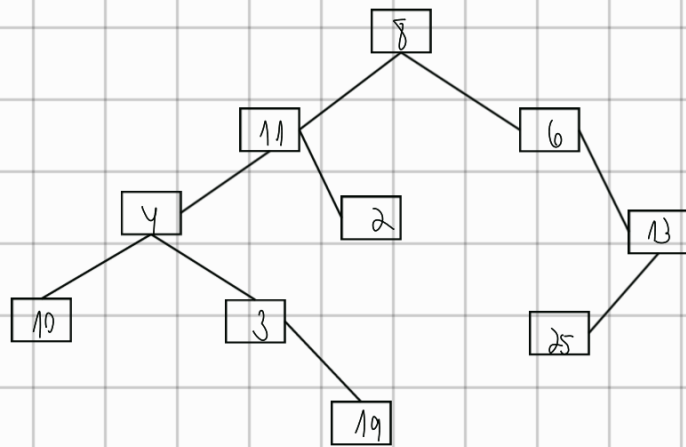


ရုပ်

$\therefore 3$ office


$$: \text{IC} \quad \text{P}_{180}$$

3

$$: \bar{p} \quad p_{y0}$$
[illegible]

Integer.MIN-VALUE	75011	pr	990	110	7011	16	num	70011	plc
-------------------	-------	----	-----	-----	------	----	-----	-------	-----

$$: \bar{\epsilon} \quad f_{\delta 0}$$

11

$$: \vec{a} \quad p_{y0}$$
[illegible]
$$\therefore \text{p. 80}$$

5

11 P.80

השורה 173 הפנה לי בקודי גרסאות שונות של ה-15 וה-16 (המחלקים) של x ו-y, והשורה 174 הפנה לי גרסאות שונות של x ו-y (המחלקים) של x ו-y. Integer MIN-VALUE הוא המינימום של x ו-y.

14 P.80

15 P.80

16 P.80

81 → 17 → 8 → 9 → 101 → 100 → 24 → 8 → 60 → 10 → 11 → 12

15 P.80

81 → 17 → 8 → 60 → 101 → 100 → 24 → 8 → 9 → 10 → 11 → 12

16 P.80

17 P.80

12 → 11 → 10 → 9 → 8 → 24 → 100 → 101 → 60 → 8 → 17 → 81

17 P.80

1 → 2 → 3 → 4 → 3 → 2 → 1

18 P.80

השורה 173 הפנה לי גרסאות שונות של x ו-y (המחלקים) של x ו-y. Integer MIN-VALUE הוא המינימום של x ו-y. מה ש-15 ו-16 (המחלקים) של x ו-y, והשורה 174 הפנה לי גרסאות שונות של x ו-y (המחלקים) של x ו-y.

שורה :ט

מסקנות:

- E נמצא תחת A קיומה

- B נמצא תחת E קיומה

- קין E f-B יש קשר יחסי קי-ט E בקיים ה B.

- קין E f-C יש קשר יחסי ט-ט C יחד ש E קיומה.

- D תחת A בקי יחסי.

- B תחת C בקי יחסי.

מסקנות Driver-N

1. A קין שטח f₁

2. D קין שטח f₁

3. E קין שטח f₁ - מזהים "f₁"

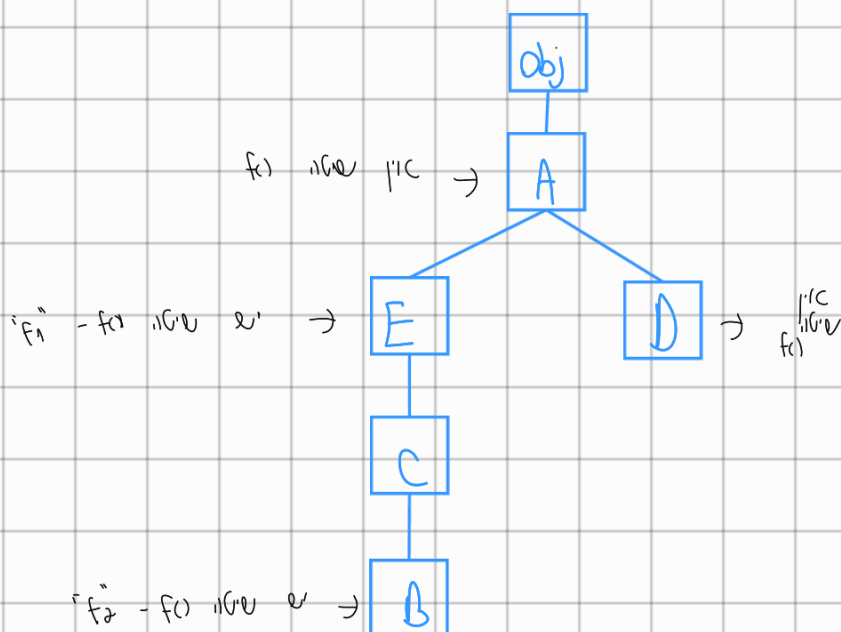
4. E קין שטח f₁ - מזהים "f₁"

5. B קין שטח f₁ - מזהים "f₂"

6. קין קשר יחסי בקי E f D

7. שטח יחסי E קין A-f

עם מסקנות בקי היחסי (ט):



יש פירו

יש א-2 ופרמטר

Public A (int num);

Public A()

Public A (Object obj)

יש B-2 ופרמטר

Public B()

Public B (int x, double y, char c, boolean b)

Public B (E other1, E other2)

יש C-2 ופרמטר

Public C()

יש D-2 ופרמטר

Public D (int num)

יש E-2 ופרמטר

Public E ()

Public E (Object obj)

יש פירו

E-1, B ופרמטר

יש פירו

יש B ופרמטר

Public String B()

String str = "f1";

return str;

: E תורת

Public String B()

string str = "f2";

```
return f1;
```

$$(\bar{y}) \quad y_0$$

1. שני קומות: קומת מגורים וקומת משרד.

ת

[illegible]

pen

תפן.

1,66 2,11 2,25 1,22 1,10