y→ x↓	P	V	T	S	U	H	A	G	Q	W(-1dv)
P	0	b	l	c	T_c-pb	T_c	$-sl-pb$	$-sl$	T_c	pb
V	$-b$	0	a	n	T_n	T_n-vb	$-sa$	$-sa-vb$	T_n	0
T	$-l$	$-a$	0	b	T_b+pa	T_b-vl	$+pa$	$-vl$	T_b	$-pa$
S	$-c$	$-n$	$-b$	0	pn	$-vc$	$+sb+pn$	$+sb-vc$	0	$-pn$
U	$-T_c+pb$	$-T_n$	$-T_b-pa$	$-pn$	0	$-Tpn+v(pb-T_c)$	$+s(T_b+pa)+p(T_n)$	$+s(T_b+pa)-v(T_c-pb)$	$-pT_n$	$-Tpn$
H	$-T_c$	$-T_n+vb$	$-T_b+vl$	vc	$Tpn+v(T_c-pb)$	0	$+s(T_b-vl)+p(T_n-vb)$	$+s(T_b-vl)-vT_c$	vT_c	$-Tpn+vpb$
A	$+sl+pb$	$+sa$	$-pa$	$-sb-pn$	$-s(T_b+pa)-p(T_n)$	$-s(T_b-vl)-p(T_n-vb)$	0	$+spa+v(sl+pb)$	$-sT_b-pT_n$	spa
G	sl	$sa+vb$	vl	$-sb+vc$	$-s(T_b+pa)+v(T_c-pb)$	$-s(T_b-vl)+vT_c$	$-spa+v(-sl-pb)$	0	$-sT_b+vT_c$	$spa+vpb$
Q	$-T_c$	$-T_n$	$-T_b$	0	pT_n	$-vT_c$	sT_b+pT_n	sT_b-vT_c	0	$-Tpn$
W	$-pb$	0	pa	pn	Tpn	$Tpn-vpb$	$-spa$	$-spa-vpb$	Tpn	0

$$J\begin{bmatrix} x,y \\ \alpha,\beta \end{bmatrix}, \quad b^2+ac-ln=0$$