

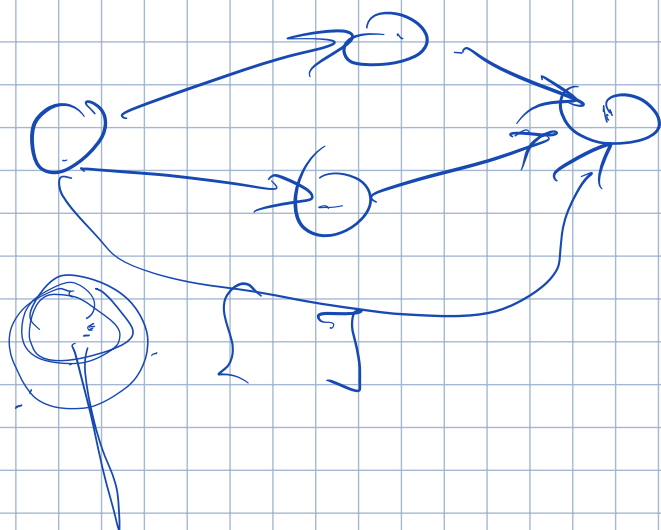
FDR

$$\mathbb{P} \in \{ \text{Darkone, Early} \}$$

3.6.7 15³⁰

WEN

(1) ✓ מצב ראשוני
 (2) ✗ מצב סגור
 (3) ✗ סמן (מצב) \leftarrow STN (בד איטר)
 (4) ✓ STN פתוח \leftarrow מצב ראשוני
 { closed, open
 Distance graph \leftarrow STN (6)



$\frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} m v^2 \right) = \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$
 $\frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt} = \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$
 $\frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt} = \frac{1}{2} m v \frac{dv}{dt}$

← אחרים בקטגוריה של $(\text{task} \rightarrow \text{task})$
 # ← אחרים של המערכת הם אחרים של המערכת (1/5)
 ← זהו לא יכול להיות בקטגוריה של המערכת
 אחרים המיועדים לו

← מזה חברים ← אחרים של המערכת הם (1/5)

← אחרים של המערכת הם (מקום אחד)

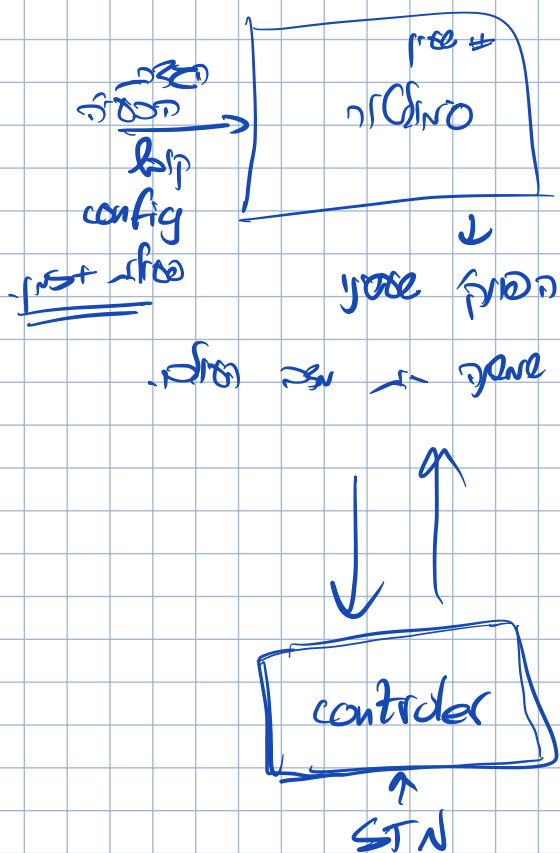
←

• נ' אחרים של המערכת הם (state / state)

•

==

קובץ config אחרים של המערכת + אחרים חברים
 # אחרים של המערכת



!start end pc #

בעם אצל - הסמל והקונטרסט

צורה של המרחב הפנימי E והמרחב F הם
הם זהים. כלומר, $E = F$.



משה עזרתי לך ללמוד
 node - הנה זה
 parent - הנה זה

25.8.21

controller - הנה זה
 # event - הנה זה

הנה זה
 (illegal) הנה זה

! skill #

- intro

הנה זה
 + + +
 - הנה זה

הנה זה - !

14.9, פילרס אס-וייל!

סט הקונטרול אוקר פאולר בער כמקלים. פל # אכזר איל.

event - + timing.

לכן החפצא, לחוץ קי סמולטור קי כול!

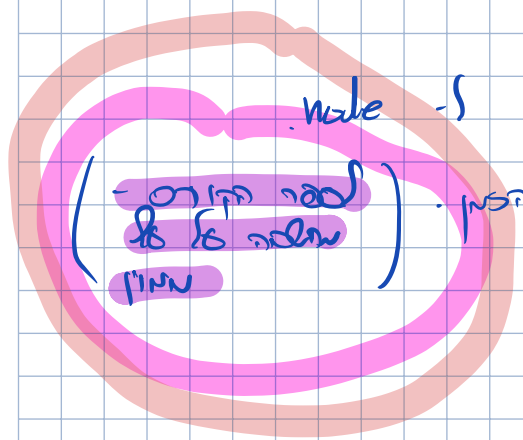
סמולטור מקביל קי

אכזר אס מול א מולקולר, design מול.

המיל! א אכזר איל.

אין יצא נצוט רבא.

מנין בסוכה קי



א רעה ממחמא אס כמא שמערה פונקציה - male.

א א-רעס אכזר אס מולא, נקא א רעה. (לכזר קדורס - מולא אס אס מנין) א אס מנין שמה חמס אס ממחמא.

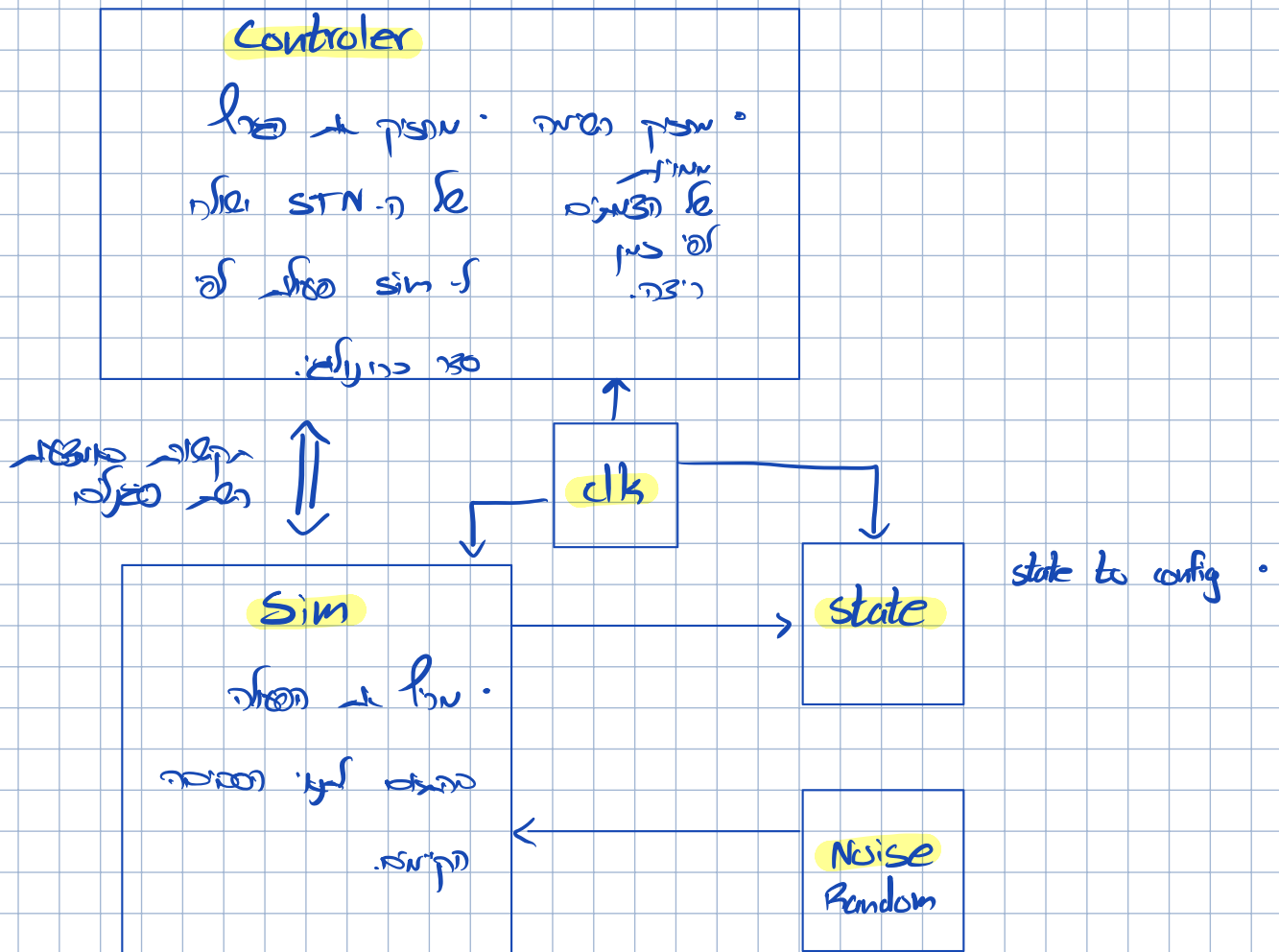
① רעה ממחמא מנין מנין אס מנין אכזר.

② רעה אס מנין, מנין אס - skew.

③ רעה אס.

④ style to config, אס.

⑤ רעה אס. (אס).



משימה:

controller

1. לנהל רשימה ממוינת p-queue של פקדים.
2. ממשלה מוכנה מפורטות לכל.
3. פונקציה שספקה פקדים סולר פקדים ציודים להכניס, כל המידע שלם.
4. סיום המערכת ספקה יטפול כל פקדים.
5. שחזור המערכת קרה, פקדים המערכת.
6. קרה מערכת לא חלוקה - abort!
7. קליטה של המערכת.

Sim

1. קבלת מספרים.
2. חישוב (pq) של p ו- q (כך $(f_3 +)$).
3. חישוב f_3 של p ו- q .
4. חזרה.

pre - singleton

1. חישוב f_3 .
2. חישוב f_3 של p ו- q .
3. $skew(p)$.

state

1. pre .
2. $config$.

later - noise

1. חישוב f_3 של p ו- q (כך $(f_3 +)$).
2. חישוב f_3 של p ו- q .