目錄

射影幾何自助餐

Chen Xiang-Wei

October 3, 2023

目錄

0 無窮遠炒麵線

Property 0.1. 對於複平面

上五點 z_1, z_2, z_3, z_4, z_5 ,若

$$(z_1, z_2; z_3, z_4) = (z_1, z_2; z_3, z_5)$$

則 $z_4 = z_5$

0.1 特殊字

#\$%{}~\^

0.2 空行的方法

\vspace{1cm}

 $\sim \! \backslash \backslash$

0.3 對齊

組 別:第14組

主寫人:我

組 員:你

他

日 期:2023/09/10

0.4 表格 模板

0.4 表格

| r c | column2 | column3 |
|--------|---------|---------|
| item1 | item2 | item3 |
| itemA | itemB | itemC |

三線表

| 序号 | 姓名 | 性别 | 年龄 | 身高/cm | 体重/kg |
|----|----|----|----|-------|-------|
| 1 | 张三 | M | 16 | 163 | 50 |
| 2 | 王红 | F | 15 | 159 | 47 |
| 3 | 李二 | M | 17 | 165 | 52 |

Table 1: 第一次實驗吸光值

Table 2: 第二次實驗吸光值

| BSA (mg) | OD595nm | raw data | BSA (mg) | OD595nm | raw data |
|--------------|---------|----------|--------------|---------|----------|
| 0 | 0 | 0.122 | 0 | 0 | 0.119 |
| 2 | 0.107 | 0.229 | 2 | 0.091 | 0.21 |
| 4 | 0.12 | 0.242 | 4 | 0.102 | 0.221 |
| 6 | 0.199 | 0.321 | 6 | 0.177 | 0.296 |
| 8 | 0.244 | 0.366 | 8 | 0.229 | 0.348 |
| 10 | 0.227 | 0.349 | 10 | 0.216 | 0.335 |
| 5µl unknown | 0.129 | 0.251 | 5μl unknown | 0.132 | 0.251 |
| 10µl unknown | 0.219 | 0.341 | 10µl unknown | 0.222 | 0.341 |

0.5 方框

想法:容易發現 $HA_{PH}C_{aH}C_{aP}$, $HB_{PH}C_{bH}C_{bP}$, $HC_{PH}C_{cH}C_{cP}$ 是平行四邊形,欲構造共圓四點 $UW_aW_bW_c$ 使 HA_{PH} , HB_{PH} , HC_{PH} 分別和 UW_a , UW_a , UW_a 平行且長度比例相同即可證明命題

0.6 code

1 import cv2
2 import mediapipe as mp
3 import numpy as np
4 import statistics
5 import math

| 合并两行一列 | = | 三 | 四 | |
|--------|---|---|---|--|
| | 2 | 3 | 4 | |

0.7 多欄位 模板

0.7 多欄位

- (i) 取P為 ΔABC 垂心H
- (ii) 取 P 為 ΔABC 外心 O
- (iii) 取 $Q \stackrel{\wedge}{A} \Delta ABC$ 外心 O
- (iv) 取 P 為 ΔABC 外接圓上一點
- (v) 取 P, Q 為同一點
- (vi) 取 $Q \stackrel{\wedge}{A} \Delta ABC$ 垂心 H
- (vii) 當取 P 是定點時,Q 滿足 H, A_3, B_3, C_3 四個共圓的軌跡不超 過 6 次

我是原文1

^{0.8} Footnote

¹我是角標

1 圖片

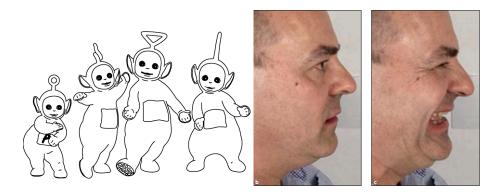


Fig 1: 正面照^[?]

Fig 2: 側面照^[?]



Fig 3: 最右邊是迪西

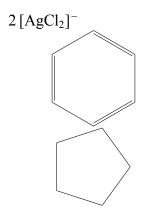


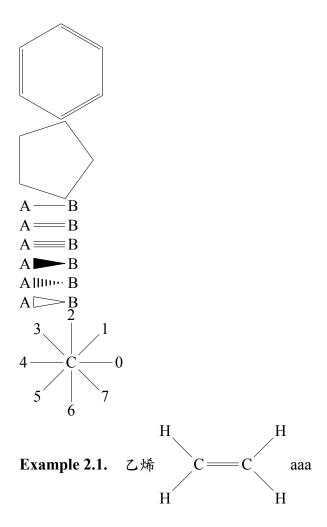
Fig 4: 再來是丁丁

所以丁丁是 Fig ?? 迪西是 Fig ??

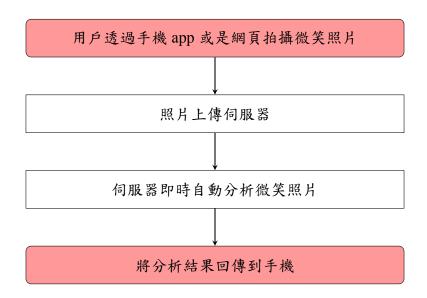
2 My Chemical LaTeX

一些語法





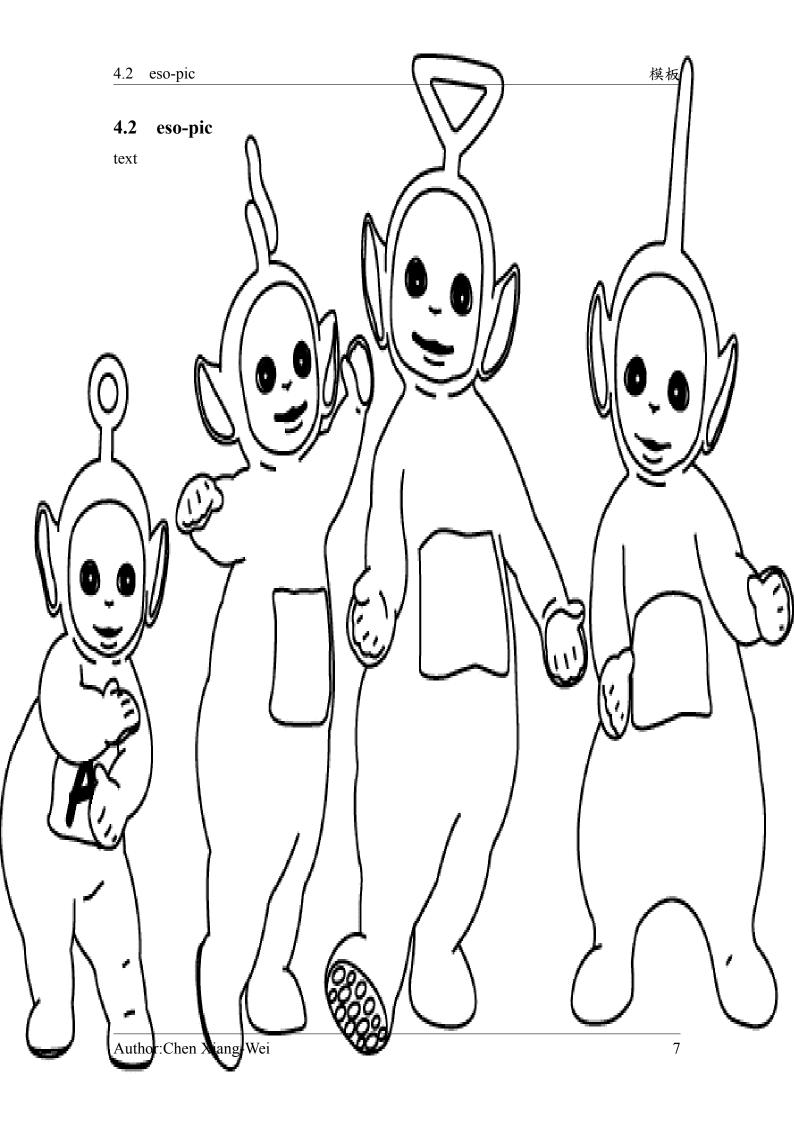
3 讀流程圖



4 背景

4.1 tikz 實現

編譯第一次會怪怪的,再一次就 ok



5 怪東西

Table 3: Manual narrowing scope of hyperparameters for 7 joints

| Joint | L | λ | |
|-------|------------|--------------|--|
| 1 | [100, 500] | [1 , 10000] | |
| 2 | [100, 450] | [1 , 1000] | |
| 3 | [100, 500] | [100, 10000] | |
| 4 | [75,500] | [100, 10000] | |
| 5 | [100, 500] | [100, 10000] | |
| 6 | [50,500] | [10, 10000] | |
| 7 | [100, 500] | [1 , 1000] | |

参考資料

[1] Christian Coachman, Marcelo Alexandre Calamita, and Newton Sesma. Dynamic documentation of the smile and the 2d/3d digital smile design process. *Int J Periodontics Restorative Dent*, 37(2):183–193, 2017.