

Departamento da Área de Informática

Curso: Bacharelado em Engenharia da Computação Semestre: 9

Curso: Bacharelado em Engenharia de Controle e Automação Semestre: Optativa

Disciplina: Processamento Digital de Imagens.

Professor: Esp. Giuliano Robledo Zucoloto Moreira.

Cuiabá-MT, 28 de julho de 2022.

NOTA EXPLICATIVA

Tópico: Representação e modelagem matemática de imagens digitais

Introdução

Esta nota foi redigida para servir de instrumento norteador para os estudos referentes ao tópico representação e modelagem matemática de imagens digitais da ementa da disciplina; o escopo não esgota o conteúdo sobre o tópico da ementa, apenas orienta.

Esta nota foi aproveitada para além de apresentar a modelagem matemática, tratar da modelagem das probabilidades e estatísticas da imagem. Desta forma ora considera-se a imagem como uma imagem ora como um espaço amostral.

A modelagem apresentada nesta nota está direcionada à implementação computacional. Os modelos são geralmente desenvolvidos para duas situações: utilização nas linguagens que permitem indexação de variáveis por θ (zero) e nas que permitem indexação por θ (um). Salvo exceções, a abordagem apresenta primeiro o desenvolvimento de raciocínio que atua na indexação por θ (zero), seguido do desenvolvimento para indexação por θ (um).

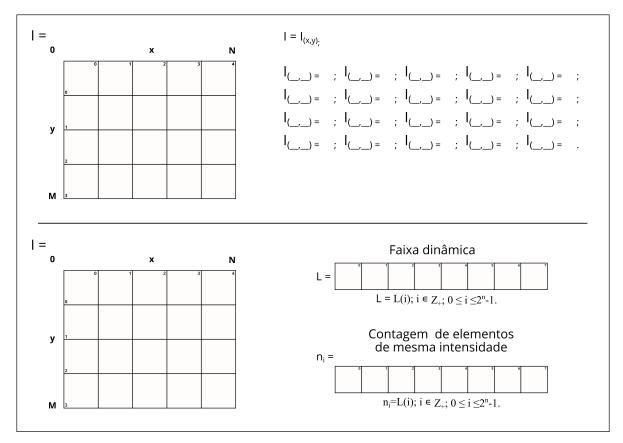
Além da leitura desta nota explicativa, recomenda-se a leitura do livro utilizado como texto na disciplina [1], conforme estabelecido na bibliografia básica no Projeto Pedagógico do Curso (PPC).

Para desenvolvimento do conteúdo são apresentadas subseções que tem interseção com atividades interativas com o Professor da disciplina via meio eletrônico.

1 Modelo matemático básico de uma imagem digital

1.1 Explicações interativas síncronas/assíncronas

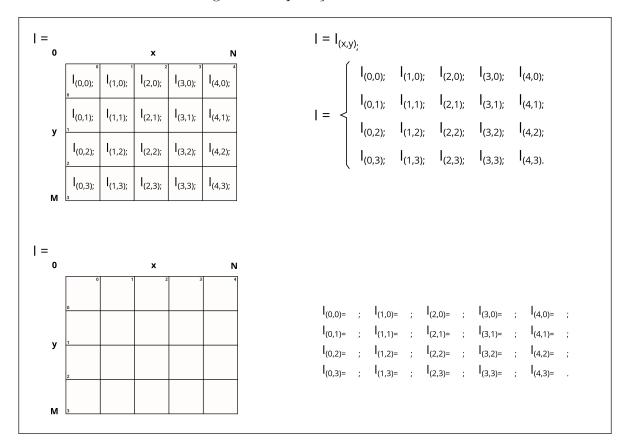
Figura 1: Explicação interativa 01



Fonte: Elaborado pelo Autor.

Anotações:

Figura 2: Explicação interativa 02



Fonte: Elaborado pelo Autor.

Anotações:

1.2 Base teórica

Uma imagem digital *I* pode ser interpretada como *um conjunto finito de elementos pictóricos indexados*. Para o contexto do estudo da disciplina, se a imagem possuir apenas uma camada de elementos pictóricos o modelo se restringe a apenas três variáveis: as coordenadas cartesianas e o nível de intensidade, conforme Equação 1. Para imagens com mais de uma camada, além das coordenadas cartesianas dos elementos pictóricos, há necessidade de se mapear a intensidade e o índice da camada a que estão associados entre outras informações. A Equação 2 generaliza a modelagem.

$$I = I(x,y) \mid \{ x \in \mathbb{Z}_+; 0 \le x \le N - 1; \ y \in \mathbb{Z}_+; 0 \le y \le M - 1 \}; \tag{1}$$

$$I = I(x, y, a, b, c...) \mid \{x \in \mathbb{Z}_+; 0 \le x \le N - 1; \ y \in \mathbb{Z}_+; 0 \le y \le M - 1; ...\};$$
 (2)

Em ambas Equações (1 e 2), os índices foram ajustados para indexação por $\boldsymbol{\theta}$ (zero), \boldsymbol{x} e \boldsymbol{y} representam as coordenadas cartesianas dos elementos pictóricos e \boldsymbol{M} e \boldsymbol{N} representam respectivamente o número de elementos pictóricos que compõem as linhas e as colunas da imagem, o que grosseiramente interpreta-se como "as dimensões" da imagem.

As Equações 3 e 4 apresentam o modelo para indexação por 1 (um).

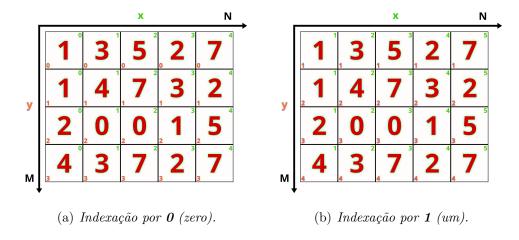
$$I = I(x,y) \mid \{ x \in \mathbb{Z}_+; 1 \le x \le N; \ y \in \mathbb{Z}_+; 1 \le y \le M \};$$
 (3)

$$I = I(x, y, a, b, c...) \mid \{x \in \mathbb{Z}_+; 1 < x < N; \ y \in \mathbb{Z}_+; 1 < y < M; ...\}; \tag{4}$$

O valor da intensidade ou tom (I(x,y)), que geralmente pode ser um valor binário, inteiro ou decimal, é mapeado no processo de aquisição ou sintetização da imagem dentro de um intervalo previamente determinado, intervalo que pode ser chamado de **faixa dinâmica**. Detalhes sobre a **faixa dinâmica** são apresentados na Subseção 2.2.

A Figura 6 apresenta uma imagem mapeada como um espaço amostral indexado por $\boldsymbol{0}$ (zero) 3(a) e por $\boldsymbol{1}$ (um) 3(b).

Figura 3: Imagem como espaço amostral



Fonte: Elaborado pelo Autor.

Respectivamente, nos quadros 1 e 2 são apresentadas a aplicação das equações 1 e 3 no mapeamento das intensidades dos pixels contidos nas imagens 3(a) e 3(b).

Quadro 1: Aplicação da Equação 1 ao espaço amostral apresentado na Figura 3(a).

$$I(0,0) = 1;$$
 $I(1,0) = 3;$ $I(2,0) = 5;$ $I(3,0) = 2;$ $I(4,0) = 7;$
 $I(0,1) = 1;$ $I(1,1) = 4;$ $I(2,1) = 7;$ $I(3,1) = 3;$ $I(4,1) = 2;$
 $I(0,2) = 2;$ $I(1,2) = 0;$ $I(2,2) = 0;$ $I(3,2) = 1;$ $I(4,2) = 5;$
 $I(0,3) = 4;$ $I(1,3) = 3;$ $I(2,3) = 7;$ $I(3,3) = 2;$ $I(4,3) = 7.$

Fonte: Elaborado pelo Autor.

Quadro 2: Aplicação da Equação 3 ao espaço amostral apresentado na Figura 3(b).

$$I(1,1) = 1;$$
 $I(2,1) = 3;$ $I(3,1) = 5;$ $I(4,1) = 2;$ $I(5,1) = 7;$
 $I(1,2) = 1;$ $I(2,2) = 4;$ $I(3,2) = 7;$ $I(4,2) = 3;$ $I(5,2) = 2;$
 $I(1,3) = 2;$ $I(2,3) = 0;$ $I(3,3) = 0;$ $I(4,3) = 1;$ $I(5,3) = 5;$
 $I(1,4) = 4;$ $I(2,4) = 3;$ $I(3,4) = 7;$ $I(4,4) = 2;$ $I(5,4) = 7.$

Fonte: Elaborado pelo Autor.

2 Métodos probabilísticos, estatísticos e imagens digitais

Um caminho para geração de estatísticas de uma imagem é interpreta-la como um espaço amostral de acordo com o modelo matemático bidimensional genérico, representado graficamente nas Figuras 3(a) e 3(b). Cada elemento do espaço amostral representa um píxel da imagem. O número em destaque na cor vermelho apresentado no centro de cada elemento representa a intensidade mapeada no píxel da imagem, os índices subscritos na cor verde estão relacionados ao $\boldsymbol{eixo} \ \boldsymbol{x}$ e os índices subscritos na cor laranja ao $\boldsymbol{eixo} \ \boldsymbol{y}$. As dimensões do espaço amostral são respectivamente N e M, ambos números inteiros positivos, onde neste caso N=5 e M=4.

Tomando por base o sistema de indexação iniciado por 0 (zero), aplicar a Equação 1 ao espaço amostral apresentado na Figura 3(a) resulta em efetuar o mapeamento apresentado no Quadro 1. Este mapeamento auxilia na rápida interpretação cartesiana dos elementos do espaço amostral, o que é útil para facilitar a compreensão das operações computacionais de processamento da imagem.

2.1 Contagem dos elementos do espaço amostral

A primeira informação de interesse probabilístico e estatístico é a contagem geral de elementos (K) do espaço amostral, pois está é a base para a realização de diversas operações de probabilidade e estatística.

A contagem geral de elementos (K) do espaço amostral pode ser obtida pela contagem dos elementos, elemento a elemento, ou facilmente pelo cálculo do produto das dimensões da imagem, conforme apresentado na Equação 5:

$$K = MN; \quad M \in \mathbb{Z}_+; \quad N \in \mathbb{Z}_+;$$
 (5)

Esta contagem está relacionada às probabilidades e estatísticas globais da imagem, porém há situações em que se faz necessária a contagem de apenas um segmento de elementos da imagem numa região de interesse, neste caso K está relacionada às dimensões do processamento local. Para distinguir entre as contagens, faz-se referência à contagem local como:

$$K_{local} = M_{local} N_{local}; \quad M_{Local} \in \mathbb{Z}_+; \quad N_{Local} \in \mathbb{Z}_+;$$
 (6)

Onde:

 K_{local} : é a contagem **local** de elementos e

 M_{local} e N_{local} respectivamente as dimensões da região de interesse **local**.

2.2 Contagem de elementos de mesma intensidade (n_i) no espaço amostral

A contagem de elementos de mesma intensidade (n_i) no espaço amostral, além de outras, permite a computação de um poderoso descritor de imagem, o histograma, porém esta seção trata da modelagem do processo de contagem discriminada dos elementos de mesma intensidade presentes na amostra.

Na contagem das intensidades deve ser levada em conta a $faixa\ dinâmica\ (L)$ da imagem, que é o intervalo onde as intensidades são mapeadas geralmente de $forma\ monotonicamente$ crescente, onde cada tom de cor tem seu $indice\ inteiro\ i$ correspondente. A $quantidade\ de\ tons\ (Q)$ presentes na $faixa\ dinâmica\ é$ limitada pela quantidade de $bits\ (n)$ utilizada para representar o índice de cada tom (i). Há casos em que o próprio índice do tom representa o tom. Atenção para não haver conflito de informação entre n, que é o número de bits da faixa dinâmica, e n_i , que é a contagem indexada dos elementos de mesma intensidade na imagem. A Figura 4 apresenta uma modelagem como vetor computacional para a $faixa\ dinâmica\ de\ uma\ imagem\ mapeada\ em 8 <math>bits\ (n)$ e indexada por $O\ (zero)$.

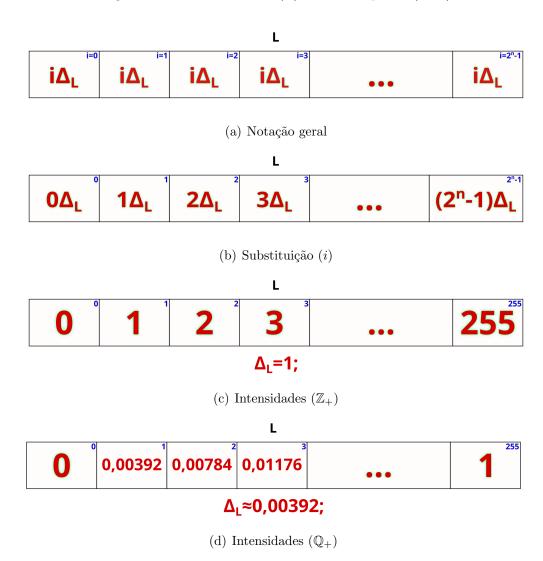
A quantidade de tons é calculada conforme a Equação 7:

$$Q = 2^n; \qquad Q \in \mathbb{Z}_+; \quad n \in \mathbb{Z}_+; \tag{7}$$

Sabendo-se a *quantidade de tons* que se pode mapear, levando em conta o tom 0 (*zero*) e o tom de *fundo de escala*, divide-se o *valor* (V_L) que representa o tom de *fundo de escala* pela quantidade de tons (Q) que pode ser representada na *faixa dinâmica* subtraída de uma unidade. Tal operação retorna o *degrau* (Δ_L) da *faixa dinâmica*. O cálculo deste degrau é realizado conforme a Equação 8:

$$\Delta_L = \frac{V_L}{Q - 1};\tag{8}$$

Figura 4: Faixa dinâmica (L) indexada por 0 (zero)



Considerando a *faixa dinâmica* como um vetor, o *mapeamento dos índices* pode ser realizado de duas formas, considerando o índice inicial como 0 (zero) ou considerando o índice inicial como 1 um, o que depende geralmente da linguagem de programação utilizada. As Equações 9 e 10 apresentam as respectivas formas.

$$L = 0 \le i \le Q - 1; \quad i \in \mathbb{Z}_+; \quad Q \in \mathbb{Z}_+; \tag{9}$$

$$L = 1 \le i \le Q; \qquad i \in \mathbb{Z}_+; \quad Q \in \mathbb{Z}_+; \tag{10}$$

Estabelecido o conjunto de índices da $faixa\ dinâmica$, procede-se à associação entre os índices e os tons, de acordo com peculiaridade da linguagem de programação. Para indexação por 0 (zero) o mapeamento pode ser realizado de acordo com a Equação 11, e para indexação por 1 (um), conforme Equação 12.

$$L(i) = i\Delta_L; \qquad i \in \mathbb{Z}_+; \ 0 \le i \le Q - 1; \tag{11}$$

$$L(i) = \Delta_L(i-1); \qquad i \in \mathbb{Z}_+; \ 1 \le i \le Q; \tag{12}$$

Esta abordagem sobre a *faixa dinâmica* se fez necessária para que quem lê compreenda a aplicação da mesma no modelo de contagem de elementos de mesma intensidade.

A base da modelagem da contagem é a função **Delta de Dirac** (δ), que possibilita a captura seletiva de amostras. **Por definição** a função **Delta de Dirac** só existe onde na coordenada **zero**, tem **amplitude** infinita e **área** igual à unidade (um). Fora da coordenada **zero** a função

Delta de Dirac vale zero. A função é apresentada na Equação 13:

$$\delta(x) = \begin{cases} 1: & x = 0 \\ 0: & x \neq 0 \end{cases} \tag{13}$$

Com pequena modificação no argumento a função **Delta de Dirac** pode ser deslocada ao longo do intervalo em que está aplicada, passando a valer uma unidade de área no ponto onde ocorreu o deslocamento, e zero em qualquer outro ponto. A Equação 14 apresenta a função **Delta de Dirac** modificada pela operação de **deslocamento**:

$$\delta(x-a) = \begin{cases} 1: & x=a\\ 0: & x \neq a \end{cases}; \tag{14}$$

O deslocamento funciona pelo fato de no ponto em que x = a o argumento x - a se torna zero, condição necessária **por definição** para a função ter área igual à unidade.

A extensão da função **Delta de Dirac** para **duas variáveis** implica a aplicação de sua **definição** também em **duas variáveis**, ou seja, a função será igual à **unidade** quando as **duas variáveis** forem iguais a **zero** no argumento da função, e **zero** em qualquer outra situação. A Equação 15 apresenta a expansão da função para **duas variáveis**.

$$\delta(x,y) = \begin{cases} 1: & x = 0 \ e \ y = 0 \\ 0: & x \neq 0 \ ou \ y \neq 0 \end{cases}; \tag{15}$$

Na Equação 16 é apresentado o modelo da função *Delta de Dirac* expandida para *duas variáveis* com os argumentos modificados para implementar a operação de *deslocamento*:

$$\delta(x - a, y - b) = \begin{cases} 1: & x = a \ e \ y = b \\ 0: & x \neq a \ ou \ y \neq b \end{cases};$$
 (16)

A contagem de elementos de mesma intensidade (n_i) no espaço amostral é realizada por meio de uma associação entre as dimensões do espaço amostral, os índices dos tons da **faixa dinâmica** utilizada e a função **Delta de Dirac**. As dimensões do espaço amostral são utilizadas nos índices dos somatórios de forma a limitar a varredura nas amostras; os índices de tons são utilizados para localizar na faixa dinâmica o tom a ser comparado e a função **Delta de Dirac** para selecionar apenas amostras cuja intensidade I(x,y) sejam iguais ao tom apontado pela intensidade L(i) sob análise.

No aspecto **global**, a função que implementa a contagem geral de elementos de mesma intensidade (n_i) pode ser escrita conforme apresentam as Equações 17 e 18, de acordo com as restrições de indexação das linguagens de programação:

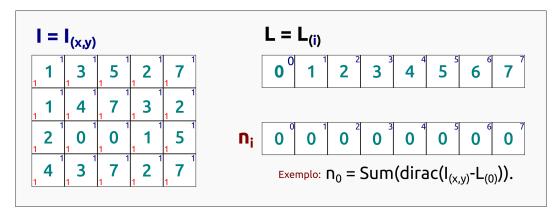
$$n_{i} = \sum_{x=0}^{N-1} \sum_{y=0}^{M-1} \delta(I(x,y) - L(i)); \quad para \ i \in \mathbb{Z}_{+}; \ 0 \le i \le Q - 1;$$
 (17)

$$n_{i} = \sum_{x=1}^{N} \sum_{y=1}^{M} \delta(I(x, y) - L(i)); \quad para \ i \in \mathbb{Z}_{+}; \ 1 \le i \le Q;$$
 (18)

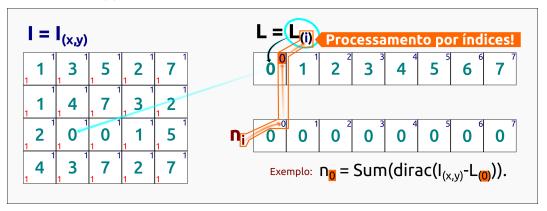
A variável i nos argumentos da Equações 17 e 18 faz referência ao **índice** da intensidade que se deseja mapear. Reforça-e que utilizar o índice da intensidade permite a varredura para qualquer tipo de representação intensidade. Em linguagens de programação que permitem a indexação por índice 1 é necessário alterar os limites do conjunto que representa a variável i, que passa a ser representado como $i \in \mathbb{Z}_+ \mid 1 \leq i \leq Q$. A Figura 5 exemplifica a contagem de ocorrências de uma intensidade $(L_{(0)})$ para uma imagem indexada por índice 0 (zero) e aponta os pontos onde ocorre processametno por índices.

O resultado da aplicação da Equação 17 é apresentado no Quadro 3. A Figura 3(a) é repetida no interior do quadro para simplificar o entendimento. Caso tenha interesse, para fins de demonstração, a aplicação passo-a-passo da Equação 17 ao espaço amostral da Figura 3(a) foi disponibilizada no **Apêndice**. A aplicação da Equação 18 à Figura 3(b) é uma operação análoga conforme apresenta o Quadro 4.

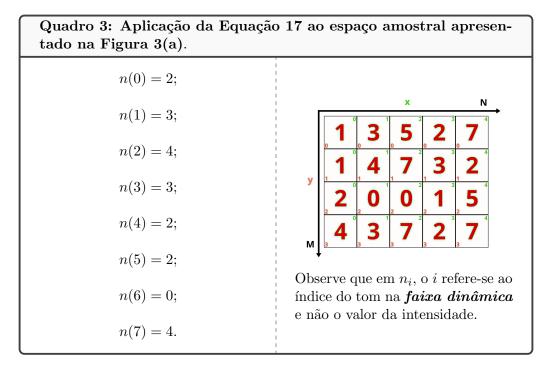
Figura 5: Contagem de elementos n_i com indexação por 0 (zero)



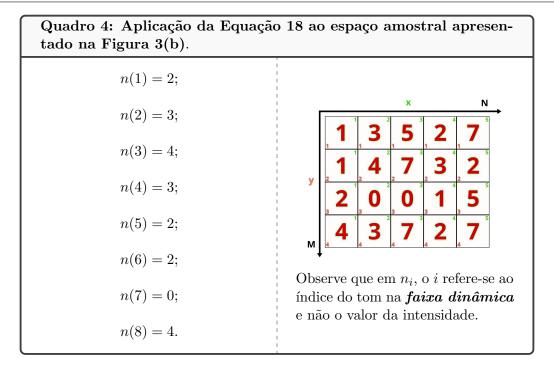
(a) Primeira vista do cenário da contagem de elementos n_i .



(b) Detalhamento da operação sobre índices e sobre os valores das intensidades



Fonte: Elaborado pelo Autor.



Fonte: Elaborado pelo Autor.

Trazendo a abordagem para o aspecto computacional de forma a generalizar o modelo, para fins de entendimento rápido, n_i é uma $matriz\ bidimensional$, de duas colunas distintas, onde na primeira coluna se armazena o tom da imagem e na segunda, a contagem geral dos elementos preenchidos com a intensidade relacionada ao tom. Quando o tom é representado por número de ponto flutuante é possível fazer um mapeamento indexando os tons a números inteiros.

É comum que hajam imagens preenchidas sem a utilização do todos os tons presentes na faixa dinâmica. Neste caso o uso de matrizes não é recomendado pelo fato de haver reserva estática de memória. É uma situação onde cabe o uso do recurso computacional *lista*, pois possibilita a alocação de memória de forma dinâmica, o que pode evitar a ocupação de memória para contagens nulas, e sua estrutura pode ser construída e visualizada de forma análoga a uma matriz.

Dependendo a forma com que a estrutura da *lista* é construída é possível produzir "imediatamente" o histograma da imagem e obter de forma rápida probabilidades e estatísticas e realizar de forma praticamente instantânea operações de transformação de intensidade.

2.3 Probabilidade

A probabilidade é uma possibilidade de algo acontecer dentro de um dado contexto, ou não. No **PDI** o interesse está em aferir a probabilidade de uma intensidade (P_i) presente na **faixa dinâmica** ocorrer no espaço amostral da imagem. Esta probabilidade segue a regra geral de cálculo de probabilidade, que foi adaptada ao contexto, e é apresentada nas Equações 19 e 20, sendo i o *índice* da intensidade na *faixa dinâmica*, conforme cada variação de linguagem de programação:

$$P_i = \frac{n_i}{MN}; \qquad n_i \in \mathbb{Z}_+; \quad 0 \le i \le Q - 1; \tag{19}$$

$$P_{i} = \frac{n_{i}}{MN}; \qquad n_{i} \in \mathbb{Z}_{+}; \quad 0 \le i \le Q - 1;$$

$$P_{i} = \frac{n_{i}}{MN}; \qquad n_{i} \in \mathbb{Z}_{+}; \quad 1 \le i \le Q;$$

$$(20)$$

Como regra geral de probabilidade, a soma de todas as probabilidades é igual a 1 (um), conforme as Equações 21 e 22, considerando a indexação de cada linguagem de programação:

$$\sum_{i=0}^{Q-1} P_i = 1; \quad i \in \mathbb{Z}_+; \quad (21) \qquad \sum_{i=1}^{Q} P_i = 1; \quad i \in \mathbb{Z}_+; \quad (22)$$

2.4 Estatística e imagens digitais

A estatística é uma ferramenta que permite retratar dados e realizar inferências sobre estes indo além de um simples olhar numérico. O estudo inicia pelo cálculo da função de *média aritmética simples*, que possibilita facilmente a obtenção de outros dois parâmetros estatísticos, o *desvio padrão* e a *variância*, e prossegue com outras funções, algumas lineares, outras não.

Quando se trata de processamento local geralmente os cálculos são realizados com base no **píxel central** do espaço onde se realiza o cálculo e este por sua vez corriqueiramente é realizado por operação de convolução entre o espaço da imagem e um elemento chamado de **kernel**, que normalmente tem dimensões ímpares inteiras (\mathbb{Z}_+). As dimensões do **kernel** são representadas por meio das variáveis S, para o sentido de x e T para o sentido de y. Nota específica trata da operação de convolução.

2.5 Média aritmética simples global

A $m\'edia~aritm\'etica~simples~global~(M_{ASG})$ pode ser calculada por meio da Equação 23 (ou 24):

$$M_{ASG} = \frac{1}{MN} \sum_{x=0}^{M-1} \sum_{y=0}^{N-1} I(x,y);$$
 (23)

$$M_{ASG} = \frac{1}{MN} \sum_{x=1}^{M} \sum_{y=1}^{N} I(x, y);$$
 (24)

2.6 Média aritmética simples local

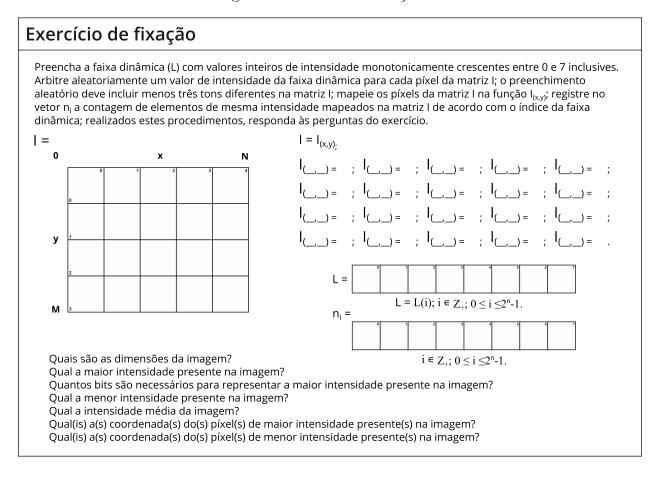
A $m\'edia~aritm\'etica~simples~local~(M_{ASL_{(x,y)}})$ pode ser calculada por meio da Equação 25:

$$M_{ASL_{(x,y)}} = \frac{1}{ST} \sum_{s=-\frac{(S-1)}{2}}^{\frac{(S-1)}{2}} \sum_{t=-\frac{(T-1)}{2}}^{\frac{(T-1)}{2}} I(x+s,y+t); \quad S \in \mathbb{Z}_+; \quad T \in \mathbb{Z}_+;$$
 (25)

Onde S e T são as dimensões da região onde a média é calculada.

2.7 Exercício

Figura 6: Exercício de fixação 01



Fonte: Elaborado pelo Autor.

Referências

[1] R. E. GONZALEZ, Rafael C.; WOODS, *Processamento Digital de Imagens*. São Paulo: Pearson Prentice Hall, 3 ed., 2010. Revisão técnica: Marcelo Vieira e Maurício Escarpinati; [tradução Cristina Yamagami e Leonardo Piamonte].

3 Apêndice

Apresentação da aplicação da Equação 17 ao espaço amostral apresentado na Figura 3(a).

```
n(0) =
\delta(I(1,1)-L(0))+\delta(I(2,1)-L(0))+\delta(I(3,1)-L(0))+\delta(I(4,1)-L(0))+\delta(I(5,1)-L(0))+\delta(I(5,1)-L(0))
  \delta(I(1,2)-L(0))+\delta(I(2,2)-L(0))+\delta(I(3,2)-L(0))+\delta(I(4,2)-L(0))+\delta(I(5,2)-L(0))+
  \delta(I(1,3) - L(0)) + \delta(I(2,3) - L(0)) + \delta(I(3,3) - L(0)) + \delta(I(4,3) - L(0)) + \delta(I(5,3) - 
         \delta(I(1,4)-L(0))+\delta(I(2,4)-L(0))+\delta(I(3,4)-L(0))+\delta(I(4,4)-L(0))+\delta(I(5,4)-L(0));
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     n(1) =
           \delta(I(1,1) - L(1)) + \delta(I(2,1) - L(1)) + \delta(I(3,1) - L(1)) + \delta(I(4,1) - L(1)) + \delta(I(5,1) - 
           \delta(I(1,2) - L(1)) + \delta(I(2,2) - L(1)) + \delta(I(3,2) - L(1)) + \delta(I(4,2) - L(1)) + \delta(I(5,2) - 
           \delta(I(1,3)-L(1))+\delta(I(2,3)-L(1))+\delta(I(3,3)-L(1))+\delta(I(4,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(5,3)-L(1))+\delta(I(
                  \delta(I(1,4) - L(1)) + \delta(I(2,4) - L(1)) + \delta(I(3,4) - L(1)) + \delta(I(4,4) - L(1)) + \delta(I(5,4) - L(1));
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  n(2) =
           \delta(I(1,1)-L(2))+\delta(I(2,1)-L(2))+\delta(I(3,1)-L(2))+\delta(I(4,1)-L(2))+\delta(I(5,1)-L(2))+\delta(I(5,1)-L(2))
           \delta(I(1,2)-L(2))+\delta(I(2,2)-L(2))+\delta(I(3,2)-L(2))+\delta(I(4,2)-L(2))+\delta(I(5,2)-L(2))+
           \delta(I(1,3)-L(2))+\delta(I(2,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(4,3)-L(2))+\delta(I(5,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(3,3)-L(2))+\delta(I(
                  \delta(I(1,4)-L(2))+\delta(I(2,4)-L(2))+\delta(I(3,4)-L(2))+\delta(I(4,4)-L(2))+\delta(I(5,4)-L(2));
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  n(3) =
           \delta(I(1,1) - L(3)) + \delta(I(2,1) - L(3)) + \delta(I(3,1) - L(3)) + \delta(I(4,1) - L(3)) + \delta(I(5,1) - 
           \delta(I(1,2)-L(3))+\delta(I(2,2)-L(3))+\delta(I(3,2)-L(3))+\delta(I(4,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(5,2)-L(3))+\delta(I(
           \delta(I(1,3) - L(3)) + \delta(I(2,3) - L(3)) + \delta(I(3,3) - L(3)) + \delta(I(4,3) - L(3)) + \delta(I(5,3) - 
                  \delta(I(1,4) - L(3)) + \delta(I(2,4) - L(3)) + \delta(I(3,4) - L(3)) + \delta(I(4,4) - L(3)) + \delta(I(5,4) - L(3));
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     n(4) =
           \delta(I(1,1) - L(4)) + \delta(I(2,1) - L(4)) + \delta(I(3,1) - L(4)) + \delta(I(4,1) - L(4)) + \delta(I(5,1) - 
           \delta(I(1,2) - L(4)) + \delta(I(2,2) - L(4)) + \delta(I(3,2) - L(4)) + \delta(I(4,2) - L(4)) + \delta(I(5,2) - 
           \delta(I(1,3)-L(4))+\delta(I(2,3)-L(4))+\delta(I(3,3)-L(4))+\delta(I(4,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(5,3)-L(4))+\delta(I(
                  \delta(I(1,4) - L(4)) + \delta(I(2,4) - L(4)) + \delta(I(3,4) - L(4)) + \delta(I(4,4) - L(4)) + \delta(I(5,4) - L(4));
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     n(5) =
           \delta(I(1,1)-L(5))+\delta(I(2,1)-L(5))+\delta(I(3,1)-L(5))+\delta(I(4,1)-L(5))+\delta(I(5,1)-L(5))+\delta(I(5,1)-L(5))
           \delta(I(1,2) - L(5)) + \delta(I(2,2) - L(5)) + \delta(I(3,2) - L(5)) + \delta(I(4,2) - L(5)) + \delta(I(5,2) - 
           \delta(I(1,3) - L(5)) + \delta(I(2,3) - L(5)) + \delta(I(3,3) - L(5)) + \delta(I(4,3) - L(5)) + \delta(I(5,3) - 
                \delta(I(1,4)-L(5))+\delta(I(2,4)-L(5))+\delta(I(3,4)-L(5))+\delta(I(4,4)-L(5))+\delta(I(5,4)-L(5));
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  n(6) =
           \delta(I(1,1) - L(6)) + \delta(I(2,1) - L(6)) + \delta(I(3,1) - L(6)) + \delta(I(4,1) - L(6)) + \delta(I(5,1) - L(6)) + \delta(I(6,1) - 
           \delta(I(1,2)-L(6))+\delta(I(2,2)-L(6))+\delta(I(3,2)-L(6))+\delta(I(4,2)-L(6))+\delta(I(5,2)-L(6))+
           \delta(I(1,3) - L(6)) + \delta(I(2,3) - L(6)) + \delta(I(3,3) - L(6)) + \delta(I(4,3) - L(6)) + \delta(I(5,3) - L(6)) + \delta(I(6,3) - 
                  \delta(I(1,4)-L(6))+\delta(I(2,4)-L(6))+\delta(I(3,4)-L(6))+\delta(I(4,4)-L(6))+\delta(I(5,4)-L(6));
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     n(7) =
           \delta(I(1,1)-L(7))+\delta(I(2,1)-L(7))+\delta(I(3,1)-L(7))+\delta(I(4,1)-L(7))+\delta(I(5,1)-L(7))+\delta(I(5,1)-L(7))
           \delta(I(1,2)-L(7))+\delta(I(2,2)-L(7))+\delta(I(3,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(5,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(4,2)-L(7))+\delta(I(
           \delta(I(1,3)-L(7))+\delta(I(2,3)-L(7))+\delta(I(3,3)-L(7))+\delta(I(4,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(5,3)-L(7))+\delta(I(
                  \delta(I(1,4)-L(7))+\delta(I(2,4)-L(7))+\delta(I(3,4)-L(7))+\delta(I(4,4)-L(7))+\delta(I(5,4)-L(7)).
```

$$n(0) = \begin{cases} \delta(1-0) + \delta(3-0) + \delta(5-0) + \delta(2-0) + \delta(7-0) + \\ \delta(1-0) + \delta(4-0) + \delta(7-0) + \delta(3-0) + \delta(2-0) + \\ \delta(2-0) + \delta(0-0) + \delta(0-0) + \delta(1-0) + \delta(5-0) + \\ \delta(4-0) + \delta(3-0) + \delta(7-0) + \delta(2-0) + \delta(7-0); \end{cases}$$

$$\mathbf{n}(1) = \begin{cases} \delta(1-1) + \delta(3-1) + \delta(5-1) + \delta(2-1) + \delta(7-1) + \\ \delta(1-1) + \delta(4-1) + \delta(7-1) + \delta(3-1) + \delta(2-1) + \\ \delta(2-1) + \delta(0-1) + \delta(0-1) + \delta(1-1) + \delta(5-1) + \\ \delta(4-1) + \delta(3-1) + \delta(7-1) + \delta(2-1) + \delta(7-1); \end{cases}$$

$$\mathbf{n}(2) = \frac{\delta(1-2) + \delta(3-2) + \delta(5-2) + \delta(2-2) + \delta(7-2) +}{\delta(1-2) + \delta(4-2) + \delta(7-2) + \delta(3-2) + \delta(2-2) +} \\ \frac{\delta(1-2) + \delta(4-2) + \delta(7-2) + \delta(3-2) + \delta(2-2) +}{\delta(2-2) + \delta(3-2) + \delta(7-2) + \delta(2-2) + \delta(7-2);}$$

$$\mathbf{n}(3) = \begin{cases} \delta(1-3) + \delta(3-3) + \delta(5-3) + \delta(2-3) + \delta(7-3) + \\ \delta(1-3) + \delta(4-3) + \delta(7-3) + \delta(3-3) + \delta(2-3) + \\ \delta(2-3) + \delta(0-3) + \delta(0-3) + \delta(1-3) + \delta(5-3) + \\ \delta(4-3) + \delta(3-3) + \delta(7-3) + \delta(2-3) + \delta(7-3); \end{cases}$$

$$n(4) = \begin{cases} \delta(1-4) + \delta(3-4) + \delta(5-4) + \delta(2-4) + \delta(7-4) + \\ \delta(1-4) + \delta(4-4) + \delta(7-4) + \delta(3-4) + \delta(2-4) + \\ \delta(2-4) + \delta(0-4) + \delta(0-4) + \delta(1-4) + \delta(5-4) + \\ \delta(4-4) + \delta(3-4) + \delta(7-4) + \delta(2-4) + \delta(7-4); \end{cases}$$

$$n(5) = \begin{cases} \delta(1-5) + \delta(3-5) + \delta(5-5) + \delta(2-5) + \delta(7-5) + \\ \delta(1-5) + \delta(4-5) + \delta(7-5) + \delta(3-5) + \delta(2-5) + \\ \delta(2-5) + \delta(0-5) + \delta(0-5) + \delta(1-5) + \delta(5-5) + \\ \delta(4-5) + \delta(3-5) + \delta(7-5) + \delta(2-5) + \delta(7-5); \end{cases}$$

$$n(6) = \begin{cases} \delta(1-6) + \delta(3-6) + \delta(5-6) + \delta(2-6) + \delta(7-6) + \\ \delta(1-6) + \delta(4-6) + \delta(7-6) + \delta(3-6) + \delta(2-6) + \\ \delta(2-6) + \delta(0-6) + \delta(0-6) + \delta(1-6) + \delta(5-6) + \\ \delta(4-6) + \delta(3-6) + \delta(7-6) + \delta(2-6) + \delta(7-6); \end{cases}$$

$$n(7) = \begin{cases} \delta(1-7) + \delta(3-7) + \delta(5-7) + \delta(2-7) + \delta(7-7) + \\ \delta(1-7) + \delta(4-7) + \delta(7-7) + \delta(3-7) + \delta(2-7) + \\ \delta(2-7) + \delta(0-7) + \delta(0-7) + \delta(1-7) + \delta(5-7) + \\ \delta(4-7) + \delta(3-7) + \delta(7-7) + \delta(2-7) + \delta(7-7). \end{cases}$$

$$\mathbf{n}(0) = \begin{cases} \delta(1) + \delta(3) + \delta(5) + \delta(2) + \delta(7) + \\ \delta(1) + \delta(4) + \delta(7) + \delta(3) + \delta(2) + \\ \delta(2) + \delta(0) + \delta(0) + \delta(1) + \delta(5) + \\ \delta(4) + \delta(3) + \delta(7) + \delta(2) + \delta(7); \end{cases}$$

$$\mathbf{n}(1) = \begin{cases} \delta(0) + \delta(2) + \delta(4) + \delta(1) + \delta(6) + \\ \delta(0) + \delta(3) + \delta(6) + \delta(2) + \delta(1) + \\ \delta(1) + \delta(-1) + \delta(-1) + \delta(0) + \delta(4) + \\ \delta(3) + \delta(2) + \delta(6) + \delta(1) + \delta(6); \end{cases}$$

$$\mathbf{n}(2) = \begin{cases} \delta(-1) + \delta(1) + \delta(3) + \delta(0) + \delta(5) + \\ \delta(-1) + \delta(2) + \delta(5) + \delta(1) + \delta(0) + \\ \delta(0) + \delta(-2) + \delta(-2) + \delta(-1) + \delta(3) + \\ \delta(2) + \delta(1) + \delta(5) + \delta(0) + \delta(5); \end{cases}$$

$$\mathbf{n}(3) = \begin{cases} \delta(-2) + \delta(0) + \delta(2) + \delta(-1) + \delta(4) + \\ \delta(-2) + \delta(1) + \delta(4) + \delta(0) + \delta(-1) + \\ \delta(-1) + \delta(-3) + \delta(-3) + \delta(-2) + \delta(2) + \\ \delta(1) + \delta(0) + \delta(4) + \delta(-1) + \delta(4); \end{cases}$$

$$n(4) = \begin{cases} \delta(-3) + \delta(-1) + \delta(1) + \delta(-2) + \delta(3) + \\ \delta(-3) + \delta(0) + \delta(3) + \delta(-1) + \delta(-2) + \\ \delta(-2) + \delta(-4) + \delta(-4) + \delta(-3) + \delta(1) + \\ \delta(0) + \delta(-1) + \delta(3) + \delta(-2) + \delta(3); \end{cases}$$

$$\mathbf{n}(5) = \begin{cases} \delta(-4) + \delta(-2) + \delta(0) + \delta(-3) + \delta(2) + \\ \delta(-4) + \delta(-1) + \delta(2) + \delta(-2) + \delta(-3) + \\ \delta(-3) + \delta(-5) + \delta(-5) + \delta(-4) + \delta(0) + \\ \delta(-1) + \delta(-2) + \delta(2) + \delta(-3) + \delta(2); \end{cases}$$

$$\mathbf{n}(6) = \begin{cases} \delta(-5) + \delta(-3) + \delta(-1) + \delta(-4) + \delta(1) + \\ \delta(-5) + \delta(-2) + \delta(1) + \delta(-3) + \delta(-4) + \\ \delta(-4) + \delta(-6) + \delta(-6) + \delta(-5) + \delta(-1) + \\ \delta(-2) + \delta(-3) + \delta(1) + \delta(-4) + \delta(1); \end{cases}$$

$$\mathbf{n}(7) = \begin{cases} \delta(-6) + \delta(-4) + \delta(-2) + \delta(-5) + \delta(0) + \\ \delta(-6) + \delta(-3) + \delta(0) + \delta(-4) + \delta(-5) + \\ \delta(-5) + \delta(-7) + \delta(-7) + \delta(-6) + \delta(-2) + \\ \delta(-3) + \delta(-4) + \delta(0) + \delta(-5) + \delta(0). \end{cases}$$

$$n(2) = \begin{cases} 0 + 0 + 0 + \mathbf{1} + 0 + \\ 0 + 0 + 0 + 0 + \mathbf{1} + \\ \mathbf{1} + 0 + 0 + 0 + 0 + \\ 0 + 0 + 0 + \mathbf{1} + 0; \end{cases}$$

$$n(3) = \begin{cases} 0 + \mathbf{1} + 0 + 0 + 0 + \\ 0 + 0 + 0 + \mathbf{1} + 0 + \\ 0 + 0 + 0 + 0 + 0 + \\ 0 + \mathbf{1} + 0 + 0 + 0; \end{cases}$$

$$n(0) = 2;$$

$$n(1) = 3;$$

$$n(2) = 4;$$

$$n(3) = 3;$$

$$n(4) = 2;$$

$$n(5) = 2;$$

$$n(6) = 0;$$

$$n(7) = 4.$$