

34		XL
----	--	----

20		1	7
----	--	---	---

20		2
----	--	---

		3
--	--	---

20		4
----	--	---

94		500
----	--	-----

2. ph

- [illegible]

פרטים (פרטים)

חלק ב'

II

ג. אם המטרה ביפוא, כונקצית האור היא $I \cdot K_p \cdot (I \cdot N)$

האור I - עוצמת האור, K_p כמות האור ביפוא של המטרה, I וקטור האור ו- N (נורמל למטרה).

לכיוון $S = (I \cdot N) = |I| \cos \theta$ (θ הזווית בין הצירים), אז המקסימום של ערך זה הוא בזווית $\theta = 0$ ($\cos \theta = 1$) הנק' שהכיוון מתחת האור תמיד הכי הרבה אור ביפוא.

הערה: אם אור הפזורות מתאחד, צפייה רבה הנק' אל המטרה



נזכר כי מתאחד עם פונקציה של האור שונה לזווית הפזורה. הפונקציה:

$$I = K_s \cdot (V \cdot R)$$

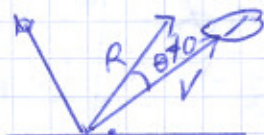


~~המטרה היא למצוא את הזווית של האור~~

~~למצוא את הזווית של האור~~

$V \cdot R$, וזוהי כמות הנק' שהיא הזווית בין הצירים היא 0 , $\cos \theta = 1$

וזוהי הזווית למתקבלת הנק' האמצע בין האור לזווית (הכמות שהיא



האור המאבק, צו"א אית' אית'.

ג. נניח שבמטרה אחת אור לכיוון מקרי האור כמו שפנופס של פונקציה אחת

אור לכיוון וקטור הפזורה (כמות האור המוחזר קטנה ככל שהזווית בין הפזורה

עוקאור האור גדלה). \Rightarrow ניתן למצוא אל המוצא הבא:

$$(I \cdot N) \cdot (I \cdot R) = (I \cdot V) \cdot K_{retro}$$

כך שפזרית בין הפזורה
אחור האור לצדית, כמו האור
המוחזר קטנה

האור
המוחזר

קטנה
(הזווית)
המטרה

אור בין
הפזורה
המטרה
האור (המטרה)

המטרה -
אחור האור
המטרה
האור
המטרה
האור

(2) (2) (II)

ד. מה קיבלנו? כך שקלור האור ^{המחזור} קרוב לנולד, כמות האור הנלווית היא, וכל שהנפח קרוב לשקלור האור, הוא מקבל יותר אבזור ופונקציה לא תכלול ההחזרה של המטרה, כנראה.

✓ i, j : $A_i F_{ij} = A_j F_{ji}$'s $813'$ ~~مطلوب~~, 6

$$A_3 F_{3n} = A_n F_{n3}$$

$$F_{43} = 0.3 \Rightarrow 3A_n \cdot 0.1 = A_n F_{43}$$

שים לב שיש אפוא קשר בין F_{46} ו- F_{64} .
 (פירוש: $F_{46} = 0$ \Leftrightarrow $F_{64} = 0$)

$F_{3,uv,v6} = F_{3u} + F_{35} + F_{3c} = 0.1 + 0.12 + 0.08 = 0.3$ (האחוז) במבנה

הכנסת הקטנה 4.5.6 וקצב גידול 0.3, 3 שנים (2015) וקצב גידול 0.3, 3 שנים (2015)

(= מכתום גלגל FF-100 מוצאים 3-4 זמרים, נקרא כי

$$(F_{33} = 0) \quad F_{32} = 1 - \sum_{i=1}^3 F_{3i} = 1 - 0.1 - 0.12 - 0.08 - 0.3 = 1 - 0.6 = 0.4$$

$$F_{u6} = 0, F_{u5} = 0.3, F_{u4} = 0.3, F_{u3} = 0.11 \quad \therefore 550 \text{ €}$$

$$B_3 = E_3 + p_3 \sum_{j=1}^3 B_j; F_3 = 0 + p_3 (B_1 \cdot 0.3 + B_2 \cdot 0.4 + B_4 \cdot 0.1 + B_5 \cdot 0.12 + B_6 \cdot 0.08) \textcircled{2}$$

\downarrow
 ס'מ' 3

בנימין של ב-44 י"ס, נ"מ ~~פאמיליה~~ פ' צנז מ
מחנה פמיליה של ב-48 י"ס פאמיליה ואמרי ואקס
קוצלס מפסחית

١٢٥٥ (IV)

ס. ז. מ. חמון של המטרים פיזיקליים, כל החישובים עלו תלויים בקו' תחיל, ואכן
נמצא אף על קשר כלום בחישוב.

ii. \Rightarrow אכן \rightarrow פ'FF כל בעל ρ_N אכן, אכן אכן

ב-18, קבוצה פחותה בלמעלה 'מורה, ובתחתונה להם 6 החילוקים באחרים

ד- B_j כמותים 'משותפים' ו'יחידים' צורך עברתו לקבל את לקחים כמותיות.

① נקודה מ. בלתי נראית: ② נקודה מ. בלתי נראית (ABC)

የሚገኝ AB -ኛ ምስል በ $(0,0)$ ላይ የሚገኝ A -ኛ ምስል

אם צריך -> ③ אחר כך נלקח סולם בצורה x כך $|AD| = |AE| = x$

④ מהי ארבעה ארבעה חצי כ- Y כק שבתאי של וינסון צפון

[illegible]

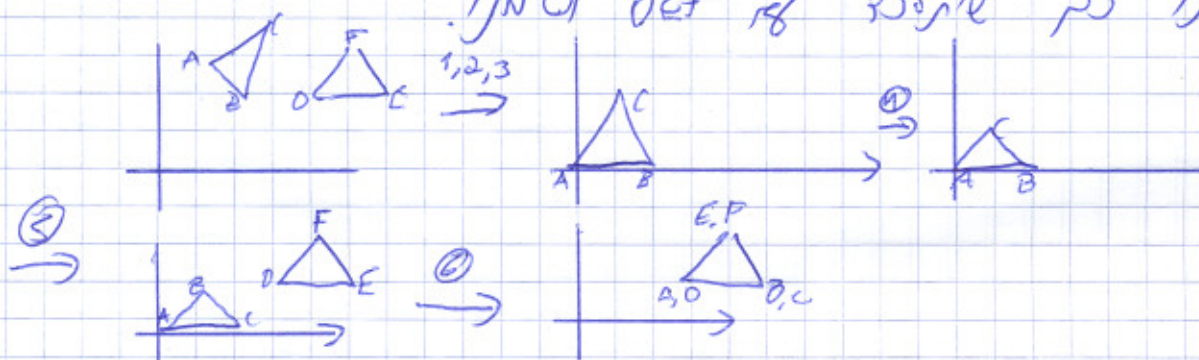
X' n/p qd sheering nlpd revo ref ⑤ F se w/cw

כך עובד C תמיד מפרש את F כ-1 (המשתנה כ"ו מוגדר ב"א).

[illegible]

⑥ קבלי, ערשט וואס δ DEF מן $35^\circ N$ $53^\circ S$ וואס $210^\circ J$

1/11/2017



② י"ד נהג בקב נחמה ב.ח (כח שחיה משה) :

$$X = A + \beta(B-A) + \gamma(C-A)$$

→ הנק' בתוך המשולש →

$(\ell, k) \in \mathcal{S}$ if $\sigma + k = 1$ or $\sigma, k = 0$ or $\sigma, k > 0$ and $\sigma + k < 1$

(המשפט) ①

$$Y = T(X) = T(A + \beta(B-A) + \gamma(C-A)) \stackrel{\text{המשפט 1}}{=} T(A) + \beta T(B-A) + \gamma T(C-A) = \textcircled{2}$$

$$\stackrel{\text{המשפט 2}}{=} D + \beta(T(B-A)) + \gamma(T(C-A)) =$$

$$\stackrel{\text{המשפט 3}}{=} D + \beta(E-D) + \gamma(F-D)$$

$$\textcircled{1} \quad T(p+q) = T(p) + T(q) - 1$$

$$\textcircled{2} \quad T(k+V) = T(k) + T(V) - 2$$

$$\textcircled{3} \quad T(2V) = 2(T(V)) - 3$$

$$\textcircled{4} \quad \text{אם } B-A \text{ הוא קטע } T \text{ של } T \text{ קיים } T(B-A) = E-D$$

$$\begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} ax_1 + by_1 \\ dx_1 + ey_1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$T(v_1) - T(v_2)$$

$$\begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_2 \\ y_2 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} ax_2 + by_2 \\ dx_2 + ey_2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$J_+ = \begin{pmatrix} a(x_1+x_2) + b(y_1+y_2) \\ d(x_1+x_2) + e(y_1+y_2) \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1+x_2 \\ y_1+y_2 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a(x_1+x_2) + b(y_1+y_2) \\ d(x_1+x_2) + e(y_1+y_2) \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$T(v_1+v_2)$$

$$dV$$

$$T(dV)$$

$$d T(V)$$

$$\begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} dx \\ dy \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} d[ax+by] \\ d[dx+ey] \\ 0 \end{pmatrix} = d \begin{pmatrix} ax+by \\ dx+ey \\ 0 \end{pmatrix} = d \begin{pmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ 0 \end{pmatrix}$$