmatrix} a_{\alpha i} & a_{\alpha j} \\ a_{\beta i} & a_{\beta j} \end{vmatrix} = a_{\alpha i} a_{\beta j} - a_{\alpha j} a_{\beta i} = \\ = a_{\alpha i} |a_{\beta j}| - a_{\alpha j} |a_{\beta i}|$$

$$\begin{vmatrix} \alpha_{ii} & \alpha_{ij} & \alpha_{ik} \\ \alpha_{ji} & \alpha_{jj} & \alpha_{jk} \\ \alpha_{ki} & \alpha_{kj} & \alpha_{kk} \end{vmatrix} = \alpha_{ii} \begin{vmatrix} \alpha_{jj} & \alpha_{jk} \\ \alpha_{ji} & \alpha_{kj} \end{vmatrix} -$$

(4)

$$- \alpha_{ij} \begin{vmatrix} \alpha_{ii} & \alpha_{ik} \\ \alpha_{ji} & \alpha_{ik} \end{vmatrix} + \alpha_{ik} \begin{vmatrix} \alpha_{ji} & \alpha_{jk} \\ \alpha_{ji} & \alpha_{ki} \end{vmatrix} =$$

$$= \alpha_{ii} \alpha_{jj} \alpha_{kk} - \alpha_{ii} \alpha_{jk} \alpha_{ji} -$$

$$- \alpha_{ij} \alpha_{ii} \alpha_{kk} + \alpha_{ij} \alpha_{kk} \alpha_{ji} +$$

$$+ \alpha_{ik} \alpha_{ji} \alpha_{jj} - \alpha_{ik} \alpha_{ji} \alpha_{jj}$$


---

Минимальные (умственное)  
уравнения различных порядков

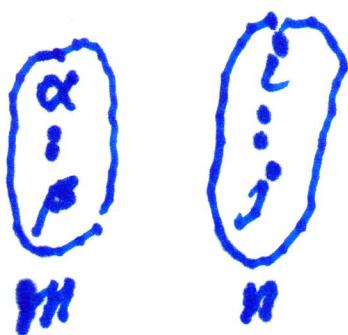
$$|\alpha_{ii}| \equiv 0 \quad \forall i \in \mathbb{N} \quad \forall i \in \mathbb{N}$$

$$\begin{vmatrix} \alpha_{ii} & \alpha_{ij} \\ \alpha_{ji} & \alpha_{jj} \end{vmatrix} \equiv 0 \quad \forall i, j \in \mathbb{N}$$

8 января 2018

(5)

Математику и физику обединяет  
одна из задач — нахождение отно-  
шений между объектами разной  
природы



$$\underbrace{\alpha_1, \dots, \alpha_m}_{m} \in \mathcal{M}$$

$$\underbrace{i_1, \dots, i_n}_{n} \in \mathcal{N}$$

До сих пор мы рассматривали  
частный случай, когда  $m=n$   
В этом случае существуют две  
функции

$$\varphi(\varphi(\alpha_1, i_1), \dots, \varphi(\alpha_m, i_m)), \dots$$

$$\dots (\varphi(\alpha_1, i_1), \dots, \varphi(\alpha_m, i_m)) \text{ или } \pi^{\text{нр}}$$

$$\text{числовое значение } \varphi(\alpha_i, i_j)$$

$$\left| \begin{array}{c} \varphi(\alpha_1, i_1) \dots \varphi(\alpha_n, i_n) \\ \dots \dots \dots \\ \varphi(\alpha_n, i_1) \dots \varphi(\alpha_1, i_n) \end{array} \right| \quad \begin{array}{l} \text{определенное} \\ n\times n \text{ порядке} \end{array}$$

и  $\varphi(\alpha_i, i_j) = \sum_{d=1}^{n-1} \sum_{k=1}^{n-1} \dots + \sum_{d=1}^{n-1} \sum_{k=1}^{n-1} \dots$

~~Гармоническое~~ ~~координатное~~ ~~векторное~~ ~~пересечение~~

$d, P = \alpha_1, \dots, \alpha_n$

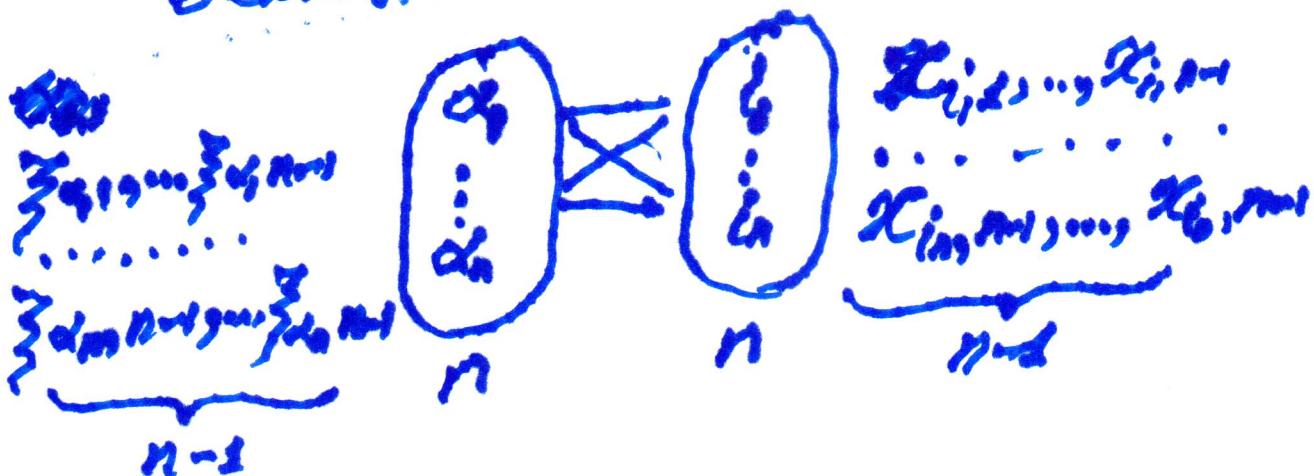
8 января 2018

⑥

и функция (скалярное произведение)

$\varphi(\alpha, i) = \sum_{j=1}^n \alpha_j x_{j,i} + \dots + \sum_{j=n+1}^m \alpha_j x_{j,i}$   
где  $\sum_{j=1}^n, \dots, \sum_{j=n+1}^m$  — декартовы  
координаты  $n+1$ -мерного  
вектора  $\alpha$

$x_{1,i}, \dots, x_{n,i}$  — декартовы  
координаты  $n+1$ -мерного  
вектора  $i$ .



25 декабря 2017 -1-

Кризис Математики и теоретической  
физики. Причины кризиса.  
Что такое математика? Невозмож  
но ли ответить на этот вопрос  
(Герман Вейль) приводит к кризису.  
С чего начинается математика?  
Математика начинается с понятий  
числа. Чего такое цифра и число?  
Даже профессионалы не могут  
ответить на этот вопрос.  
Кто и когда ввел понятие цифра?  
Кто и где додумал до понятия цифра?  
Цифра — это одно из величайших  
открытий. Как с помощью концепции  
числа символизировать бесконечное  
число цифр?

$$N_p(c_p, c_{p-1}, \dots, c_2, c_1) = c_p 10^{p-1} + c_{p-1} 10^{p-2} + \dots + c_2 10^1 + c_1 10^0$$

где  $10^0$  — единиц в десятичной  
системе счисления

$c_p, c_{p-1}, \dots, c_1$  — декартовы координаты

25 декабря 2017 -2-

Одновременно с понятием цифра  
родилось понятие разряда числа р  
Числа разряда 1: 5, 7, 0, ...

разряд 2: 52, 32, 18, ...

разряд р  $\underbrace{502\dots 9}_r, \underbrace{102\dots 0}_r, \dots$

Почему отсутствуют числа  
01, 005, ...?

Число - упорядоченное последование  
цифр

О неполноте математики (Курт Гедель)  
Математика, построенная  
на основе аксиом Цермело - Френкеля.  
В ней не хватает нескольких новых  
абстрактных символов.

Чтобы построить полную математику  
в нее нужно добавить несколько  
новых понятий и соответствующих им  
символов и операций.

25 декабря 2017

-3-

Как символы существующие  
"кошмаровской" математики, основанные  
на теории множества, необходимо  
добавить три пары символов

$\underline{\circ} \circ \bar{\circ} \bar{\circ}$  -

две пары белых и черных,  
женских  $\underline{\circ} \circ$  и мужских  
 $\bar{\circ} \bar{\circ}$  символов и  
одну пару греческих и латинских  
 $\alpha \beta$  символов

Бурбаки Фрэгэ и Расселль пытались  
построить новую математику  
всегда один единственных символов  
 $\emptyset$  - пустое множество  
 $\emptyset$

$\{\emptyset\} \{\emptyset\{\emptyset\}\} \{\emptyset\{\emptyset\}\{\emptyset\{\emptyset\}\}\dots$

Они изложили свою теорию в двух  
томах. Но математическая сообщество  
не принял её.

Задача -1-

расщепление измерения физических величин Ядро мироздания

I. Неоканделенное определение

$$1. \left| \begin{matrix} \overset{\bullet}{Q_{xi}} \\ Q_{xi} \end{matrix} \right| = \left| \begin{matrix} 0 \\ 0 \end{matrix} \right| \cdot \left| \begin{matrix} \bar{x}_i & \bar{x}_j \\ \bar{x}_j & 0 \end{matrix} \right| = 0 \quad \dot{a}_{xi} = 0$$

$$2. \left| \begin{matrix} \overset{\bullet}{a_{di}} & \overset{\bullet}{a_{dj}} \\ a_{pi} & a_{pj} \end{matrix} \right| = \left| \begin{matrix} \sum \eta_i & 0 \\ \sum \eta_j & 0 \end{matrix} \right| \cdot \left| \begin{matrix} \bar{x}_i & \bar{x}_j \\ \bar{x}_j & 0 \end{matrix} \right| = 0$$

$$\dot{a}_{di} = \sum_k \bar{x}_k + 0 \cdot 0 = \sum_k x_k$$

$$3. \left| \begin{matrix} \overset{\bullet}{a_{di}} & \overset{\bullet}{a_{dj}} & \overset{\bullet}{a_{dk}} \\ a_{pi} & a_{pj} & a_{pk} \\ a_{gi} & a_{gj} & a_{gk} \end{matrix} \right| = \left| \begin{matrix} \sum \eta_i & 0 & 0 \\ \sum \eta_j & 0 & 0 \\ \sum \eta_k & 0 & 0 \end{matrix} \right| \cdot \left| \begin{matrix} \bar{x}_i & \bar{x}_j & \bar{x}_k \\ \bar{y}_i & \bar{y}_j & \bar{y}_k \\ 0 & 0 & 0 \end{matrix} \right| = 0$$

$$\dot{a}_{di} = \sum_k \bar{x}_k + \eta_d \bar{y}_d + 0 \cdot 0 = \sum_k x_k + \eta_d y_d$$

.....

II. Снизу оканделенное

$$1. \left| \begin{matrix} \overset{\bullet}{U_{xi}} & \overset{\bullet}{U_{xj}} \\ U_{xi} & U_{xj} \end{matrix} \right| = \left| \begin{matrix} G_x & 0 \\ 1 & 0 \end{matrix} \right| \cdot \left| \begin{matrix} \bar{T} & \bar{T} \\ \bar{T} & 0 \end{matrix} \right| = 0$$

$$\dot{U}_{xi} = G_x T + 0 \cdot 0 = G_x$$

$$1 = 1 \cdot T + 0 \cdot 0 = 0$$

3 ген -2-

$$2. \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ U_{x1} & U_{xj} & U_{xn} \\ U_{p1} & U_{pj} & U_{pn} \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} G_x & \bar{x}_1 & 0 \\ G_p & \bar{x}_p & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} \bar{1} & \bar{x} & \bar{T} \\ \bar{x}_1 & x_1 & x_n \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} = 0$$

$$\bar{U}_{xi} = G_x \bar{1} + \bar{x}_x \bar{x}_i + 0 \cdot 0 = G_x + \bar{x}_x x_i$$

$$3. \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ U_{x1} & U_{xj} & U_{xn} & U_{xm} \\ U_{p1} & U_{pj} & U_{pn} & U_{pm} \\ U_g & U_{gj} & U_{gn} & U_{gm} \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} G_x & \bar{x}_1 & \bar{x}_n & 0 \\ G_p & \bar{x}_p & \bar{x}_n & 0 \\ G_g & \bar{x}_g & \bar{x}_n & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} \bar{1} & \bar{x} & \bar{T} & \bar{0} \\ \bar{x}_1 & x_1 & x_n & 0 \\ \bar{x}_g & x_g & x_m & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{vmatrix} = 0$$

$$\bar{U}_{xi} = G_x \bar{1} + \bar{x}_x \bar{x}_i + \bar{x}_g \bar{x}_i + 0 \cdot 0 = G_x + \bar{x}_x x_i + \bar{x}_g x_i$$

.....

### III. Справа оканчивающие

$$1. \begin{vmatrix} \bar{U}_{xi} & 1 \\ U_{pi} & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 0 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} \bar{s}_i & \bar{T} \\ 0 & 0 \end{vmatrix} = 0$$

$$\bar{U}_{xi} = 1 \bar{s}_i + 0 \cdot 0 = s_i$$

1. 1. 1 + 0. 0 = 0

3 раз -3-

$$2. \begin{vmatrix} V_{x_1} & V_{x_2} & 1 \\ V_{p_1} & V_{p_2} & 1 \\ V_{g_1} & V_{g_2} & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & \bar{s}_x & 0 \\ 1 & \bar{s}_p & 0 \\ 1 & \bar{s}_g & 0 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} \bar{s}_i & \bar{s}_j & \bar{T} \\ \bar{x}_i & \bar{x}_j & \bar{0} \\ \bar{o} & \bar{o} & \bar{o} \end{vmatrix} = 0$$

$$\bar{V}_{x_1} = 1 \bar{s}_i + \bar{s}_x \bar{x}_i + 0 \cdot \bar{o} = s_i + \bar{s}_x \bar{x}_i$$

$$3. \begin{vmatrix} V_{x_1} & V_{x_2} & V_{x_3} & 1 \\ V_{p_1} & V_{p_2} & V_{p_3} & 1 \\ V_{g_1} & V_{g_2} & V_{g_3} & 1 \\ V_{d_1} & V_{d_2} & V_{d_3} & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & \bar{s}_x & \bar{s}_p & 0 \\ 1 & \bar{s}_p & \bar{s}_g & 0 \\ 1 & \bar{s}_g & \bar{s}_d & 0 \\ 1 & \bar{s}_d & \bar{s}_x & 0 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} \bar{s}_i & \bar{s}_j & \bar{s}_k & \bar{T} \\ \bar{x}_i & \bar{x}_j & \bar{x}_k & \bar{0} \\ \bar{g}_i & \bar{g}_j & \bar{g}_k & \bar{o} \\ \bar{d}_i & \bar{d}_j & \bar{d}_k & \bar{o} \end{vmatrix} = 0$$

$$\bar{V}_{x_1} = 1 \cdot \bar{s}_i + \bar{s}_x \bar{x}_i + \bar{s}_p \bar{g}_i + 0 \cdot \bar{o} = s_i + \bar{s}_x \bar{x}_i + \bar{s}_p \bar{g}_i$$

#### IV. Оканимление снизу и справа

~~$$1. \begin{vmatrix} w_{x_1} & w_{x_2} & 1 \\ w_{p_1} & w_{p_2} & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & \bar{s}_x & 0 \\ 1 & \bar{s}_p & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} \bar{s}_i & \bar{s}_j & \bar{T} \\ \bar{x}_i & \bar{x}_j & \bar{0} \\ \bar{o} & \bar{o} & \bar{o} \end{vmatrix} = 0$$~~

~~$$w_{x_1} = s_i + \bar{s}_x + \bar{s}_p + 0 \cdot \bar{o}$$~~

~~$$w_{x_2} = 1 s_i + \bar{s}_x \bar{x}_2 + 0 \cdot \bar{o} = s_i + \bar{s}_x \bar{x}_2$$~~

~~$$1 = 1 \cdot T + 0 \cdot \bar{o} \quad 1 = 1 \bar{T} + 0 \cdot \bar{o}$$~~

3 гех. -3-

IV Окаймленные снизу и справа

$$1. \begin{vmatrix} \overset{\circ}{W_{d1}} & \overset{\circ}{W_{d2}} & 1 \\ \overset{\circ}{W_{p1}} & \overset{\circ}{W_{p2}} & 1 \\ 1 & 0 & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \underline{1} \ \underline{G_1} \ \underline{0} \\ \underline{1} \ \underline{G_2} \ \underline{0} \\ 0 \ \underline{1} \ \underline{0} \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} \bar{S}_1 \ \bar{S}_2 \ \bar{I} \\ \bar{I} \ \bar{I} \ \bar{0} \\ \bar{0} \ \bar{0} \ \bar{0} \end{vmatrix}$$

$$\overset{\circ}{W_{d1}} = \underline{1} \bar{S}_1 + \underline{G_1} \bar{I} + \underline{0} \bar{0} = \bar{S}_1 + \underline{G_1}$$

$$1 = \underline{1} \cdot \bar{I} + \underline{0} \cdot \bar{0}$$

$$2. \begin{vmatrix} \overset{\circ}{W_{d1}} & \overset{\circ}{W_{d2}} & \overset{\circ}{W_{d3}} & 1 \\ \overset{\circ}{W_{p1}} & \overset{\circ}{W_{p2}} & \overset{\circ}{W_{p3}} & 1 \\ \overset{\circ}{W_{y1}} & \overset{\circ}{W_{y2}} & \overset{\circ}{W_{y3}} & 1 \\ 1 & , & , & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \underline{1} \ \underline{G_1} \ \underline{G_2} \ \underline{0} \\ \underline{1} \ \underline{G_2} \ \underline{G_1} \ \underline{0} \\ \underline{0} \ \underline{1} \ \underline{0} \ \underline{0} \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} \bar{S}_1 \ \bar{S}_2 \ \bar{S}_3 \ \bar{I} \\ \bar{I} \ \bar{I} \ \bar{I} \ \bar{0} \\ \bar{x}_1 \ \bar{x}_2 \ \bar{x}_3 \ \bar{0} \\ \bar{0} \ \bar{0} \ \bar{0} \ \bar{0} \end{vmatrix}$$

$$\overset{\circ}{W_{d1}} = \underline{1} \bar{S}_1 + \underline{G_1} \bar{I} + \underline{G_2} \bar{x}_1 + \underline{0} \bar{0} = \bar{S}_1 + \underline{G_1} + \underline{G_2} \bar{x}_1 = 0$$

$$1 = \underline{1} \cdot \bar{I} + \underline{0} \bar{0}$$

3 ger. -4-

$$\begin{vmatrix} \bar{W}_{\alpha i} & \bar{W}_{\beta j} & \bar{W}_{\gamma k} & \bar{W}_{\delta m} \\ \bar{W}_{\beta i} & \bar{W}_{\gamma j} & \bar{W}_{\delta k} & \bar{W}_{\alpha m} \\ \bar{W}_{\gamma i} & \bar{W}_{\alpha j} & \bar{W}_{\beta k} & \bar{W}_{\delta m} \\ \bar{W}_{\delta i} & \bar{W}_{\beta j} & \bar{W}_{\alpha k} & \bar{W}_{\gamma m} \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{vmatrix} =$$

$$= \begin{vmatrix} 1 & G_1 & \bar{x}_i & \bar{y}_i & 0 \\ 1 & G_2 & \bar{x}_j & \bar{y}_j & 0 \\ 1 & G_3 & \bar{x}_k & \bar{y}_k & 0 \\ 1 & G_4 & \bar{x}_m & \bar{y}_m & 0 \end{vmatrix} \cdot \begin{vmatrix} \bar{s}_i & \bar{s}_j & \bar{s}_k & \bar{s}_m \\ \bar{x}_i & \bar{x}_j & \bar{x}_k & \bar{x}_m \\ \bar{y}_i & \bar{y}_j & \bar{y}_k & \bar{y}_m \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{vmatrix}^T \stackrel{\bar{I}}{=} 0$$

$$\bar{W}_{\alpha i} = 1 \bar{s}_i + G_1 \bar{x}_i + G_2 \bar{y}_i + 0 \bar{0}$$

$$1 = 1 \cdot 1 + 0 \bar{0}$$

18 гек. ①

Свободные места в ТФС

$$\bar{I}_1. \quad |a_{\alpha i}| = |\underline{0} \ 1 \ \bar{1} \ 0| = 0 \quad \hat{a}_{\alpha i} = 0$$

$$\bar{I}_2 \quad \begin{vmatrix} a_{\alpha i} & a_{\beta i} \\ a_{\beta i} & a_{\gamma i} \end{vmatrix} = 0 \quad \hat{a}_{\alpha i} = \sum_{\alpha} x_i$$

$$I_3 \quad \begin{vmatrix} a_{\alpha i} & a_{\beta i} & a_{\gamma i} \\ a_{\beta i} & a_{\delta i} & a_{\mu i} \\ a_{\gamma i} & a_{\mu i} & a_{\nu i} \end{vmatrix} = 0 \quad \hat{a}_{\alpha i} = \sum_{\alpha} x_i + \eta_{\alpha} y_i$$

$$\bar{II}_1 \quad \begin{vmatrix} u_{\alpha i} & u_{\beta i} \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 0 \quad \hat{u}_{\alpha i} = G_{\alpha}$$

$$\bar{II}_2 \quad \begin{vmatrix} u_{\alpha i} & u_{\beta i} & u_{\gamma i} \\ u_{\beta i} & u_{\delta i} & u_{\mu i} \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 0 \quad \hat{u}_{\alpha i} = G_{\alpha} + \sum_{\alpha} x_i$$

$$\bar{II}_3 \quad \begin{vmatrix} u_{\alpha i} & u_{\beta i} & u_{\gamma i} & u_{\mu i} \\ u_{\beta i} & u_{\delta i} & u_{\mu i} & u_{\nu i} \\ u_{\gamma i} & u_{\mu i} & u_{\nu i} & u_{\rho i} \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 0 \quad \hat{u}_{\alpha i} = G_{\alpha} + \sum_{\alpha} x_i + \eta_{\alpha} y_i$$

18 gek

(2)

$$\text{III}, 1 \quad \begin{vmatrix} v_{\alpha i} & 1 \\ v_{\beta i} & 1 \end{vmatrix} = 0 \quad \overset{\circ}{v}_{\alpha i} = s_i$$

$$\text{III}, 2 \quad \begin{vmatrix} v_{\alpha i} & v_{\alpha j} & 1 \\ v_{\beta i} & v_{\beta j} & 1 \\ v_{\gamma i} & v_{\gamma j} & 1 \end{vmatrix} = 0 \quad \overset{\circ}{v}_{\alpha i} = s_i + \sum_{\gamma} x_{\gamma} \gamma_i$$

$$\text{III}, 3 \quad \begin{vmatrix} v_{\alpha i} & v_{\alpha j} & v_{\alpha k} & 1 \\ v_{\beta i} & v_{\beta j} & v_{\beta k} & 1 \\ v_{\gamma i} & v_{\gamma j} & v_{\gamma k} & 1 \\ v_{\delta i} & v_{\delta j} & v_{\delta k} & 1 \end{vmatrix} = 0 \quad \overset{\circ}{v}_{\alpha i} = s_i + \sum_{\gamma} x_{\gamma} \gamma_i + y_i y_i$$

..... - . - .

$$\text{IV}, 1 \quad \begin{vmatrix} w_{\alpha i} & w_{\alpha j} & 1 \\ w_{\beta i} & w_{\beta j} & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 0 \quad \overset{\circ}{w}_{\alpha i} = g_{\alpha} + s_i$$

$$\text{IV}, 2 \quad \begin{vmatrix} w_{\alpha i} & w_{\alpha j} & w_{\alpha k} & 1 \\ w_{\beta i} & w_{\beta j} & w_{\beta k} & 1 \\ w_{\gamma i} & w_{\gamma j} & w_{\gamma k} & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{vmatrix} = 0 \quad \overset{\circ}{w}_{\alpha i} = g_{\alpha} + s_i + \sum_{\gamma} x_{\gamma} \gamma_i$$

18 ger

(3)

15,3

$$\begin{vmatrix} w_{11} & w_{12} & w_{13} & w_{14} & 1 \\ w_{21} & w_{22} & w_{23} & w_{24} & 1 \\ w_{31} & w_{32} & w_{33} & w_{34} & 1 \\ w_{41} & w_{42} & w_{43} & w_{44} & 1 \end{vmatrix} = 0$$

1 1 1 1 0

$$w_1^2 = 6x + 5y +$$
$$+ 3z - 2t - 4w$$