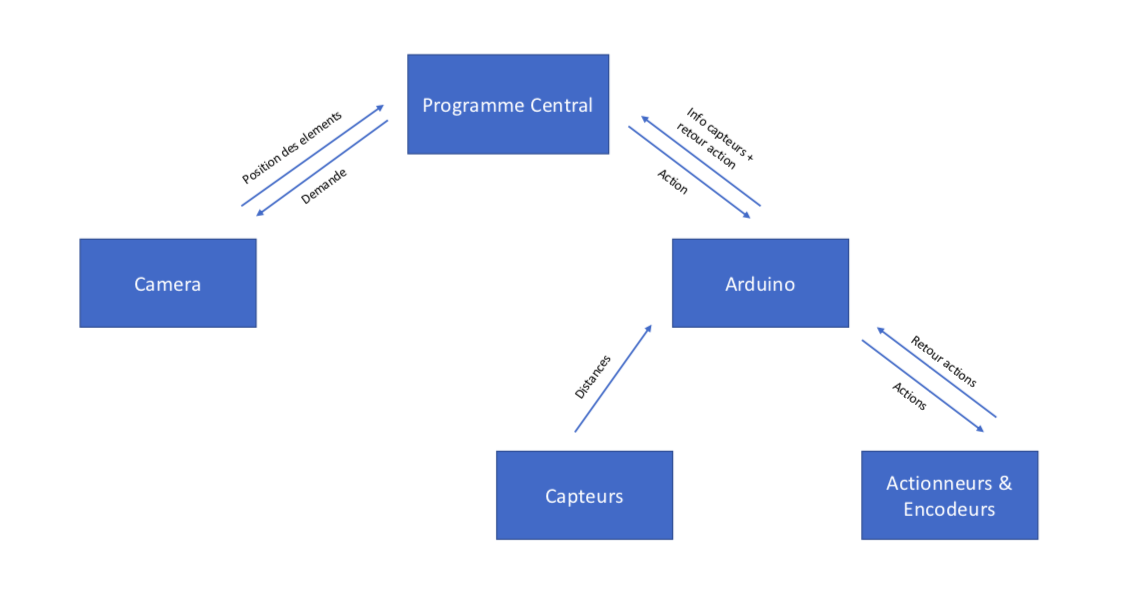
1. Cerveau
2. Présentation du programme central

# Vue d’ensemble

Comme précisé dans le rapport intermédiaire, le programme principale a été écrit en python, son rôle est de gérer l’ensemble des entrées pour produire les actions que doit réaliser le robot. Ces entrées sont : l’ensemble des distances envoyés par les capteurs présents sur le robot, les positions des éléments envoyés par la caméra puis le retour de l’Arduino après une tentative de réalisation d’une action donnée (figure 1).

Figure 1 - Schéma représentatif du fonctionnement du robot



# Implémentation

Pour réaliser le schéma précèdent, le code a été conçu comme suit (figure 2):

* main.py: fichier principal qui traite les informations d’entrée et trouve à l’aide d’un algorithme de calcul de chemin (codé indépendamment dans le fichier path finding algortihm.py) la prochaine étape à faire par l’Arduino, puis en se basant sur le retour de celle-ci ainsi que des retours de la caméra, ce programme fait une mise à jour de ce qui est connu sur la table de jeu pour pouvoir générer à nouveau la prochaine étape à suivre.
* connect robot.py: fichier contenant les fonctions qui permettent l’envoi des commandes à l’Arduino et la réception d’un retour.
* connect camera.py: contient les fonctions nécessaires à la communication avec la caméra.
* path finding algorithm.py: contient l’algorithme utilisé pour le calcul des chemins lors du mouvement du robot.
* tests.py: utilisé pour tester l’ensemble des fonctions codés.

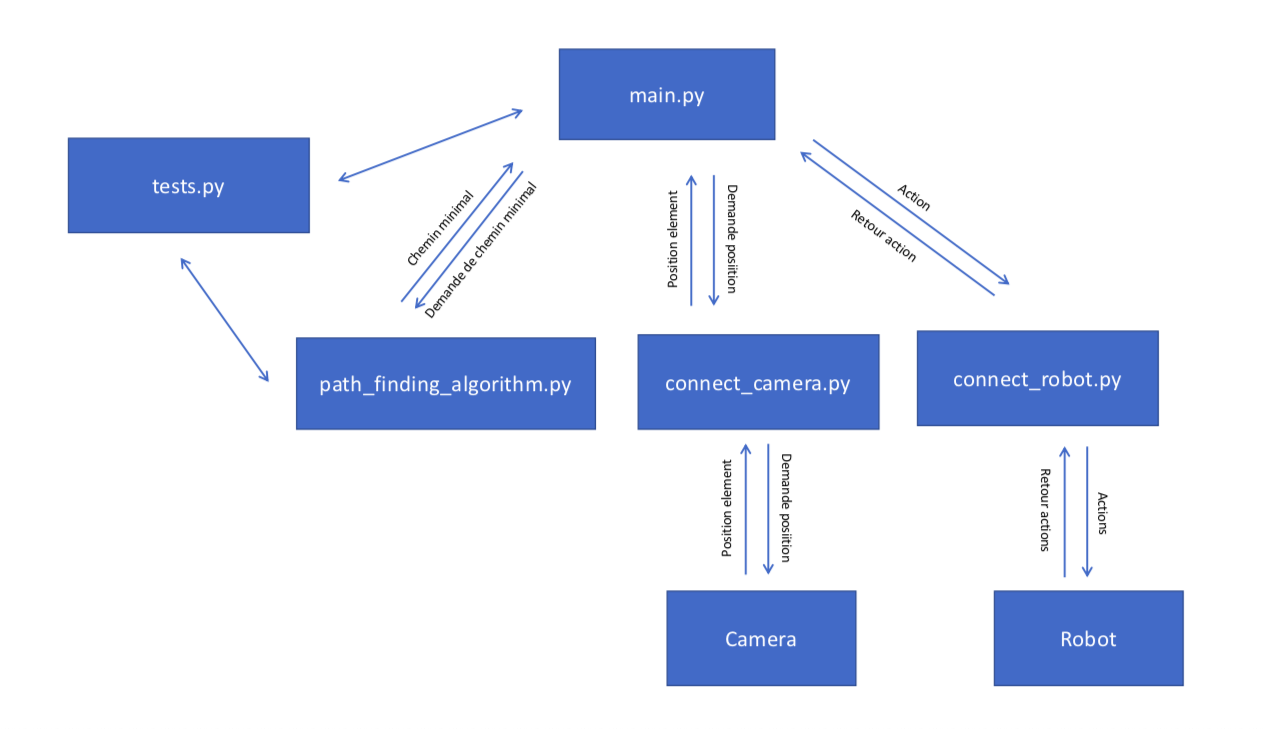


Figure 2 - Représentation schématique du programme

Conformément à ce qu’on avait pris comme convention au début, le retour de l’Arduino est de la forme ”a1a2a3....a21” où a1 = 0 si l’action demandée à l’Arduino n’as pas pu être accomplie (robot qui rencontre un obstacle dans son chemin par exemple) et a1 = 1 dans le cas contraire, puis a2a3 , a4a5, .. a2ia2i+1 .. , a12a13 sont des nombres à deux chiffres représentant la distance en centimètres du capteur numéro i pour a2ia2i+1 à ce qu’il voit devant lui, finalement a14..a17 et a18..a21 représentent respectivement la distance réelle parcourue par le robot et l’angle réel de sa rotation au début de l’action en millimètres.

En ce qui concerne le retour de la caméra, celui-ci sera de la forme ”a1a2....a243” (flux de taille log2(234) = 7.87bits) où chaque 6 chiffres représentent respectivement les cordonnées (x, y) en décimètres d’un élément de la table (il y en a 40: 37 atome et 3 robots) et les 3 derniers chiffres l’orientation du robot. Pour rappel, le robot doit réaliser les taches suivantes: déplacer les atomes, lancer une expérience, peser des atomes ou libérer un atome. L’ensemble de ces actions peut être réalisé en utilisant cinq actions élémentaires, à savoir, avancer, tourner à droite, tourner à gauche, attraper un élément, poser un élément. Ce sont les cinq actions implémentés par l’algorithme.

La table de jeu est de dimensions 2 mètres x 3 mètres, le choix qui a été fait est de la représenter par une matrice de dimensions [2×ratio, 3×ratio] initialisée à des zéros où le ratio est une variable globale à choisir par l’utilisateur qui donne des résolutions différentes (et de là des précisions différentes du mouvement du robot), elle est à choisir selon la puissance de la machine exécutant le programme et les contraintes des cahiers de charge (nous l’avons initialisé à 100 ce qui veut dire une précision de 1cm dans les déplacements du robot).

Les différents cercles dans la figure (figure 3) représentent les zones interdites au centre du robot (figure 4), ainsi deux zones peuvent se superposer si les deux éléments correspondants sont proches à moins du diamètre du robot près. L’ajout d’un élément à la table se fait en augmentant les coefficients de la matrice dans la zone correspondante de 1, cette idée facilitera la suppression d’un élément en baissant simplement les coefficients de cette zone de 1 alors que si des zones superposés ont été représentés comme une seule zone de ”uns” dans la matrice, la suppression de l’une d’elle supprimera une partie de l’autre (problème rencontré au début). Le centre du robot doit alors se déplacer dans les zones nulles de la matrice pour réaliser les taches voulues. Les éléments de la table sont représenté par les trois classes d’objets: robot, atom et target (qui est un élément fictif représentant un point de la table). Ces trois classes héritent d’une classe commune element vu leurs propriétés communes.

En ce qui concerne l’orientation du robot, celle-ci est repérée à l’aide de l’angle θ ∈ [−π, π] que fait le devant du robot avec l’axe des abscisses et qui est positif dans la direction des ordonnées positifs.

Voici la version la plus récente du programme: <https://github.com/Coupe-de-France-de-robotiques/algorithmique/tree/master>.N’hésitez pas à changer les paramètres globales en haut du fichier main.py pour voir les différents effets de ceux-ci et d’utiliser le fichier tests.py pour faire des tests (pour lancer la boucle principale, décommentez la fonction mn.action())

Figure 3- Table de jeu dans les deux cas ratio = 100 et ratio = 20

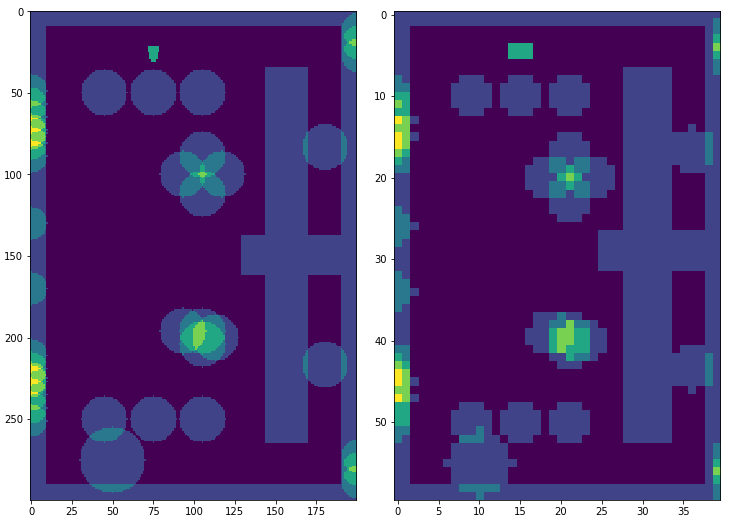
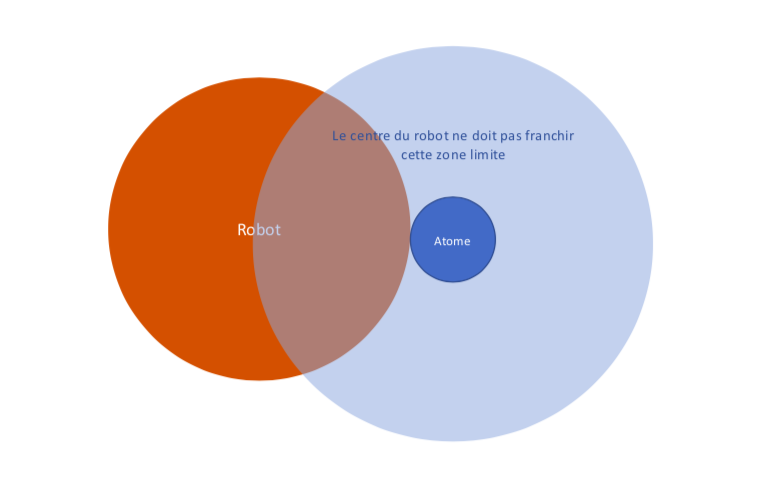


Figure 4 - Zone interdite au centre du robot



# Algorithme détaillé

Dans le fichier main.py, la table de jeu est initialisée avec la disposition initiale des éléments, puis un timer est lancé pour arrêter le programme après 100 secondes qui est le temps limite du match fixé par le règlement de la coupe. On rentre ensuite dans une boucle while qui fait les actions suivantes:

* mettre à jour la table:

Cette fonction commence par demander l’état de la caméra, si celle-ci marche, tous les positions des éléments de la table sont mis à jour. Dans le cas contraire, une solution d’urgence est nécessaire, en effet, puisque le robot ne voit plus la dispositions de tous les éléments de la table celui-ci ne peut que se contenter de ce qu’il savait déjà de la table et de ce qu’il voit directement devant lui à travers les capteurs ceci lui permet de mettre à jour sa connaissance sur la table du jeu tout au long de son chemin vers la cible.

Dans ce cas, la fonction commence par mettre à jour la position et l’orientation de notre robot en se basant sur le retour de l’Arduino après avoir tenté d’accomplir la tache précédente, puis elle essaie de deviner les éléments que voit le robot à partir des données des capteurs et finit par mettre à jour les positions des éléments devinés. Deviner un élément se fait de la manière suivante: On commence par repérer tous les pairs de capteurs successifs qui permettent de deviner le centre d’un élément de diamètre d [le diamètre de l’atome ici], sachant que le robot contient six capteurs distribués uniformément sur le devant du robot et à 27 l’un de l’autre (la disposition optimale de n capteur devant le robot sera de les mettre uniformément espacées dans les 135 du devant figure 5), ceci permet de deviner le centre de l’atome sachant la distance aux deux capteurs et le diamètre de l’atome (voir figure 6).

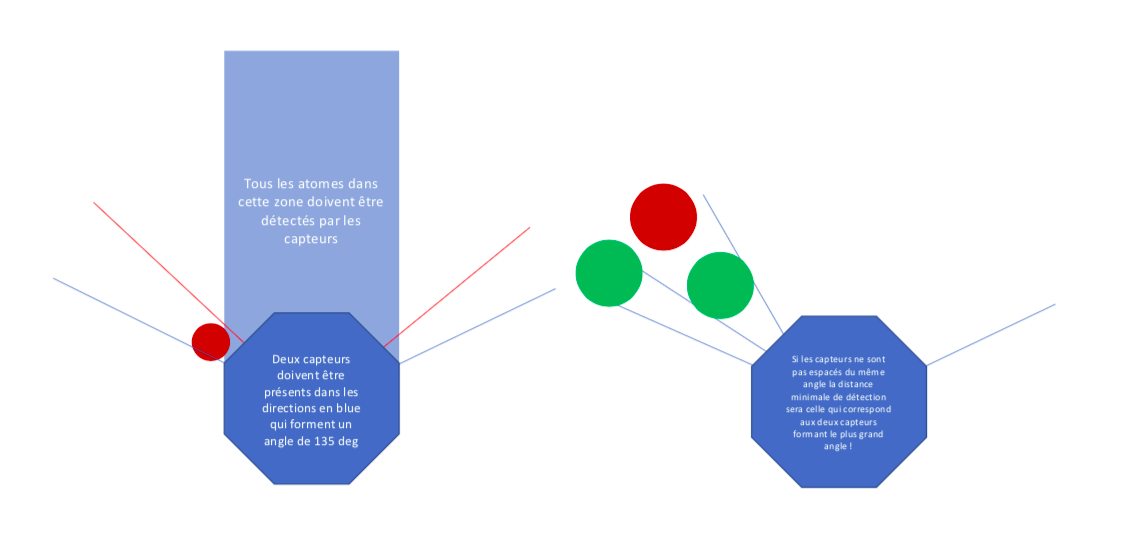
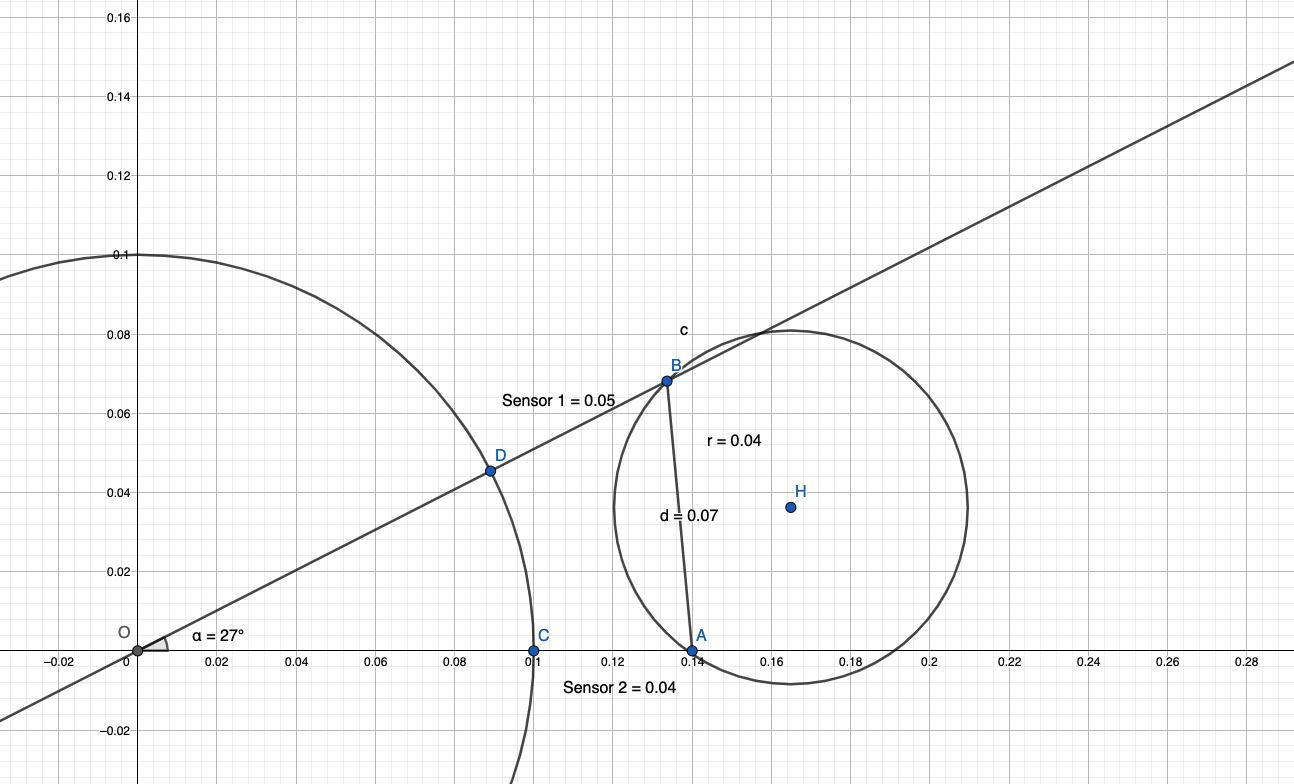


Figure 5 - Positionnement optimal des capteurs pour éviter les zones mortes

Figure 6- Sachant les distances DB et CA et le diamètre de l’atome, le centre de l’atome peut être calculé



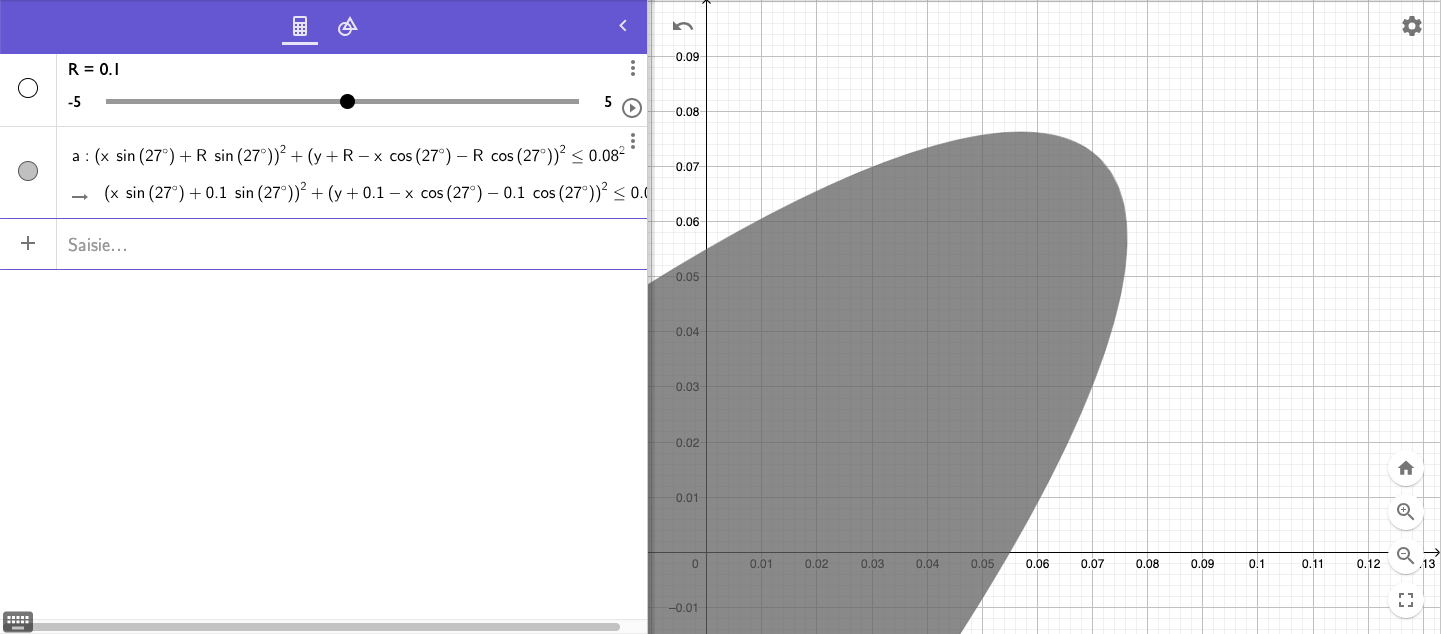
Vu que les cordonnées des points A et B sont connues dans la figure 6 les distances aux capteurs doivent permettre d’avoir d ≤ 2r, le calcul permet de trouver qu’avec six capteurs on peut trouver le centre d’un atome proche à 7 - 8 cm à peu près des deux capteurs (voir figure 8), ainsi on vérifie qu’on est bien dans la zone grise de la figure 8 avant de faire le calcul pour éviter les erreurs.

Il reste le cas où l’atome est sur les deux extrémités (c’est à dire qu’il est vu que par le capteur 0 tout seul ou le capteur 5 tout seul), dans ce cas on place l’atome en supposant que son centre est droit devant le capteur (c’est la solution la plus prudente). Maintenant qu’on sait qu’il y a un atome à un point connu de la table (le centre calculé précédemment), il reste à choisir lequel des atomes placer à cet endroit-là, la solution choisie pour ce problème est d’y poser des atomes inutiles (dummy atoms). Remarquez que ce choix fait que si notre robot rencontre le robot adverse, celui-ci le considère comme si c’était des atomes placés cote à cote devant le robot ce qui n’est pas un problème pour l’exécution de la suite des actions. Si il reste plus de dummy atoms, on reviens à la première et ainsi de suite. Si un atome inutile s’est fait bouger par le robot adverse, ceci ne sera pas du tout un problème puisque ces atomes ne vont pas être utilisés dans des missions et par conséquence leurs positions exactes ne sont pas très importantes. Par contre s’il s’agit d’un atome principale ceci causera un problème et on aura plus la possibilité d’accomplir la mission correspondante ce qui est tout à fait normal car les capteurs seuls ne permettent pas de savoir ce qui se passe ailleurs d’où l’intérêt d’avoir le système de la caméra qui marche bien. En pratique ceci n’est pas un grand problème, en effet, le match ne dure pas très longtemps et dans la plupart des cas les robots s’occupent des atomes proches d’eux et n’aurons pas beaucoup d’influence sur le reste des atomes.

* envoyer l’action suivante:

Etant donnée la nouvelle configuration de la table, cette fonction commence par tester si la mission en cours (stockée dans une variable globale currentMission) est encore faisable, si c’est pas le cas elle passe à la prochaine mission après avoir ordonné l’Arduino de poser l’atome si le robot porte une.

Figure 7 - En gris les différentes pairs de distances (m) DB et CA qui vérifient la condition d ≤ 2r et permettent de calculer le centre de l’atome



Après avoir trouvé la mission à accomplir (i.e. il existe un chemin vers la cible), on extrait du chemin trouvé sa première partie qui est une ligne droite. On aura ainsi l’angle initial que doit faire le robot pour se mettre sur cette droite et la longueur de ce premier segment du chemin, puis on demande au robot de tourner puis avancer pour faire cette première partie. L’idée est que le robot fait à chaque fois une rotation puis une translation continue jusqu’au prochain coin dans le chemin, cette idée est justifiée par le faire que le robot s’arrêtera en tout cas pour tourner ainsi le mieux c’est de lui demander de faire toute la partie droite avant le prochain virage.

Il est à noter que pour récupérer un atome le point cible pour calculer le chemin optimal doit être un des points au bord de la zone interdite au centre du robot (figure 4) et que le robot doit après son arriver à ce point ajuster son angle d’orientation pour pouvoir rattraper l’atome. Pour des raison de simplicité le point cible considéré est le plus proche point accessible sur le bord de la zone parmi les quatre points extrêmes suivant l’axe des abscisses et l’axe des ordonnées. Dans le cas où le robot arrive devant un atome, il l’a rattrape puis passe à la prochaine étape de la mission. Si le robot arrive à sa cible finale, il pose l’atome et augmente le score.

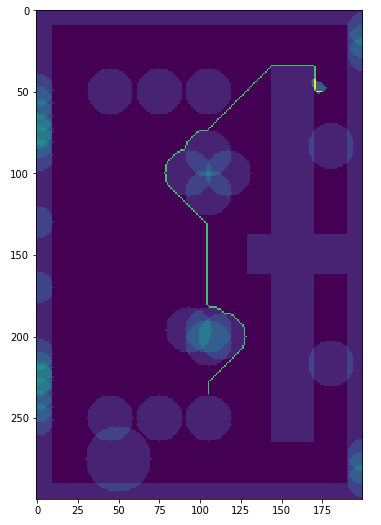
# Algorithme du plus court chemin

L’algorithme de calcul du chemin optimal est implémenté dans le fichier path finding algorithm.py, vous trouverez dedans (au moment de l’écriture de ces lignes) deux versions d’algorithmes codé dans les fonctions astarV1(array, start, goal) et astarV2(array, start, goal), array est une matrice où les zéros sont les cellules accessibles et les cellules contenant tout autre nombre représentent des obstacles, start et goal sont les deux tuples de cordonnées du point de départ et d’arrivée. astarV1() implémente une version naïve de l’algorithme classique A\* où les voisins de chaque point sont les huit voisins des côtés et des coins (les voisins de (0,0) par exemple sont [(0,1),(0,-1),(1,0),(-1,0),(1,1),(1,-1),(-1,1),(-1,-1)]), cet algorithme de type greedy visite les points en commençant par ceux qu’il pense être les points les plus proches à la destination (dans notre cas l’algorithme considère la distance euclidienne du point en cours à la cible), c’est un des algorithmes les plus classiques de calcul de chemins optimaux vu sa simplicité et sa faible consommation en mémoire.

Voici un exemple de calcul de chemin entre deux points de la table en utilisant astarV1() (figure 8) Le problème dans cet implémentation naïve (et la motivation d’en trouver une amélioration) est le faite que celui-ci calcul des chemin certes optimales mais contenant beaucoup de virages (figure 8), sachant qu’à chaque itération de la boucle le robot reçoit un ordre de type tourner puis avancer et que faire tourner le robot consomme du temps, l’algorithme précèdent est loin d’être optimale si le chemin est évalué en terme de durée de parcours, l’idée est alors de trouver une amélioration de A\* où les chemins contiennent le moins de virages possibles sans perdre de l’optimalité spatiale de l’algorithme, étant donné que le souci ici est de réaliser les taches le plus rapidement possible.

L’idée implémentée dans le astarV2() est la suivante: Etant donné deux points A et B de la table, au lieu permettre à l’algorithme de parcourir toute la table pour trouver un chemin, on commence par des résolution plus faibles et on augmente la résolution jusqu’à ce qu’on trouve le chemin, par exemple, dans la figure 9, on a commencé par chercher le chemin entre A et B avec une résolution resx = |Ax−Bx| en x et resy = |Ay −By| en y où Ax, Ay et Bx, By représentent les coordonnées du point A et B respectivement dans la matrice, ce qui veut dire que seuls les points de la table qui s’écrivent comme (Ax+n×resx, Ay+m×resy) vont être parcourus par l’algorithme (dans le cas où l’un de ces deux résolutions et nul on lui donne 1), si un tel chemin existe celui-ci contiendra très peu de virages et sera ainsi plus rapide à parcourir, dans le cas contraire on augmente la résolution en choisissant de façon décroissante resx dans l’ensemble des diviseurs de |Ax − Bx| et resy dans l’ensemble des diviseurs de |Ay − By| (pour s’assurer que la grille {Ax +n×resx, Ay +m×resy}n∈Z, m∈ZT {(x, y)}

Figure 8 – Calcul de chemin optimal en utilisant l’algorithme A\* naïf



(x,y)∈table contient le point cible B)

Pour mettre en place cette idée il suffit de modifier l’ensemble des voisins d’un élément dans l’algorithme naif, en effet, les voisins d’un élément (x, y) sous la résolution resx, resy seront cette fois ci {(a, b) ∈ {(x + resx, y),(x − resx, y),(x, y + resy),(x, y − resy)} tels que table[i][j] = 0 pour i ∈ (a, x) et j ∈ (b, y)} , c’est à dire les éléments voisins (avec la résolution considérée) qui sont accessibles en ligne droite depuis le point de départ (x,y). Si le chemin n’a pas été trouvé, on augmente la résolution en passant à de plus petit diviseurs et donc des voisins plus proches. Ceci veut dire que l’algorithme converge et on tombera dans le pire des cas sur la résolution (1,1) qui est rien que l’algorithme naïf astarV1().

Les nouveaux chemin sont maintenant plus rapide à calculer (le chemin peut être trouvé sans avoir besoin de passer à une grade résolution) et ont moins de virages (figure 10)

Une image contenant texte

Description générée automatiquement

Figure 9 – Implémentation de l’idée des résolutions

1. Tests

# Construction de la table

Comme mentionné précédemment, la table du jeu est initialisée à une matrice de zéros, ensuite, les obstacles statiques de la table sont ajoutés et enfin on ajoute toutes les zones correspondantes à la disposition initiale des atomes. Les tests 1, 2, 3 et 4 permettent de tester cela.

# Calcul de chemin

Le test 5 et 6 permettent de calculer et dessiner le chemin optimal entre le robot et un atome de la table (pour passer de astarV2() à astarV1() changer le retourde la fonction algorithme() dans le fichier path finding algorithm.py)

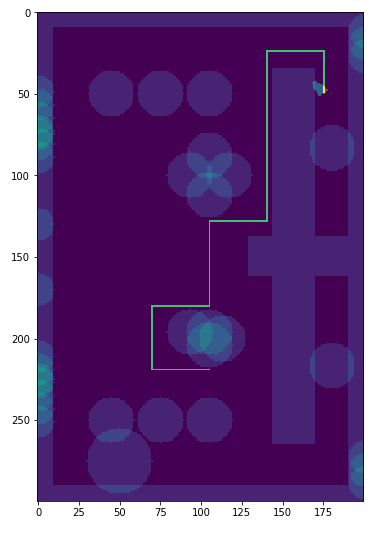
# Fonctions utiles

La fonction getThetaFromSourceToTarget() du test7() permet de calculer l’angleentre une source et une cible. Dans le test8() et test9(), updateOurRobotPosition() et updatePosition() permettent de mettre à jour la position de notre robot et d’un élément quelconque de la table respectivement.

Ensuite le test10(), test11() testent les fonctions getExpXY() et theRobotIs-LookingAt() qui calculent respectivement le centre d’un élément à deux distances données des capteurs et prédisent l’élément à partir d’une réponse de l’Arduino.

Finalement, updateTable() dans le test12() est une des deux fonctions principales du programme (avec la fonction sendNextAction()) qui permet de mettre à jour la table à partir d’une réponse de l’Arduino (et de la caméra au cas où celle-ci marche bien) Pour tester l’ensemble de l’algorithme mn.action() fait appel à la boucle principale qui lance le programme, vous verrez le robot qui est entrain de calculer son chemin, envoyer les consignes à connect robot.py, qui lui rendra une réponse puis une mise à jour de la table est fait où vous verrez que le robot a fait une rotation et le premier segment du chemin, le cycle recommence tant que la mission est faisable, dans le cas contraire le robot passe à la mission suivante.

Figure 10 – Calcul de chemin optimal en utilisant l’algorithme A\*



Finalement pour simuler un obstacle devant le robot, on doit jouer sur la réponse de l’Arduino, celle-ci est codée dans le fichier connect robot.py de façon à ce qu’elle envoie que le mission était bien accomplie et que le robot a bien fait la distance ou l’angle qui lui a été demandé. Pour simuler un obstacle, vous pouvez dé-commenter la partie correspondante (voir l’explication en haut du fichier connect robot.py) et vous verrez que le robot s’arrête devant l’obstacle et calculera un nouveau chemin comme prévu.

1. Caméra

La réalisation de nos objectifs impose d’avoir une vue d’ensemble de la table. Pour cela, plusieurs choix sont à notre disposition, d’autant plus que la table de jeu permet l’utilisation de balises externes au robot. Parmi les options disponibles, nous en avons exploré trois : LIDAR, caméra ZED et caméra.

1. Choix de la méthode finale

Le LIDAR (Light Detection And Ranging) est un équivalent du radar qui utilise la lumière pour mesurer une distance. En le montant sur un servomoteur, il est possible de le faire tourner à haute fréquence pour ainsi créer une carte en trois dimensions (sous forme de nuage de points) de l’environnement du robot. De plus, il existe des LIDAR à 360° permettant

Un LIDAR vaut autour de 80€ pour les premiers prix pour monter jusqu’à près de 200k€ pour un appareil de qualité industrielle. Dans des conditions idéales, un LIDAR abordable permet un détection jusqu’à une douzaine de mètres avec une précision d’environ 0.1% (soit une erreur d’un centimètre sur un objet à dix mètres).

La fiabilité du LIDAR est un grand avantage mais il vient avec deux inconvénients rapportés par d’autres participants à la coupe. En effet, comme il utilise la lumière infrarouge ou visible, il est très sensible aux perturbations, notamment les autofocus des appareils photographiques. Un ancien participant que nous avons rencontré nous a montré un capot soudé en urgence au-dessus du LIDAR de leur robot, expliquant qu’à cause des projecteurs braqués sur la table le capteur était saturé et ne fonctionnait plus. De plus l’équipe de l’X de l’année dernière nous a rapporté le cas d’un étudiant ayant passé l’année à programmer un LIDAR qu’il n’avait jamais pu faire fonctionner correctement, aussi avons-nous abandonné cette possibilité.

La caméra ZED, dont nous avons eu connaissance par un autre groupe de PSC qui l’utilise, est un objet développé par Stereolabs. Il s’agit d’une caméra binoculaire avec des capteurs haute résolution, permettant d’obtenir à la fois une image et une carte de profondeur de l’environnement du robot. Elle vaut 450$ mais nécessite l’usage d’un ordinateur suffisamment puissant pour traiter les données. S’il est possible d’acheter des cartes nVidia dédiées à ce calcul (ce qui permet un encombrement suffisamment léger pour tenir sur le robot) le surcoût engendré est beaucoup trop lourd pour que nous puissions faire ce choix.

Enfin, la dernière option explorée, et retenue, est celle d’une caméra. La possibilité de mettre des balises autour de la table de jeu a beaucoup joué en sa faveur : ainsi, une caméra grand-angle permettait d’englober d’un seul coup l’ensemble du plateau, permettant comme le LIDAR de ne gérer qu’un seul capteur. Un autre argument, mais spécifique à cet année, est la présence de fort contraste visuel sur le plateau de jeu: en effet, les seuls éléments colorés sont les atomes, les zones de dépôt et éventuellement les robots. Il existe des caméras conçues expressément pour les Raspberry Pi, pour un prix de l’ordre de 20€, et on trouve des bibliothèques très fournies et documentées pour le traitement d’image en C comme en Python.

1. Objectifs de la caméra

Une fois le choix de la méthode de détection effectuée, nous avons défini ses caractéristiques. Nous sommes partis du principe que la caméra viendrait seulement confirmer la position du robot fournie par l’odométrie, et qu’en cas de risque de contact avec le robot adverse, les capteurs montés sur le nôtre se chargeraient de prévenir la collision.

De plus, les tâches à accomplir consistent essentiellement en la récupération de palet, ce qui implique que les seuls éléments en mouvement sont ceux à proximité des robots. Cela permet de définir une fréquence de traitement des informations assez faible : nous avons décidé que la caméra devrait envoyer les informations au pire deux fois par seconde.

De la même façon, il a fallu déterminer quelles informations envoyer. Celles-ci sont quasi-exclusivement positionnelles : l’emplacement des deux robots et des palets, ainsi que l’orientation de notre robot. Avec une fréquence de traitement plus élevée, il aurait été intéressant de faire une estimation de la vitesse de l’adversaire, afin de pouvoir anticiper ses déplacements ; cependant, ne connaissant ni la vitesse d’un traitement d’image ni la puissance d’une Raspberry Pi, nous avons craint que la fréquence d’envoi des informations soit trop basse pour permettre des prévisions utiles.

Enfin, la caméra a une dernière tâche a accomplir. Dans la mesure où il s’agit du seul capteur possédant une information totale sur l’état du plateau, c’est lui qui est chargé du comptage des points. En effet, le règlement de la coupe prévoit que les groupes fournissant une estimation de leur score reçoivent un bonus de points pouvant aller jusqu’à 30%, ce qui n’est pas négligeable ! Ce n’est de plus pas une tâche très exigeante, dans la mesure où il suffit de comparer la position des palets avec celles des zones de dépôt.

1. Identification des éléments

La première tâche à accomplir est donc de trouver la position des robots et des palets, avant de les trier (par couleur, notamment). C’est la partie la plus facile. Pour ce faire, nous avons utilisé une petite astuce : nous avons pris une photo de la table vide, que nous comparons avec l’image prise par la caméra. La bibliothèque OpenCV permet cette opération en renvoyant un résultat binaire : les pixels identiques apparaissent en noir, tandis que les différences sont en blanc. De cette façon, nous avons déterminé d’un coup tous les éléments mobiles, à savoir palets et robots (figure 1). Il ne reste alors plus qu’à séparer les deux types d’objets.

Nous avons envisagé deux méthodes pour faire ce tri. La première est de se baser sur le mouvement : en effet, en comparant deux images prises rapidement, on peut déterminer quelle forme correspond au robot (puisque c’est la seule mobile) et quelle forme correspond au palets. Si celle-ci possède l’avantage de la simplicité, elle a un inconvénient : elle ne permet pas d’identifier les palets éventuellement poussés par les robots.

Ce n’est pas un inconvénient majeur, mais nous avons préféré opter pour une deuxième option : puisque la différence d’image susmentionnée est en noir et blanc, il suffit de mesurer l’aire des zones blanches. Il est raisonnable de penser qu’un robot est bien plus grand qu’un palet : aussi suffit-il de comparer l’aire des zones blanches. Mais là encore, on peut imaginer le cas où plusieurs palets sont collés : il faut donc ajouter une phase de séparation des palets.

L’algorithme va donc reprendre l’image prise par la caméra, et la traiter avec trois filtres de couleur (rouge, bleue et verte). Ainsi, en appliquant la détection de contour sur ces images, on peut identifier avec certitude les palets : les formes restantes sont donc les robots. Cette opération peut sembler coûteuse en temps de traitement, mais remplit une fonction secondaire : elle permet de trier les palets par couleur.

Reste alors une phase de calcul pour déterminer le centre de chaque palet. OpenCV permet le calcul des moments d’une image, c’est-à-dire les points « statistiquement intéressants » d’une image, dont notamment le centroïde. Dès lors que nous avons le centroïde d’un palet, nous avons sa position. Le même procédé peut être utilisé pour calculer le centre du robot, à une correction près : en effet, le centre de l’image du robot ne correspond pas réellement à sa position sur la table.

![Une image contenant intérieur, assis

Description générée automatiquement](data:image/jpeg;base64,/9j/4AAQSkZJRgABAQEAYABgAAD/4RDoRXhpZgAATU0AKgAAAAgABAE7AAIAAAAKAAAISodpAAQAAAABAAAIVJydAAEAAAAUAAAQzOocAAcAAAgMAAAAPgAAAAAc6gAAAAgAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAEd1aWxsYXVtZQAABZADAAIAAAAUAAAQopAEAAIAAAAUAAAQtpKRAAIAAAADNzIAAJKSAAIAAAADNzIAAOocAAcAAAgMAAAIlgAAAAAc6gAAAAgAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAADIwMTk6MDQ6MjMgMjI6MDI6MTQAMjAxOTowNDoyMyAyMjowMjoxNAAAAEcAdQBpAGwAbABhAHUAbQBlAAAA/+ELHGh0dHA6Ly9ucy5hZG9iZS5jb20veGFwLzEuMC8APD94cGFja2V0IGJlZ2luPSfvu78nIGlkPSdXNU0wTXBDZWhpSHpyZVN6TlRjemtjOWQnPz4NCjx4OnhtcG1ldGEgeG1sbnM6eD0iYWRvYmU6bnM6bWV0YS8iPjxyZGY6UkRGIHhtbG5zOnJkZj0iaHR0cDovL3d3dy53My5vcmcvMTk5OS8wMi8yMi1yZGYtc3ludGF4LW5zIyI+PHJkZjpEZXNjcmlwdGlvbiByZGY6YWJvdXQ9InV1aWQ6ZmFmNWJkZDUtYmEzZC0xMWRhLWFkMzEtZDMzZDc1MTgyZjFiIiB4bWxuczpkYz0iaHR0cDovL3B1cmwub3JnL2RjL2VsZW1lbnRzLzEuMS8iLz48cmRmOkRlc2NyaXB0aW9uIHJkZjphYm91dD0idXVpZDpmYWY1YmRkNS1iYTNkLTExZGEtYWQzMS1kMzNkNzUxODJmMWIiIHhtbG5zOnhtcD0iaHR0cDovL25zLmFkb2JlLmNvbS94YXAvMS4wLyI+PHhtcDpDcmVhdGVEYXRlPjIwMTktMDQtMjNUMjI6MDI6MTQuNzE2PC94bXA6Q3JlYXRlRGF0ZT48L3JkZjpEZXNjcmlwdGlvbj48cmRmOkRlc2NyaXB0aW9uIHJkZjphYm91dD0idXVpZDpmYWY1YmRkNS1iYTNkLTExZGEtYWQzMS1kMzNkNzUxODJmMWIiIHhtbG5zOmRjPSJodHRwOi8vcHVybC5vcmcvZGMvZWxlbWVudHMvMS4xLyI+PGRjOmNyZWF0b3I+PHJkZjpTZXEgeG1sbnM6cmRmPSJodHRwOi8vd3d3LnczLm9yZy8xOTk5LzAyLzIyLXJkZi1zeW50YXgtbnMjIj48cmRmOmxpPkd1aWxsYXVtZTwvcmRmOmxpPjwvcmRmOlNlcT4NCgkJCTwvZGM6Y3JlYXRvcj48L3JkZjpEZXNjcmlwdGlvbj48L3JkZjpSREY+PC94OnhtcG1ldGE+DQogICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgCiAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAKICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgIAogICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgCiAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAKICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgIAogICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgCiAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAKICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgIAogICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgCiAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAKICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgIAogICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgCiAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAKICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgIAogICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgCiAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAKICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgIAogICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgCiAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAKICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgICAgIDw/eHBhY2tldCBlbmQ9J3cnPz7/2wBDAAcFBQYFBAcGBQYIBwcIChELCgkJChUPEAwRGBUaGRgVGBcbHichGx0lHRcYIi4iJSgpKywrGiAvMy8qMicqKyr/2wBDAQcICAoJChQLCxQqHBgcKioqKioqKioqKioqKioqKioqKioqKioqKioqKioqKioqKioqKioqKioqKioqKioqKir/wAARCAMUBIQDASIAAhEBAxEB/8QAHwAAAQUBAQEBAQEAAAAAAAAAAAECAwQFBgcICQoL/8QAtRAAAgEDAwIEAwUFBAQAAAF9AQIDAAQRBRIhMUEGE1FhByJxFDKBkaEII0KxwRVS0fAkM2JyggkKFhcYGRolJicoKSo0NTY3ODk6Q0RFRkdISUpTVFVWV1hZWmNkZWZnaGlqc3R1dnd4eXqDhIWGh4iJipKTlJWWl5iZmqKjpKWmp6ipqrKztLW2t7i5usLDxMXGx8jJytLT1NXW19jZ2uHi4+Tl5ufo6erx8vP09fb3+Pn6/8QAHwEAAwEBAQEBAQEBAQAAAAAAAAECAwQFBgcICQoL/8QAtREAAgECBAQDBAcFBAQAAQJ3AAECAxEEBSExBhJBUQdhcRMiMoEIFEKRobHBCSMzUvAVYnLRChYkNOEl8RcYGRomJygpKjU2Nzg5OkNERUZHSElKU1RVVldYWVpjZGVmZ2hpanN0dXZ3eHl6goOEhYaHiImKkpOUlZaXmJmaoqOkpaanqKmqsrO0tba3uLm6wsPExcbHyMnK0tPU1dbX2Nna4uPk5ebn6Onq8vP09fb3+Pn6/9oADAMBAAIRAxEAPwD6RooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiqupajbaVp8t7fSiKCFcsx/QAdyegFAFbXtct9B01rq4DSOTshhT70znoo/x7DmuPt/FviOBvMuV0+6DHc0G1otn+yrjOQPUrzWddXlzrOpHUtRUxtgrbW5PFvGe3u56k/h0FFfLYzN5qry4d6L8T2sPgIOF6u7/A6e3+INkMLqlleWB7vs82P/AL6TP6gVv6frWm6qudOvre54yRHICR9R1FedVBNZWs7B5YEZwch8YYfiOadHPZbVYX9P+D/mKeWr7EvvO+u/GOg2OpvYXeoxxTx4D7lO1CecFsYBx2zWtbXdveQiW0ninjPR4nDD8xXix8OzWxc6Tq13bqzF2hnxcRkk5J+b5uf96qog1nT5vNOnQzuP+W+mXBt5f++TjP0ya9Olm2GqO17ev9WOOeCrQ6HvOaK8ZtPiNqOmyLFcam8J6CDW7UoT9JRgH8zXXWPxF3orX+lybT/y2spVmQ++OD/OvRjUhJXTORxa0Z3FFY9h4s0PUpBFa6jCJv8AnjKfKk/75bBrYzWhIUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUGgBk00cELyzOsccalndjgKB1JNeU+KLp/HMbxSyz22lK6tbRpgNKVORK2R69B6c9TWh4j8RxeJNSm0uyuI20+zlKXCq43XEqn7pHXYp/76I9BzUPvXzmaZjKm/Y0nr1f6HrYLCKS9pUWnQ5QeH/EGm/8gvWPOjHSKfIP67h/Kg+JNa03jV9GZ0HWWHj/ABU/mK6wUV4P1nnf72Cf4P70en7Ll+BtGLpnivS9UmSCKVop3OFilXBJ9Aeh/OtqoBY2ouRcC2hEw6SBBuH41PWFRwb9xWX3msOZL3ncKTvRWD4k15dPtzb2rj7U/p/APWrw+HniKip092EpKC5mUfFevARyaZb4bcP3rcEfSuJhtltJN9hJLZP620hT9Bx+lWCzO5ZzuYnJJ70V+g4TB08LS9nFevmeRUn7R3kWk17WFjEdy9rqcQ6Jew8/gy9PyrX074hSaXGdiatphUZC20v2mE+wU9P++RXPYoxW/so9NDB0os98+HXjH/hJ/Dcc2pXdodQEsiNHEwUlQ3ynaec4xnHGa7LNfKCko4ZeGHQ+lbemeNfEujsPsOsXHlj/AJYzkTJj0w2SPwIo5GYPDy6H0pRXkvhv4w3t5q1lpurabFI91KsfnWrFdgJxuZTnjJA6160Kg53FxdmFFFFAgooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAoNFFAHj2ufDPU4764ngsrbUYpJ5JUeGQJMgZy2CDjpnHDVzsp1PRX2TXN9YntHfxFl/Nv6NX0HTJIo5ozHKiyIeqsMg/hXPVw9Kr8auawqzh8LPC4fEWoRKDd2MV1Gf+WtpLgn/AIC3H5NV+DxLpkzBJZ2tXP8ABcoYz+Z4/WvRL/wD4evyzCx+ySH/AJaWbmE/kvB/EVzGofC27VW/svVI7hO0V7EAf++k4/8AHa8utk1CesNDsp5hVj8WpVR1kQPGyuh6MpyPzp1c5deCda0l2kOlXVsRz5+mSlwfwXn81qpBrOpwuYkvbe8ZeDFcx+XIPxXH6rXlVcmrQ+B3O6nmFOXxaG1rmtJpFpuADzPwif1NedzTSXMzzTMWdzkk1Nqb6rcXslxqFnKxY/ehPmKB6YHP6VQjuYZH2JIu8dUPDD8DzX0mW4KGFp73k9/8jGrXVV6PQmxQaM0mc16pmU5Lu4ikbdEuwH5Tg8j1yMj8CB9acmoxMPnDJ743D8xmrVQyW0MpzJGpP97GD+dTZ9GRyyT0Y+OVJuYnVx/snOKGZtyRxIZJpG2xxr1Y/wCe/aqU9nHGu9Xb0CsN5J7AHhvyNdn8M/CWoa7q1wLu3mtkgYJPcsxby16mONj1Y8ZPOPyqZTa0tqZzqOKszo/hr4IN1dJfXDE28EwkmmAx9olU5CL/ALCnqfXj1r2kVDaWkFjaRWtpEsMEKhERRwoFTVklY4m7u4UUUUxBRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABXnXxf0y0vdH0trq2jmxfBSWXnBikHXr1r0WuJ+Kn/IsWjf3dRg/Ukf1pPYDxS3tpoJ72O0vbiJYZwqI7eYoBjVsfNz1J7064lnmXZqen2uoJ/eTCuPwbj9RVhBjU9QH+1E35pj/2WhxXMamWYNIJxHc3WmOf4Jwdv/j2R+tPbStQVN9s9tfR+sb7GP55H6irMig8HkehrEvIRBqlubYtbl0fJhYpkjbg8fjWkZyWzKU5R2J5JXgbF1BNbn/prGQP++hxS+dGYy4dSgGSwOQKmg1XVIBj7RHcp/duE5P/AAJcfqDUdzOly0MkeiILpZkbMbLsYZ5DdOOh5HatFWfVGirPqjf8H+GbvXNXh2R4mYb4g4yLaPoZXHqegH/16+hNI0q30XS4bGzDeVEMbmOWYnksT3JPNeU/BN3k1C9mnIe4ubUSTOP4mWVl49ABwBXsdNa6nNKTb1CiiimSFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABXH/E+Pf4MZj/yzuoH/APIg/wAa7CuV+JSlvh/qJAyVMTD8JUpPYDxRxt1q9HrFCf8A0Mf4UNTpx/xP5/8AatkP5Of8aHWuY1K7jmsjVFxfWJ9TIP8Ax3P9K2mWsnV1xPYn/psw/NDTQMiAq1anDj61CF4qWAYahgehfBZ9usTJ628y/lMD/wCzV7RXh/wefZ4qZPa7X/x9D/SvcK3jsZvcKKKKoQUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFc74/Xd4C1f8A2bcv+RB/pXRVieM4vO8E6zH/AHrKUf8AjpoA8IuP+Q+p/vWhH5ODT2FRznOs2h/v20n81NTEVxmpAy4rJ1pcJZt6XSD8wwraZayNeGLKI/3biM/+PY/rVICAdKkhPzVCCKli+9TA7X4Tvs8aKvczzr+cYavdq8A+GT7PHkRz/wAvbf8Aj1uBXv8AW8djN7hRRRVCCiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMVneIU8zw1qaf3rSUf+OGtGqupJ5mlXaf3oHH/jpoA+cy2bvS2P8ULj80U/0q4wqg5/eaS3+8v/AJDP+FXzXIzVERFZHiD/AJBTn+7JGf8Ax9a2GrI8QDOi3J/uqD+RBpoCiOpqaH71V/4jU0Rw1UI6fwBJ5Xju3H967g/WNx/SvocdK+cvBUnl+N7dv+m9q3/jzr/Wvo4VrDYh7hijFFFWIMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUYoooAMUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUE4orhvFuvtfXEuiabIViT5b64RsEf9MVPqf4j2HHU8Y1q0KFN1JvRF06cqklGO5BrPiu/1DUCmgXn2WytyV+0LGrm4fvgN/AOme59hyWvjPXLXC3lraX6j+KJjC5/A5X+VZUcaxxqkahUUYVQMAD0p1fISzjE+0c4vTse8sBR5FF79zrLXx7pLjGoC401umbqI7P++1yv5kV0Fre2t9EJbK4iuIz/ABROGH6V5n06VU/s62E3nQp5Euc+ZAxjb81xXfSz1bVYfd/l/wAE5Z5b1hI9eorzO21rXrAAW+qG4UdI72MSD/voYb+da1r4/niwuraPIvrLZSiVT77Thh+tetSzLC1dFOz89Ding68N4nbUVi2Pi7Q9QcRw6hEkp6RT5ifPphsZ/CtrNd6aeqOXYKKKKYBRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAZfiHX7Pw3o8moagXKKQqRxjc8rnoijuT/8ArryO7+I/jPVJJDajTtOgOQIFPnOB6M2MZ+gre+KN0zeJtMtHbEcdpLcKpP8AFvVSfwH8683W7toWlXdt8pt0c0YJ3Z7HjnnispSd7IpIpTLqVn9mN0qmK3fduPQ8EY3Dp16kY9xWpbXkd0pMeQy/eRhhl+v+PQ1Gt757t9rkltdo+WMKQDx1J7/SqM8Jgt4b+xKqABvQHiMntj+4e47EgjvWW5RrmsvXBu0S8H/TJqvwzpc26Sx/dcZweoPpVXVl3aVdD1ib+VJDMVXyAfUZqWM/NVWBt0EZ9UH8qnQ/NViNvw0/l+LbVgcfNbv+U4/xr6aFfLmky+Tr8MnpEp/KVT/WvqMVrDYiW4UUUVYgooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACuYvfHul2WpTWvlXVwlu2ya4t4vMSN+68HJI74Bx0rpj/Wvmi4h+yape/Z5JreRLuYM0MhXJ8xuo6Gpk2kNK59Bab4o0TVjt0/UreV+8RbY4+qtgj8q1s181f2pqHAuPsuooOguotrj6Ov+Fa9h44uNMQlbjUdMVBkkP8AaIR+Bzx+AqVU7j5T36ivJ7D4qaxaaWL3WtMguIJJAkAiYw3EoJ+U+Wcjcf7uRx1rb1T4p6da6eUigng1KUYihuojsXsXZlyNo7+vSm6kUrtgotuyNLxb4ke0P9k6VJjUJU3SSjn7LGf4j/tH+EfU9BXJQQR20CxRDCqO5ySe5J7knkmorGSGaN5Yrpb2SZjJNcBgxkc9ScdPp2HFWutfEZhjpYqpppFbf5s+iwuHVGF3uwpaKK8s7ApMUtFACYpDgDmnVzvirXTpUEdvbsFurgERkjO0DqwH8R5wF7mtKcHUkoomUlFXZR8U6x9of+ybBPOlkISXaASCf4Fz/ERyT/COfSuh0iPVtP062U63fJcxRKhMcuYwFGAoRsjAH4nqayPC/h/7Cn229Um6kBwrHJjB5Iz3Y9WP4dBXS12vFTor2dGTSMFRjUfPURo2vi7XrTi5W01BPUgwufxGV/QVr2/xA00YGqQXWnH+/JGZI/8AvtMgfU4rl6T3HFddLOsRDSaUjnnl9KXw6HpNjqlhqUQk0+8gukxnMMgb+VW68iextpJfNMKrL18xPkb/AL6GDV2DVNcscfYtWlZR/wAs7tROp/E4YfnXrUs6w8/jTj+JxTy6rH4Xc9Qorh7Tx5fQ4XVdIEo7y2Eu7/xx8H8ia3dO8X6NqdxHbQ3XlXMhwsFwhjdj6AHr+FerSxFKsr05JnDOlOn8SsbdFFFbmYUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFAHjPxshMPiHRtRYFoI7WaO4A6+WWQlv8AgJAP0zXGzrcSzwqqpMkS+bG0TYz/AHeOmK9N+Ky41LRGIyGS4U/kpryqfTZ9PBFkJZ7FgQYInxJCD12Z6r/s9R29Kwn8Ra2I0aWR5oE+1NOzB5EfB8oHqAc8g+laFvALrfi1S3RgVmXIJbjGCBwMVBaX2kiFIo7xYZUHPnny5PxDYzSHVFEk0OnSxX15LgIkAyqHpudugFQxnnC6vdXHjTT7R2Zba2uiI1zjcxIBY/0r0u/XdYzj1Rh+leTTRGw8dQQM+8wTohc/xHAya9buhmBx7EVcugkcpatmzhP/AEzX+VWU6iqNmT9ihz/cAq1G2TSA0rM41KL3t5P0ZD/SvqiNt8at/eANfKULYuoiP+eM/wD6LJ/pX1Pp7b9Otn/vRIf/AB0VrDYTLFFFFWSFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRVPVdUttG02W9vXKxRjoBlnY9FUdyTwBQBV8Ra9BoGnedIvnXEh2W9upw0r+nsB1J7CvFL/wAM6hNcT3cN9A8txK80kbxYUOzFmCkHIGTxnNafiS11XxVqEWp3GoNZXEKssEEYykKMQduQQSeBk1kKfF2mtysOoxj3GT/6CR/49XzWMzCU52w81ZfievQwijG9WOrMi5sNStAftOnylR1e3Pmj8h836VLpFnFdWx1bUnEelQDzF3gjziP4iP7oPQdzWt4j1cxSWVhdW8qxXEJmuzCQxCggFO3BJ5I7D3qJ7yC9hTVr1TBpFmA1pAy485hwJCvp2Rfx9K7MHWq1afPUS12scuIp06c7QEuL37Mo1vVomE5BTT7In5owe5/22HU/wjj1rlrTVdWGr312mqyR3DuodPLV4tuMhQpGQOexqXUtQmvrtru74cgrHHnIhX0+p7msi0kP26769UP/AI7Xa4RnFxkrmCk4u6OhXXJvM8zUNGtrpx/y8WEpt5f/AK/0zWra+LbRGCf21PZP2h1iDg/SQYz+ZrlRMPWni4JUqTlT1B5BriqZdQmtNP68zpjjKkd9T0eHWLvyxJJZLdRf89bCZZR/3ycH+dWYNd06eXyhcrFL/wA8pwYn/JsGvKooIYZPMtd9pJ/ftXMZ/IcfpWlHrmsRxCN7u31KED/U6jAG7f31wfxwa8upk894NP8Ar5/odkMfH7X9fkep5B5Bpa82tvEdvC373T9Q0s/89NPn86L/AL5/+xrd07xMbpgthqun6kf+eMxNtN/UH8hXmVMFVp/Ev6+V1+J2wxEJ7M6yo3ijkYF0VipypIBx9Kzf7cWH/kIWd1Z/7TJvT/vpc1dtr+1vV3WlxFOO/lsCR+FcjhKOpupJk3TpS5pCeaKkYuaTvRRQAUUUySRYo2d2CqoySTgAUxEN7eQWFpJcXUgSKNdzE9hXIaFrr6l8T9DaZGLC7QpETxbRkMAzf7bfoPxrI8T+JJNTuY1tfnjyfssTdHI/5bP/ALI7D/EVL4LtWh8UaSsG6aZr6N5HxlpG3DcT+GfoBX0GX4f2dSM5bnmYqrzxcVsfT4ooFFfWHhhRRUM95bWzxpcXEUTynEau4UufQZ60AZWu+KrHQZoYJ0nuLiUFhDbKGZUH8RyRgZ49+1JYeMtB1BxHFqMcUx/5Y3IMMn/fL4J/CvMPiTBH/wALAnlZ5InNpCwkSQoQPmHUduK5yDUruVTFBqVtqEa9YbpVk/VSCKzc2nYpI+jQwIyDkHoRS188/wDCT6lpsSRabHPpl1M2yJ4LnfAGwTkqe2ATjbzXu+h3cl/oFjdTNukmt0dyBjLFeTj61UZJiasX6KKKoQUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAed/FZfl0Z+4mlX80z/SuAr0T4rxk6bpTj+C9P6xsK86rCpuXHYbJDFNxNGkg/21B/nTkjjiXESKi+igAUtLWbKPHvEECxeN72RhyswdPb5iv9K9MmI2tXnPi35fG1/wCmxT+JYn+tei5zCM9cDNXLoJHG2zYtkHpkfqatRnmqUXyqyj+GRx/48asxNTEaVv8ANeWg67mkX842FfUPh+TzvDWmS/37SJvzQV8uWb7dRsD2+1KPzBr6Z8FuZPAuhsev9nwA/UIAauAmbdFFFaEhRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAVxPxR0G+17w/ZpptrJdvbXgmeKOTa23y3GRyOQSO9dtRUyipRcX1GnZ3R82y32saLN5Nxc3dq4HEOpwn9CwB/U1dt/F10uPttgsq/37WQHP/AWx/OvoC4toLqExXUMc0Z6pIoYH8DXk/jjQPDTX39naRYra3CEPdzWzlFiX+4FHG5v0HPXFeLWymm9U/wCvkehDHTW5yVylt4mv4tTkZ4tLtInSXzl2ecdwJXn+FdvJ79KxdV1R9VuRMQUtYj/o0R4z/tkeuOg7CrGsanFfbbOxAj0y2wqqvAmYf+yj9TWFfXkdtbyXFy+2NOT6n2HvXbQoqjTVOOyOapNzk5MqarqEdjatPN8x6ImeXb0rjWvLl7p7ozOszHJKMRj2HsKdf3kuo3hnm+UdETPCL/jUAFdKRmaMXiLUIsByk47+YOT+IrRt/E9u+BcwyQn1X5l/xrnsUmKdgO2g1G2uf+Pe4jc/3c4P5HmrIlYda4DH5VPb3t5a/wCouXA/uk7h+RqbCO8WbHIP60sohuVxcwxTD/bUGuUg8STJ/wAfMCSe6Haf8K0LfxDYy8M7wn0lHH5jiiwHQ2txeWHGl6leWajpGJPNj/75fP6Yq8uu3cjA6npmn6iQf9bCTbyjn1/+vWHFOsq7onWRfVTmpVm965Z4WjUd5R1+78TaNepDRM6m28W2kOA2pX+mHp5eqQ+bEPbzB/8AFV0NprN3NEJEt7fUIv8AnrYThs/8Bb/GvOlnI6Mfeoxb23m+bHH5Euf9ZbsYm/NcV51XKactYv7/APganXDHSW6PU49e09pBHNMbWU/8s7pDEx+m7g/ga0FYMu5SCp6EcivLYta1iBPLTUhdw94dQhEqn8Rg/wA6tW3iGKDm50i5sm7zaTcbl+vlnB/DBrzKuV1obK/pr/k/zO2GNpy3PSCcDJrz7xf4mW43WtvmS1V9hVDzdSf88x/sjuenHtSXHiW51ZzpukarHMjJmaW7jNvIoz9xTjljzzjgVhy6PqdrcNc32nyDaNkIg/eRxR+gI5yepOKvDYCcHzzXoTWxUX7sWQW8EgmMkx827nYBigzz0CKPTsB3NfQHw48CL4cs/wC0NSQNqlwvQ8/Z0P8AAPc9z+Haua+EXhewlca7fXFvPdAn7LahwWh7eYy9Qx7DsPc16+MV9LhcP7Nc8t/yPIrVeZ2WwtFFFdpzhXiP7Q1skjaDLIuceeo56fdNe3V45+0LETpmhSgcJcSg/ig/wprcqPxI8Mu/tN3GUe/uiMBdryl1wOgwewz06VlPBc6epuAwJj+bfEdjD3rVDVBqB/4ltxn/AJ5kn8quUFY6JQjZm/oniR9Tks7W9YNcR3KFZOnmKQRz7jNfUPgly/gfRyev2RB+QxXxh4YO3XLJtw/c3CEZbseB/PFfZHw+k8zwFpTekRX8mIrCKsznZ0lFFFWSFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFAHD/ABVH/FNWj91v4x+YYV5jXqnxQTPg8P8A887uFv8Ax7H9a8rrGpuXEWgHmkoFZlHI3dhbS+Ktanlj3TpYs0ZP8PyLz9etbCNm1RvWNT+grI1Sc2nijU5RDJNnTD+7jGWYnA4rQtJN2mW7esK/yFNiRyrfLNcL6XEg/wDHqljPSoJ2xfXY/wCm7H88GnI1UI04WxNan0uYz+tfTHgF93gXSwP4Iin/AHyzL/SvmBG+WJv7s0Z/8eFfTHw4YHwLZAdQ8wP/AH9c/wBauAmdTRRRWhIUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFYviXxDHoNiCiCe8nJS2t843t6n0UdSf6kVMpKKcpbIaTbsil4u8THSYlsdOKtqdwu5cjIgToZGH6Adz9DXiuv6rv8zTLGRjGGJvLgtlpGPLLu7serHt0p3iDWtTtdXnsxexXl7d/vrq58oq9uD93uR04UY4HNc8dqII4vlRegJ/Un+tc0asa0VKOxq4Om7PcZNMkaMzFY4o1ySeAoFcNrGqvql18uVtoz+6Q9/wDaPvVnX9Z+3ym0tT/o0bfMw/5at/gKx+ewrVKxI7FJ3ooxmmAtJmgJTgtAxuc0U8LS4oAjxRs9akxRSENj3RNuiZkPqpxV2LW9Qhx+9Eqj+GVc/r1qpRQFjcg8SIcfaoGQ/wB6M7h+RrSh1S0mIEdym4/wsdp/I1yGKayBhggEe9AHeiQjr+dPWX3rhYLm5tf+Ped0H90Nkfka0IvEV1HgTRRzDuQdp/wpWEdcZRIuJVWQejjNSaVqdsusfYYdbGlMg3SAzABieiqr5XPc+lc/b+ILOXiTzLdv9tcj8xUkBtbv7UsiQ3MZmyCVDA5UUWA6mPxRdyahLHLBa6hDGA0NyU8mSQdNwxnHI4PGa6fTfiNe2CAR6je2Sr1S8T7TD/31yQPxFeXDSoIpN9jPNaPjH7t8j6YNTLNrNtyr296o9cxP+fShabB6nv2lfFKeZAbmztb1P+ethcDP/fLf4101n490C6KpNefYZGOAl6piz9GPyn8DXy1/bFur7r+xns5P+egQ/wDoSc1ft/FsUC7U1pTGf+WV2u5T+eDVczFZH1vFNHPGskLrIjDIZGBB/EV5R+0Ev/FI6bJ/dvtv5o3+Feb6b42ispA8DLbNnPmaZebM/VCR/Wl8dePJPEPhi3sp9UF2EulcLNEEkU4I6jGRz6VcZpsaVmjht3vUV389jOp6NGw/SlDVFPL/AMs9jkOjfMBwMDvXSzqZbtILe1sLNLcKT50E0kjjksWUjp3x0H8K8nk19WfDJ9/gCxGc7WlX/wAiNXyppMMFp4bmuEUlvIikxnOCVUnHuSK9U8MfES90HR4rNbxY1VmcxyWDMFLHJAb8a5E7PU5Gj6Dorx6L4x3W4fv9JkHo6Sxk/jkj9K0rf4vO/D6fp0vvDqmD+TJ/Wq5kKzPT6K4KD4owyY8zRLse8U8Mn/s+f0q8nxH0s482x1SEerWuR+hNHNHuFmdfRXMx/EHw45w15JEf+mttIv8ANatQ+M/Ds5xHrNpn0aTb/OquI3KKow61pdx/qNSs5P8AcnU/1q4siP8AcdW+hzQA6ijNGR60AFFFFABRRRQAUUUUAcp8S03eAr0/3JIW/wDIq15HnrXsXxEXd8PtW/2YQ/5MD/SvGifmP1rGpui4j80Cm5pc1mUYUxC+PYk/57WZH5ZqHTWzo1rnr5K5/KpbtT/wnemv2Ns4P61UsH26ci/3dy/kxFMEc7eNt1S8H/TUH/xxabHJUWpvt1i699h/T/61RJJV9CTW8zFsx/usp/8AHhX0x8L5fM8GqP7lzKv/AI9n+tfLnm/6JMP9n+or6a+EkgfwdJt7Xbn8wp/rVQ3EzuqKKK0JCiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiioL29t9Ospbu8lWKCFSzu3QCgCtrWsW2h6Y95eElQQqRry0rnoijuTXjHizxPdW0zzzMk+uXw2wQg5S2jH/si9z/E36aHi3xY2f7X1CJixJi03T84YZ9f9sjlj/COPXPm7PM8813fSCa9uDmZx0Hoi+ijt+dePUk8bPkX8Nb/3n/kd0UsPHmfxvbyX+Y1VMKsDI00srF5ZnPzSuerH/DsOK5jxFrO4tp9m+O08in/x0f1rau5XkZre3fY+MySj/lkPb/aP6VhyeGE2/wCh3eW7LKuM12e0hB8rN6OW4rEU/awjdPzV2c+q4+lPxVu40i+tSfNgYqP4k5FVOnUGtVKMtmcdSjUovlqRafmGKMUmaM1RmLS0lLSAWim80uCe1AC0Um31NG2gBaT6UtGcdqAE59KMGnc0EUANwaNuTzS7felC4pgGM8Vf0e6htEuFnk2bnDLkdflxVIAntS+XnrSCxcufEEqXW22QPEvGT3resnmuLVZZIjEWH3T1rlvJX6Gr0OqXsHAl8wDs1FhWOkAkHajyy33olP1ArFi8QSA/voyvuvNaEOqiVQVdTnsRg0rATPYWsp/eWUDfWIVnX1holx4fubiSOCG5DqIImQqzDcATzwc89O1aa6gf7imsnVJPM8Jr6LID9MOaFuBliNov9RJtX+4w3D/EUpmmCkPFuGOsZz+hpA4pwfmuw2NDT9OuZ9Ftwl60CywBJIjGrDjI6nkdK1kfW0+5f2rj0eAg/mDUejPE2lw+YQCC4/8AHzWqkcBHEgFccnqYFL7Xrg4aKwlX/fYGk+26jn99o1u49VmU/oRWj9nQ/dk/WnC29HqbjMsX+1v3nh+dP9qMIf5HNSJrdpEebXVbU+oWQD9DWiLduzUvkSDoaLoCrH4stRwmualDjtI8mB/30pFWovFiynEXiaOXHaVYmx/46KGikI+Zd315qOSzjkGJbWNx/tRg0aBqX49ank+7e6VOPQwKM/k1WotSu4/uWenkH/nkXj/lXOto2nEc6dbjPXbGF/lUY0DTFz5ds0X/AFzkZf60wOwi8QalBzFHdw/9e2qSD+dXIPG2tW/3L3W0+txFP/6GDXCrosKDEN3fRfS5Y4/PNPGn3aD9zrV6PeTa/wDMUXfcR6JH8Tdbh+/qd6f+u+mRv/6LxVe7+PN/pd4sDG0vnCb3ja0kgYDt1J/PtXnt7JrGm2MlyuqCcRDJWS3UZGfaoReReQdSu08yS4bk4ztHOF9gK68NRlWk1fRHJisRHDxTte57Jo37Q/h66Vf7Zs7jTz/EyHzlH5YP6V6Jo3jDw/4gRG0fV7W63jKqsgDH/gJwf0r5OudPtNURzCv2eZeMjGD+XWs7RfEV5pE509ra3uotx/d3GfkYddp7ZGautRnSeuqYYfEQxC00fY+3M0V8x6L8VbjTdqm41PTgvVS/2iH+pA/AV3uifGO5nwJU0/VE7m2m8mX/AL5bIJ/KsL23OpxaPQPHUfm+AdbQd7KX/wBBrxDfu+b15r0/VPiFoWqeGNUtrhriwmks5VCXURAJKH+IZX9a8mgkzbxH1RT+grKp0CJb3il3Z71BvpwfmsyzG1aTy/FmjMP4t6n8jVG2fZDIv92aUf8Aj7Vb1sga5o0jHpKw/MVmeZia6X0uJP55/rVCOe1iTGsTH1RP61VSajXH26mT6xj+Zqkk2KtCNhJM283P/LNv5V9MfBWUyeE7oH+G5GPxjSvlqGbKsvqpH6V9MfAa487wxeD0eJvzT/61VHcTPVaKKKskKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAoooNADXdY0Z3YKqjJYnAA9a8o8X+Lbe+jfUbmVk0WzO63THNy+cCTHfnhB+PpjS8ZeJotR8+zinWPSLUn7ZOWws7L1QH+4P4j3PHrXkOp6rLr9+t7KGSzhObKBhj/ALasP7xHQdh7mvKxFWVebw9J6faf6LzO2lBUo+1n8l+pDdXdxqWoPqWo/LO42xQ5yLeP+6P9o9WP4dBVG6uGjIjhwZ5Blc9EHdj7fzNPubnyUB2+ZI5xHGD94/4epqi7JawyTXMmSeZZP75/uj2rWTjRioQXoehl+CeMm61b4Fu/6/EbNNFp1mZSGdQSRnkyP6mubTV7/wC1NKk7bmOdvUfkasya69xJ88OV6AA9BVeRrCbO5Hhc98VdOior3t2PH5nOrUUaD5Yx2tp/XoaEHiCSP/j7tWU/34srn8OlW/7X0y7/AHc4jcH/AJ6x7f1FYS3MltxHMJU7Z5pbi6S4jCpAFc9SB/Kk8PB7aDp51iorlnaS80bM2gWFwnmWjvHkfwHeorPfw3ecmB4pgP7rYP5Gs6KSa3cNFIyH1U4q/Hrd6CvmMsgH95efzFHJWj8LuaPFZbiNatJxf91/1+RSns7i1bFxC6H3Xioxgiukh8RRSRhLlGT3A3j8jTzDpF2c7YWLf8832H8jS9tKPxxB5Xh62uGrJ+T0f9fI5ejFdDP4ciZPMtbgoOyyj+tZ8ujX0P8AywMg/vRncK0jWhLqcdbK8XR+KF15a/kUMZpQKc8bxttkVkPoRik21rc81pp2Ym0Gl2ilC07bQAz6UnPpUu36UbRQMjCk9asxQhF3y9OwpixHuKmCNjnOO1AyIpuYkcewo8s+lTmFwASpx9KXZ60AV9vtS7asCPd2zThEpYKflHcmgRAlvJMPkGaaYHViACCK1HZIYcRYJ7CoIplUHeh3HqaAKRkuI8bZGUg1aud8ng2Qnlxkkd/v/wD16hlJkkLH8vSo9hXOD16+9CFYr7j3pQ9SGPJzmm+XjrzWymi7mvpcuNPTno7j9a0kmHrXN20lwiiKEgKGLcjPWr328RYEg3e6msXuZ2NoSiniX3P51kR38LDiUD2birCzZGQcj1FKwjTWUj+I/nTxcSDpIfzrOWanrNnvSsBpreTD+LP4VIuoSDrtrNEvFOEuaQzUGo/3kBqRb+M/ejrJD5p2/wB6LAa4u7c9VI/Cnefak9CPwrID08SUuUCTXvsz+G9R8tvmFs5UY7hcisiOOIacCZVe0mAba0mZISQOHHXBPORwM1c1E+Zpl0n96Fx+lWrNYb/RbZbmNJVe3X7y5/h9a3o1ZUZcyMa9GNaPLIx9P05LSbzYyixbTgK2Qc98mse+jH9sSXbq0cR5jdkKrIcYyD0x1rrE0K2WbzQ2XAAAMa7MDplcYJ962V1K7Efl3Vpa3kWMYT92cfQ5X+VdVbGKcVGMTmwuDdCo6kpXZ5+rgjIP5U14YpSC6KzdmxyPxrtLjTvC90d1xay6ZKe+DGPzXKmqk/ghpUMuj6lFOvZZRn/x5f8ACsFWj1R6nOjDt9U1OzTZbajMYiCphn/fIQeow3Iz7GpYNdu7ZQCjYUYAifevT+6/I+gamXehaxY5+0WEjKP44P3i/pz+lZ/mANtY4b+6eD+VPlhLVDtFnQx+MIFaJJwN0j7ACDGfr83y4/GttNUt8BpWMIboZBhT9G+6fzrlNDJXXrIlNyM7ocrkfcNdc+h6e7FoYTau3VrZjHn6gcH8RXmYnEww9TkktC44dzV4syPEcg+0aTKjAgXa/MDxg+9Zty+zUL1R/wA9yfzArdPhx4pllga0u9pJWO9g4zjHVMc+5BqG40mx3s13ot3ZMTzNp8vnRn3K9R/3zTp4ujPaREqFSO6PPtekxfKT/wA8yP1rOWUV2eo+CotZcNouu2k0ijHkXIMT8/1/Cuav/B/iLSWIu9LmKj/lpEN6n8RXZGSaOdpoZayfvRz7V9I/s6zb9D1Bc8lYD+SkV8wW8rLOFYYYHkHqK+jv2bJsw6nFnpDG3/jzD+lWtxHvNFFFUIKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAri/F/iNmkk0XS5Sj4/0y5U48lT/AAKf75Hf+Ec9SKveLPEraYg0/TWU6lOm5SRkW6dPMYfoB3PsDXiHiXVxdGXQ9Nlf7NGx+33W7LSueTHu7serN26fTzsViJc3sKPxPr2Xf/I6qNNW9pU2X4lXXNWTXJBaWYC6LanCBeBdOvf/AHFP/fR56Vl3VysUbSyngdhyWPYD3pZJEjjJO2OKNfoFAqgC08gnlGzaD5KN/Avdz7n9KmEYYamoRO3CYapmFfy6vsgG4F57ohZCvzHPES/3R/X1NY1zrdvcnyzGwiXgD+tWrzUrKVTb+YDGPvcH5j61ky2cDHdaTKT/AHWNaUqbvzz3Z15jjYcv1TD6QWj8/wCuvcR4rKVt0M/kn0IoWd7f5ZhHOnY8GnJKsWEvLZWH95R/hTrhdP8AILQE7z0XNdJ4Qyea0eHMUG2Q/hiq8EjQSeYmM47inQN5cgdow+OzVPM8EwyITE3+yeKAIpZ1n5eFQ395eKgwal20u31oCxFt9aXYBWtDocz2yyu6RbvurIcZqGbSb2BC7QkqO6nIrP2sXpc7ZZfiox5nB2+8hgvLq2/1E7KPQnI/Kr8Ovuv+uhG7+9Gdp/wrL/CjaTRKnCWrQ6GPxVCyhN/n+DOgj1azu/ku9uP+mqf1FNk0eyuFL25aP3ibev5dawdhqSNnibMbMp/2TisfYW+B2PRWbqrHlxVNT89n/X3GhLoE20m2uI5f9n7prOns7m2P76F19yOK6HTY7lYt07F5HH7tW5IHrUGrX4WH7FA5YD77E9TUwq1Ofl3OrFZfg1hfrFnB9Fe/ytv5mBg9qljiJ5NPSMseelW0iJwFH0rrPlyOKHcwHU1bSzO/LngelTKgto8kfOaEuD/Gv5UFEgjFV7qOML90Z7GrBmXjaCSe1Me3LqWkOO9IRTUhFwBzTccmpNvOAM0/y9qEtxnoKYFVh6Zpm3FWGWm7aAG29t5rZbhR+tLc2wj5DcntirEdwyJt2KQKiA82TMhxk8+1AFPyzSeUavzqrkLGMKvTjrTEiCtlhmgCBIzEhz1bp7VEIfUVcKEnJpDF7UAUxb7yAFyTU32OWDlZCufSrEJ8lt2wH61L5iSNl+D2HpQBDHLNEhMxDj6YNImooWw6Mn60+Ub2x2pi24LfMvFArFpJlcZRtwqVZcVWFvuU+WPx6VF5E8bZDMfrzQKxpCaniaqKiUD5159RTt+O5FArM0BNmnCQGs8Sehp6ze9Ai3O261lB7ow/SpNCkP8AYFiCeRboPyGKpmTchGc5GKNAnB0O15/gx+RIo6Abu+nh6prKKlEgpDLXmcVH9mt/M3qnlP8A34iUb8xUQen76QFuO81C3/1N75w/u3Kbv/Hhg/nmoNVvjc6fL9r0SO5m2/IVxIufXHDe9MEmKeJaVtRmJ4a1PT9OuZYJQJLgO0Nsigq2eMjY3IZj39ABwBXUNb6vAoZ7aCYHkrDIQV9ueDWJp6pJLqaTIsim8Jw656ohq/DGbY/6Hcz2/wDso+V/75ORWdajTq/Ei4VJQ+EsHVIoCFvEltG/6boVH/fXT9auR3CyIGjcMp6MpyD+NV49W1CIYlS2vE7gjy2P8x/Ko2fQpn3XNpPpkp5MiKVGf95Mg/jXm1MtT+BnVHFv7SLVxa2t8u27t4px/toCR+Nc7qMbpcPYaNeXdpCq4uFE7MhyOFCnOOO4I9K6CPTZ5E36TqsV2n92UBv/AB5ea569tbu01K4j1CEQ/af3kbRvuDYABAPHPHQ125TgmsUo1n7vr1OLNMU1hnOlv6dDm7vwqVheSMxzEckBcE/Suk+F/jKPwZfXKfbPsYkTG+4TzIzgk7COCDnODn2rI06a5gvHWf5YnYeWCPnx7gVma3ZXc+syjTrUyKI1Z/LPOc5zj8K+gxdCEKftIadzx8Fiqk6nsqmvW59RaB8SmurSKXXtONqsq7hPat5qAdtw+8OPTNdvZ31rqNqtzY3EdxC3R42DD9K+YNI1W2nYyaNetbT9ZIQMDP8AtRn+YrorHxNLY3X2mYzafcHg3tkSUf8A66J/iD9a8xVO563L2PoSivP9H+Ikn2dH1ONL23P/AC92IyR7tH/8ST9K7TTdWsNXtxPpt3Fcx9yjcr9R1H41qmnsQXKKKKYBRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFYviXxBHoVipRRNezkpbW+fvt3J9FHUn+pFWta1i20TTXvLvcwBCxxoMvK56Io7k14x4s8TXNvM08uybXb9dsUQOUtox/7Ivr/ABN+nHisT7JKENZvZfr6I6KNLnd5aRW5Q8U6/cQzTafZ3PmatdAS3t7jmFT3HoccKvYc1yaokEKwW67I06DP5knue5NKqeUrAO0ssjl5ZX5aVz1Y/wCeBxV7SNKGpSNNcg/2fA2JMdZ37Rr7ev5etc9KnHDwcpu8nq33ZOIxEbXeiWyM/wDsq/vo0uhZzGxHzRsEz5p/vEddvp69aqXdpM1u8E4kieTkug5I+h5xXa65r1pok6i5h825IHyJIVECdlBHeqVv450jVZDBNHK8Y73UQdR/wIcisZe1m+e2h14HPalCh7KVFSi92nZ/8E83m0G4iG+B0mX3+U/kagS1RGIvbeaL1Zc4Feuy6HpGpQiTTmyW5ZYJBIB/wFuazG8IT/MLS6hLdBESUJ/4C3FXHFSWkkbxq5RifhqOm+0l/X4tHnc1jaJb+ZFOWGOBkHNVIQgkBlUso6gHGa7O/wDDUkLkahYmI/8APRVK5/EcGsSbQCD+7lMY9ZBkfmK6I4iD30NZZTWceehJTj3T/r9TOcWrDMW+M+jcioRV2XSLuIbgglT+9Gc1UMZU4YEH0rdTjLZnm1aFWi7VItDOnvWtpOnK6m8vflhj5AP8RrNAq/uuru0VJJB5afdBFRUu1ZO1zqwDpxqOc48zWy6X89ehp6nbw39rHcm5aKMDCjbkCo7K4t9NgdVumunfhY1HFVba+SPTXs7lW+bO044FP0BYvtrGQjeB8gPc1y8jUGpapH0UcVCti6c6NlOa1euj66X+4jGj3EpMkzRwbySA5xUU2k3MUiKuJFc4DJyKmv7O/nvmMkLtzhccjFXomOi6eRM2ZX5VAelX7SaSs7t9DlWCw1Sc1UpyjGO8n1+Vra+Rl6jYLYlFEu9yPmXH3am0zTw/+kTqSAf3af3j/hSWdm15M1xcklAcsf7x9BWhqEqQpFHK3lmd1jwDjYmeRSnOSXs07svCYOjKbxco8tNbJ/g/6/QZd3rqrx2KPcTtxI0S5VfbPSsRoJovnubeaIZ5Z14/E1uap9sW0A0hFxt2hQcbeRijS/tsdru1R12lckP1B9PpWNOr7OF0l+p6uNy6OMr8lSUlZaNJcq/rvczo4gMccVMsZzlQeKW1Eciym2x5SysqYPatKKEpGNoB9a9G9z4ScVGbinexnNuJ+fJNJz2q/OAvLLj2qr5ftQQRBSGBHXNSSSPIu0n8qdsx2p0Z8twwAyPWgCWGwHlh3JU9QKqyjdIecgHjFXJrppY9oG3PU1WxQMh2e1OSAyPtUVKIt3T9at2qlAVVNx65FMQxoIIbf5lzj161Q281oTxl2/eAqOwqHyB2NIZV2j3pNv1rRt7EytuP3Qfzq1JYxuOY8H1XimFjE2j0NKI933VJ+gqxNEiPhGJA9asQzRQwEKDv7+5oEZpTBwVx+FOSIEE4qaTLuWY5JqVLc7MkUARRwKBvbn0FOWAyv396ljjLShFHNWmUQYXqe9AyEQBVAFIYhVjzPajIfpx7UhlTZk9KjkhBFaIix2qObCrzjmgRivb7X+Un6ijcR/8AXq0654WmeVTJsRCQ56fiKTRt0GlxRSYUqW4J5+8alcFUAHGPSqkkZfk0CsbAlIqVZqwVeaL/AFchHt1FTpqDj/Wx591NArG2s30qQS5rGj1CBvvEof8AaFW0mDDKncPY0CNESU8PWcJsdalWakMLKXGo6inpLG35xr/hWgHOaxrV9urXx/vrE36MP6VoiUUAWhJipFlI71UDg04NSAmaKCRt5jUP/fT5W/MUl3FPeWpt3vHkjzlVnG8ofVW4YH8TUYeniSmrrVCaT0ZkLb6lEURoVncZEjhNu0diP72fwrR0m2jF/d4uGkkZIy26Ix7TzwAece9WFkqjJIRrDEHBMCn/AMeNa1a1StDkqO6MaWGpUZ89ONmWNQ0S3uzvli/eL92WM7XX6EVUSbWNLPDDUrdez/JMo+vRq0odRZRiUbxVgNBcrhTg+h61gblDTtYtLq4JsLiSwvf4ox8jk+6nhq6Sz8RXFrcCW9iZJV6X1gSjj6r1/mPaucv9HgvF23MSy4+6x4ZfoaoLHq2ln/RJvt0I/wCWNwcOB7P3/Gn6Ae4aB8RbpoVN35WrW2cfaLXCSr/vJ0J+mPpXc6Vr2m60jHTrpJXT/WRH5ZI/95TyK+XrTWrK4uxlpdOvxx8x8tz+PRh9c10cGuXEM0cl9Cblo/uXVqfLnj9+CM/gfwq1NrcVj6PoryzQfiNdCMYlTWIF4ZSRHcIPxwD9CAfeu80fxPpWtjbZ3G2cD5raYbJV/wCAnr9RkVqpJ7E2aNeiiimIKKKxvEPizRvCsVvJrt39mS5k8uM+Wz5OMn7oOB70AZXjDxzB4bvrXTofs739wvmbbiXy0WMHGc9yTwB9TTLP4gwso/tLTLm3J/jgInT9Of0rzz4k+JNBv9egv7bUbO7s209QzxuHGfMbjHXPtXCWnibREm2Wd3d6cc4DKrJGfw5X9BWcpNPQpJWPpzTvEekatJ5en6hBNL3i34kH/ATz+ladfNl7f3k9pFHNLa3kc8iRLO8A3puONykcE17p4GlaXwPpTSSPKwtwpeRizNgkck9TxVRlzCasb9FFFUIKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAorF8UeJbXwvpP2u62tJI4igiLhfMkPQZPAHcnsBWHZfEVGVf7S0ueNT/y2tHE6fXAw36GldIDtqKytP8TaNqhC2WowO/8AzzZtj/8AfLYP6Vq5pgFV76+t9OsZru9lWGCFS7u3YVNJIkUbPIyoiglmY4AHqTXk/i7xfb38balcuV0W0bdbKOTcv0D478/cH4+mOfEYiNCHM9X0XdmtKm6krIo+LfFjBv7X1GNi7Exabp4PzDPr/tEcsf4Rx9fOWaZ55bq+lE17cHM0g6D0VfRR2/On3V3c6jqD6lqIC3DjbFDnIt4/7o/2j1Y9z7Cm2ttPqN8lpaY81xuLEfLEvdz/AEHc1xUKcot1q3xP8PJGletFR5Y/CvxJNO0+TVbxoFcxQRgG5n/55r6D/aP6dfSt/Wtas/DOkK6IsThQllaf3B/fI9afdXVh4Y8PCbrbQsfKRj811L3ZvbPNeeSSXOu6k+q6mxLuconZR2oinXld/CjyYxeJnzS+FFUi71e6e61F2Ids7Cev1q4whtIxu2xKO1Ou7mOzh3nlv4R61jxRXGr3OXOFHfsK7j0bW2JpNUunm26cXjI/iT7x/wAK3dN1fX4VVrzUJJEUcRSgOPxzVNY7bS7cseuPxas251Ce8/doCq/3V71DjF7oThGW6O+i+INpFCIL+IgA9bZ/5qcirttq3hnUFYiSzYvwRIDBIPy4NeYm2jgQfaW+ftGnUfU0C7ZFxbxrF7gZP51hLCwe2hjGhyS5qUnF+Tseov4Ss7nM2nTPEQM4lXcp/wCBrWHc+Frx2OyEXS56piQf4iuOtdU1Czm821vJon65WQiuitfiBqUS/wCnQQXbAcSMNjj/AIEtYvDVIu8Xc9KlmmY0FyuSqR7S/wA/8ypeaEkUhS4t5LeQddn+BqjLplxbMrQSq3oG4JH413Gn+PtNvQItZhkVDxiRBMo/HqKurpmjaspfT5Y3U8kW0gOB/uPUe0q09JI6I5rg6j/2qg4PvHb7tP1PNZFuVXddW7deCBxTCInwytsI/A16JceEPm/4ld4u7/njLmNj+B4rC1Lw9cQD/S7IoQeXK4B/EcVccRF7o7qawmK/3eum+0tH+n5HP+dMih0u2bb2Y0kaTaldb5myq/ec9AKtvpMaj5mkjPuMj8xVqJIYLUnP7hDnP/PQ/wCFW6sUvc3O2ll+IlP/AGh2gtd7p/fsKzxWlv5hACrxFH6n1rndRWS/jcs/zscqT2NXbqdrube/QdB6VEF4rajT5NXueZmeYfWpezp6QW3n5nNm61q0IiV7hQOgXkfhUiprmpAI/wBpZO5k+Va6uxgEtwob68VsT2qpFuLHjoD3rbTex5ntazjyc7t2uzF0yyNnZrEx3N1Y471dUOv3cipBShCxwBk0GY0QvM2Sc+gNSfZXz8y4FaMMQhTLYzjmoHudzdOKB2Kj2qntg1A8Gw+tXWYcnOSai25oEVRFmrdvaj7zrn0zSqAGGRkVcWZGx0WgZH5Cufu5qeOBIh8i4z1qF3Z5AkTYOetXlTCjccn1oGVLiN5IysYBz61mmIqSrDBFa9zKIlwv3j+lZmC8m1eWNIQ6Od4UwAGA7USXjzpsiUqzdeabMwVPKjPH8R9arrKYW3KSGHpTAmmshDGCxGSOlVHjAPymp3uWlbL8npmmbaAIthHPFTLK2MMB9aTbT44DJIFFAiSJkjUkD5/WhYJJiX5+tXPsibQOc4oMUyIVR8r6GgZSIKcEgmm5Papdv0pCv0oAb50o6NUb7nJ3kk1ftLYNiRxwDwPWlvcngJx/eoAzPLpPLqyI8+tOMPoeaBWKTRZzmojAa0fKNPis2lznCgd6AsY7wf7NQvDjtW3PaNEecEH0quYqYrGULUv2wKZ5LxNmNiPcHFahiIGB0qIw0BYqLPcxn7+8ejCrEd8P+WiMvuOaPILNgdafNaCKPLN8x7UC5SKGX/iazOrfI0KAE+oLcfrV9ZCKz1hDDkVYggdBkMee3agXKXFm96kE3vVF5DGfmUGkFwh6nb9aQrM01l96eJB61nh88qQR7GnCXnmgDQEnpVKd8asp9YMfk3/16Fm96rXMv/EyhPrE4/UUAXw9OV8HIODVNZc96kDigRoxX8i8Od69watiWCcDkBvQ1i7/AEp2+lYdy9e6ZDdxlJ4llX0YZx9DWYLTUNMOdNuTLEP+Xa6OR/wFuoq9FfSRjGdw96spcQ3Aw3yn0NAGbFrdrLcKmoJJp94Pus7bT/wFxXRQ6zeRBFu1GoRLyr5CTJ7gjg/UYNZlzYxXERjkRZEPVXGRWP8A2bdac2dJuWiX/n3m+aM/TuKNAPYfDfxFvYm8mO7GpxoPmtrw7LhB7P3/AOBA/WvQtH8YaTq8q26TG2vG/wCXa4+Rz/u9m/Amvl8a1FvSLWrZrSUH5JScpn1VxyK6C31i7SEI5j1K1PRJiN34P0P4/nVqTW4rJn09XnvxVGI9GbGR9okU/Qx5/pXLeHviHeWrJBa3hmA62OpE7wP9h+T/AOhCr3jfxZZa5pmmR+VLaXiXeTBKuQQUbJVxww/X2rPEtSoTXky6WlSPqcVf+HNH1MH7XYRMx/jQbG/MVzGteAra1065utMvZozBE0gilAcHAzjPBrtQ9V9SO/SbxfW3k/8AQTXy1DE1qcklJ2PYqUack7o808M69IjwWkjloZZ4mQH+Bw4PHsea+sPh027wHp4/uiRT+EjV8baAoUrO4kxEYXLKuQGOMD8T+gr7D+Gj7vBiD+5dXCflK1fYLc8I62iiirEFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRSEgDJoA88+Mcat4e052UMBfBcEZ6xv/hXkccaQNutXltW9YJCv6dP0rpPiZ44XxVeDTtJnI0yzk3CaNsGaUZG4HsoyQPXk9MVwYuNQg+7MlyvpKmD+Y/wqZU5S1RvGnJxudF/at+VCXLW2oovQXUW1h9GX/CtfSPE2tveR2egzXmnujK07PMJ4I09ArZBY9AOMda5Cwnu9VvksbezZLhxkuW3Rxr3Y9/w7mupW0RQ2h6TI6xR/NqF7nDc/wAAP99u/wDdH4Vzu8XYnl7m9eeMdS8Q2d3Z6hPbf2Rbkia7iQx/aiv3kIyRsHcjqRj1rzm6WzudQN5b232eBTm3gBIUH/noVzgMe3oK0dW1GK8CWliqx6Va4VEThZivTj+4O3qeayJ5sDc+TkgBR1Zj0A9zT3d2LRDgs1xNHDbx+bPK22OPP3j6k9gO5rrrOztdF0uTzpMorbry4AwZnxwi+1N0PRzp2wzMq39wm6WX+GCP+4p6fj3P4Vz3jKbUpomhhtJktIsiFUXcD7kjqa4ZTVaXKnoeZKf1ipyp2ijntY1SbxR4ged+LWA7Y4x0AFTuywxs7cKozVfSrUwWa7gQ7csDUWtTFIFiU43Hn6V3JJKyPSjFRVo7Gawk1O/47ngHsK3iYdNsuMBVH5mqmh24MTzY5JwKh1qUtciEdEGT9afUsps81/derMcAelTSOlonkwHMn/LST+gqS2X7PYyXHR2OxCe3rVMfSmA3BP196cB6UoUD71dF4U8Lvr90zzMYLGHmWXp+AqZSUFdkTmoLmkc7gjrSjnpXa32seGdHna30bQ4b0IcNPcMWDfSp9NuPCviPzLe805dKuihKSI5CcCs3VaV+V2MfbtLmcXY4UJnrT0yjZRip9jViWzaNpGjDywqxVZQh2nFRLjtWq1OlWZo2HiLVtNZfs95JtXna53L+RrqdG8ay399FaT6cWnmYLvtWK5J7lTwa4dY2kdUjUs7HAAHJr03wv4cGjW8bNtXUZl3Synn7NH6f71cuIVNRu1qcWKVGMbyWpsXNrZzPN/aEcE1tbofMnKbGQ+gK8GvKtZuYLrUZPsAdbRT+7Vzk4re8X+JFuX/srS322UJwxB/1h7nPpXK7T+FTh6PL70jXB+3p02nJpPpfT7hoXmnYpyqKcErtOksWDmK4Dbc8VoTO077m4HYVRs1zcICcZOK05IfKbBwT7UhogC4pygqdy8GnhckCp441LAMeO9IYRpNcp87YUd8daa1i2flIatBAoUBMYFNmcIuB97tQOxlshRiCMEdaAPenMhzknJpAoJxjmmIdDF50m3PHerUlgu0+XwR61YtrYQp/tEcmoby52goh/wB6kMoYKn6U5Z5FHyPj681EWLdaABnnp7UCGMzOxLcmiNljy27GOw70OOKixTARjvYnpzTStOowT0oEMCkkVNsFSRQgLz1qTyhnpQMZHbSyR70QkVdtoo0ThgX700XMqw7FwBjAIFQhSWwvJNIDTWEbeeaqXbovyJnPc04xXES/JIG49arFWU/OCCfWgbESJShZnxjoPWo9tPzUpjRbfcxy7fdAPSgQ2GQRgggnNJIWmfanAp0MDzfd4A70eW0TEE8juKAEMapgLye/vVqG2IXc4GT0qFGCuCRnFWftabT1B9KBkcyRoRuXn2pVkjC9/pULMWbcx5p8cbSZ2jNAivMC8hY/hUJQGrrRleGXFQtGAelAFVo6jMVWylMKUwIYSkWSwy3Y1DIpkcs1TOcdKiLMD0FAiIxYPFAyKl3+opRtP1pgQMAeTn8qaYgRxVkx5oSPGRQBSaD0P5UoaZP4sj0NXTDnoM1GYfSgLIYrllBZCPpVS6cfbLcg9nH8qv4cLjbn6ioWtzISWFFyeVEIkIqQS1F9ldVLDKgVE3mKOBuNArF5ZqkWas0TgfeDL/KpFlB6HP40EmkJM04NWespFSrMaANKK6ki6Nkehq0t3FLw/wAre44rHWYVIJQRSGaU1osqEbVZG6qRkGsh9IkspDJpVw1o3Uxn5om/Dt+FW47p4x8jcelWo7qOTiQbT60tQMs6yYgItdtPLXPEyfPHn1z1WtSO+mkawEV6Z7T7SpCud+PlYDDdfwOaWS3R1O3BB/EGsh9NgsL63vIc24W4QyBGxGwzjJHTvWdVc1OS8mVB2mmduJKbMd9tKn96Nh+YNZ1hb21lCy2QxG8hkOG3DJ61cEnY18q4pS0Pau2tTzqxnhl0FILIhTGn7zZy27OSOfYZZuwwor334Z3Gu6nNHa2TNZaPp93JNczFcm7dwGEYz0Ubsk18/wCnm5/s8w2Ecasbb9/M6/wqWG365r6S+BsZt/BFzbtNJMUvSwaRsn5oo2P0G4txX2cdzwWelCiiitCQooooAKKKKACiiigAooqC9vbbTrKa7vpkgt4ULySOcBQKAJ80Zr5z8Y+M7zxTrhnUvBZW5ItIc4Kj++cdHP6Dj1punePfFGlMPs2rSyRj/ljcjzl/8e+YfnVcjNvYytc+jqK8j0r40zfKmtaXG3rJbSbf/HW/xrs9O+I/hnUAgOorZyMcBLseXk+gb7p/AmlZozcWtzqaKjininjEkEiSI3IZGBB/EVJSJCiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACvIPid8Qybmbw5oNzsaI7b64jb5gf8AnkPT/aP4etevmvnfx/8AB7xPceKNS1fSLSC/gurhp1EMwSZdxzjDYz+Bpq19S4WvqedyeHwjF7G6kgb06j+hqxZR6hbs/wBtmSaNUJHqT+XSq9/Y+IPD8gj1GC8tT/cu4j/M4P61Npd5fateJYwWqyzTZAZH+VR3Y56AVrdJXOxSjudR4ZvLtbFbKwtVS/vEEst9vDrEp/iK4B4HCr0J/GrGqXcMFudF0ssttET9rn3ZaRjyVz3Ynlj+FExh8O6euj6TKWvGQG5uj95BjGfqeijsOaxWZUjEcXyovTn9Sf61wbu5ytiTTIiEsQkaD8FFWtOs2MqXNxGDMwzDFJ0iTu7D1P6dKg0+1+1yJdSx7oQ2baI/8tmH8Z/2R2/P0qxqN75aG3hffK3+ukHf/ZHtXr4elHDU/b1d+iPn8XXni6v1Wht1f9f10Ni21NkAWyuVLZwyK+AforZBq6mqRopM0Ihmzw0ZMOR79Qa4RpEiXLsFHqTTbLWJ4Gl865mSIt8ofO3H41yyq4as71qWvdaBLKqsP4NT7z0E/YL041CNGBHDyRYOf99eP0rB1XwHBqTrNbXEkMY43RgTp+mDWZF4iZFzbW32gMcO0WU4/lWhpmvQyzk28kkM6feWZCCP+BL/AFrL6jRlrh6tvKX9f5mfNjsN8Ubry/pjbfwjd2dqIrSWK8C5z5Zw3/fJ5rjdZtZ7TU5luYpIm3dHXFemxX8s7fvCsvcb8OPwIw1WWv7LUiIbuPBxjacOv4o/P5VnPCYylry8y7r+v0NqWbJO1Ra+eh5XMu7RrYjs7A/WobOzmvZvKtwMgFiScBQOpJr0+40PRbmBrT7NAoznMDGFs+uG4P51iX3gS504NJpl+Qsq7Sk6Fcg9iwyK5XWSfLJNPzPRhjaVRaOxyF3p0tmqOxWRWzgpk4+veu38KX1nqPg250AXKWd5Jna7nAfP+cVRWHxJYosl7p7XNtt2MYtrgr2zjPA7Cqou9CuI8XdqLec5VvlIK+h4qZfvI2/Iqb9rG2/mv8ia2+HeryX6xXPlRW2fmnDggD2FXr7w3pmra9DpOgQlfs4H2q6DZXj29azU0uG8jU2GozMmGzE83PHTp+dWNKu/EOi6bPa2NmgEo/1oA8z/ABJxSfO9ebX7iZe135tfuN3WvEekeHLVNBtbL7Yka4lUPtGff1NcxrWuaNqWmCO10RbO73DDxtwB/WsKYSidzchvOJy28c5rrPCHhsSMmqarBviPFrAeszfT0FHJClHmYezp0I8zev5l/wAH+Gjp4g1C7QPe3AzbQt/yzH99qo6/rUkzXtmtw6WUEjpLsODcMvDMxHbOQB6CtzxPr39j2rWtvKG1SYYlkX/lkv8AdHpXj8mvXekX0sci+bG8hcBu+TnOaxVOpWvM9DJp0FivrGMjePTrZ9G0WYNbspryO3/smMCTCjJwc59a1LyzSyniMTMIpWKmNjnacZyPbjpWM3iqxWMGDThvzk5AGD9agstQvtY1RJJsmOMlsD7q8fzrohSmpp2svU+jxeNwksNKnKSnN7NR5bfgjfHtTh70KPWnha6T5sIzhuOo6VrRfvVDk5J61lgYNXdPuFjuAsn3D/OkNGmlo/lhhge1RtGY/vLitIkbcjms+d2eQ5pFdBI1Zn+XjHenSRkyAA7mPtUkWTD8if8A16mhi2ctyx6mgdis9q4HGGqo6FGw4I+ta7uqKWY4ArLnlaeQnPyjpQIQSyRj5XYD60Bdw+bpTG6VIJNq4ZB9aBEM8YRdwUioc4qy7M64Y5A6Co/KBPH5UARnpU9rZm4yxO1fXHWpLWEK+5oi9W3uBCoXaNx/hXtTApz6eYYy/mAgeoqqI2NXJ5nlb5gQo6LUWRSAZHGwYAck9qlaGVPvIQKmtXij5fhvWp5bpdmIjuJ/SgZn1ctolVd2QWI/KqjKM8HkmrgjS2jznMhHFAiWRwiFj2rPkcyMWP4VKWJ+8Saif5m4oATaKbgbhnpTuuBSyJsYDOT3oAsNdRpbhIQc47jpVYSMQA3OKQCnUAPBBoxUatjg1agt9+Gfp6HvQBHHGZHwPzrQRPLUBaaFjhUkDaKfHIsi5U5FBaViOaLeN2Tx0qNLZfL3TDPfB7Vb4NVLibcdi8juaBMpMBuO0YHamFeal7mkIoJKTr81KYlSPc/JbovpT5B8xpypD5LNIxMn8KjtTAq7aayCpqYFy1ACoDt5qVUx1p6KP/rVMGwMbc0ARZ2xlVA+tENvubc3QU8Abhnp3q4pVlG3p2yKAKskGSMdKia196vsNuSeBUHnLnkECgCnNbeYuMkY9KpSRKDgdhWncSArtTqepqmy4HIzQBmNGNxzTBa+YfkGTV5o8mljkaBThVI70xWM+Qyx/KU2n3pnnyKoZk49QasS7pXLP3qNkJ4PbtQTYEukb+LB9DxUwkIqo0I7imGJwPkYj8aBWNIT1Ks1ZkAuXbGAwHUmntcrHJtfIPfFBNjWjuWjOUOPal1C8WbS7hHTkxn6VmR3Kv8AdcH2ouZCbOYf9M2/lSauhrc6FrK2Zi8StAx53QsU/lxQ0d8IyLbUiHx8vnQK4/HGM1HFNmCM56oD+lTJL8w5r5rVHr6HJLHdaGlyIbd72GZnWVkbaVYEjIX05r0L4ffEF9I03bb6p5DSENLDLbh4lIAUDPUcDk5rmbW6a2sZ5Bb28kl3cMDK2d0ZLFRx0IGOnFQz6RFI3mIXjmXpPE21z9cda+khJ8qbPIa10PfdL+KTyxqb7TY7hO8+nThwf+ANg/kTXTWPjjQL4hRfrbyH/lndAxH/AMe4/WvlUTX9jJuli+1qP+W9sfKmH1Axurb0vxTczLttNSFwB96C7QFh9eh/nWnM1uTZH1crq6hlIZTyCDkGlr5usPF09jJuiS7sG7vps/yH6xHA/Suy0j4q3RYR/wBoWV8ehjuozby/p/8AE1SmhcrPX6K460+Itgdo1OzurTP/AC0RPPjH4plh+K10Wna5perJu03ULe5HpHICR+HUVSaewi/RRRmmA13VFLOQqqMkk4AFeC/Ebxy3ii+On6e2NIt3yCP+Xlx/Gf8AZHYd+vpWx8UPHv22Sbw9os37hDtvZ0P+sI6xA+n94/h615l9K0jHqdNGnf3mKBzS4paK0OsTFBQFSDyD1B70tFAFiw1K90mTfpt3Pat/0xkK/oK6/Tvi34isYwLgw6gAcEXCbTj/AHlxz9Qa4g01mCg5pcqZnKnB7o9m07416LLHnWbO407aCWcESxjHU5GDj8K7qz1/Sb90Sz1G2leSNZFjWUbirDIO3r0Ir5AurqXU71ILM/ulOd2Mg4P3j6gHoO59q3rUPaxIiMTtA5fDZ9znvUcnYw9jd+6fWOaK+atL8ZeI9GK/YdXufLH/ACymfzU/Js4/A12mlfGa8TCaxYQTAfxwsYyfwORUuLRm6M0ew0Vxum/FTwtftsmvWsJc423aFFP0cZX9a6y2u7e8iEtpPFPGejxOGB/EVJnZomooooEFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUVXvr6302xlvL2VYoIVLO7dh/ntQBS8Q6hp+maPLPqkSzxfdWAoGMzHogB6k14dqU9tok1xc2VlaW+q6kd3kwJiOFR9P4V/8AHjW54p8USXM/9q38bg8x2Fhnlc9z/tEck/wjj6+fTzSPLJPcP5lxMcyOOnso9h2rCcr6LY0WgxiVDZZnd2LPI33nY9Sabb2y3zu0mfscRxIR/wAtm/uD29fy9aSOF7yZoUcxogzPMP8AlmvoP9o/p1rTlmj0+3TZGI9qbbeEfwD+8fevRwmHio+2rbI8bHYuTl9WofE9/L+vwG312bNNq4Fy64wOkS+g96xGIVWkkOFHJJp53SuXckljkk1VkEt9HJFCREgbazHkmuXEYiVefM9jtweEjhafKt+pHIJp7iKaK33xJz8xxuqU3LXiyW8UDbwMN5nAWhpbq0EUTmJ952hjkY+op7WU9uZLlLrEhGW3L8prnO0ZE93YxxW7wxuGO1WBwPxqSaG8tWe7E0fzY3Lt4xSIlvqFqr3d5luu1Tjb+FR2flTW8kbW8t0Uz85akMffyxHybiO5MkoIAVTgH/Cll8S38MpR1jZRwElG/H41my3Uj2ywbxtU/c28j8argdzWtOrOn8LsZVKFKrpOKZ09j4tVTi8gcL3EbZH/AHya3tO19Cf9BvlOf+We7yz9MHINeeAbqeBiur65KceWtFSXmjzKmUUG7024vyPVDqn77e8awse+DGf++l4P40+7TTNUhVb2FA+PvzRh8/8AA15ry+C9ubVswTyIfZuK17fxNcZH2yFJ8fxr8jD8RWUqOBra2cH5bHJLAYyjZ05KX4M6dvBOnMnmWj3EDZ+WW2lEqj8OCKzpvD2uW7M1jeR6gFBBBO1wO/B55qOHxLbPhS0iL6TLnH/AhzW9BrL/AGUzW84uYQP3ikiQKPx5qHl1Rr9xVU/J6Mn67iKH8eDX4o5/SfD13q2qzXviGKSC3g5cEYLnsq10+t63HoFkrlUF+8ey3tx0gT/PWobvxFZaVZx3L2u6d8+REkh25x97aelefXV3Pe3UlzdOZJZGJZjXBUw9X2lqytY7qD+uv2n2RLiaS6uHmncvI7ZZj3NVbi0hul2Txq49GFT4zTwvFdK02PYsjLTw/p4bP2cH2ycVow28cCBIkCKOgAxUyjFOoAaF9adijmjNAwNMDEHNONIaBGnZ6kwj8liPZj2q3DGZX9u5rn87TxV62vGQck49fSgpM6EKFUADgdqqXV35bbI+veltZjLGWdwVqpcOkkpMa4Hf3pFNizTySgBjwO2KYqOykquQOtJkUhmK9HIA5oJLUFsclphgDoPWppWQR5dQR6Yqg95MzZBxiopbiSUjcenpQMf1bgYz29KtW3lo+XHzdqrQ/dzkE09nI6daBFie8ZJdsYXAHUimRxMx80kFjzzVcClyR04/GgZYaXOQ6gkVXbBNNLE8Z5NOlQwqCxGT270CExnFPOEztOahD81LFGZX2j8T6UAOgBEm/buxT2yzZfrVtEEagAVFcSqi9MkjigCqzHoKZQDTutAAm7fwuSvOKHYytubqfSlL4iCKMf3j60iRExmQnCjge5oAMUmDSg84HJpWBVsMMGgBi4DguMjuKui+XpsIFU80UDJprnzT6L2oSZo/utx6VDiigCyb1ypGfyqNEkmyEHuahq5FdKkQREIbFAEBUo21hg0YpGJZiScknk0ueMUCK7DLZqMgVKwIPIptMCMiljXuaUpnvn2qQDGKAEIpyEmkI56fhUtvA0uSDx6mkAKhdgF71OskcTbOWx3pGVreMgY+buDTYkUDzJCMDtQAk8vmtheFqLbUjcsTgDPahEMjBVoAgfA61CRmtCSwPVXH0NUpV8skHqD2pgNit/OkweAOpqzJYwsuCuB7GqPmOrZViv0pZLqZoyjMMHqQOaAKk8KJKRESVHrTfJyOetSjAPzVYitnuIyyYA7E0CtcoxWpml2joOpNOntYY+MkEmrCzeRmMqDjuD1qtIxdiW6mmAsrJbwBISCT3rOaPJyaukCmiLcaBFRraNlGOvrQLaUo6IxIKkc89quFMVajCJCpI259aAsSQZFvEAQSqKCAehxUiuynkVWkKDoMn2pizMn3JCPY8ivOlg39lnSqy6kPmEaaf9i6/wDalX1vtsjLIuRnqKzZsLaSx/ed5DIMdOoOKif7UWeVQGUnOPSvQitEjkd7m7mKZcoc1Su9Mt7rDSx5cdJFO1x+IrNW/wBv30ZT6jmr9vqaP8pcP9Tg0CIVt7+3P+iaizgf8s7pdw/Mc1KdTvEXbqOl+cg/jgYSD/vk81bDRzDjr6HrTCjKflP4UAOsfEtrAf8ARL+a0kzgRbyuT2G1uK6S/wBav9IhtZdSGnarLNgkQqYpUHTdvBIIGevHtXKSrDOpS5hSQejqDWZaiK0XWoIECRq0LIo6AYHA/HNFgueu6d8Q7qzCrHqF9YheNl0v2iL8+SB9CKl8RfGPVJtOl0rTY7O4upEHm3llMVMSHsEbOHI77uPTpXnqzkMcE1DPZ2V4265to3ftIBtcf8CGDVRlZ6grX1FTULdMLLutz0xKpUfn0q2jK67kYMp7qciqB094x/od/Mo7R3AEq/nwf1qs1pdRNuaxVj/z1sJtjf8AfJxmulVYs6lVTNuisOPUjHIEN55b/wDPK+iMbfnxmrovpVAM1q5U/wAcJ8wfpz+laJpmikmX6Krw31tOcRTIW7qTgj8DzU+aYxTWVrH2qXZBbxMySZ3sDj8Cew9TWrRigHqrFOwsEs4MZ3O3Ltjqf8PQVcAxRiigNgpCKWigBuPTirFle3GmyiSwnkt2BzmJyn8qhxRRp1BpPc6/T/in4o09xvuYbyL/AJ53UeSP+BKQfzzXdeF/i7Z67rdpo95p0lreXRIjaOQSRkgE88Ajp6de9eG3d0ttEDtLyMcRxjqx/wA96t/DeWV/iTpUquCqXSiaXH+sY/LsX0UZrOSXQ5qlOKWh9WUUUVmcoUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUGgBskixRs8jBEUEszHAAHevJvF3iyPU2N5LIU0i1bNumObh+0hHf0Ufj6Y0fGfiePU2nsYJlXSrYn7XPnCzsvVM/3Afvep49a8o1PVJNWuhcSApbxn/Rojxj/bI9SOnoKynLoi4rqR3l7PfXb3d2cSMMJGDkQr/d+vqfWqWJZ51gt8ecwyWbpGvdz/QdzVfUtRjsLYzSDc54jjzy5/w9TWdpnid7S3kjuLOOYztmVwxVj7fQdqvDxpua9o7I58U6ypv2CvL+tdTrkS30+yAA/cJygP3p37sfxrImmkupjLKdxNW7LxLpN2FjupXjXGBHcIGA/wCBDnFWpdKgvYT9mIKN/HaSAkfga9bE0p4mKVFpx7Hg4OvTwcpfWItSfU564uAt5HCJljUg7vWleGG0gkeCUxuwyPmzk1sDQ4IxsgdGbHKTLtc/nWH5T6VfStd2EscbH5WK5x9K8qeHq0/iie9RxdCtpCX+Y6IWd1DG15LulxyGYjB+lKhghu3W5jmeE4EZYEj6U+YTXnk3FrbDCHcDJwWqYtc6hpzEmKAj3yRiuc6ytKPs1+k1tbLDGw2s8gwP/rVVu7ki8kO9X3rgGFioH+NF1dmW2iDSTOwPIcfKcfzqm7b2LkKC3ZRgUwE6daAKUDNamh6O2q3ZDZWCPmR60p05VJKMdzOtVhRg5zeiHaXoU+owyTl1t4UHEknQmibw/qMXzRRC4Q9HhbcK2b/VNJuU/svz5raCI7Q8agq31p1rZweHtl+1/NLbsPlEafK+exr1FhaPwrW27TWnyPC+v4hXk1Zv4YtPX5nKtG0blJFKsOoI5FKo9eldTbWi+INSk1O6j8m1jHQ/xY9aytSli1LVBFptska52rsGC3vXJUwrhHmT3enmehRx/tJcklZpXk+i8ipZ2ct9cLDbjOTyewHrXXQxWmn2JLELaRDlj1nf/CorOySwg+ywq8skjBJCg+aRz/yzX+p7Cpdc0hSsZ13WYNMiUfLBFGZBGP8AaJx9K0nisPlkF7R/vJbLd/h0/M8mtOeY1uWOlNdf66/kcpfXs2pXbTztk9FHZR2AqEL6V0dx4MuDp7Xej3qaiqLuMRj8uTHsOmfauejcPGrLyGGRXk08VDFNyi7vr3Po6KhGCjT2QqrT8cUCnVqbCAUUUUCCkpO9FAwNJRSUAFA+XpRRTETRTleh/CrXngrxxWcacHxSHcvkk96BwCB361WSbjjmpkYP6CgY76DNAVj2qRF28dc1K0br1U0gIY028mpMUh5FWobMyKWPHpQBXp0cMkpOwcDuake0KMNzAL3OelPmmWKIRQ/iaBlF8pNwcFe4pHYyNlzk1KwWJQzAFyOAe3vUANAhafHM8WdjdetMwCeelIBimBcXUG2/MnPqKrtMzNl+TTQMnApueaAJxyv1pwGKRelKPmYKOTSADSsxZQCeB0pXiG9UQksevtTpYkhIUnL96ACMpGm8kFuwqIlnbuSaMegqWB0iYuyktj5aAHNGkMH7wbpGHT0quKc7NJIWbkmigAxSYpaaRk0AFSHYqDaTu7in25jjO6TOe1MZvtNxxhQaAEBzT48hsgA49aNgjYrnd70hbsKAFCl5MdzRNGgbC88cmgHJ4pelAEYjAXOQPamkVIRzTStAEZHIz071pwtGEAQgAdqzSMVIvK8c0DuS3EgkfC9B39aj20/ysR72ODUlvBvbc3SgCERuxACnn2q7FCI19+9TdOlUbu42SbYiQ3c5oHsOu7jYu1D83f2rKdtx46VLKxOcnJPWosUxPcaVFRvhalNV3+bPt+tAhrE9h+dTtqD/AGfykQJ2yKr/AOcUdaCdQhjeWQIoyTVufTjHGX3jHvxVeMGM7lJB9RUpklnAEjlgtA0VhESeelO2Y4AqxsyeOlTR2xK5X86LjKSxf3qcy5HzdulaaW6quCAT3pptI+oH4UAZghLf408WyhTu5NXDEqj5eBVeXgcDk0AUTGBIePlFNuJgECx8U+VXjY7wQaqspJ3UySuUyeaieJT2qw2M+9RsM9aAGrLJCAIpW/nVyPVXRf3qiQfkapFeaPxoERfbZ5dWSWVysecY7AU5rqJLzUxuDmaGLbt9ef8ACmugNQlcHgfjTFY0oNd4AuLbB/vRt1/A/wCNXYtWs5W2rOqN/dk+U1z7HtUToG60rC5TslkOARyPUVIs3vXExSS27ZgleM/7LYq7Hrd5GRvWOZfcbT+Y/wAKLBqdYZRJGY5VWRCOVcBh+Rqq2lWRYtAslq3rbyFB+XT9Ky4PEFsxxMksJ+m4fpWlb3sNx/qJo5PZW5/KjVBewkmnXZXi4tr5R/BdRbG/Bl/wqufOtB+9gvbQD+KI+fH+mf5CtNZfWpVmx0NWqskWqkkZ1vqMshxDJbXmOoRvLcf8BP8A9arH9pRLxcJJbn/ponH5jipp7a0vP+Pu1hmPYsnP59arHS/LH+g31xCP+ech85P/AB7n9a1VZdTRVu5cilSZd0Tq6+qnNSZrHk067Vt5s4Lk/wDPS1k8mT8j/jUf21rZ9ktzLbN2S/hIz9H6H8zWimnsaqomblFUI76baGktvMT+/buHH5damj1C2lbasyq/9xxtb8jVl3LNQ3FwltC0kpwB6dSfQe9OkkSOMyOwVVGSx4AFYN1dS3VynljEhGYUYcRL/wA9GHr6D/69J6ClKyEkea8u2TdslIxKwP8AqEP8A/2j3P8A9au3+G2i3d74x01NNg/c2sqTSMPuxojA5P1xgepP1rA8P6DcanqFvpelwtNNM3ryT1ZmPp3J/wDrV9NeD/Cdn4R0RLK1xJM3z3E5GDK/r9B0A7Cs5M5akradTfoooqDnCiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACuH8Z+JmLyaJpcxSTH+mXKH/AFSn/lmp/vkf98jnqRWh4v8AEzaXF/Z+mMp1KdMhiMi3Tp5jD19B3PsDXi2vamJd+mWTt5Kk/a5y2WkY8lc9yerH8KznK2iKS7lbWNUTUmWC1+XTbc7UUdJiOh/3R29TzWJe3kdtbvcXDYRevqx9B7mpp5kjjLyMscca5JPAUCuP1G/fU7nccrBGf3SH/wBCPuf0rJalkNzcy3921xPxkYRM8IvpSY4oApetWAgFTQzTQtugleM+qMRUYGeKeBgUJ21Q2k1Zmta+JNSgAR5RcRg/cnG6tyDxdZ3GFvraWE4xuhbI/wC+TXHqMCngV1U8ZWhpe689Tzq2W4arq42flod7Bqen30flRzQSDoFkHkuPoelRS+HYraCQ229vNGf3g8xV/wCBL/hXE9qu2Wq3tk2bW5kjHpuyPyrf61SmrVYfNf1+pzPAYii74eq/R/1+hcfw7qQizFsuFXOFikyV/Cs4wNDOFukeIZ+bK8gVtJ4ruXYG7toJsfxBdjfmK1bfX9LvITFeM6E9PtCiRR+PWmqGFqfw52fmDxGOor99T5l/d/p/kYgSxulCxqqsOi556frVnTrrVNMiKQLG8J6xuBzWi2hadcHdFskDdDazAH/vk1WfQLiPcLG8yFO4xzrsP68Vp9XrU3zxXzRz/W8PVj7OT07SX6jZNS0mRlbUNHKSf9MmwPyqUXya5PDZqI7OyjOdrNgms+SPUI2JubPzOMBguQfyqrdTQyL8kPly5HQY/SspV5x+Lb0tfybN44SlLWPyd7pfJ6GvrurLIF0zTBiFPlO3+I+lXdI0o2UbKcC6ZQZH7Qr/AI1W0TSzbqlzIm66kP7mNhwo/vGna3qggjexs5NxbmeXOSxrri+RfWa+/RHnzXO1gsLt1ffzZDe+MLfR9esJo4y1lbs6vjqSVwWFO1658IeMohLPrgtSTu+fIZT6AZ6f5Fc3dWkd7bmKYZU+hwR9KwZvCsm79zcAj/bXn9K+bxVCOKr/AFhycZeXY9+lhI0KahDoeip448PeFdNa20m5fULrYFUoDtyOmT+JrmNLkaWwikfq4LfmSaybTwsisGupS4HO1RgH610KRhECqAABgAdqihhadC7jq3u2dNOHKOFOptGa6TUU0U3PrQTQAUUlGaAENJSMwA5qvJcBe9MROzgd6ja5UVnS3voaqPdO3eiwXNdrxR3qNr9fWsgyu3eo2nRCfMkVSPVgKdhGz9vUdDT11IA8muf+2Qf89k/Otiz8P6vfQiW20+YxkZV3wgI9s4zVwpzm7RVzOpWhTV5uyNODV9rA5z9a0E1lHXDEiuavtF1bTI/MvbKaKMdZAAyj6kZx+NVVuJE70p05wdpKw6dWFRc0HdeR3Vq8crhiw2jqM1ordREcH8MV59DqDpjJx9K1rTWXQg5DY/vVnY2TOmuIZJVLkgAdAao4oXU/tcezIXPUetGcDmkMilJLDJp2RGmOrHv6UwnLH0p8aNK2EGfX2piG0IjSSBEGSaCcHFPileLcUwCRjNADvs0pLYAITqQaijGXq2xC6dt8z5m5wKprkHNAyyOKmthuJCj5vX0FV85HFXbWeGNNo+U9yaQIljtUSTfkk+5qjOxadiTnmrdzcLt2ow56kVThVGl/eNhf50AxNrBQSMA9DRT5pvNbavCL0FMHFAgopDzSigBaSigmgBp5PWlBCnmkpTQBIGHWm53c9KYG9elOoAejAdeafI4cgqMdqiqQdKAExQqNI+1eppackjRElAuTxk0AJcRJFtUMS/8AF6CpA8cUWE+Y+1V2JJy3U1PbwhF8x+vb2oAjkhYxl5HweuKZAZWkCxsc/oKWeUysQPu/zpbefyDgqCCeT3oAvSP5cfzHPHJrMkKtIzKMD61Lc3Xm5CjCfzqAQTyruWM7e1A3qRM25qbS9GIPWjbuzzjHQetMQio0rbUGTUsMBs5t9zAzLjgryBWhZWwijDMPmPr2qPULwQR+XGcu3X2pFWRmXcyzzbo0CKOmBjNQou5s9qMGpI+wHWmQBXAqRQAvSlaJ0Xc3SkVsjB4oGTwRB27Ad6vhAFwOlUrWIu5z90elXzwtIZEVqJ5Fj4Y/pUU123mEJ0H61WaVmOWoAsMd5yOBUMjohORk9qjM7KP8arSSlyaYrkM7mWQnmq7HHFWW8tYicHee9Vj8x5pkke3PHc9KR0wcEjIqXoeDz0zUZXsaAIiPzqOQFTg8Gp87eR1HqKik+bJPJNAETHiom9qeeKbwetMCMrTSKlpGGaBEBFNFSsKjIoAYy5FMZc49frUvT6U0r6UCJYNTv7X/AFdwzKP4X+YfrWjF4mZR/pMAb3jOD+R4/WscjNIRigR1Vvr1lPgCfy2/uyjb/wDWrTjmDruRgy+qnIrgCoNPillt23QyMh9VYiiwHoayZAqcSb02P8ynqrDIP4Vwtv4iv4WHmFJ19HXB/MVrWvim2fAuInhPqPmH+NKzA2X0XTpDuSA2zn+O2Yxn8hx+lRTaNdlcQ3sV0g6R3sWf/H1/wqW11S0ujtt7qN2/ubsN+R5rZ0jTjrE0hnby9Pg/18hOBIR1QH0/vH8KOeUepSbWxjaR4VF9ZzanrMraZpsCkqsM28TMD9/kfd9Bjk0yXwrqGmWKXZkjllvp8RW0wKXD5+6Dj5cgckcADvXaCaG8VdVvB5Oj2hBsodv+uYcLJt/RF/H0rF1aN77VrC71ONWd3kRITyIV2Egf73cn1+lHtJN3HzPc9D+G82heEtOI1VJ7XVJhiaeWEmNR2RXXI2+5xk/hXqNnqNlqEfmWF3Dcp6xSBsflXztA1zarixvriBeyM3mJ/wB8tnH4EVZi1S8jkDz2VtcOP+Wtu5gk/wA/jT9p3M2j6JzRXiVj8RNYtb61t7K4u5VMiGeDUYw4WIuqsRJ1J+bjk17aK1TTV0TsFFFFMQUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFYnifxHHoFgpRBNezkrbQZxuPdj6KOpP+NWtb1q10LTHvLwkgELHGv3pXPRFHcn/6/avGPEviK5W4e5unSXVrwYjQcpBGOw/2Vz/wJv0iUuVDSuUvEOtTRyzW0NwZdRuT5l3d90z3HoccKOgHNcsSqRiOMbUUev65pWbbuG9pHZizyNyzsepNc9rGofaGaztW+QHEzj+L/ZH9fyrFGhT1jU/7Rm8iDP2WNs5/56kd/oO1UgDVgQgdqlWIYyeBVFWKgVj2p6QsW54q0kYzVhYcclTQBTW2YAYYGpBZyEZ/lVyOIM2AOtbOn6Z5/O3Ea/fagDnPskpxx+lSrp8nr+ldBc+S0m2JQEXgEd6jWNdudvSkOxgtaSL1GPfFOW1kZfT8K1XKM4B+6PSrCiA8Dii4WMP7LKvXBpuxgea25wu3an51S8oGgLFJcq2Vyp9RxWnaeINRtcKs5kTukvzCofs/5UC1z91SfwrSFSdN3i7GNShTrK1SKa8zZj8TQ8GSzML93t5Nv6dKvW15pd/MrSSwO45Xz49rZ+o4NcutoznAGKa1uynAOcetdsMwqp++kzzKmUUGv3TcX5N/qdNq+prYRyQwSCW6nGZJV6IOwFcwOevWgKw+8DSgZrnxGIliJXeiWyOvB4OGEhyx1b3fccFxS4oFLXMdwClo6UUAFIRQaTNAAelJQaKACmO+2lY4FU7iU460xDJrjGazppy/SieUs2KrvII4yzdvTv7UxCO4RdzkAeppYoLq6YLbptJGQGUszfRR/WnQ2rBftU7qrgHaDyE/+v716/Nav4d8Hxv4StIprh4g73H8TnAySevr06VxYvFrDcqSu38l8zKc+U8oOgzRR+bqEd0EAyTJGyr/ACxUqWsCIBFDGN38SgV6F4I1PxddzuNfs7hIjJtZbok4THofTPXvXOeMYtKtPFk8Gl7UUxq8scZ+VJCTnA9+Dj1rKhjZVKzoySule6d0KM7uzM7RxYxeILEXoBjMhyWPykhSRn8QK7fWrW+1PENrOsULrxKFztPBGRn2rzW9tftEJWN9jA7lyOKppqHiKxXyobm7VB0CPuFfTYPGQo03TmtH8jysfl88RVjVhKzXfVHr8l1FpmnO+pyRBAvz/MSGPfr6+leRMsp3z24EkLOxWPoyrk4APQ1C41fVJx9tmkfHeaTp+FbllbrFaiEHGOMt3qMdjViWlFWSLy7L/qak5O7kZCSrKvyHoecjBB9CKlSQqe9WNS08xussIAl7c8N7GqaMHQMMgMO/b2rzj1zWtbs8ZrbgufNTaTXJxOVYVsWcxyvrmkUblPDsIygOAx5ppRkwHGCRmikUIeKUUUUAGAKKBjcA/AzzU9w8GwLCoJ7t6UAMgBdxGvU1oSPHZwbTgs361mAlSChwfUUjs8jZdix9zQBJvUtTxVfrjFTKDikA/FBozijr0oATORjoKTvgVIsTld2Dj1pAh3Daec8UAK8flxgsfmPbFRjrmpZbeX7z8/WmJtTJkGT2FACd6DSAc0tACZyMN6UoBx8ozjrSpGZG2qPr7VOV3gxRFQq/eJP3jQBCKdmoxwcVLHC0xO3gDqTQAqLnrSkEsAvJNMDlTjOas2zxoC7cv29qBjvJjghxIN7t2qqUJ+VSfpUzuztlj1/SprcRD5mI3dqBFaK0ypaU7VFQNjJ29M8VpXJZoyIhnPUis0qw6qR9aBkUh24Pf3qZ9RlaEptUHGMio25HNQHqcdKYgAxSO20579qXrTJEJwRQBOmo3KLgNke4qqxLEsxyScmnYI7U3NAB2pYQ5nUR/eJwKQmk5DZBI980CLV0Ns3llw5Uc47VFiolBaQY5NaVhDFvLyldw6KaBlUOydCfzpWupWXaxJFT30kTvthVeOrAVUZc0AM809xTWlY9RTiuaaRkUAMYZ6moiMVKRk0+KDzWHHGeaBECRecwQf8A6qll07C/K4474rWitkiXoM+tZ99Ou7y4jx/EaEBm+T3ZsY9KhPOeatOGK5OMVUnkSNCz8D+dMRG9RM1Z76hJ5hIIK56U9b9GwHBFMRZYUwjHSkW4jfhXFOJyKAGkU3tQDz7Up4oAjYUxhUp5FMoAjxmlFBGDS0AMYYphGanIyKZigRFikxT2XHNIfagBm3mkIxT/AOdaGg6Fd+INUjs7Nep3SSEfLGvdj/nmgRa8I+E5vFGp7DmO0hIM8oHQf3R/tH9Otei32pWjX0Wh2lnK2j2aAziDB847iAmCRlQVJYjqePWri20Gl2S+HtDzFHGP9LuF+8M9Rn++3/jo/Cse/uLPTdft4pZYbaOS2CRq7BR8r9Bn61nfmHsbC3R1qSO/dSlqn/HpC3GO3mMPX0HYe9cvq2rS6lfp/Z8nlwWrkrKACZHxg9f4R+tQ/wBqvdaLBp1i58tVK3MqH/aPyA+46n0oijEaAKoAAwAO1b0qXVm1OHNqyaPWdQhwJoIrle5U+W39Qf0q9B4gs34nEtsf+mqcf99DIrmri+v7a4fdY+ZAD8rISSR/n2oi16ybPmb4iByCuf5f1rR0YsbpwOnn1aztdQtpjOsiyxGNBGdxZvMQgDH0r6fByMivmLwD4IufF3iJZ3iEEEfM8oUfuYz/AAj/AG2/T8K+nVG1QB0HFSo8uhyySTsLRRRTJCiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACq9/fW+m2Mt5eyiKCFdzuew/qfappJEijZ5GVEUEszHAAHc15L4u8WRaoxvJnZNJtW3W0eObh+gkI7+ij8fTEylyq40rlHxT4oluZjql/GwbmPT7HPzID6/7RHLHsOPr5/PNI80k1w/mXExzI46eyj0Udqku7ua8vHu7viVhtSPORCn90e/qfWsXVdS+xIEjIa4kHyD+6P7x/zzWGrd2XsQatqJiJtbZsTMP3jj/lmP8T+lZUcQRQqjAFNjXbksSzMcsx5LE96nHAqiloKiAsN5wO5of26dqTvS+1AyzaxZG5vwqwxCc8ZPQVQVnU/KTVq0gmvrxYYhvdj+VCTbshSkoq7LenWEuo3axR8A8s2PuitbUbxbVP7Psj+7QfO+epqS5ni0axGm2JDXTj97IO2azIrbznWJF3uxwMckmtqiVJcvXqYUput77+HoQxLNd3Kxwg5J4xV++xZRi2Vt0h5c+lac0UHhnTypw99MvTrtrBijaWTfJlix/OuZO+pvG8iFRzUmecCtCWKO2gzMAZG6D0rOBzTTuayi47jxUZRlJyDj1xT2ljtLZ7m5JCJ0A6sewHvXP3d9qN1IXE7xL1Eccm0L7cdT70XS3ZUKNSpdwi3Y3+1WrSRACrkAE9T3rl7TXZLZ9mo5nj7kj5198963FdWUMhBUjIIPUUzI07iWJU4AYnpVQhWXJUj3qISIHUSsFB7E8mpJZvMYBeFHQUDuiMwhjkGmtb+lThqkCHbuIOPWgVjPMRHSmlW9M/StQAdMVYSyTbk8MaAsYWfXilzWvLYcdiKzZ7Ty2wuQaAISaTNBR16imZoAfmlNMzSg0ANkb5eKzLpuDWjL92s26HBpiM88tTEUy3sYxkIC+PfoKc33qajtFdxsDtDgxk+/UUyTQA3RlSAoYY57UzT/ABl4g8M5t7efMK8Ksi7k+oPapg7uoJCgKOPegJJcssEKLvkbg54GOpPtWc4wlG01dDjSlWmoRV29hb34meJdThMC3CxBupt48N+dU9LjlDNJdcvL13cn6n3NXrv+ytIZU1K7uGmKg7Y/kGPbH+NTw2kGo2ZutInkIPRZhkMfTPUGuenKjSj+7jZPyPXWR4hNxi4uS3in7xGoRpOZMD3HFT2lpBLbNe3CNLHkhIk6YBxkjv0qkreZGGwVB5wexqnFrdzo1w8DIskLMWCnjIJzkGtqsZSjaBlllbDUMRzYlXVtOtn3t1NCDVbeW8Nq+kwhUbDusY2jtx6+tWdQs4tOuImtTsSViDGTkA4zkVnHxkAp8uyVS3fcOv5VWs7u61fUFuLggpFnoPlHsPesqdOopJtWR6uPx+EnhpUk/aSez5bWNXaNuWJJYdMcCsXG24uV4wJTjHbIBrSvLhLeJ3WQ4A55rLiDBNz/AH3Yu31NdaPlyVfvVq2ecjHrWXEuWrb0+HoSPpQxo2I2LKGY5OKdk1IiYUDHNX4bENHmXOT0welQWZ2G7ClEbFuOtX5NPOPkfPsaWGEQKWfGaBlRLOSWbDZXJ5OKuS2VssOSMYHWlS9j5BDfWq9zOZn44UdBQBTKEHgEijDelT5x14paBEaJt69aeAT0oNS7gVAHQUAMCE8npViO2ZsHotLbASH5mGAenrV3oKBopzt5aiJAQO59adbw7Rvcc9qiuZS8mAeBUsZKwEysSp6CgBlxNvYqvQd/Wqzjin8ckcD3p0cXm5OOB1NAEAo60h4Jx2NPKxiEYYs56gdqBArMqsFOAetMIp1BoAk8lWA8lizY5z0FNLSIDGTgdwKEleNSFxg0zPzEmgBwGWxnGT+VaMaRrGBwfU1m5+v5UobngmgC7KsYHygA0yOIytgdO9QA46U5ZnQ/KcUAaaoFUADFQ3LJHGS4B9BUK3rD7yg1WmkaaQs3TtQVchIV3+fIUnnFQuFDnYCF7ZqwRTGQHrQSRBdzADucc1ZubNYId4kyemMdahjtmlk2p+J9Kt3MgiiFtAMseKB2KHWk21q2lkIY8ycu36VHd+TBnCguemKAM3YM8immIZwKk5LEnqaUZDAimIsJElnFvYAyMOB6VVJ3Ek9TTiSxyxzSZoATp0pzxyIoLrgHoas20UcY82cj5eQtV5pmuJdzdOw9KAIiKY3XipSKYRjNAEZFKkjJ0PFSRwmSN2LBVX1qtJK1sokVFd2YIu/pknAJoHGLk1FbsmkvZFjwW2g9yaqK4bO1gw9jmodUmtdKhE9zbvdu+fnZd3P8h9BRp8trqkWTYGEkEiRF24/EdD7Vy/WFbmtofRLIZOfsXVXtO1n+Y6aQIpJIwK5++uzcSbV4QHipdSuZBPJaM+7yXKlsY3e5q3oul5Zby6TKA/u0/vmuiU4xjzHjUMHVr4j2Ed1v5WJtJ0dUhWe6jEksvEcTdAPU1NcaDZTElVaE9zC24flVy8ufs6MgOZ3+8R/CPQVj5IPBI/GuaMalT372PexVbBYJLDKmp232383a9++ok/hiTrZ3CS/7LfKazZrW+sf9bFIo9cZFbUd/cRcB9w9GGasR6rGBiRGjP+wcj8jWl60N9Tj5MqxHwt0396/r5o5gXr5w6jIqZbuNxydp966Nn03UDi4ihcnuRsaqN34YtyS1pM8Y7bxuX8xTWIivjViJ5LUcXPDzU0u2j/y/Ezgwboc/jSmh/DuoxqXiVJQP+eb5qiz3Nq5SdGQ+jritozjLZnl1sLXoa1YNF1ulNFV1vAR864+lSLMjdGqzmJcUxuGpwNI9IY09KjPSn5pAjSSKiDLMQqj1J6CgRLp9jcanqEVlZRmWaZtqqP5n0HvXr2m6ZF4T0xNJ0tlk1O5Aee4I+4P759h0Udz+NVvDmhx+DtISWWNLjWr0YVAeE/2c9lHVj+HpWrbW/kK7SSGWeVt80pHLt/QDoB2FZydwFgt0tYRFFnAJJYnJYnqSe5JrC8QeF7vxJqNlFpmx7p90KQOpxJkg9e2MZJIxit+RsYwGZmYKiKMs7HgKB3JNepeCvCf9h2v23UQrancLh8ciBOvlr/U9z7AVdNO9xN2Pn3VPhV4u8PBnGkTPEvPmae/mL9cDn8xXPrf6hbSmKTDMvWOeMo4/z9K+zsVn6noGk6zEY9V061u1P/PaIMfz610qRUazR8lR6ymcXMEkR9R86/pz+laOgeErj4g65BaWzNbxk71mEe7y0HWRunB6AZr2nWfgb4Y1Dc+mPdaVIegik8yMf8BfP5Aiun8E+C7HwVoSWFoxnmIHnXLrhpSOnHYDsKbldFSrNqxoeHtAsvDWiw6bpyYjjGWc/ekbuzH1NalFFQc4UUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUE0Vw/jTxMxeTRdLlKtjF7cIceUpH+rU/wB8jqf4R7kUm0ldjWpl+NPFEepmaygnVNJtiftc2cC4ZeqA/wBwHr6njpmvK9S1R9VuxcPlYI/+PaIjGP8AbI9T29BTtZ1ZNRZbe1AXTbc4RV6TMO/+6O3qeaxru8jtrd552wq/mT2A96wbbdy1oN1LUUsbfzJBvduI48/fP+Hqa5YtJNI80zb5HOWb+n0pZ7iW9uTcXHDEYVAeEX0H+NKPu0ykhVJGDmpfMLHJ5qMUoNAx+8VKCKr+lPU4NAFq3R5JBHEheRjhQK6kiHwzpvG1tSmHP+wKh0q2j0DSf7WvBunkH7mM9qwri5lv7x5pnyznJJ7Cu9JYaF38b/Bf5nkybx1TkX8OO/8Aef8AkNaaWS4LBmaWRuT3JruNPt4vDOjf2jq2Ptsq/uYW6iq3hrRLbTLE+ItX4hjyYY2HLHsf8KwdV1W48R6q1xN8sY4RM8KPSvIcnUlZbdTs5vaPkhshHmn1S/a5umLFjnP9K0FRbOH7RPw3/LNKLC3WKHz5uI16D+9VW/ka6n8yRsKOFUdqL8z5Y7I9ZUlRpqct3sv1Ks1zLcSF5GJPb2pAx29aYw28U5eRxW+xyXb1ZjTadc6g15Mss6+TMSSrkqMAY+U8d6wLu51G0uAqyLKn94rtzXZWF5DbT3sUlzHGfOztZwM5UetVrnS4bnLWzxSDOQu4HFRJa3auduGrqMHT5uV73/zObnvVmtRLNBLDJjg7cqfxrd0G5kutNgtbV0ed2ZUyeEUc7iPQf4VastHzIBdACIclQPvVrzaLpNwfMFmiSdN8ZKEfiKhycabsZY2cZT5ou7tqZ934QWUYjvkkucZZZlHzVipcXeiXgiug4jB+aNvT1Wo9TstZ07UgdPuppI/WVt2OemetXddbUr/R4ZrmySV48Ynt3zkHjBU81jRq1IyipyTT+VjzYzaepvxOrRq6tuDDIPqKiOu6f5oimvEAU4OMkfmK5o6qkWmW2nvI8EmwiXzFKkAfwjP86g/0dyFilG7sAQa6nJJ2Z6lLC1a0OeFvvPQIjbzxrJA6up5Do2RSPcvG+N272NcJY6pLo15uHMRP7yPPDD1HvXV3F5GsZnkcCMDO7tiqt2Od3i2mrNGl9syuAvzdqQKpHz8k9TXM/wDCRwiTH2ebbn72R/KtO21OO4j328m8dCCOQfQjtRZk3TL7wRbSTwe1Z0tuSSQM/Sp2uS55pFmAb5hxntQBQeFlPf8AGm8jrW86RXEILDAx6VnvbqWO08e9AFAnIqpPHkGtc2BI3Ece1VprJsfK2fYimI52aMqTVdwHQqw4IrXuLZlJ3Ais6WEqeKYgt79o3WO8YY6CQjhvr6Gp5b57C4huYgpVSVK9jkVSYAjDDIPUVE0OIykTlUPVG+Zfy7fhQ0pKzKhUnSmpwdmjXnv9A1GQT3gkSbIJzntRL4ltLS1FtpEZVVP3mGAPU1z5smDcq2P+mbg/zqzapaQSBpre4cjkFgD+g4rL2FPzserLOsU7uKjFvdpa/ea9ksr2cZc4GMnJxjNS3FrFMu0BXB6hhmqY1OAkg20xB7bMUh1RyrCK1cZPG5wBWup45OmlWMUgLWyM2Onaia7gtR8oCnoqAcn6AVSkuLy4OZZhGP8ApmOfzP8AhTEiRCSo+Y9WJyT+NHqAEvPIJJvlUHKR5ztPqfU/yqQAt0pViZzjFa1hpLTYZuFzQMi0+yedwAOPX0roraxeJQSvA6VYsrBY0GBhRVvzxgqqgjpmpKtYLSONW3ysMjoDWgrAjIOazKdHvaQKhIpFXNF2CrknArPldpt2FO2n3CuFAeTPtTfP/c7EXHqc0AyoOGNWLZUJ3MRkdB6VXJ+Y08I5wdpwe+KBE1zKrfKMH1NQdKtpbIFCuMk96rXcawcKee+T0oAkVoo4c5Bc9qgxk5NV+vJpwLDvQBNjHSpluSsO3LEnvVVZecGpOtAEo55oJAGCePrUS5BxnAp8URlkPPA6mgB6Rs65UUxhIM5DKO9X1AUYHSq91Nj5B+NAysBRto6UoOaBBRmgmp7S38xtzj5R0HrQMgoUZf8AkK0JLaBs5G36GoreKJJCVfce3tQFiF45FX7jH6CoR15rWaRVBJOMetZk03my7gAB2GKAsGalVR361BnHIqZWzQIUrnpSw27TMR0UdTSM2Og5rRgGIVwu3igaKT2Lg/IwP1qo6OjYYYNbMj7Fz+lZU4laQtIpH9KAYtvceRkFA2e9IkubnfsySePaos1HJnsCPegRpz3awx8nL9hWSzmRyznJJpMkn5uTS0ALRTc0ZpgLSA7WzgGlooAQksck0UtIfSgCe1tWuGJPCDqR3qK6iWKYqj78VJbSPH0cgemac9uChfafrSApFeaoayJn02QW4zIuHXHXIIP9K0XkiTryR2qnPN5h6Y+lMLtbHMR+LZ/L8q8tknI4yePzFJL4sn8sR2kKWy9Cepq1qsFo/DwxvIe+ORUGlaKl3cYRFRF5d8dBUOnRiuZo9Knj8xrNUadR3f3/AH7/AIk2i2D6lPJd3oYQbskt1b2rpJpxaxBiAJMYjQfwClJitbZGVMRIMRJ6n1NVIYHv7hpJThByx/pXI37R88tke+o/UYLC4fWrLd/r/l95DFZXF0DKBnPOScZqGW0nhyXiYD1xWxeR+fbJ5Eyxxr0HTP40y2drWJmu7lWXHCg5qlWdrr7jnqZRRVRU5trS/PdWf/A/EwzUbVofYp7uR5IYtqMcjPFQXFjcW5AljPzHAI5zXSqkb2ueBUwWIiudQbj3toU8U+O5ntjmGVl9geKs3enSWkSySOvzfw9xVNulWnGaujKcK2FnaV4yLkerTq251V/cfKf0q9/a1rdLtuRtzxtkUMv+NYdSfZ5du7y22+oGaylQgzuo5vi6S5XLmXZ/1c0jpWk3BIVAGP8AFA/9KpXfhV0ObS5Rs8hJflP51WIZfUGtOy/tE2/mRy7l7JIMg1Ps6kfhl950fXcDX0xFG3nH+kYcumana53W0mB/EoyKq/apFOJBz6GuoOtS2zBZ7Z4m9UbAP4GpGutL1KMi5SEv23rsP50e1qR+KIf2fgq+mHr2faX+en4JnLC6Q9eK6LStPFrCt5eQmSeT5Le3AyxJ6DHqf0FNtdH0+G4bUiGS1h5QO24Mf7w9Rnp6mu68PaNIsg1TU49tywxBC3/Luh9f9s9z26etdiajHmfU8edP2Mmm7vy2LXh7Rm0u0L3LBrubmQKcpEOyJ6Afqea12YIpZztVRkk9hQeldZ4H8Lf2tPHrGormwjIa1iYf69h/y0P+yOw7nnsKxSc2c7ZpeBPCRi8vXNWhKXDL/okDjmFT/Gw/vkduw465rvaKK6ErKyMwooopgFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUGikNAHmurfE9ofEt1ZWU1pbxWcpgK3kbAzOPvENkYAPA61rWnxFj8tW1LTpVU/8trNxOn1xww/I15trsQXxLrUbqGU6hM2GGRy2ay1tIoWL2pktW/vW8hT9Oh/EVi5tMuyPfNP8UaLqh22WpQPJ/wA82bY4/wCAtg1rZr5wn1O/tod1y9vqEYICpcQ4kYnoAy9ST7VqW2ta9oVmot7+eLVL6Qm2sY5d8EIAHBVgRtHVm4JJwCOKaqLqLlPUvF/ic6XGNP011/tGdM7iMi3T++R69lHc+wNeJa/qqyq+mWMjGBCftU27LSMeSue5PVj+FXfEGtTxNLbJc+fqVx+8vLzHK5HUDseyr2H68hJIqARx4VV6DP8AM/1qZS5ikrBNOqI0kjBIoxkk8BQK5i8vW1G5EjZWFMiJD29z707Ub830nlQn/RUPX/nofX6en51WHFNKw0SoMkVKTn5V6d6r5zVhAu3gigod5a/Slgkjjcl13+lRM/zbV59cUgODikA8nc5OMZOfpWx4c0ptR1eMSL+5j+d/oKyAa67wkxi0nULv+JV2r7YGa6sJBTrJPbf7jgzCrKlhpOO70XzM7xNqX27VmjiP7iD5EUdOOpp3hPSDrHiCGBlzEn7yUn+6KwmYtIzt1Y5Nd/8ADOIKmp3X8aRgD9TXHjK0pc1QfIsNhuWPSxQ8daz9u1b7BaHbaWnyBV4BbvWHpyu9xtH3By1V7iYzXc0jH5mck/nV/TOLWdh97FYS/d0rRPbyfCwnXhTlslf1sOvr1ppQiErEnAAqHfuXg1AMk1MqgD3raEVCPKjLEVpVqspy6go5+alnJW2kMfDBCQfQ4qVIWYjPAqSeJfIcAfwn+VUYHmK3c2OZck8ncM5NP+1OfviNvqtVvunHYcUbq2OfUux6jLGflLr/ALkrCrcfiC8jPy3NyP8AgYb+dZGaM0DOhHi27KbZZRIPSWAH+VXIvGsqld6Wz7egKla5KlzWPsKV+bl1Jsr3Op1TxFFq8SCS1g3Keokzn8CK5Z9PlW5MluGRc5GxgSKQ89h+VHTpx9KtRSeh0e3lyKD2Rfma4kjRDJv5/wCWkZBH4jNa9vrttuhS/V0SBAFwu9SwGNx/pXNiR1+67D6Maf8AaZgOJW/HBrSk1Tadr2MsTJ4i93a/Y7JbnS9SRo0MYwdoYYU59qy2eTR9UVnJKZwSP40rB+1SHr5bH3SlNxvx5kMbY9yK6KtaNVaqzOOhQnRekrrzO4utRFsgONzN9xO5/wDrVn/23crJl4oivoMg/nXOi/IYNiRTjGVkPT0qQ6iWGGklH+8oauLlaex6alScNZNP0O0s9WF5ERG7Ar95G6rVgTEVwlvfGC4WZLgZHBDxkZHocVoHxDO0e2N7YN/e3Hj8DQ49jNS7nZR3e1cEce1Pe5jK8DJ9xXER6xqCNuEnmjuCVIP5AVqw67E0YM0UsbdxjIH40crGpJm1JAs6liVUDt61mz2YboooTWLI9ZSv+8hFPXUbN2wtzCT7uB/OkMzZbA54FVns3XtXWR2sEsW7zATjqrAiqc1uhBzjjuaLhY5o27jqKTyn9KuHUrMOd6uI84EnUGtQWCFckHmmIwPKc9qcLdz0Fbf2NB0BpVt0HagDIS0c9RVqHTyeorSWNR7VIoRWAJGewz1pDIoLJU6Dmr0I8rpQhG0U480ii19oZ027uKdCCzhVHWqsZ+ap0do23IcGgDS+zRhPm69zSpJDDGSpyf51SN1JKNrkY9hUlvGJGwTwKQxxSSU7j+AzTDwcGrwjG3mq8tusYLBz9D3oCxBGkYlBk6Vca6iCZDA46Cs7JOeaSgLlp7tSh2g7qpuC6nPJNOXJIVRkmpGt5F9/pQBUAI6il3VP5bkcK35Uz/PSgRGqM7fKKnXgY6VLDNHGh4O6mMd6GRm+Y9AKAGmrEFq7ru3bM9PemWsPnPl/ur+taJZY48ngCgpFXZcpwSGHrmqsissh38Zqw17k/d+nNU5ZSTufrQIeeaQtjkkVQmv/AC84IJrLudUduN35Uybm5JeQpwXyfamDXvK+7yB/erlnvXY8GoGnc96dhcx1M2vvJkblUewquNYx0f8ASsWzs7vUXYQYCIcPI5+Ue3uauLpETZUapEXxnIT5fzzWUqsIuzPSoZZi68OeEdHtdpX9Ls0hrZYYZ9w96lj1SIn5uK5u9srrT5VS4wVf7kifdPt7GoVlkXo1aRakro4q1KpQqOnUVmuh2aXkT/xip1kVuhri0vJE75q5BqjKeuKLGdzr1idk3gfKO5qSLzFb5HY+1YMOsyMgUyZX0xWhDqrgDAT8qQ7mwoZvml5NNlPyMARn3qiurZHzoM+xqNrsMcnIz1oC5MsBzkjg96bPtiXhsk9BSm+RV+WQnjoRVKSbzGLMeaBi+pp8UTTSbVHHc1CHU8Fse9SxXhtshCpGc9KYGoLeNUC+WDx6VUvILeJAVyJD0UGnLrEez50w3tWdLdeZIXbkn9KQaElGarG4Hamm4Y9OKYi0TTd6q3zGqjSue9NyaAL321EPyru9Krz38033mwOwHSoaa1Ahucmqt5crBGQD856CpbidYELHr2HrWVb291q+oJb2yNLNKwCqoz/kUbakydlcZbW02oXQSPktySewrqIYYbS1VF+WFPvN/wA9Gro7f4f/ANn2jxWt/DLcbMzBvlKnuA3Ss+90O+jVVktWaMcLtXcD7hlrzqlZVJW6I+myavgo0m6VROq++ny1/G25z00jXU5YnC9vanyTTJb+SgGwdSoxmp5bBFYqRJE6nn+ICopILmPAUrIPY8mt1OErJdO4pYbF0uac07y3cdb+XcS1uIxZywXDbQenFQ6dDHLebZMEDJHvSO7AYmRkHqRTEEa8q7Kw6MDVOOjt1MViG50udJqHR6N+WpLqM1ybkookRF4ULVqyaS0s3lvidpOVVzk5qkdRulbHm7wp7jrUd3eS3bDzMADoBS9lKUVGysb/ANoUaVWeIUpOfRPbX0dtCvd3L3dwZHJxngelQN3p7fepjd66opJWR87VqSqzdSbu2NKMBllIGPSnRzywcwyMp9jUsF7Nb8Icr/dcZFJL514zSrCMLwRGvFBmO8i6vgZ9u/36ZqAF4pPLlmkhx064qaC5uE/dLP5eOiv0qS4F/PH+8himXsygH9aAGLBeSx5huEnT0zn9DSadpLXd073YVLaI/Oc8Me4+g7mo9OsLi6vzEm+BV5lcdVHoPc12OjaQmsSKNmzSrZtuP+flx/D/ALoPU9zx61pFKK5mXFJLmZa8PaSdQmi1O6j22kRBs4SMbyOkpH/oI/H0rrKBwMAcCtDQtCuPEmqmygLRQRgNdXC/8s1PRR/tkdPQc+mcW3UdyHK+rLnhPwy/iW+L3KkaVA2Jj/z8N/zzHt/eP4eteuoixxqiKFVRhVUYAHpUNjZW+nWMNnZRLDBCgSNF6AVYrojFRVkYhRRRTAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAK5bxt4vg8NWsFuk8Ud/ekrAZfuxgdXb2HYdzj3q/4r8R2/hfQpNQuBuYssUSYOGdugOOg6kn0BryxrfT/EYe5vZoNUuZG3yzo2SD6DByoHQL2xXn47GxwsPN7HVhsO60vJEb6Bpd8GuFLSzSfM93FMfMkY9WZgcEn3rMvdCurGGSaHU0MUa7mF2nAH+8uD+lSzeDoo5DJpl/cWj+53D8xhv1NQeJJ57CPTUnvI3ihjeWd7iPKysgGCwBHrn64r5vC1q06yjTqb9z1a1OmqblKGxBZI1jbJrGrwk3DHZZWUfLFm4GAf4m9/ujOe9OubmTR0aacxz65fLz3WBB0A/wBhf/HmpftcsMEet6pGLi/nXy7Gyt237MjJA9WI5Zuw4+vOz3gEzveykXkxy/nKYz7KAew7CvqTxtCG5dYY3LOWJJeSRzy57saxL3TtS1Szd4QY4H4EedruPU/X0qzLZvrWqS2drPceeqr8sJBVF5JLDv0FM1C61/TiADHeRgZPlx7HPOPcZr0cJRpVLub27HnYyvWpcqppa9zmJI7mxkKSBjt6owwR9DUiSLIodTkHpWzf6na6jpj/AG61ntbmMfLI8fGfQkViaOVuPMjjXznaRRGi9WZuwqMRSVJ3TujXDV3Vj7ys0S545p8al2wvXFdGfh1dvbh3uYDOwyYznA9h9K5q+06+0O4Mc0bRN/dJyrj2NcFPEUqr5YSudKqJ7Fu2kigJD53dzTZpfNkyBgUyPY9mswy24cH0qBrmKM4kkVT6VsWWa67wo/2jQ9RtR94jP6Vx0brMAYiGB7g1ueHdSXTtVRSwEMnySH1966sJOMKy5ttvvODMKcquHajutfuMxI25z/Cec123w1vUj1O6spTxcR5X6j/61YHieyaxvy0QxbzfMrDpn0qvpeoLpcsd1A375Dkf4VyYqi05U2aRksVhk49UP1izbTtaubV+Nkhx9Ccip9KZVZ1Zh8wxiun8QWMPivRo9a0hQ1zGoE8K/ePt9RXDKWRu6sp/KuaNqlPle535bjHRqRqreO6NGeMJclAAvv60xGAcdDipo5o76IJIQkwGA3rVSWOW3bEike/rV05/ZluehjcLyv29HWnLW/byZeFwB1UinPOhXHXPtVBZC3AyT6CmGVwxB61qebcgl8OaPM5YwFCepViKpXPhPTx/qJplP+8DWp5rGgsT3p3ZNkc6/hPn93eY/wB5M/ypi+EL2Rj5NxCwHdlYV0yoz4xwPWrySJEgWPGcU+ZhyI4SbwtqcLYAhk/3ZMfzFVX0TU4/vWkhHquD/WvQSxZuaesWQWOAtHMxciPM5LS7i/1lvMv1jNQEsPvZX6givWLe1ErbmX5R+tWG061k+/Ah+op8/kHszx8N75/GlzXq82g6SUzLZQkepQVmXPhvRpMCGyjX1K5Bo5kL2bPOs0ZrupfCOmOnyRzI/qsv+OapP4Kh/wCWd1Kv1UGq5kTyM5LdS5FdFJ4LuBzHdRt/vIRVWTwlqafc8p/oxFHMg5ZGRu96TIrQk8OatH/y5sw/2WBqu2lain3rK4H/AGzouKzK+F9B+VODlejMPoxpHhmi/wBZDIn+8hFRbx6j86YFkXEy/dlf8Tmni8m7uG+qiquaN1ArlsXhzzHET6gYNa2m2smqW5Md7bwndgwS3DIZR7Fvlx2xmsW0tzcyc8Rr94/0qa7uFEYVBiJeAo/iP+FAy7qmm6laNuvLKaKPojbdyH33DI/WtnQtSnvbFxcuC6MAMDoMCuY0+8vdwVLuWKHmSXax2gAdSOn0rp7K7F1qUrrY2siyKr7TujkXKgnDqRzyOo/lWcnbQuNzVU0MM9DzUIubMuyGS4s3X+G4QSr/AN9Lgj8VpW8wYMXl3IyAPs8gZiScAbDhv0qd9i/Ue++OCSULuCDJHSu30CDw7BpS2uorFJcTYaZryHbub0UnjA7YNV9I8J6hYyxXWpW0N7GF3fZFkwUf/azw2PTPWjUhot19og0i1e11VcxyIpKCLjlmAJVh7dzxUvUTMjXrWytr2CfRUaKyaUwn5yyyttY5UHooK4z35qlu4qfULgL4K0e4mYAJ5RY46fIRWHDNfSwyXxZY4gMxwOv3lHcnqCapIEzYiHerMSNMSE7dzWXJqMcbwRqjySTAFY4xkgYzmtm2uIDa74TxnByMEH0IoKI/LaJvnGPSrlq+1Tx1PWqbSGRssfpUkUyquCPqaQzR84Y5qldTBnwCeKmQhgCOlE0SNCxAAb1NBWpSWlNRqccU7NMks2zxqvJ+Y9c1ZLhVyTxWXmnLudgi5Oe1IC7Pdqse2I5J7jtVMVbS1QLtbk9zVZ4HRj8hx2oAbigLlgM4z3NGCACykA0uaYF7zo7aNUHzHHaqcjtKxZqVY3kBKqSBUi2p8svISp7CgepVllEa5NZF5fYzzzVjU3MI+Zgc9K5y5nLN170EMdNdFyarE56n600sqqWfgAZJ9BS21pJdsssoCwk/Kjd/dv8ACqEMXzZQTaxGQd3PCj8e/wCFTJp1w/zT3GwYyQgx+prZsdOnvr63s7JkM0zBFBPC+pPsBXW6tovhXwjaxv4le7vXYAswYov4KpH5EmuSvjIUJKNryeyRlKai7HFaPq9pZ20unXMjRMJHw7c5BPrUMOj6PaXX2uXUA6KchN3TnOPp7V2v/CDeFvGGntdeHvPspmGUcuXU+m4H8M4rzJ/D13FPJDM8avHI0bjngqcGscPUpV5S5G4vqme1SzmTpwp1KalybXvp/mbOr6xbau0VtbhmjEgJb7ueD0qtHpZZCYLiRSo+6fmH5GnWelx2EgaVw5I+8SBj6CryoVUMpwexU5rvjBU42jscWKxdXF1nVq7syJVuLU4uIw6jq8fb6rSo6uoZGBU9CK10QTKd2GcnndWdf2TW8plgTDHlkA4f/wCv71RzCxSlK07e5DYrFRw6hl5DDINWYJSrUDOgjkDDFSAcVRt5MgVeQ5WpGIc+ppvPqakNNPBoAYc+ppB60p60lABijbTqKBjcYpKU0lABTUWa4kZbfYFQ4eRxwD6Adz/Klb7tZ9nrdvbTXVjesIwZmKse4bms6rmoXhuejllPC1MQo4p2j92vRFhLi0kkMY1X5sfe8sbc0+5Mtgw+1bWR87JE4yfQjsazobXw5A6SLdLvjbcp3++ce9R6vriam8cNtzGsoIP97g1jCVRzVtut0etjKGCp4WUp8qn9nlbf33GytJe3IWNWZnO1FHvXrPg7wqfD1qwkKf2lPHukl7W0fpn1rO8DeEzpsCajqFvv1CYf6LA4/wBWP75qTxh4jEKnSdMn3sf+Pu4B5c+mairUdWXs4bHwlacq8/ZU9iHXvGcqXSWugSGK2tsgsQD5p7kjvUdj49KN/p1ng95bV/LJ/Doa5FuBgUwtW31enZRsdP1Wk48rR6JH4o0PVnCX4QE8brqLaw/4GlSXfhjT7weZYSu0WPlcETL+nzCvNMd6lgvLmzkElpPJCw7oxFZSwq+yzei8RhP92quPluvu2/A7Obwje+Xmyniu8dY1fJH/AAFuawbzRmi3LdWrQSjsMrn8+KS28YavBIGmmW6APSdQ369a6SDx/ZXgEeqW8kBxglMSx/8AfLVk6VaGq1PRWdYtaYqlGpH7n/Xoji20sg4WUJ6CQYz+PSq0tlcQ8vHlf7y8ivT/APinb61Tb9lZJD8rQSGJ8/7rcVUufCMa27TWFztjY42zKUP5jihYmcfiKji8oxDtJSpPz1X6v8jy9vvYNTxXjRDDokqf3WFddP4WvhljZeeuM7tocY/3lrEuNGidiqpJA/oPmH+IrpjioPc6FlTqr/ZqkZ+j1Me5kjnk3W8HloByBU1nfXMS+XAY8ZyFbjNXYoriwDRRwwz+uD8x/Cqt2YDxPZy2z9mUVtGcZbM86tha9H+JFr8vvC7klmX/AEqxIP8AeSqNkl098ILFmQtySw4UepqSG8ukuEitGMxY4RD3/wAK6Kysp5boWNkwa9mG+4uNuRCnTd/RR3/Ot4x6vYxir6vYl0zSm1G4/s+1Z0tozm9uQfmJP8AP949/QfhXdwQRW1ukNuixxRqFRFGAoHaotP0+30yxjtbRNsaDqTkse7E9yTyTVqOKe5uYrWzhM9zO2yKMfxH1PoAOSewrKcnOQpSuTafp93rGox6fpoUzycszDKwp3dvYdh3PHrXseiaNa6FpcdjZKdics7ctIx6sx7k1T8L+G4fDunGMES3cxD3M+Mb29B6KOgH9Sa3K2jHlRi3cKKKKoQUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAYvirw/wD8JJo4tEuPs0kcyTRyFNwDL2I445Nea6p8O9Zgk819Lt9R29JrKXZKPwbafyavZKK5q2FpV9ZrXubU606fwnz9JJfaZL5T3t1aOOkOpwn+bAH9TWT4pl1O5s4pprKGSOENvlt5ccHHO1uwx2Jr6TntobmIx3MUc0Z6pIoYH8DXE+M/Aegv4X1a6trM2k8dnLIDayGMEqhIBUcHp6V58crVOoqlOW3dfqjpeMc4OM0ePPptsvimOWFTbu1o5VrdvLOd4yePUVqSG/8ALMbzwX0R6xXsIbP4j/CqMxP/AAlGnHs9pMP1Q1rV3M5TD09LbTfEFybawg0yS4gRmWGQFZCGOSOmO3FWb/SlvWLjCuTuxnHPqKvT2kF0u25hjlA6b1ziqZ0hY/8Ajyuri1/2Vfen/fLZ/TFYx9tSqutRlZvddGOpGlWpezqxuilbaEyuYynlJIfncnNWpPAPh2RUkitdssa8SRSFGJ9cjvTv+Jrb9Ut7tPVCYm/I5H6il/tiKLi8jmtD6yodv/fQyK5cfiMdiGnLRL+U1wmFwlCEoxd79zhfFttr+g6hHLpNxdXkY5QTDzNi4/vdasXd1q2t+Ez/AGnpDzvCNy3Vu4JHGclTz09M138c9veQHDRzxsMEqQwIqVUtwoj2gxYwVC8Y9MV5f1mUeVOCuuuxj9Uq8ySV13PC7W8/ci0LeQ0kh/1o27Rjk8/5zWn9itxtRZsEjI5HPua9U8SaVZ63pLxxwQmdMFN6DnHbNeL6n4euor92sg0QJGVXjb6jH617NHF/WHo+U+hw+Epwotumqjv816E9zA9lNuj4brkdH9jVqKVZIVdOjDI9qYbHV57VIMxXcjYAXbtbPsR1qGx3R2ypMpjk3uCreoYg49eRXbCaktWeZjcN9Xq2imk9UmdnpOpwatYDSNW4OMQynt6Vk6npU+lXPlygsmfkkA4YVnZPat7SvEflQ/Y9Vi+02pGATyy/SvQVSFeKjV0a6/5nz8qNTDTdSgrxerj+q/yI9C1q80C5F3avkNw0TdHFdRJp2k+MI3u9KlFnqJGZLZyMMfX/AOvWDPoK6jm50ScTxnnymOGT2rGkt7m0my8ckLqeuCK4q2FnB823n0ZpGpSxDvSlaX4/NGnPpF3p9yYb+BonB444PuDTnvTAnly4lXHRu1XdM8cX1rCINQjjv7fGCJR8wH1qea68E6j+8ljv7KRuSsIyufpXJNvacb+h6GHxmJw8vdur9tn8n+piLeWgclUePcMcc4qe2g0mXPmXskfuUq1/ZnhSZsW+vXcGenn22QPxFSJ4VspRmz8S6dKewk3R1nKpBaXkvl/wDs+tqXxU4v5W/Jix6Dp9zg2+tQDPZxirKeC7yT/j3vLOYeiy4NNi8AapNj7NdadNnoUuhT5fh94lgXdHaCQf9MpQa5Hioxdo4hJ+aX/ADnpy/wCXf3N/8EbN4R1uNdsVmJBjkxyKf61THh3V4cmbTrhAO/lmrY8M63ZbWntb1WHPyAkfpUj69q1kMJcXsJHUtu4/OuiFSvJe7OMvv/Rszah2aM/7DKv+sjkT/eUiopCxwCpCjpkVsJ471uPAF4rgf89Y1bNXE+Id8Ri7sdPuF7hosfypyq4yP/LtP/t7/NE2i+v4GHHebVAEYwPQ1Ot1E3fB9MVr/wDCY6NOMXnhm2Y55MTbas2//CP6zAZ7Dw9dohOBM1wI4s+zHr+ANZTx86SvVpNfOL/UTUVrzHLXE5lbH8I6VGOlb8GgwamjPpckEgViGVLpmIx15KAGol0jR5JDF/bi2s8bFJILqEhkYdiRx+IrWGYUJuyv9zf5XIjabtFmPgGnRwtI+FHHc+lbieFGmB+yatps/wBJ9v8AOr8HgzV0h/drby57pMDmm8wwq3ml66F+zl2MKOGMLt29PamyRIgJZAK3T4Z1iHO/T5ePTBzWbc6JrEspxptztHQbK0jisPLaa+9f5g4y7GUxGTgfhTeD2FasfhXXJfu6bMP97Aq5F4E1yVcmGOP2eQZqZY7Cw+KovvBQk9kc2yK3UCoJNPtZh+8hjf8A3kBrtYPhzqjsPtFxbxLnnBLfyrWtfhzZJg3l5NKe6oAorjq51gaa+O/pqWqM30PJ5vDulyfes4s+y4/lWHrOiaZZoI4I3WdxlRvOFHqa9v8AEKeG/BWkG8eyjlnYlYI5DuaRvx7Dua8I1jVLjU9SmnlYNcTtliowFHYAdvYV04HHfXU5wi1FdX1MqsFDR7lSOB55Y9P0+NnZmCBUGWZj2HvXeH4J3ZshcXuqRwzBNzoI9yx+oznt611Pw08C/wBh2y6rqkX+nyj91G3PkKe/+8f0qp8SPHgi87RdKcHZ8l3KORux/qx/NvwHevMr5liMTivq+C2W73/r9WaQoxjDmqHjV2n9np9hRwzl8zOO+M7V+nf6n2q9aXBh1FHB/d+XEh9soBWXO4nl34zzwT1J9a6qz0O3nRLi5meNJmSLYgA2/uxgnPvX0E5Kmk5GEU5vQsOFk+/yR0PcVd8N25Pia2/eugVXMTK2GRsdR+tJNol3G263mhuV9CPLb+oqbQ47i38S2YubeSLJcZYcH5T3HFRGrSn8LKlGUVqjq4fFF5eWDGyv/Mj+0C2d5rfZLGScEjHB/Ksy7lbTtektNOGJJoYMIuCzKGkDHJ49yTWtqgWOx3KoXE0bHAxk7xzVe8t5zrk9zB9mCxWgMhmYr8oc9GHTrWiMjCuVFx4dt7JnjEMcqbTdqYd21um4ZQ+nUUy8ka106VpLSdtyFQUTepyMcMuRipp7wf8ACFNO6NGUuCfLP3gRKfl+tVdNtW3yX91vhmmGEjiYpsXtnHeqQ0Gl2Edta/aJnWa7dAGdTnaAOFFJaSHz7tST/rs/mqmodZnYWbM7RyAMCDIgDnnpvXB/PNUNPvbUS3Ekb3kMYK8tGJUwRxuwQw4AGfrntTs2rjudGpYjhc0K3zc1Wi1KI2kksU1tKkSlmMUwDADvtbB/nVmKy1Oe0S7jtFkilXeoEgD4PQkH/GpK0Lgu41Xk4qCe7835V+7/ADrOFx+/eGRWjljxvjcYIz0qQOKB3LKtS7qgD1E19Ak3lSTxpJjO1mxQBbLYHFW7F4xnOd59qqgssWMfK3OcdalSORQGXg0AaeRTg1ZwuZI/9Ymfellu8x/IME0irodeTqxCDt1NQxIZGx271AGycnrUiyMgO1sZoJLhufs+I4lBx1qO41BSmCpBFVs96rz0BcxtTnMspLE+1Y7ctzWnfj94azD1qkQ9yNlEtxHFgkffZfUDp+takODtBTIzxk1mxuYr6I8YdSnPr1rU3b1G1QAo9aYhRq0uhX0Go2aqZLaQHaehGCDn866Sb4j+Hdatg+tWE0N0MDdHGsnT0zx+lcvKU+zt8mMZJzznjpVuHTYNL0X7Xa2sc9yyhyWHAz6egrgxVGjNxlJPm6NOx3YLLXjpSfNZRV2/+B1NaX4n2Gk27W/hrTmTd1muPlH1AFZHh+0bXdURLmbYbhnmkYD5ivU49zmpNMvpb66FveWCqm1skqDj0zVHV2m0XVIrjSmMflL5m0fw54OB6dOK1wCo0ayi4+ut7/M0zDJpUsDLEYapfpqrO53VwdP0OOUx6RC0cYAUlQ8kh7nJ5xnvSnTdN13T5pBZpYzLwJolCkNjJ9MjPHNchH8TZWtwl1psM7DksG4J9cYqjqfjjUdZ/wBFt4hBE55SLlm+pr6+eMwvK0tV2sfntPL8ZzpvR/zc1yeJj5SuuWJznJ4z7VKyF1BkYMccD0qGxtStuglILAc88CluJTBG37xSMc+wr5k+w9TKUbJp06bZMgemQD/WpFOGqCFi4aVuDI2/HoOg/QVNHy3402NGraN0rTT7tZtqMYrSj6VIyWmtS0GgBhFJ60403oKBhRSZ5paAENFJmlpiEIzWTqmiQX7eaWMcgGN69x7itU+9ZeoXuSYoz9SKYHOy6QUkKrOGUHrt/wDr16L8PfA8SKmuapG0iq2LaFhzM/09M1W8F+FTq8/9oagNmm27Zc95D2Ueteia/rkfh6zLkKL2VNlrABxAnqfeuOvWk37OB5tepd+zpblTxX4iOjxyWts6vqVyuJXU8Qr2UVk2XhrT9K0ddX8TO7tJylqp5bPQHvmudgS5+2R6jdwSzIJBI7kZyM812XiO1HjGO2utDu4X8tNrQSPtZT9Kz5fZJRT0e7Bw9iowT0e7/QxH8X2Kv5aeG7E24OMY+bH1qPXLbQLzQ01PSWa1nZwjWhOee+K0tG8IwaSk1/4qaLyo1OyEODuP4VJ4f0OyWebxFewi10yIl7eJzkn3OablTjrC+n4+Qc9KL5oN6fj5HAuGTiRWQ/7QxTeoru73x7plzqIdtFjuYV4V5fvY9h0Fct4hu9PvtXefSbX7LblQAnqe5x2rphOUvijY64VJytzRsZopp5NKfu0zOAc1qbl2P59EuA3RXUjNT6DrOo2F9ElpdyojHlN2VP4Gq9x/o+lpC3DytvI9u1O0aHfeGXHyxj9alpNakSipKzR2dx4uls7Zp5LWMyKRl4mMbH8uKs6d4r0XxBG0N/GBMBw1zECB/wACXmuL16cLbrDn5mOTUOhxbYZJSPvnArCWGptbWOd4anfmjo12PQZPDWm3Y3qX8r1gcTKPwPzCsPVvDp02zluo7yKa3j+8mfmPttbqfYVg6ndtaWMjLIUJ4BBxii3vL5rCB9TlmuHDYtbYnLFj0+rH9BUQwcm99D1cPj8ypSSVVuPnr+O/4iW1o0Nyot7dG1G8O2OIcKg75PZR1J/D0rudH0mPSLIxKxlmkbfPMRzK/r9OwHYVW0DRjp0TXF4Vkv5x+9YchB2jX2H6nmth3WNGZyFVRkk9q7JSv7sdkYVajqSbYO2wDCs7MwVEQZZ2JwFA7k16j4L8J/2Hbte6gFbU7hcPzkQJ1Ean+Z7n6Cs7wH4SeDZrWrxbbhh/osDD/UIf4iP75H5Dj1rvKuEbK7OdsKKKK0JCiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACoL60S/0+4s5iRHcRNExHUBgQf51PRQB5DqXwp1m3vba6028tb5bZHQRygwuwYAdeV/hrEv8AT9T0kkatpd5aAf8ALRo98f8A32mR+eDXvNGKh04sd2fPscqS8xOrj/ZOadXs2peENB1bLXulwNIf+WqLsf8A76XBrl7/AOFUZy2javcW/cRXaCdPpnhh+dZum+hXMcDS9sdq2r/wR4j0/J+wpeoOr2cu4/8AfLYP865+aYWs3k3qyWkpOBHcoYif++uv4VLi1uO6IJtIsZpDIYFjlP8Ay0hJjb81xn8ajNlew/8AHrflx/cuUDf+PDBq/u/XpRmspwjPSSuXGTjszPN3fQf8fWntIo6vbOHH/fJwf51Snh0bVJiXdY5z1DZjf8jit7FMmgiuE23ESSr6OoP865JYKnvDQ6qWNrUndMoaZpNppd0txHGZJAflZznH0rjL2F7vw6mBJPLb6jMsMMaFvLjDMXYAdeWGT9BXanR4UObOWe0PpFJ8v/fJyKg0vQF0l5prW+uluZpGd5lIGcnONuCMZpUsLKFTmcrlVsZKtrLc83HDYIwe4IwR+Bp2AR6V6ldJPcps1GysNVT1kj8qT8xkfyrntS8MaRNBIbP7Zo1yR8nnKZoM++M4H0NekpI4jlrF5IblXimMRXnKtjNbw8SBj5Wpwx3cZ6kjBH4isxvCPiIR77WSx1FB1e2O8fkOR+IrIuI9VtnMc1nHu7gSFT+RGa2hWnDSLMKlClVd5LXv1Ow2+Cr3HmTXlg/cKhZfz5qWPwr4aux/oXiqFTngTRla4QXNzH/rbCYfQg0qamkfLw3Cf70R/pUylzFRhyKybO9b4fMMG013S5h2zPtNRN8Ptd2kwLbXGP8AnlcK39a5G01DTQweedEY9BIpFW21W3J2W12i/wC7LgmsWp9Gbpo2JfCfiG1b95pd0v8AtImf5VPZDXbGQ7V1CP3G8AVQs9X1aID7JqV0oHTbMcVrW/jfxJaKWfVJWUcbZFDZrkqrENaRjL1v/wAEpcvdk8njDxDYqqreXK/9dBn+Ypq+PvEc0gRrpJM9Q0Kn+lSJ8S9ZIAuYbG5H/TWDmpl8e2kmTeeGLCQkctGSpP6V57oyveWFi/Rr9bGnMntIWfxeywr9s03Trp/9u3AJ/Kqo8Q6FK2bzwxbc9TDMyUy48SeG7p8zeGHjPcw3ZB/lTfP8F3P301azz6bXAq1Tppa0ZR9H/lIV33Q7UNU8HvpExi0e6tpV28iYsCu4bu/93NbWsHQvEWnwxx6zHbWyoFWOGYR4X0HpwMdKwRo/hO6jKxeJJIgeCtxan+lY1z8Lba4n/wCJV4s0u4VugnzGw/nmsZwwzavOcWtdVJ/mjGrSnUaf+Roxa94d8C2bRabfSapdjcsYDlguc9TVLwna6l4um1G/lurRHeRS3nyBNzY6D8AKIPgpq8nzrqVjcKP4beXk/ia1k+Hev6bCI4tMLIveNg1b06uDim6dZc73b/y0FToyg7tFoeC9cUFo7aGcf9MJ0b+tRvomu2bDNhexY6FAePyqumj63auQ9ndQgdW2MMflViPVNXtGxHeXcYHTc5H866E68vhnGXy/4LN9F0ZZtr/xJGyxwyahGO5IY/zrSm8UeIrSIIJ5y2OrRZ/pVOP4ga3YgA3a3RPaRQQK0IfipPtxeaVFIfWN8fzzXDWpYjrh4S+f+aRpFx/maKI8a+IlPN0W9mhH+FSx+P8AXImXzRE4HX9zgmt2w+Imh3WBeWr2r57oHX8xXR2Wo6Pqag2U1tN7ADP5V5NevCj/ABcFb8vvsaRi3tM4j/hY+oAfNaIT/wBczVW8+KGo2lu009nCqDgZVsk9gPc16RePZ2NpLdXXkwwxKXd2UAADvXz1478Zv4l1Lesfk2cLFbaAcE/7R/2j+grbLVhsfUtHDJJbu/8AWpNaUqUdZGZ4n8UX/iHUTeagymZhtiiQ/LEvoPb19TXafC/wF5vla/rEJK7t9rHIPvn/AJ6Efy+mfSsv4beA38RXg1bVVI0+F/u4/wCPhh/CP9kd/XpXpXjjxfB4P0lUgVJNQnUrawdlHTef9kfr0rpzHGPmWXYJa7O3Ty/z7GVKn/y9qGV8RfGh0O3/ALJ0eQf2rcL8zg/8eyH+I/7R7fnXg99dCZzFExaFCRknlz3P4mrep3s8rSTXEry3V4S0kzn5sHqfqensKseGtA/tOb7RcArZxHkf89D/AHR7etergcHSy+hv6vuzOpKVaVkWfDWiK4/tLUF/cp80St/Fj+I+1dVoWlxaisk93tktw48uIjgnavzH+lS2Nn/ak4yuLGE4AA4lI7f7o/WrugnbZzAdpj/6CtclevKd31O2nSUbIbN4fhQE2U00HoqvuX8jmqcdvf2uq2Rnkjkh8/BYKVPKnt0rfzWZqV9El7ZWwy0rXCMQP4Rzyayw85OqupVaEVBs0dWP/Erm9tp/JgarahJCuvRtdS7IFtWkdSflYq4wT64znHrUuqt/xKLr2iJ/KsK5RfEeqJcAMLG2Bj3Z/wBeSQSPpwK+gWp5Q3TLGXUZJLy6DNaieSW1gYY3FmzuNX7mDCk7WU91I6VdEu3YF4AxgDtWV4i1V4rf7LAd1xcfKvsO5qZN8ySNIpNMwJMahqR53W9uTz2Zv8/55rJ0y6NtrDKDhJhgn3/yK1kT7LbiJD0HJ9TWAsMkk8Z2KY/MGdx+8Rzj9a6FqrIg6uy8Mrqqm9jK2w/5YkpkSEH7xU9v51oXPiq/0iI2epwRi4K/up4uUI6ZK+3pQ/iq2SzZlgmjdRhYyvH0yOgrCa6W5aSWWRJ3k+/g5z7D0AqLO/vASLIrXokjk80SRZaXOd7bup96tq9YZs2RzLZSeS/dP4TT11YwjZdwsk38IUcP/hRa+w1oaN9qItYcJhpmHyL/AFPtXMXErPIybyzscyOf89afc3LtIWYgzSdT2Qf4VlPLulUDIVXGM9Sc9TVJESlc7jQ9etxp1tBc7oREgQM3KnHHJ7fjXRpOrqHRwynoQcg15LFcSxM2xuNx4PI61pWesPAfld4Ceu05U/hScSlPoz0KafzGwD8o/Wo91c/a+IM4+0oMHpJFyD+Fa8N1HcR74XV19QamzRd09iYttPFODmmb/SlDe1ICYbjRLAwTcw4NS2ybiGbp2FPufMk4x8vtQM5/UbbI3qPrWFIhVuldk1sGU+ZwDWHf6eUYlen0pkmHIgdMZI5yCOoPY1ZtL0uwguMK+O3Ab3H+FRyRFaidFkXa65H8qYjTZRICq8KeBWXDruo6Wwt3IZI+ArjjHsacklzB/qnEqj+GXqPo3+NSm/R1KXVsyg99u4fpScVJWauaUa9WhLmpScX5Ecni6/eMLEIov90VLp4urqQz3e9gRgF+p5z+FFvcaavIKxH1MeP6VOuo2RUr9o464U0lCMfhVi62Kr4i3tpt27jrjS7Vm3fZ43J74xVi3tba2PyxJHx/AMVV/tW32kRCRznjEZ/rUEuoXU7ZjiSHjG5zk/kP8arU59DQnuY4lZy4CDg84xWRJI122CCsAOQCMF/r6D2pPLy4eZmlfsW6D6DoKkVS54oGLjNWoISSM0sFrzzWjDAFAoAfAmBVpSKYoxTs8VIyQHNOqJTTxzQApFNIp9IaAI8UUMwRSzEADqT2q7aaFq+oxiWy0y4kjPIkYBAR7bsVE6kKavN2ByS3KHejPNXNQ0jUtKj83UbCaCLvKQGUfUjOPxrJvbsW8fHLHpThOM1eDuhJp7EV/e+WuyM/MfTtR4c0f+2dWjjnLR2obM0u0kKPTjvVXTdPuNa1FbeDlnOWbH3R616JbW1ppGkbY2K2kB+Z1OGnf6+ma9DD4R1ouUnaPc8nH49Ye1OnrJ/gdbbR21h5dtaxK1nAg+zpCwYg4+8y9Sa4/W/C+q3t5JqIuor0u38R8th7YaobfxJbyOBLvjXt5g8zH4jBrcg1p3UCznW4ix/qywf/AMdbn8q5Vlkk+bD1FLye/wDX3HmxxOIwsr1YWffdf16HOT3d5bq/2/SXRsYZwrAYxgDjgD2qOCLRLxVjikaCcpuLgkHI6jHSuzXVYRtRUaBz99UfaCf9xsg1Dc6Voupxt9rghS4PRipgJ/EZFc1WjiKK/ewaXlqv1OunmNGppt/XY4i40Z3ctZ3q3G0bgjkknH6dfzqXXda1q/tYbC8UCGJQdkMeAfTOK2ZfAfkMZLa/ntQehdN65/3l/wAKrT2HiSyjLxwxXsWAPOtsMwA4B45yBWSqQk073/A9CNalNp3v6nGnKnBGD6GkHNamq6m98vkS2flSq/UjDAAYA6Z+tU1sJmUNJiBP70nH6V0p6anZF3RVzk1ahiSBDcXY4H3Iz1Y/4U3z7e0J8lfOk7O4wB+FJb2lzqcpkbIHd26UxkZM19dZxudj+Qrfhjh0yz+cgADLH1NMSK30m23Mee7HqaxLy7n1a5WKJcKDwP6mkBHI0uq6jxnBOB/siugREt4VjQYVRUVnYpYQ7Qdzt95qhc/bpHTdttYj++fOA2Oq59PU/hVJOTsgSbdkRER3Lm+uzizg5jBH+sI/ix3Geg7muq8P6Q6yDVNSj23TjEMLf8u6H/2c9z26VU0HTPt80Wp3SbbWPmzgIxu9JCP/AEEfjXU5qqkklyxKk1blQ8HBrr/A3hUatLFrOpRf6HE260icf69h0kI/uj+Edzz6Vm+EPC7eJb7zrkFdKt3xLjj7Q4/5Zg/3R/Efw9a9fRFjRURQqqMBQMAD0opx6sxbHCiiitSQooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKhubS3vYGhvIIriJhgpKgZT+BqaigDkrz4a+Hbjc1pbyac7HJNnIUXP+4cr+lc1f/DDVrfLaXqNteKOkdyhib/vpcj9K9SopOKYHhV7omt6XuOp6PdQIvWWNfOj+u5M4H1ArPSeKUkRSK5HUA8j8K+hcVlan4Y0XWQf7S0y2nb++UAb/voc1Hs10K5jxTNLXoV78KrEktpOo3dmT0jlInj/ACb5v/Hq5y/8BeJLDJjtrfUEH8VrLtbH+4/8gTWTpyQ+ZGBRTLpnsJfK1KCexfOMXMRjz+J4P504HKhhyp6EdDUWa3KuV5rC1nffJCvmdpE+Vx/wIYNMltZ5I/La6+0x/wDPK+iWdfzPP61cFFAHPz6DZtkyaWYyR96xmDD/AL9yf0NZM/hqGR8WOoQ+Z2huQ1u//j3B/Ou2pjxrIuyRVdf7rDI/KncDz260LUrLi6spY0P/AC0YZQ/8CGR+tZj6fAeZbWI+pCA5/EV6cljHCSbOSa0J/wCeEhUf989P0qtcac02ftFvZXw9XjMEv/facfmKfMFzzoaRZOhMFksZP8SMV/kahbRSi/LNdRgek5P8813Mui2a8/6ZZf7MqCeP/vpMMKoXXh+8uVP9ntDdqOotpQ5/75OGH5U+YehyX2K4X/V6jMPZlVqQpqK/du4nH+1Fj+Rq9c289nMY7mJ4mHZ1Kn8jUeSOox6ZFUBU36mo5itpP91ytTxNf7N8unOyf9MpV/ripQfSrD3Mskew4A9qAM5tR2NhrO6Qevl5H6Ug1ayJ+dmT13xMP6VoRRtJ9wE4pzQso+dTj3FF0GpUi1W06296g/3ZNtb2na5qEWGg1WdQPuhbgnH61iyW0L8SQxuP9pQagbTrNzk20Yx0IGKiVOnP4lf11KTaZ2zeL9ahjDHVrn2BfOasWPxG1GI7dTht7+PPO+MBvzrz86Xb5yplQ/7MrfyoGnOv+qvrpf8AeYNj8xXLPAYWas4L7rfkV7Sadz2Sw8QeCNYK/bLK1tZ3ONs0WBn/AHhxW3P4I8PXsYaOzSMMMh4HIrwaLTtSf/V36EDvLAD/ACxXQaB4s8VeH38m3nsbq3B5in3gfh6V4mJyavBc2DqtPs2zaNdPSaPQbv4Y2ZB+xXkkZ9JQGrnb34ea/Zy77FornngxSbGH510ujeNNc1eNmh8PWs+z7y2+ojf/AN8sv9a0D4n1GJCbzwnrEWP+eSpN/wCgtXlLH5ph5ezqNPybX+dzfkpS1R4Z4l8R6yl3Po2r3t0kVq+1rd3LBnHv3x2FP8DeDbrxfrIeZWj0+EgzyDsP7g/2j+lZnxAvY7nxvqswjmgEswdY7iMxuBgdQa9e+HGr2Oj/AAqOo38ixQQTy7yByx4wB6k9AK+jxuJqYfAxnQjaU7LRdWvzOOnBTqtSeiOk17WtK8DeGUkaNI4418q0tY+DI2OFH8yfxr561bWLnW9Yn1HV5mllkO+THRF6BFHYdgPqateL/Fl74n1hr67G3qlrbA5ESZ6fU9SfWsq102fUdQTTbX5mzvnk7A9yfYDge+aMty6OBpOdV+/LVvt/XXzHUqurK0dkJpGlXGv6kWbKwKcyP2QdlH4cV39pYC7ZdPsl8qzgG2Vk44/uA+p7mkstMW2SPSNJGDjdLKeSg7sfc9h/hXWWdhFYWawQDaqj8SfU+9Z4vFcz026L9WddGjZa/Mjit0t4ljiQIigAKBwBWJoYJtZ8f89z/wCgrXQSHB5rmdPvYdP0m6uJycCcgKOrEhcAVxU7yT+R0ysmi7qN59jiVYl825mO2GIdWP8AhTZtKGl6HJNcMJb6aaJ5pfT5x8o9hmruiaVLCzanqgBvZV+VO0C+g96p6/cSak7aNY8yuA00g6QqCDn68Cu2hHlmor5mFR3i2zPu55NZun020YrbIf8ASph3/wBgVekWK2t0hhUJGgwqjsKfbWsOnWi29uuEXqT1Y9yarXj/AC/jXu+h5JFPdJFA0jthVGSfauWS6a7vJL2bgvxGP7q/5/rVnUpmvrkWMR+RfmmI/l/n+lZzFtwgg+VscnH3F9fr6VpGNx67IkuJPPkaFDhB/rHH/oI96oWtvJdReWuY4o3yGHc47e1WCvmn7Lb5WNf9Y46/T6mp9JTFqQOgcj+VbxikbRiQi1vof9W6yj0b5TTXdet9ZspH8e3OP+BLW0opW2KpZ8AAZJPYVdrl8uhi+fCsbPFdkKOz/P8A/XqjNcOcSTcynhEHQf570+9likuDcCMKi8RjHLe/1qO1sZ9QZyDtxwzYyB/sj+tYtJvQ55auyIYondvMyhw24iTjzT7e1Z925e9mZk2N5mSvpXSTT3NhGkUsUUgI2oAePyPaodH8Mt4h1YxRlkRSHuJV4CD0A9T2FPld0kUqbk1CO5zvSRx/tGlz717PeeCdGvbFLd7VU8tdqOh2so+vf8a8+1nwPeadO4tG+0IvIU8Nj+Rq6tGVPVmtfCVKGr1RziStGd0bFfXHf8KvQamyMCxZGH/LSI4P41nSK8MhSVGRx1Vhg0A1icl2ddZ6820eZtnX+8nDflWvbahBdL+5kDHup4YfhXniuVbcpIPqDirkOoOrDzRux0ZeGFS4lc76nptuSqAsefT0qwHrhbTxHdpGRE6XGBwsvDD8e/8AnmpovFN5v2zJDk9UKlD+BzU8rNFNHYuyvweR61XkgD/7QrOtL9LyPdGSpXhkPVTVtJGJAzzUjuUbnSw2SorKm050PSuuwGUbufeqzRLO+0CgVjkGtpF7GmeW46CuvnsolXavJ7mqT6ap6CncLHObG7jNGxuwrdbTgDx/Km/Ycfw0xGL5TnotPW3c9RWv9mVeoxT1iQUAZkdkT1FW4rMLjK1cCAdBTxxSGRpCq9ql24pBmlzQAtHakzS0AOFKDTaUdaQyQGg0gpe1AE+kT2EPiPTv7VKC2Mpz5n3SwUlc+2cV0vjaz8V6kyTeGbwIkTgxpGwUsDxnOe3NcFq9h/aFmY1ba4O5T71gDUvE2kx+TFd3kUa9AjkrXBiMHKrVjWg1ddGro56kG3dHtOlXU2gaFL/wl97GybApWQghjzuwO4OeleRQxSanqBgsY2ffKyxJ6LuOP0xWU8+ratcobqWadycKZWJ/IV6h4Y8PDRbWMH/j/lTMsjf8sU7/AI125XlbjOUm997aL5HBisVHB03L7T2LWkaVb6Pp5iDKpUZu7j/2QGsLWNVbULjZD8trFxHGOmPWrGs6mbuUafp4P2dWwMcmRvU1ak0jStMtIRqssonk5Pln7v4V7lZyqr2VHSMd3sedhlHDzVfEXdSeyWrXnb+rHN5xSBiDlSVI7g4rek8OR3cLTaPepcqvVDwwrAEMzzGJI2aRc5VRkivMnQqUmrrfax7tLFUK6ai9t09LeqZbTW9QjUL9peRRxtk+YfrWna+K9sYiuYCqg/egbH6HiudKlWIcFWHUEYxSZq6eKrU37sjOrgMLWj70F8tDurPxNaxLi2vfL3jlWBjP5jitm11U4FyFSbb/ABEAk/8AAk/rXlVWLaWa3ZJLadlYuBsRyGNaSr0Kulekn6aHnTylx1o1Gn57HqouLHUGZ5AN2MnzVWVfoP4hWZeeF9I1mY7FMUp43W8vT6o+MfhXOS6rfi4gSSGMI5wXmALfmK1W1e3t7Um5kcY6McPj6d6w+qYSX8Ko4PzMXTzChqldeTIX8CxWUu3zVuGzwJgY8/TPB/OqGtw6lpMQVdNlVccSKu5B+IrotO14uMW91HdR45jD/wDsrVch1MLJgrsJPKoTET+BypqZYDGRXMrSXkOGbOMuWotfNHmSWF7fOHu2ZU9W/wAK1YbeCxhJQKg7se9d5dxaZqL5dYY2PBWZNh/77Xj8xWDrXhK3vbiC0tJLiKeQbhHvV4wvdyw5x7dzXJ7Rxlyzi0/NHq0cdSrWUTmkh1LXC6aHay3EUZHnyxsqlQey7iAWq7pGkHVJFWa2e30y2O0xSLgzuD93H90Hqe5rrobCOK2/4RzQHa2t4B/p14uC4JH3Qem9u5/hH4VmaXNPdSTw6XcWF1bW7eVDvfyZJccEgDI2g8A8Z5rZVGk0jv5rKxrZA/wrU8PeH7jxJq32WAtFbxYN1cL/AMs17KP9s9vQc+lY0Ed3JeR211aTWW9wr3Eqbo4h3Ylc59h3OK9u8L22j2OixWmhXMNxDHy8kcgdnY9WYjuacI31ZnJmlY2Vvp1jDZ2UKw28KBI40HCgVYoorcgKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAZLDHPGY5kWRGGCrrkH8DXNX/w88OXzM8dl9hlbrJZOYf0Hyn8RXUUUAeZX/wu1CLLaTq0U47R3kW0/wDfaf4Vzt/4b1/S8m90i4ZB/wAtbXE6/X5fmH4ivb6MVDhFjuz56S5hkcokilx1QnDD8DzU31r2/UtB0rWE26np9vde8kYLD6HqK5e9+FulSAnS7u709s8KH82P/vl8/oRWbpdh8x5vS10V/wDDzxFY5NsLTU0HQxOYZD/wFsj/AMernrqG605iNTsrqxI73ERVf++uV/WocZIq6ExjpUE9jbXJBngjdh0Yrhh9CORUqSLIm+Ng6/3lOR+dOzUAVXtZhH5cd5I8eMeTdKJ0+nzc/rWZdaNBIpEumLj+9YzbP/Ib5X8jW7SU7jONm8O2fmYhvVhcnIjvUMDH2DcqfzpsvhhoRvn+0QxY/wBZ5fmx/wDfaZA/HFdmyhlKsAVPUHoarDToI2322+1k/vW7lP0HFO4JnN22i70/0e5gkA7o2aiu/D1+8gCNGyD3xXRz2E0jbpfst4fW4i2Sf9/EwfzBqDY9vn/j9tcf3gLuL+jisZe2XwtM1Tg9zlX0PU0Un7KWA/ukGm/2dPCP39rLuIzjYeK6+G6nlOIRb3mO1tNh/wDv2+D+pp39owq/l3G+2f8AuToYz+vFYvEVYfFA1jThLaRwTKwLMyMgXsRSK2cGvRSscifMqsp9QCDULafZSY320Rx0+XpU/wBoU+qZX1afRnFBJQvCNg1CWznd1967h9IsXPMeM9cHFQSeG9Pk6Kye4brVLH0X/wAMS8NU6HK2lzNa3CS2kjxyqcqUODXsPhTxlHqkcVnqOIr3bjd0WQ/41wX/AAiturloriRCOg4OKYfD14hDQX/zg5GUxj8q5MbRwmPhaUrPoxwVWm72MX4yQKPiFIWUMHgjYgjOeK5W6+zz6XaWlvG9sIQWcxyHEjZ4bb0zjitjx5Le3HiCJtTkWWZbdV8xR94Ank+9Z2k6bNq2pQ2kAPzt87f3V7mvQwtNUsLTU38K+RyzvKo0upDp3hXVLzZc2LxzSysY4UlG08Dls9AB/OujsLW58LaYbefSblLhj+8uQvmRsfUlcnA9Oteg2GmW+mRKlug3BAi+y/55rTij2j3PU+teRXx7m7NaHqUsLyrfU5fw/Lpf2XZZXsNzKx3SvvG927kjr+HataSp77w9pOpc3lhC7/8APQLtb8xzWY3hOe2B/sfWbq2HaKf9/H+vP61wNwm73s/P/gf5HSuaKtYe6Fq5HR4xe6xb2fVIp2uJB7ADH6iuhlj8SWJ/0nT7fUIx/HZybW/75aub8O30WmeJp31RZNPMsW0faUKc+meldmHi7Str6GFWSurnX6tefY9PnuCf9WhI+vb9aq6HYix0FXly1zcqZZ5G5ZieQD9BVTxNPHdaZb+RMkkUl1EGKMGDLnpWzduEjYDgAYFdlJWiYz1ZiTyYrC1m+FraM+cueEHqa07mTGcnpXJ3FwLy6a8kyYITshQdZG9q9pK55gQsdPtMt891Oc7T3PqfYVU+ZT9ngOZnO53I6e5/oKJndXyf3lzJwAOg9voKuWlp5EZydzscu3qa6IxtqbRjYdBbrDEEQcDuepPrUelD/RG/66NVvGFNVNK/49W/66GtDXqi+orF1O/E+5FbFuh+Zv75H9P51LqN9u3W0LYA/wBa4PT/AGR/WshEe9uEjgX5c/IO3+8fYVEpdEZ1J/ZQ62tpdRugFyoHJJH3B6/U10jNBpll02ogwFHVj/jRb28GmWRy2FUbnkP8R9axppbjVr+NIImd3OyCEfzP9T2FCXKgS5F5sda2t5r2rLDAMzy+v3Yk9T7D9TXquj6Rb6NpyWlqOBy7n7zt3Y1V8OeH4dCsNvEl1Lgzy4+8fQew7Vo3N5Fa439T2Fd9KmqUeeR7WFoRw8faVNyxVa7t1uI+QCR0qWG4jnXdGwNPPWt5RVSNuh3SjGpG3Q5bUNFsb6MxXMCv9RyPxrj9T8BSxq0unXClB/yzl/oa9KvrY7TLGMnuBWfGrSczH5V5xXiVYSpSsz5uvQdOXKzxy7srqwl2XkDwnsWHB+h6GoAe9ewX0MF9GYpokeLGNrDIrm7/AMBWlxHv0uY28v8Azzf5lP8AUVKkcrg+hwgbke3T2q0l64G2UCZfR+v50/UNF1HSnIvLZ1UdJF5U/jVEtVEamzp18tvcrJBIVOMGKQ8EexrXm12VgscGbYsPmdiPyBrkM8YNTxXUsfAbcv8Adbmk4lwkk9djpBqOoWxBNy7g/wB87ga2tO1JbyMsvySrw656fT2rjIb1Ogbys/wsMqf8/hV7S7prTUleYbYWUqzA5GMcfqBU2bWprNwveD08zst/cmnq4YcEGsJ4JdWUS/aBHbn/AFaDncPU+/tVKWyu9NzJAxCryZIug+orV4eoo87WhyLF0nPkT1Or3A9s04WxkXcFrN0a9/tKEl9oljIDqDwfcVqzX9tZRg3UyxBugY9a5+tjqWpF9g3fxAfWmvprYyuCfarFrf2d5n7LPHIR1APP5VZ+lA7GQbGU5wCMVC9vIn3hXQBgq8nj3qnPIsrYAG3+dANGThh2orRMCHtTTaqelAihS1oDTsruIB+h6VWNmWY7AQB1NAiHNKKDGyk45pvzAcg0DJM4pd1Q7+eaN2Mk0CHu4VSzHAFY13cfaJOB8vYVJe3ZkOxD8vc+tb3hnQFMR1TU4iYY+YoyPvnt+Fb0aMq0uWJzYnEww9Nzl/w/kXPC+gGxEd7cxh7uYfuIj/AP7xqXXdVEcbafaOXYtmebP329K09Wnu7axL2cbTTzL+8mjGRGv90Vylt5AL/azhycYbII9T7mvUxElRiqFLS/U8DC03iajxdbXsv66I6DSdMbSNObUZITcTsv7uNBnbVIavFql0INV0oSysdoeMFWFQxz3EADaVdMvzYxvyPypW1bXIyCxTcf49ikip9tGMIxV0l5JplfV5yqSqSs5PZ3cWvI0b2U6BKtlpNqokuej7izflS7ovCumtLPiXULjJ4/z0rP0vWbSCWa91RpJb4D5Nw4Ht7Vh3+oT6lePcXLZYnhf7o9KdTEwjHnjv0X8q/zClgKlSfspr3V8T/mf+RHLK88zyytudzljTMUhNIAWYDGMnHPSvHbu7s+lSSVkSwxGZyFSR8DP7sZrQjidtH2+bCm3J6fMD/jSWIjtr5o5ZNhdRtELZBpUeKwu5Wa0kdGYbXYZ5qQHRvYXVoqzzPNKB0LHdn2FMtJ4LCIrdQSIxJwzLnNSMlzHeG6gtowNuChPJpjPPqsGFVYEDdT8xyKAAIwvvtcNoQm3HUAn3xVqHWrt96WXmRunBMnQfhVWS5vIJo7ciNy44fp09qkjj8lW275XkboByzHoAKqM5Rd4uxE6cKi5Zq68zZttTluJooFtfMu5jtTyG2Fm9T2x3J7CukSKbT8aZYSiXV7pRJdXZXPkJ03Y9B0Re559aoWloPCelPdzRLca1cxny4c8IAM7c9lHVj3PHpUGnaneR2cdrsRLvUWMk2oLJuZjtyTtIyDjhRyBVVcRVrRUZO6RhRwlCjJypxs2aM4h8n+xtM3LZwnF1Nu+aVupTd3JPLH8KxLG3gksvKlt43SOWRVBUcYY9PStdgYfJ0/TEUzyDEYPKovd29v5mrieDYEiHkXN1FKeXkWTO9j1JU5HJrzK+No4eSjNno08NUqpuJmW5uLTH2G+ubcDohfzEH4Nn9CKspqNykoluLK3uXX/ltbuYJR+P8A9enTaBq9t/qmt71R2IML/wBVP6VVZ5bU4v7K5tf9po9y/wDfS5FaU8XRqfBIiVGpD4ken/CjXNS1mzv21G6lnizFLapM294o3UnaX6seM8+uK9CryH4GX4u4byNInWOO2gVZG4EuCwJX24xnvXr1elF3RzPcKKKKYgooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACkZFdSrAMp6gjINLRQBzmpeAvDmpuZJNNjt5j/y2tCYX/NcZ/GuavfhZPHltK1hnHaO9iB/8fXH8q9IopNJ7geKX/hTxHpmTPpMlxGP+Wliwm/8AHeG/Q1ii6hMpiL7JR1ikBRx/wFsGvoXFVL/SdP1SLy9Ssre6XsJow2PpnpWbpp7FXPC/rRXpl/8ADHRbjLWEl1pznp5Em5P++WyK5m/+G/iCzJNjcWepx+hzbyfrlT+YqHTY+Y5mkqe+sNQ0v/kKaddWgH8bxEp/30uRVaOWOZd0MiyL6oQcVm00O5HPaW90MXEEcv8AvqDiojZPFHstbyaOPtFIfNj/AO+Xz+hFW6WgDGbT5I2LC0jB7vYymBj9UOVNM894GAe68v0S/gMWf+2i5U1uUhGcjsevvWc6cJ/Ei4zlHZmZ9onRN8tpKY8Z82AiZPzXn8xSwX9vcH9zMjn0Dcj8OoqaTS7YyeZEhgk674GMZ/Sop9Pnl/1kkN3joLyEM3/fa4YfrXLPA038LsdEcVJb6lgSe9HmYrMeCSDrFeW3+1BILmP/AL5bDCliuZmYLFJa3Z/uo5hk/wC+H/oTXHPA1FqtTeOJg9zj/iBzrFu3/TH+tdb4J0OPTdMF25ElzcqDx/CvYVy/ji3uJ7i3l+yzxbEKsJIyuOfXoa1NK8XWFvYW1vc+dE6IFLFPlz9a6a0Kv1WMIr1MqcoKs5M9AijOdzfeNWAMVztlq8V2N1ndLLxnAbOPwrRj1FhxIufcV4Mqck7M9OM4taGlilxiqqX8THBOPqKnWRG+6QfpWVmi7oceaqXEEU5VJ40lU8FXUMD+Bq2TVeQ/Ov1rahfnRM9UcPp3hPSL/wAOW04he1mycyW7lPmDkZx0zx6Ul7ba3aoTDqcd5GOiXUeGP/Al/rWjp0q22giNjhYppQff941Ubm6MrF2OFHQelfS0Yyk3c8mo0krHMazc6oluYZ9Oli3/AH5Ij5ihe/Tmsdb62MakONyDZHD/ABL+H94966+4ui+TyC3p6elUJtPtrof6TBHIT3I6V60Y2MowsZdpZlCZZsGZ+uOij0FXQuFpjaGI+bK6mtz/AHS29fyNRtFqtv1jhu19Yzsb8jxWhotCZhwc1hR3pitTBCf3zOSSP4B6/WtM6lCjYuo5bZv+mqYH59K5S42vPIyENkZBB+o/pSk9DOpKy0LTkzOIIQWXdtwOrn0/xNdJptiljAS5BlYZd+w9h7Cs/wAORRsGkIy6qoU+gI5pdV1ATboImxCn+sf+97fSlFJK7JhaK5mQ6jfm9mCR7jCrAIoHMjdjj+Qr0Dwl4Y/si3N3eqDfTL83/TJf7o9/U1Q8F+FzDs1bUo8SkZt4WHMY/vn/AGj+grspp47aPfKwVa7KNJL95M9fCYfl/fVR2M1WvNPS6+bO1x0IpU1O0dgomUE9m4qxuDDKnP0rpfJVVtz0X7OtG25zhE1hc/PuUjuOhrStNVWVtk4CMeh7GrzwpMpWVQw96ybvSZIyWtvmXrjuK43Tq0HenqjhlRrYZ3parsbQUEA9Qe9Zmo2hjQyQDKn7wx0rPt7+e0fg7h3VjWxb6lBcKA42E9m6Gq9rSxEeWWjG6tHFR5JaMwsCl+lal5pg3GW3GQRkr/hWSTg4IwfSvNqUpU3Znl1aMqUrSFlAmXbJ8w9DXOal4NsbtjJbE20h/wCeY+U/hXQge9SNFIozjIrNNowaT3PLdS8O6hppLPEZYh/y0jGcfUdRWYv1r2HbvOCuSayNU8MWN9nfCIZevmR8H/69WpdyHT7Hm2cVLFO8P+rYgenatbUPCOoWjM1uBcxDkFOG/L/CsRgysVZSrDqCMEVa12M7NbmjBqJXI3vAT1aM8H6itK21m8hjZZlS9hcYJU7W/wAK5wGnxu0bZRip9j1raFacNmc88PTnujoNE1OKwvLi4lWVIQjABlzk9QMinvcDUJDczSh3brtbhfYe1ZMOpOmN+4cY3IcfpUVzbC8RTAUOD8zKMN/9euWak3o7HrYWpRhF+0jd+ZsMGg2SxM2RyGBwVPsa6rRNWOo2X73HnRHa5Hf0NcJp0d2sbRpcrhTgRyrnNbenWurabE7yWMpE6gLJD820Z64696zUtHzPYrE04Q5akFZS6f5G5f69DayGE7pWX7wTHH1NJZ6va3TBFLRyHosgxn6HoacmreGYIhbSooZRys0ZDk9857+9Uda0OKKx/tHTHLWzAMyd09CDXPTxUZS5ZJrtc4FVuzd3Uhkx71l6JfNe2P7w5kiO1mPcYyD+VU7jX3MrC0hDRqceY+fm9wB2rqs7m19Df8w+uBUn2k+XsCgD2rBs9bSeURXCeUzcBgcqT9e1a8Uix5YjLdh6UO6BNMlPlv14NCWYlzg8DvTY5VAJYZY+1PW6Zl2IoB9qBkE1qA3GDVSazaVCqsV+lXgshk245PerojSGH5jyByaBWOQm0uePlcOKt2XiLWNKVY4538tekcg3Lj8a2rmONl3E4Y/dA9KpNCGU7gGHuKuFSUHeLsY1aNOrHlmromh8c5kBubBVPeS2co35dDWvFrOg6xCY554vOPQXcewj/gQrlp7GJ/4MfSs6bTsA+W34Gu2GOqJWmlJeZ5tTKqDd6d4vyZ3Enhe3b95F5yKej27CRfr61TbSdShkLWlxHer3Xdh/yPNcejahZf8AHvPLGBz8jkCtOz8a6paOPtQjuwvTzk+YfjWsa2Fk9YuPoYSw2Pp/DNT9f6/Uty3E1tJsvLARgcbXT/Gs+eWJ5mMCBE7Ct+HxtpF0v+lw3FtJ3CgSofwNXYk0LXCPKa1kZv4om8lx/wABPBpywqq6U6if5ijjZYf+NRcfy/y/E5BEeQkRruIGT9KtDYtgkmZZNr7jGU+X863pfCsNnI5UtIpHy+cCoH/AhxUcOi6mtq8cjKYOg8kh+PrXHUwlen8UT0KWYYWqlyzWvfQrPFPKkVxbwQwOoyB3NIPN1KzBmcR/N0j56VSDR2l+bW4u5DGo4BOOfQ0Xa25jH2LcW3AkRE9PeuU7SwZJzefZHuRt25DADd9KZPCNPtXa2uHRuu0nO4/SnG6shhSvz9gy/NTbSDZveReWYldxztH9KBj0jSNPPnbdJtyXbt9K6/QtNTSLQa3q8TG4b5bS1x8wJ6cf32/QfjVXw7o8TxHW9YwlhB88KMP9Yf75HcZ6DuefStpTNfXX2+8Uo2CIISf9Svv/ALR7n8KhsRDJDLLDcXN6Q91OhDYPyxrjhF9h+p5rlrXWIkbSh5cqTL8ojlQxhsoQDuPGPfNdo4BUg9COat+HPh3ruqaK11Z3dqtnkLaQ3kRBlTu25ei9hlTnrUT9rb92rlRUL++ybRNLWziaaSRbi4mw0sy9CewH+yO351c1OO+lsWXS5Y4bjIw0i5BHcf8A16xbrwXrmjEyPpN3bY5MunS71+uF/qtV7bWNRik8uO9gumXrDdoUkH4jn81NfJ4jC14z9pUWvmv+HR7lKtSceWI/+1/Emm/8hHSxdRjrJAM/+g5/lTH8Rr4gQ2dlHLDHwLjaQXkycCJMHJLEEHoRVi68R3MirZ/ZWsJ5QxNy0iukaL95geu7ngEDrntXbfDn4f2mku+vXdvIl5cndDFK2fJTAAYj++eSSeRux612YHBLES5pRtbsYYnEeyVk7m94K8LnQLBprpVW8uFUPGn3YEH3Yx64zye59q6iiivrIxUVyrY8Rtt3YUUUVQgooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigBCARg9PSsPVPBXh7V2L3mlwecf+W0IMUn/AH0mDW7RQB55e/CtVydI1eZPSO8QSj6bhg/nmubv/BniXTcs2mi9jH8dlIGP/fDYP5Zr2ejFQ4RY7s+e2nWOYw3Akt5hwYriNonH4MBn8KkB717zdWNrfQmK9tobmM9UmjDj8jXL3/w00C6y1ok+nSHvaykLn/dOR+lQ6XYfMeX0V1l78MtYtctp+oW1+nZJ0MMn/fQyp/IVzl/pOraVk6lpN3Ai9ZFTzE/76TP64rNwkik0VcZqOa1huF2zxJIPR1BpYriGfPkyLJjqFbJH4U/NSBSGneUu2yuZ7Yf3Ffch/wCANkflis280GO4z9q06zuSerwZt5D+WVNb9LRdjOa0uFPDcd2NOZrJrpdjyXtvu2j0WVOB+Iotm1S3jLjN9Djh7dxOB+XP6V0mKqS6VaTP5hhVJP8AnpH8jfmMVm6VNttrVlKpKOzM631qOR9jYLjqvRh9VPNW4tVty+1LgK3oTii406eRNpuVuFHRLyIS4/4Fww/OsufR0OfNspov9uzmEi/98Pz+Vc88FRntobxxM1udJHqLsvyurj160s17ujHRQOpzXKW1s1q5W0vYZSf+WchNvJ+TcH86kluL2JAupJJEmchmjIB/4EMg/nXMsvcZpxehv9bTjYzoLt5ormMHEaXc20f8CJ/rRcTA/IDwOvvVzQrVL174IwaKO5YswOc5AOKydQt7m0vJT5Tohc7TjgivcpKKdjji7u7HAbjub8B6VIOBVJbwj7wB+nFTJdRn73y11G10WBmlxTVkVvunNOzQMayqwwwBHoRXK+ItNtRcxskKxll5Mfy9/auqJzWB4jHzQH2IqZ7GdT4THgW6srORbSbeJMAq3DAexre8JaZZ3GrI2t4tfKw0FtONvmt2PPBA9O5q34U0Jb11vLwgW6H5VJ++f8K7m6t7G9t/Juo4Zo8cB8HH09K2oUub3mdGFw7lapPpsi+AO1V7yxhvYwk2cA5BBrFGm3em/NoWpAxj/l0u23p9A3UVND4niikEOs276dKejOd0TfRx/Wu9yjJcsj2faQa5aiGXPhwj5rWX/gL1n+XqWnvwJV915FdYsiyqHiYOrDIZTkGngYHtWDwsHrF2MJYKm9YOxzdvrl2pAlVXA9sGtODW7aTAlzE3qelWLjTra5zvjCt/eXg1lz6BIuTBKG9mGDUcuIpbe8iOXFUX7r5kX5rK0v8A51ZS395CP1qnNay24wU3J6gVQMc9m+DujP0q/BqkqKFk/eD371zSnSqaTVmc06lKo7TjysrJqc9u5CHKf3WqzvstR+9+4mx17GkmNleDBP2eQnr2qCTTpbYbuHT+8vNJc8V/NEm9SK/mj/XzRL/Z7QHJG8dmXkVFNJsU4PzdqIL94PutgdwelK15Z3jDzkNu/Z15B+tY8kJfC7eRjyU5/C7Pt/X6jYI8Dc/3jRcKmNzdcce9SS2txGPMhcXEfqn+FUJJi7fNnjtWcqcou0jKcJQ0kgzn0rP1HRbHU1xcwKW7OvDD8avA5pVfa2RzUmZw+qeC7m1Bewfzl/uMcN+fQ1zkkUsEhSeN43H8Lrg1627eYf6VBdaba3luY7qJZF/2h0qlJ9TNwXQ8qpQ21sg4PqODXVah4LG5n06fHpFLyPwNc3eWN1p0my9geI9iRwfoatO+xm00PjvGyPOUSAd+hFdNpvjC6iIR5FuY+m2Th1+h7/jmuP3UvWlKKktQu7HcatBp3iqNfLlENySMJIQrH6HoatWHhf7Fpbwm7uoJCuCY5MhuO6niuES7kQYbEi+jf41t6f4mubfaqTFgOkU3I/A1wSws0lGEtOxHL2NC40PVtH0mQI8NxDIymT+Fsf3fpWNLrq2sgjmgkjIIBGQQK6yDxJa3sLQXqGAuNpDHKn6N/jWHqmhgyLIf3kfZ1HUdq3mtfePewFRqm4U3aXnazKbyQ3MJmtnRgRllBrf0i7e409DKcshKEnqcdD+VZWneHor547VYsYGDLjBA7nNa9hbf2XB5G9J0F5JERg74xn5WY9MHGPWqhK6MMdTUKqeiutbF3d60qy7TkUjqpPycCkWLe2Aao4iQXDh9wbmlkuZJl2sfy70jWxQE7sio+PWgB2cd6lAAXOeag49KcGoAVhmq8sX0/CrojYpkd+1R/Z3Z/m6UAZ0kI9apzQqxw6g/hXQPbxlcfrWZcxqr/Lz70waMd7GI9CV+lV3tJEOUOfTHFaLqdxxUD5B+amTYfZeJdb0v5YLuQoP4JPnX9a1LX4gTLLnULGNsn79uTEwrGNQvbo/VfyrphiqsNpHDUwGHq6yid4viDw5rkKx3Esccp/5/Ixk/8CGKt22kacISlqNwzndbSiUfl1rzBrIHlWx9aZGLmzkD28jRsP4o2wa6frsan8WCZw/2ZUpf7vVcfxPRbnQZvtS3McsUkajaob5WP51b0HQG1a6kk1BfK062bEpY4ErDquf7o7n8PWsnwPceIvE1w9rPc7rCMYnmljDMo/uqf7x/TrXcTGG9VdPsUCaVbfI23pOw/hHqoPU9zXHiXQbXsbo7cIsUk1iGn2sK0x1a4jn27LCHm1ixjeR0kI9P7o7das0dK0NB0G48TaobSB2it4iDdzr/AMs1/uqf75/Qc+lckVd2O56Fvwl4WPia+Mt2hGlW74l7faHH/LMf7I/iP4etevIixoqooVVGAAMACorKzt9PsorSziWGCFQkcajhQKnrqiklYzeoYqhqWhaXrEZTVNPtrtcY/exBiPoeoq/RTEchB8MfDltrdtqMUNx/opLRWz3DPCGPfa2emMgZxntXX0UVMYqKskNtvcKKKKoQUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFGKKKAMfVPCehayd2paVazP1Emza4/4EMH9a5nUPhZbNltI1O5tj2juAJ0+mThv1Nd9RSsmB45f+BfE2nklLOHUIx/FaSgN/wB8vj9DWDcM1lKItQimspf7l1EYifoTwfwNfQNRz28NzC0VxEk0bDBSRQwP4GodOLHc8EByMjkeoor1TUPhv4cvSWhtXsJD/HZSGP8A8d+7+lc5ffC/UrdSdK1SG6HaO8jKN/32nH5rWbpvoVzHHUhGau3+g65peTf6PdKg6ywATJ9cryPxFZ0VzFMxWKRWYdVzyPw61Di0O6FkgimXbLGrr6MuRVX+y44smymmtCe0MmFP1Q5U/lV3NLSAx5dNmDl2gtbhj/y0QG2l/wC+kOP0qCYyom2WW6hUdrmETJ/32nP5it+kxzRcZyE+mNdrvt7aG4UdXsZFf814I/Ks2TTk3bElMcneOUbW/I4NdvPptrcPvlgQv2cDDD8RzUUunzNH5aXTSR9orpBMv/j3P61oqjRSkzhJLeaB8Hr7GkFxMn3if+BCupn0VCD52nsp/wCelhNj/wAhv/Q1WazRR5S3UL+kV5Gbd/zOVP6VrGsylMw1vB/GuD6isnXpBIkJU9Cc1v3uj3NvmSW0lijJ4dV3J/30Miue1iMfZ0aNt43c45xVOaaCUro0bC7Q2MUc8fG3h04Yf41N5BkkxaSed7Zww/A1mWRzZx/SrIbuOtVyJoaV0XjayKo+dg46qajkyEMcuSp6q3INOTUZQm2YCUdi3UfjT2VLvBgkw3/PKTg/gelYuMkLUz0tZ7Zt+lXktoepQMTGf+A/4Vbh8SahZMF1MzIn/PaFiyfj3FBBjO1lKnuCKcp3cUKcl1BTktmbdrrklxGJLa881fUEGra63covz7H+orkH0iHzTNbO9rN/fhOM/UdDUn2zUbIf6bB9ri/57QD5h9V/wq1WqLaRrHEVY/aZ141uKVdtzBkH05pjpp1ycW8whc9jkCuftb+2vV3W0quR1Xow+oqxnNW8RKWk0mavFSkrTSZavNPuYULuhZOzJyKgg1G4tv8AVTMAD908g/hRDqVzYyfun3KeqNyDU4udO1B8XUZtJf76fdP1pR5W/wB27P8ArqKPI3+7lZ/11J1vLG9jK3cXkSf89I+hp2maA+q6s1tFeKLaKMSyzIAWAJwFAPGeCcnpVS50m4t4y9uyzwkZ3R81k6R4wfwn4lnF1CXtLpU34HIAyMj16niubHe3dCSgvf6f1szPEyqKFpR17/1ozrJbzwbpdyLJtSvY522AMLtgW3HGQM4OO/FT6npqWlst5I/27T3OGuNgWWHnALY4YZ7gcVj3Ph/wJ4muV1IakiPuDMpkA+XHCYPSr2s+INHstBbw9ocy3c1wfKwhyFBIBJP07CvBw+IxNOrCNNyb+0pLT+vQ4aVarGSUXfyZG+npKubQrKo7ZwRWXIrRSFXVlIPQ02S4mgmIG6JlP0q9Dqf2pNmoQJKg/jHDV9NanLyZ6TVOWnwv8P8AgFEPjpTjIW6mrzaZBcKWsLgM3/POTg1mzRy28hSaJkI9RUSpSjr0M50pwV2PV9rA9frSXJguYDHLErhuoYZFQGUU3zvQVmZGDqHhO2ly9i32dv7vVP8A61c1eaTfWGTcQNsB/wBYvK//AFq9DMg9KRsOpBGQatMhxTPMQ2adnIrtL3wzY3jF0zbSH+KMcH6jpXOajoF7p7E7RPH/AH4h/MVSaZm42KcVzJF918j+63IrSs9alt2zHK0OeqnmM/h/+qsYNTgadkTc7zT/ABJAFUXaeTn/AJaR8r9fapIZ0l03U3jdZF/tRWDqc7h8vf8AGuBWV4VPlsV9u1dT4dONB1NB0S5if9VP9KhxS2LTuzeOV6g1JHOiDpg+tKfaoiATyBmoNRZZzKcA/KKh3gcdasLtjWoiokOcCmMbvqaAAncx4Haq7qVXIqxY2pmzNKdkKcn3pNpDjFydkXBuEe/ovvUTXChsFsmq1xqDSSfJwi8KKuaNpTaizzzt5dvHyzetK9ldik0mRy7jbmTO1PWstj1Jq7quorcz+XbgJBHwvv71Bp1jJqdyI48hF5d/QVUU2RfS7K0Vq8wZxwg6k1RuANx2dK2tWu4Y/wDQrP8A1UfDMP4jWMxzmm1ZgndFcnFMZ/SpGXOarng4oAC2e9aGhaJd+INUSzs168ySEfLGndj/AId6rWFjcapqENlZRmWeZtqqP1J9AOpr1vT9Oi8K6YmkaUwfUZxvuLkj7g6bz/JR+PrUyYEq21vYWa6BoeYoIh/pc6n5snquf77dz2H4VaSNIo1jiUKijCqOgFNt7eO1gWKEHAySScliepJ7k+tSxRT3V3DaWUJnuZ22RRA4ye5J7KOpPYVnvoIm07TrvWdTj0/TgDNJ8zuRlYE7u38gO5/GvZNE0a00HS47GxTbGmSzH70jHqzHuSap+FvDUHhvS/JVvOupSHubjGDI39FHQCtyuqMeVGbdwoooqhBRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAGKzdS8PaRq6ldT062uc/wAUkY3fn1rSooA4S/8AhZp0hLaTf3dg3ZHbz4/yf5h+DVzd78P/ABLZMTClrqMfrDJ5b/8AfLcfrXr9FS4RY7s+f7xZtNcJqtrcWDZ/5eYiin/gf3f1pFYOoZWDA9CDkV7+8ayIUkUMpGCrDINc3qHw98N37mT+zltJT/y0s2MJ/JeD+VZul2HzHk1FdtqHwtuo8to+rq/pFfRZ/wDH0wf0NczfeGfEWmZ+16PNKg/5a2ZE6/XAww/KodOSHzGfTXjV1KuoZT1BGRTBcReZ5ZcLJ3R/lb8jzUvfmoGURpcEbFrQyWjn+K3kKfp0P4iq11pT3GftMVnfj1mh8uT/AL7TH8q16KLsZx9z4csgDtivLH32i4jH4jDD8c1nHw7eSE/2fLbX6jqIJQHH1RsEV6BjNQXFjbXWPtEEchHQsvI+h6irVSSGpNHm9xbT2cnl3UTwt6SKUP69ajzXozWMqxlILuURnjypsTR/k2f51l3OgQSZM2mQsf8AnpYymFv++Gyv61qq3crnOVhvJIhtOJEPVH5BqwslrJjyyYWPVXOR+dX7jw9bA4gvvs7npHfxGL/x8ZU1n3OhanaoZHs3kiH/AC1gIlT81zVXhId0yZoniwXHHZgcg/jS7wOTxVGK4uLdSsbHaeqEZH5VMLiC4ULJ+4fpuHKn6iocH0CxHcadbXj+Y6FJf4ZYztYfjUTSalY8ErfxD1+WQf0NWv3yKTgSIv8AGhyKhMpYc1JJHBqtveS7A5jlHWOQbWH4VZYg96pXFtb3ahbiMP6E9R+NNS1vLRc2cwuY/wDnlOefwb/GgDVt57i2fzLaRl+h4P4VPfSabrlsIdbtcOv3ZoeGU+tZcGsQbxDco1pL02SjAP0PQ1alZNucDJ6YNaRqSgrGsKsoqy1XZmTN8OpZsy6VqEdxD1AZfnHtijTtC/si4EkrOZ0Py5G3afUCtCK4mt5N8DsjDuprSi1wT4j1WBbhf74GGFXeEvJ/gUo0Zbe6/wAP+AT2+t7o/J1GFbiPpux8wqcW1tdg/wBlzru/55SHBqtLpltdjfpVyrMefJc4YVl3MdzZSDzonibsSMfrVNzStUV13/4JtKU4q1RXXcs3MNxZSkXCMjZ+92P41as9bmH7q4RbmI9Q/UfjVSHxDcqgiuwtzDjGyQZ4+tXVj0m8izZTC0mP8Eh4JojvenL5P+tRQWt6Mvk/6syf7Jp91LvtJPKc9I5OAT9aoX9lc2jZmiwpP3hyPzqG6sdRtVLTws0Y/wCWi8r+dFtrt3bqEL+bF3SQZBqJcr+JWYN05O1Vcr/r+tCJSPvP0Hb1oEuTzxWgj6TqCHP+hTe5ypNVbnS7q3G5U86PqJIzkVm42JlhpqPND3l5f1dEYIZhk4FMYqSdvSolkxkEdKXfUnKV7rQLPUVLzR7HPR04b/69c5feFb21y1vi4QenDfl3rrhcMq4HNI1wzAjinewmkzzZwybkkUqwzlSMEV1/hhGWzvUliOy4aMgnoQBz+tWr6ytrxP8ASIVfHRu4/GnxsYYwkfCqMAU3K5MY2ZpFsDrmojNzxVY3Llcd/ao/McVJoXN+4804NgVQMzjvU9pHPdThEOF/ibsBUtpK7LpwlUkoRV2y/Z2z3spXO2NeXb09qNRvYpsW9txBHxx/EaTUb+O3gFlYsNv/AC0cdzVTR9Ku9b1JLWyQnJ+Zuyj1NYxbl78tjoxDjh06aevV/oXND0ObXL7ZENkMfMrnoo/xq74o1u3Ea6RpJ220Pyuw/jIrR8Tara+G9NGhaC481h/pMq9c+n1rhreGS5nWKBDJI5xgVcE6jv8AceXGXMvaS0Rc0y3lvb1be2j3uw6noo9TWxq97BpNj/ZOnnMv/LeUevpmn3VxD4V037PbMrajMP3jj+AVyTzNI5ZyWZjkn1rvnH2K5ftdTGjUeJfOvh6efmPPrUbGlBprEVyncKsLyDK8D3qD7PJLMsMaF5XYKioMliegFSrK6ptB49K9D8KaBF4e09dc1mJmvpfltrfHzrnoMf3z+g/Gk3YRb0DRE8G6UhkjSfW70YC5yEHpnsq9Se549K07W2+zq5dzLPK2+aVurt6/TsB2FJbwymV7q8YPdTfeK/dReyL7D9TzU7usaF3O1VGST2FZ7gIxIACqzuzBURRlnY9FA7kmvUvBXhT+wrQ3eoBX1O4X94RysK9o1/qe59sVneBPCTW/l63q8JS7Zf8ARoHHMCH+Ij++R+Q49a7uuiEbaszbuFFFFaEhRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQBS1DR9O1WMx6lY290p/56xhv1rlb/wCFujzZbS7i70xuyxyeZH/3w+f0Irt6KVkwPJr34c+ILNSbWW01FR2UmFz+ByP1rm763vdJJ/tewurEDq80R8v/AL7GV/WvfaTGRjtUOnFjuz5/jkSVA8TrIh6MpBB/EU7Nev6j4H8PamzPNpkMUrcmW3HlOT6krjJ+tc1f/CxgC2j6w6+kV5GJB/30uD/OodN9CuY4WjFat74Q8S6cx8/SvtUY/wCWtjIJQf8AgBw35A1itPHFN5U5MEveOZSjfkcVm4yQ7kjKGGGAIPY1V/s22EnmQq1vJ/fgcxn9KtfhS5pDM65sZZlxP9mv19LyAbv++0wf0rHuvD1m+T9mvbJvWFhcx/kcMK6mimpNBdnERaBdLKf7Mv7a6kHSON/Lkx7o+DVO+hltW26nZy2kmeZChUN+fH61309tDdR7LmGOVfR1BxUK2bwqVtLu4hQ/8sy/mJ/3y2avnvuO5wLWrlDJA4nj9V6j6ioVcqeDg128ukpuLtp9q7nrJaObaQ/hyp/Ss660i0ddpuHtm7C+gK/+REyD+NK6ewXObmMU0eyeNZFPUMM1nNZywHdp05jX/njIdyfh3FdBP4d1SJS8Vt9qi/562riZQP8AgPI/Kqjx+Su11G4dR3/KmBkjU/KYLqELQH++OUP41ejmQ4ZSGU9CDnNMYqcqy5B6giqb6asZMlnI1sx6heVP1FVoM0ZJ8AGM4b1HGKv23iOeOLyL6NLyH+6/UfjXMte3Fu3+mw5X/nrFyPxHUVYiuI503Qurj2NVGcofCy4VJQ+B2OijstM1Vs2Nx9llP/LGXpn2NZ99pt1p74uYiqnow5U/jVDd6Yz7VfstdvLP5S/nxHrHL8wP51XNTl8St6GrlTn8as+6/wAizpniK80shUcSw94pOQf8K1Fk8Pa/JiUNpF0x++vMbfWqbSaDrCjLHTbk8YI+Qmqd74d1GzjM3lCaDtLEQwI9a0amlpqgkpJb8yNHVvCOpaZH58SC9tcZE0HPHuKyrPUbqyOYXIXup5BqTSNZ1HTJQ9pdyRKv8BJKn8DxXR/8JF4d16E2+vWYspscXdsvBPviud2uYxqSpy5oOzMgXlnqHzXMHkSHjenQ0y401kj3wOJU9Vq3ceDr4xm40C4j1W0PIMbAMvsQawfPuLS62S+ZA6/eRgRg/Ss3e+h2QxlGtdV43fdaP7tmOLbeDwfSnquVyT9KnW9gnJFygP8Atgc1HI1m33bkr7Fan2lnaSLlgoyXNRqJrzfK/wASI46dqgcKDxVgpbkcXa/98mkSK1Vtz3Wfohp+0RmsDVfVf+BL/MZHHgZ6N/KonDK23qT6VdNzYJ0Mkp9MYqGTVCOIIUi98ZNLnk/hiafVKUFerVXpH3n/AJfiLHp7svmXDiGP1brTjehIzb2QKr/E/c1VRbq/mEcSy3EjHhVBJrqLHwbJaRC58RTx6bbDkhmBd/YAVnKyf7x38iamYUsPHlw65W929ZP07f1qYenaPPrF8tpZoXkbqR/CPU12d1eWfgPSn07T2W41OZf3s39z/PpWfqXi2zsLM6f4Wh+zx4w9yVw7/wBa5FftF9dBY1aeWQ/Uk01CVZq+3Y8RqVT3qmkV0/zHO7zylnG+Rz+JNb9vFF4T037ZcgSX84xHGf4BRFFZ+GIftGpFZdQZcxwDnZXK6hfTajdtPcuWZjnnoPYe1exFLCrm+308vN+ZyScsfLkjpSW7/m8vQju7qS7uHnmbdI5yxNRKe9NYgimqTXC227s9WMVFWRNuzT0UbS79BUJbArqvBXhY61Ob/UsJpUBJbccCZh1H+6O5/CpehRoeDPDcIi/4SPWwI7SIb7eNh949nI7+w7nn0rqk86+uvt96hRsFYISf9Sv/AMUe5/Ckeb+1riOcrssYTm1ixjeenmEf+gjt1qyKzeuogPA64rrfAvhX+1Jota1JP9DjO6zhYf65h/y1I/uj+Ed+vpWf4S8MN4lvjNdIRpNu2JD/AM/Lj+Af7I/iPfp6166iKiBUAVVGAAMACtoRtqzOTFFFFFakhRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFVrzTrPUYjFf2sNyh/hmjDD9as0UAcbffC/QLgl9P+06Y/wD06ynYf+ANlfyArnb74a63a5bT7u1v1HRZAYHP81P6V6pRUuKY7ng1/p2qaUT/AGppV5bKOsnlGSP/AL6TI/OqsUyTruhkWRfVGBH6V9B4rG1TwjoWsOZL/TLd5T1mRdkn/fS4NQ6S6D5jxilrvb/4VRcto+rXFue0d0omUfjw361zl74H8TaeCWsYr9B1exl5x/uPg/kTUezaHzGLigjNRzTC1m8m8SS0l/553MbRH/x4Cn7gQCOQehHeptYorvp9sz71iEcn9+IlG/NcVHPaTyrtkmivE/5530Ik/wDHxhh+tXaKAObufD1lJy9jc2jf37OYTJ/3w+D+RqhL4eWR9lhe20sp6RSMYZD/AMBfr+BrsqbLDHPGUnjSRD1V1DD8jRqB5tfaPf6cxN/azQL/AHmjO0/iOP1rIuNNRsSqrQOeRLHxn+hr1mOy+zD/AEG4uLQf3YpCU/75bIqrc6YJgfPsrO5JOS0YNtIfxXKk/UU1JjPK1e8t/wDWxi5jH8cQw34ipkvYLr/UsMr1U8EfhXZ3nhmwcErLdae//TzD5kf/AH8j/qBWNc+BLu4VpIlhvAvKy2UgkP4gfMPyNNNAYuQa0NN17UNJJ+xznYesb/Mp/Csi5sNS06Qq4Myj+B/lcfnUcd7E7bG3RSd0kGDVxbi7xY07bHZw6vomsnZrNubG4PHn25wp9yKr6h4VuYUafTJU1G3H8UJyw+oFc1n8amsr66064E1jM8Lj+6eD9RWvPGS99fNBK7LdnqWoaNd77SWW2mXqOn5iugXxjZ6xiHxXp8Uy9rmAbJF/xqlN4w0/UIPJ8SWHmzAfLLAQHP4Vz0mlebIXcgljlVYZ2j0/+vWNaNOOvN/mVRwlbF35IXsdmNI8KXy/6DrklsSeFuFz+tRS+CuM22tadKO2Zgprh5rWSzbcg2fT7p+orRtLC5vrRbiC1kZSSDtGcH0rKNKpLWEr/ictSnOhJxqT5X5m9/whl9u+W909l9RcrVmLwdcNgNqWnRj3uFNcrcMLN/LuVaNx1UryKmtYmvObSNpcddgziq9nWva/4CcpW5udW/rzOq/4RPTLc7tT8QWiD0h+Y0yUeC7DHli91CRf9rYprFi0PU5j8tlLjtkYq2vhe7ALXMtvbD/ppJVxwdeWrv8Akc0q9FfHVv6f8Auf8JvcWimPQ7G0sIsY+VNzfXJrDu7281S43XU0lxKx4ySfyFWxZaPZt/pd+blh/wAs7Zev4mrQ8RW1km3R7BYGxgyS/M1axwtODvUkl+LD22v7im2+70X46kNj4dnnUTXzizt/70p2kj2FW5dZstHVoNBjDvjDXEgyfwrAvtRuLyXzbuZpW7Bj0+lVfOJHStfbxpq1JW83v/wB/VZ1nfESv5Lb/gj7qV5rhpp5GlkY5JY5NV3RtucUbyG3dTT3kaSM/wAI7+9crbbuz0EklZESL8pZ+BUW7JOKc7HaAau6Fod34g1RLKywv8UsjD5Y17k/0Hc0hmh4U8My+JtS8s7ks4sGeUDp/sj/AGj+g5r0aV4btE07T0WPSLXCEJ0nK/wj1UHr6mmtFb2Fkvh/RcxwQjF1OD8xz1XP99u57Cp40SKNY41Coo2qoHAHpWbdySatHQNBuPEuqGziLxWseDd3C8FFPOxT/fI/Ic+lVNN0271vU49O00DznG55CMrCmeXb+g7n8a9n0XR7XQtLisbFSI4+WZuWkY9WY9yTWlON9WTJlizs7fT7OK0s4lhghUJHGg4UCp6KK3ICiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigCG5tLe8iMV3BHPGeqSoGH5GuZvvht4dusm1tpNOkJyXspSn/AI7yv6V1lFAHl1/8MdWt8tpeo294oHEdzGYn/wC+lyD+QrnL3Rdb0wn+0dGu41HWWJfOj/NMn9K90oxUOEWVzM+e4riKckQyo5XghTyD7jqKlr2vVfDOja1zqmmW1w/aRowHH0Ycj865a++FVix3aTqV5Zn/AJ5ykTJ/498361DpvoPmPPaK37/wD4lsMmG3t9SjHe2l8t/++HwP/Hq525Z7GXytRt7ixk/u3ULR/qRg/gahxaHdDvpkVXlsbaZtzwrv/vqNrfmOasAgqCOQehHSgc1IypLazvHs+0/aE/55XsYnX8zhh+dY994X0u7Vhd6P5ZP8djLkD/gD9PwNdJRTA85fwKq3QTTdfgiQn/U6jG0TD2B6H8DUF94M8Racd7ae1zH2ktWEgP4da9LdFkUo6qynqGGQfwqsmnxQNusnltG/6d5Co/75+7+lPmYzyWDTvteozJe2+1lVMrKhUjr681V1TTbyBkOmPMqAcrvJwfxrvvFVpqMuoLcTGS6j8kL5qxcrgng7fr1rnxJuYKTuPp3qpRckpR3PQwlWmounU0v1W6MWI6nPYFZ7ZZhkgENtY++OlS6Rqd5Z3As/tU2niaRRukBCp2LVrh1Dcgkelaem6hbwX0ckqKV5VhIuRg9aIRqwhJx0fkPMlRr2s+ay1ujQfw94curU51EyzE/Nc+fuZ2Pc9j9O1ctrOk6n4auBLb3Eixn/AFdzEcD6H/CtPxp4MN5LFqOhMLfI+YWybRjrk4qxLoeuyeEZI59SSdPL3eVcxZII7hhzXjYfFzpyjN1b33T3X3Hg2VrM56HXtRuoAZL2Ynow39DVKXUXlJI8yUf3i3X6UWNncQ3WzULGZrfdvlMHzZGOn+NdHHe6BfSC1WNF2jA3J5e3j3wa+ppYepXTk5fezCviaWFlyqHrZbHORXCykhcq+M7G4P8A9en+eRww6VNr2kDT2jeBmaKTlHPVTVKEiW3WRyQxHI9DXJUpSpS5ZbnfRrQrQU4PQkZ9xzn8KQyYHrTCccCkxjnvWZsOznqaG4HNKPWlRXmkSOJGd5GCoijJYnoBQA+xsbnVL6K0sojLPK2FX09z6Ad69Ys7CHwtpqaRpJVtSnUPc3JH3B03n+Sj8fWq2h6Mng3TAzIk+tXwwF7IB2z2VepPc/hVy3h8lWLuZJpG3yyt1dvX6dgOwrNu5I+CBLaJYos7R3Y5JPck9yasQwXF3eQ2lhCZ7mdtkUY7nuSeyjqT6VDk7lVEaR3YIkaDLOxPAA9TXrfgrwiPD9o11fBX1O5H71gciFe0a+w7nufwqowuS3Yv+FvDUHhvS/JQiW5lIe5nxgyP/RR0A7CtuiiuggKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigApksMc8ZjmjWRD1V1BB/A0+igDmNR+HvhzUCzix+xyt/y1s3MR/IcH8RXM3/AMLtQhy2katHcLniK+i2t/32n9Vr02ik0nuO54he+HPEGmqTe6POyjrJakTL+nP6Vkx3UMkhjSRfMHWM/Kw+qnkV9CVQ1PQtK1mPZqun292MYBliDFfoeo/CodNdB8zPEOaSvSL34W6S4J0u6u7A9lD+ag/B8n8jXN3/AMO/EdllrT7JqaDsj+TJ+TZU/mKhwY7o5vFV7nTrO8/4+raOQ+pXn8+tWbuO506Ty9Usbuwf/p4hIU/RxlT+BpgdZFyjBh6qc1GxWhhXXhGzlybaeaBvQnzF/Xn9axrnwpqcGTCIrlf+mbbT+R/xrtwaWqVSS6jUmjgrbUdT0E7WV4k7xzKQv59P1p9/4lvb+MIwRIu6oDz+NdyQGGGGR6EVl3XhzS7okm1ETH+KA7D+Q4/Sp5aTnzygr9w0vdo5O11IQyAupAPBxTtT0O21dkulVJHHILE4/LvWtc+DiB/od0D6LMvP5j/CsyTS9Z03JW3lKd2gIkH5Dn9K9XD4uEFyTV0cGNwf1iSq05cs0U7/AMNxDT9sF1cQuxHyB8oT/umuWj82KGETrgyFtrAj5sE547V0rXlxJJ80jF1/hI5H4VQ0TRLnxBBJb6eYftMNxI7maTZwGIC/X2qMVUp1Zc0VZGmDw0sPT5ZyuzOxShgDjGSav6l4d1vSji+0u5Rf+eiL5iH8Vz+tZBcAkA4I6iuE6x7MQ2P5V6Z4T0BPDWnLrOsRNJqE5CWlooy4J6KB/ePf+6PxrO8EeGYbe1/4STxCvl20Xz20bjO49nx35+6O5/Cuy86S3YaxqkRN/MDHY2WeYVPYn+8erN2HH1zlLoBla5F9gWKa6up212/YKPIYmOFP9zByi8+7H9LMKXEpC6fqVjqLY5jkzby/l0/QVWvUMM1ncXUokuZbxDLKeAcggAeijoBV6SCG5UC4ijlHbeoOPpS6COr8CzabpF8994ljntr0Erbq0ReKFe7blz8x9ew4HevVbHUrHUovM0+7guU7mGQNj646V8/xx3Frj7BfXNuB/AX8xPybP6GorzUNQa4hikeCOXBmF3boY5vkwduQeM/Xp2rWM+hLR9H0VHC/mQo/95Q35ipK2ICiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKAGsiupVwGU9QRkGuf1LwH4c1Ri82mRwyn/lrbEwt+a4roqKAPNr74VTxsW0fWmZe0N9EH/8fXBH4g1zl/4T8R6bkz6S9xGP+Wlm4lB/Dhv0r2yjFQ4RY7s+ePtUQn8mRvKmHWKUFH/75bBqbp14r3bUNKsNVh8nU7K3u4/7s8QcD8xxXLX3wu0OZSdOa501uwgk3J/3w2R+WKj2fYfMeZ0ldRf/AA11+0y2n3FpqKD+F8wSH+a/yrnL2w1HSs/2vpl3ZY6u8W6P/vtMr+tQ4yQ7lS4tLe7XF1BHKP8AbUE/nUMOj6db2/kQ2cKx7i2Avc9TnrmrUUscy5idXHqpBp9SUQRwTWp/0K+ubcf3d/mJ/wB8tn+lY+sWzajq1nbajplldxgm4klgTypZAhGEycgAk5ODyOOK6Csu7cp4l00dninB/JTTAjl1C61jXrRoQltbW6u8FvNGHBkVgpZwD2zxg8dant7s3MMuranIiyjehxwkKKxGBn1xknvmsW51QaPe28zQPMvnXcZVGAIG6M5569KxpNbj1AG1d2tbZJ3kWOYbTKS2QT2wM9M9auNNy0HGLbLd/dPrt15sy7bZD+5ib/0Mj1P6CiD7Raf8et1NEP7qvkfkcinR42/Lgj1BzmqF3Y3zXLz2d8y7v+WT/dH0/wD1V1qEUrHVyxStY3Idd1GJsTQw3KjuD5bf1B/SotS8Rb5rdbS0kN20cqCOXhQGTG4sOwrnZtVv9NQNqFujKTtV1P3j6cf4V6T8LPh6/ia+/tfWU36cpBbP/Lw4/wCWY/2B39enrWcqcFqYzUEj3zS2Emk2jjkNAhH/AHyKt0iqEUKoAAGAAOlLQcoUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUhAPXvS0UAYWp+C/D+rsXvNLg80/8tYh5b/XcuDXM3vwqRVJ0fWJ4vSK8QTL9Nw2sPzNeh0UmkwPGL/wb4l07JfTVvEH8dlKH/wDHWwf51yOoOsev6YtysltMjTKY7iMxsMp6Nj0r6VxUF1Z217CYry3iuIz1SWMOp/A1DpormZ856d4V/wCEy1WbSYlcTJdPIZkYj7OjAZc/0Hc/jXU6v8AP3ZOh63uOP9VfxZB/4Gn/AMSa9Z0nQNK0JJl0fT7eyE7+ZL5KBd7Yxk1o1pG8VZBzPofK+rfC3xZoJZzpE0ka/wDLbT5PMH12jn9K5sXd9bStFI4d1OGiuIyjg+nr+hr7MxVDU9C0rWYTFqunWt4hGMTxK2PoTyKvmZoqrW583fDvwXJ4/wBXMuo24bTo8faSSdqLn/Vqe7Njk9h+FfTFjY22m2MNnYwpBbwIEjiQYCqOgFQ6Pomm6BpqWGjWcVnaoSViiXAyTkn61eqW7mcpOTuFFFFIkKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooooAKKKKACiiigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRigAooxRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFABRRRQAUUUUAFFFFAH//Z)

Figure 1 - Image d'origine de la table

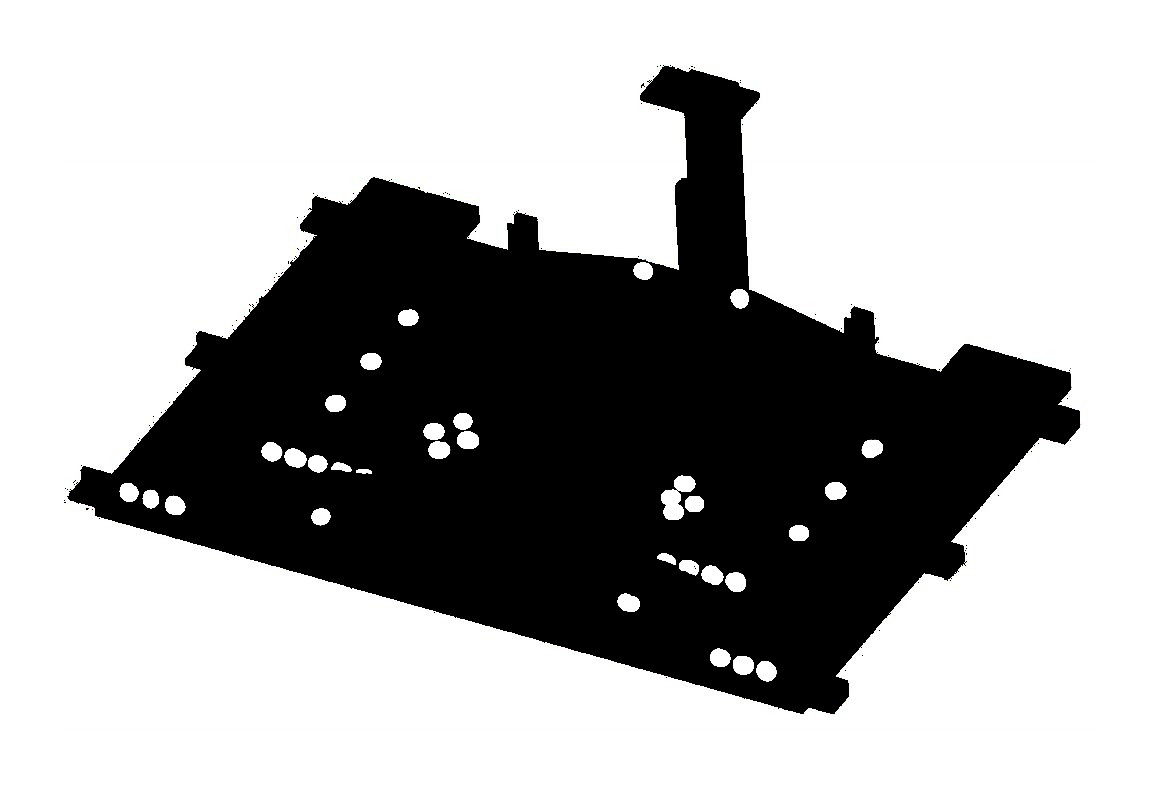


Figure 2 - Image traitée pour voir les éléments mobiles

1. Identification des robots

Nous avons la position des palets et celle des robots ; il ne reste plus qu’à identifier les robots, et à calculer l’orientation du nôtre. Cette phase est essentielle à deux points de vue : elle sert d’abord à donner les bonnes informations au robot (s’il se prend pour l’adversaire, cela peut mener à des déplacements absurdes), mais aussi à savoir où est sa base.

Pour rappel, l’emplacement des équipes au début du match est aléatoire et n’est connu qu’au moment de la préparation pré-match. Le robot doit donc avoir un moyen de savoir de quel côté il commence, car c’est là qu’il devra ramener les palets pour gagner des points ; a contrario, s’il pénètre dans la zone adverse, c’est la disqualification instantanée. L’équipe des X16 avait résolu le problème avec un bouton poussoir : il suffisait de le basculer d’un côté ou de l’autre pour que le robot sache où il commence. Cette année, le procédé est automatisé : la caméra détermine automatiquement l’emplacement de la base.

Comme l’apparence du robot adverse est inconnue, nous devons doter le nôtre d’un signe distinctif suffisamment étonnant pour que la caméra puisse le reconnaître à coup sûr. Là encore, nous avons fait d’une pierre deux coups (ou plutôt nous comptons faire, ce système n’ayant pas encore été implémenté). Nous avons décidé d’ajouter au sommet du robot un cylindre aux couleurs de l’arc-en-ciel : il s’agit d’un assemblage de couleurs suffisamment rare pour ne pas le retrouver au même endroit chez l’adversaire, et de plus la caméra peut détecter l’orientation de notre robot grâce à l’arc-en-ciel. En combinant la couleur détectée dans le plan de la caméra et en ajoutant un peu de trigonométrie, on obtient la direction à laquelle fait face le robot. Cette méthode n’est certes pas la plus précise, mais elle permet de confirmer les résultats données par l’odométrie du robot.