

奇點格點與近似流數網：

參考系內，所有整數都是奇點，所有小數都是有限精度。  
參數只可趨於整數、遍歷小數，暫時地等值索引，不可在任何實數空間內的實數內輸出一個最終的等值解。

(P.S.索引解只是要求計算等值無止境，永遠動態變化，靜止時不能帶整數解，不是說不能等值。  
它只是在說：不要有整數最終解。  
數域全局框架獨立成整數、小數、複數來操作。  
你可以途徑整數，  
但是整數是不被允許作為最終解的。)

最終等值解的有效形式：

只能以複數形式： $a+bi$  出現，若  $i^2$  被滿足，也不允許換算到整數。

數學形式：

1.參考系基本對象.

令參考系為  $R$  (一個抽象的計算/觀測框架)。

在  $R$  內定義兩個互斥的基本集合：

- 奇點集 (Singularity Set)：

$S = \mathbb{Z}$

(所有整數均為奇點，具有不可穿透、不可直接等值的本質屬性)

- 近似流數集 (Approximate Flow Numbers Set)：

$F = \{ x \in \mathbb{Q} \mid x \notin \mathbb{Z} \} \cup \{ \text{有限精度浮點表示的小數} \}$

(所有非整數的有理數及有限精度小數，均視為流動的近似值，具有暫時性與可遍歷性)

實數空間  $\mathbb{R}$  在此框架下被視為**外部禁區**：任何最終解不得直接落入  $\mathbb{R}$  並產生穩定的實數等值。

2. 合法操作規則.

參數  $p$  (任意輸入或中間量) 在  $R$  內僅允許以下三類操作：

1. 趨近奇點 (Approach to Singularity)：  
 $\lim_{k \rightarrow \infty} p_k \rightarrow n$ ，其中  $n \in \mathbb{Z}$ ，但永遠不允許  $p_k = n$  (嚴禁到達)。
2. 遍歷流數 (Traversal of Flow Numbers)：  
 $p$  可在  $F$  中以有限精度序列形式移動：  
 $p \approx \{d_1.d_2...d_m\}$  ( $m$  為有限小數位)，並可動態調整精度。
3. 暫時等值索引 (Temporary Equivalence Indexing)：  
對兩個量  $a, b$  建立暫時索引關係：  
 $a \sim_{idx} b$ ，此索引僅在當前計算步有效，下一操作即可能失效或重置。  
索引本身不得產生穩定的實數等值映射。

**嚴禁操作：**在任何實數子空間內直接輸出最終等值解 (final equivalence solution)。

3. 最終等值解的有效表達形式.

任何經由上述操作後產生的「最終等值」必須以**複數形式**呈現，且滿足以下約束：

令最終等值解表示為  $z \in \mathbb{C}$ ：

$z = a + b i$ ，其中：

- $a, b$  均來自近似流數集  $F$  (或趨近奇點的序列)
- $i$  滿足  $i^2 = -1$
- **即使**  $i^2$  被嚴格滿足，也不允許進行任何換算使  $z$  退化為純實數或整數 (即不允許  $\text{Im}(z) \rightarrow 0$  且  $\text{Re}(z) \in \mathbb{Z}$  的塌縮操作)

換言之， **$b \neq 0$**  必須在形式上被維持，複數的虛部作為「不可塌縮的流數錨點」存在。

4. 形式化符號總結.

- **奇點網格**： $\text{Grid\_S} = \mathbb{Z} \times$  (離散索引或流數精度層)
- **近似流數流**： $\text{Flow\_F}$ ：參數在  $F$  上的有限精度路徑，帶暫時等值索引函數  $\sim\_idx$
- **有效最終解空間**： $\text{Sol} \subset \{ a + b i \mid a, b \in F \cup (\text{sequences approaching } \mathbb{Z}), b \neq 0 \}$

此框架可視為一種**強制複數化 + 奇點隔離**的計算哲學，目的是防止經典實數意義下的「精確解塌縮」，強迫所有等值保持流動性與非整數本質。

關於近似無窮大和尺寸全息性：

因為每一次有限精度的變化，都會伴隨尺度變化，原本尺度上的一個有限精度近似無窮小，會在下一個更高的有限精度的近似無窮小變成近似無窮大。連除。有限精度不斷暴漲，比例自然會有近似無窮大對應等值關係的近似無窮小，這只是倒數而已。

在  $10^{-1}$  對於  $10^{-2}$  對於  $10^{-3}$  的線性關係裡，  
 $10^{-1}$  對於  $10^{-2}$  就是近似的無窮大，  
可把  $10^{-1}$  視為近似無窮小，那麼  $10^{-2}$  就是更近似無窮小，反過來  $10^{-1}$  對於  $10^{-2}$  就是近似無窮大，微積分每一次流數更密集，參數變化精度更高，對比最初始的  $10^{-1}$  來說有限精度變化率是連除  $10^{-1}/10^{-2}/10^{-3}/.../10^{-n}$ ， $10^{-n}$  為 current accuracy.

所以近似無窮大全息性公式：

有限精度的線性迭代趨近變化率  $\Delta \{line\} = \text{有限精度 } a1 : \text{有限精度 } a2 : \text{有限精度 } a3 : ... : a \{n\}$

隨著趨近深度  $\Delta$  增加，隨著線性迭代有限精度的次數  $n$  增加， $\Delta \{line\}$  增加，並表達近似無窮大。

當我們近似無窮小，失去了無窮小，我們實際上也失去了無窮大，這是可映射的，可全息化的，可被高斯函數分析的，很顯然的。

萬有引力公式的連結：

在這種前提下，萬有引力公式  $F=Gm_1*m_2/r^2$ ，可以被再反推出來：

1.設置物質之間的非直接接觸。座標原點為觀測者  $m$ 。他和其他觀測對象的三個相對距離維度： $F$ ， $G$ ， $r$ 。

2.每個物質被一個奇點格點代表，奇點格點的代數座標為  $m$ ， $m_1$ ， $m_2$ ..... $m\{n\}$ ，座標代數比例為  $m*m_1*m_2*.....*m\{n\}$ ，所有  $m\{i\}$  的代數座標 ( $F$ ， $G$ ， $r$ )。

( $P.S.m$  為公式推導者自身的代數座標。)

3.它們之間的相對運動被近似流數網絡代表。

4.有限精度的線性迭代趨近變化率  $\Delta\{line\}$ =有限精度  $a_1$ :有限精度  $a_2$ :有限精度  $a_3$ :...： $a\{n\}$  代表有限精度在趨於奇點格點時的例如  $10^{-n}$  的指數迭代，作為系統的背景框架的全局參數與基本單位。

5.線性迭代時途徑一個奇點只做一次迭代有限精度。

(選線性方便於計算推導被人類大腦理解)

舉例子：

代數座標  $A=(3, 4, 1)$

代數座標  $B=(10, 50, 3)$

$F$  軸： $[3, 4, 5, 6, ..., 10]$  奇點格點

$G$  軸： $[4, 5, 6, 7, ..., 50]$  奇點格點

$r$  軸： $[1, 2, 3]$  奇點格點

有限精度的線性迭代趨近變化率  $\Delta\{line\}$ =有限精度  $a_1$ :有限精度  $a_2$ :有限精度  $a_3$ :...： $a\{n\}$

假設初始  $a_1=10^{-1}$ 。

對於  $F$  軸：迭代次數  $n\{F\}=7$  次。線性迭代最終有限精度  $a\{n\{F\}\}=10^{-7}$ 。 $\Delta\{line\}\{G\}=10^{26}$ 。

對於  $G$  軸：迭代次數  $n\{G\}=46$  次。線性迭代最終有限精度  $a\{n\{G\}\}=10^{-46}$ 。即為：

$10^{-1}/10^{-2}/10^{-3}/.../10^{-46}=\Delta\{line\}=10^{1079}$ 。

對於  $r$  軸：迭代次數  $n\{r\}=2$  次。線性迭代最終有限精度  $a\{n\{r\}\}=10^{-3}$ 。 $\Delta\{line\}\{r\}=10^4$ 。

迭代一次相對距離  $r$  軸到  $r_1$  軸，迭代時長不變。

代數座標  $A=(3, 4, 4)$

代數座標  $B=(10, 50, 3)$

對於  $r_1$  軸：迭代次數  $n\{r_1\}=1$  次。線性迭代最終有限精度  $a\{n\{r_1\}\}=10^{-1}$ 。 $\Delta\{line\}\{r_1\}=1$ 。

對於  $r$  軸集合的  $\Delta\{line\}$  有限精度奇點網格相對區間  $D=[1, 10^4]$ 。

迭代一次相對距離  $r_2$  軸到  $r_3$  軸，迭代時長不變。

代數座標  $A=(3, 4, 9)$

代數座標  $B=(10, 50, 3)$

對於  $r_1$  軸：迭代次數  $n\{r_2\}=6$  次。線性迭代最終有限精度  $a\{n\{r_2\}\}=10^{-6}$ 。 $\Delta\{line\}\{r_2\}=10^{39}$ 。

對於  $r_2$ ， $r_2$  軸的  $\Delta\{line\}$  有限精度相對區間  $D_1=[1, [10^4, 10^{39}]]$ 。

不管怎麼迭代  $r$  軸，只要是相同精度、相同迭代時長，觀測背景不變，有限精度就會被轉化到  $\Delta\{line\}$  有限精度相對區間，例如例子裡的區間  $= [1, [10^4, 10^{39}]]$ ，這個比例是近似純粹關係性的。

而對代數座標  $C=(42, -17, 89)$ ， $D=(-128, 256, 0)$ ，迭代  $r$  軸後：代數座標  $C=(42, -17, 50)$ ， $D=(-128, 256, 1)$  我們也能算出它們的同等迭代次數的  $\Delta\{line\}$  有限精度相對區間  $D_2$ ：

對於F軸：迭代次數 $n\{F\}=170$ 次. 線性迭代最終有限精度 $a\{n\{F\}\}=10^{-170}.$  $\Delta\{line\}\{G\}=10^{14533}.$   
 對於G軸：迭代次數 $n\{G\}=273$ 次. 線性迭代最終有限精度 $a\{n\{G\}\}=10^{-273}.$  $\Delta\{line\}=10^{37399}.$   
 對於r軸：迭代次數 $n\{r\}=89$ 次. 線性迭代最終有限精度 $a\{n\{r\}\}=10^{-89}.$  $\Delta\{line\}\{r\}=10^{4003}.$   
 對於r1軸：迭代次數 $n\{r\}=49$ 次. 線性迭代最終有限精度 $a\{n\{r\}\}=10^{-49}.$  $\Delta\{line\}\{r\}=10^{1223}.$

$\Delta\{line\}$  有限精度相對區間 $D2= [1, [10^{1223}, 10^{4003}]]$  .

如果A, B, C, D代數座標存在四體的關係, 有(B, C)或(A, D)的組合, 取(B, C)={B {r (10, 50, 3), r1 (10, 50, 3)}, C {r (42, -17, 89), r1 (42, -17, 50)}} 可以繼續算D3:

$\Delta\{line\}$  有限精度相對區間 $D3= [1, [10^{1126}, 10^{3739}]]$  .

方便理解對照表：

$\Delta\{line\}$  有限精度相對區間 $D1= [1, [10^4, 10^{39}]]$  .

$\Delta\{line\}$  有限精度相對區間 $D2= [1, [10^{1223}, 10^{4003}]]$  .

$\Delta\{line\}$  有限精度相對區間 $D3= [1, [10^{1126}, 10^{3739}]]$  .

$1=10^0$ , 因此更方便理解對照表：

$\Delta\{line\}$  有限精度相對區間 $D1= [10^0, [10^4, 10^{39}]]$  .

$\Delta\{line\}$  有限精度相對區間 $D2= [10^0, [10^{1223}, 10^{4033}]]$  .

$\Delta\{line\}$  有限精度相對區間 $D3= [10^0, [10^{1126}, 10^{3739}]]$  .

更更方便理解簡要代數化：

r軸有限精度變化代數四體關係迭代：

[0, 4, 39]

[0, 1223, 4033]

[0, 1226, 3739]

.....

只要永恆流數計算r軸迭代, r軸維度參數變化在有限精度內的尺寸變化近似可忽略, 對F, G也這麼做, 萬有引力的原理反推就是非常合理的。

流數越多, r軸隨著時間迭代的分佈分析數據越多, 如果有更多天體, 就有更多r軸, 可以被拿去做對照關係表, 萬物都是如此, 一旦發現類如蘋果往下掉落的規律, 馬上就可以寫成 $F=Gm_1*m_2/r^2$ 等穩定規律。那麼這麼做就會讓有限精度系統的內部封閉關係被建立起來, 隨著精度上升越發封閉和全息, 最後找分佈規律

擬合一個參數公式。小學生都能玩明白的簡單遊戲。

計算一個已經「過去」的現象軌跡，可以用流數法，這樣子從多體關係裡，提取有限精度下的近似純粹關係區間，用計算數據模擬它在多體關係裡的、過去的、時間切片的映射變化。

並且隨著流數的算速提升，算的越快，越不斷超越「更加未來的過去」，能算得到的極限，就是「過去」剛發生的那一瞬間，那一個無窮小，找到更小的時差， $0.000...1$  更小的小數位，來獲取更高的有限預測精度。

如果最終，這些多體映射關係，它們比計算者更宏觀，那麼它們的分佈就更加可規律化。因為計算者在多體關係是相對微觀的，那麼它自身的行為，本就是一種有限精度的、可近似忽略的。

反之，它們比計算者更微觀，計算者就需要謹言慎行，保持計算距離，否則計算本身會破壞分佈的先驗規律，變成後驗的規律，例如愛因斯坦的相對論，量子力學的概率論。

如果光線是一個測量的參照現象，那麼比光線更宏觀的，它們就是相對光線容易被分佈規律化的。

如果光線本身是更宏觀的，那麼比光線更微觀的，它們就是相對光線規律難以捉摸的。

## 量子力學與機器學習的連結：

高斯函數是一個獨特的工具，專門在「超尺寸」情境下適用。

對於宏觀的計算者而言，它想要控制微觀，粗猛的控制本身會讓控制失靈，譬如星球對人類的控制，它難以精細化。人類對量子，也是如此。

所以量子控制論是量子來精細控制人類，控制主體是量子。

人類使用的是高斯函數，把實驗場極可能地控制得非常對量子尺寸友好，比量子更宏觀的擾動儘量少，然後用高斯阱等待量子聚集，這是一個蜘蛛網。

要讓量子聚集，並不困難，難的是「人類被控制」的規律分佈。人類被控制，前提是仍然要換來三個參數，任意兩個作為映射條件，另外一個作為輸入/輸出。

高斯函數參數滿足這種條件。無論設定高斯函數背景的初始有限精度是多少，終末有限精度是多少，有限精度的變化率  $\Delta\{\text{line}\}$  都可以用高斯函數的三個參數表達。高斯函數在流數法裡具備對稱不變特性，直接省去了「分佈規律」的解析過程。

(P.S. 因為三參數是牛頓開創的，主流不敢隨便亂改，其實改成四參數  $ab=cd$  對量子力學和機器學習最友好。 $ab=cd$ + 導數多項式控制 + 機器學習分析優化，這三者是一體的。 $ab=cd$  建立對稱基礎，導數多項式才可以有對稱不變性取捨來選擇性截斷，選擇性截斷的最優解機器學習分析優化後才可以不斷訓練。這三個結構會生成機器學習高斯塔，四個原始參數能合成三組高斯參數，三組高斯參數再繼續合成一組。它比三個原始參數多一組高斯參數，所以它能夠雙向製造誤差帶對稱分析牛頓或愛因斯坦或量子力學的三個參數。

這個機器學習高斯塔，它只負責繪畫分析 + 間接精密調控現象數據池 / 數據蜘蛛網，把算力最優化。)

如果不用高斯函數省略解析過程，就需要別的對稱不變函數，否則人類不可能開拓量子領域。因為從人類的  $10^{-1}$  厘米尺寸，到  $10^{-7}$  厘米尺寸的納米尺寸，有限精度的變化率  $\Delta\{\text{line}\}$  最起碼在  $10^{26}$  以上，也就是求  $10^{26}$  階導數才能有效解析量子軌跡的分佈規律。

Lorentzian、Sech 函數也同樣地。簡而言之，就是  $\Delta\{\text{line}\}$  暴漲導致導數爆炸，導致它們的導數對稱性得以勝任大量省去分析分佈規律的過程。

高斯則對  $\Delta\{\text{line}\}$  的直觀分析最友好，對導數爆炸最友好，對稱性最強，所以量子力學用高斯最普遍。這是因為量子力學還沒有  $\Delta\{\text{line}\}$  為基礎的機器學習分析優化。

咆哮思考：

$10^{-1}$  相比  $10^{-2}$ ，乃至更小的精度，是近似無窮大，只是取決於近似的哲學原則。  
只要計算前後的哲學原則保持一致，總是換算到近似純粹的比例關係，哲學原則是什麼都是次要的。

我直接把數學推導推過來，說明為什麼流數叫做永恆變化的，以及萬有引力為什麼是流數代數而不是客觀規律。我用最基本的小學數學，闡述明晰連除、近似無窮大、有限精度的有限全息，和萬有引力的公式反推分析。

我想流數法，或者稱微積分，它們本身根本沒有可驗證的數學形式。尤其是傳統的牛式流數法、萊式危機分，它們的特徵就是有限精度越算越變，整數化整從來不是最終解。

天才們：這是代數，這是虛構的，這是形而上學的，這不是數學形式推導，這是哲學的、信仰的、直覺的、主觀的！！！！這都是假的！！！！

\*\*\*們：這就是客觀規律！我們發現了客觀規律！

為什麼 21 世紀的數學家都是一群\*\*和\*\*\*\*，  
他們都是人類的\*\*！  
應該全部送進\*\*\*！  
他們的\*\*\*\*\*到連微積分都不知道是什麼，寫  $\varepsilon-\Delta$  的人全部都是\*\*無一例外，就算使他們活著也只是\*\*\*\*\*！

別人算天體和物理，根本就不是打算拿微積分當作數學體系的，別人寫的很清楚，牛頓萊布尼茨就是跨學科的天才，人家是拿來跨學科計算的。\*\*才會寫成數學。

發展抽象數學也沒有需要數學形式基礎。黎曼哪有這種基礎，複數空間也是形上學，偏導和愛因斯坦都是形上學基礎，非標準分析機器學習更不用說，數得出名字全是形上學，數不出名字全是\*\*\*。

我們完完全全地不需要那麼多\*\*\*。別人是為了設計一套創新給自己玩的，並不是要拿去養\*\*\*的，喜歡就玩，不喜歡就去創作自己的，非要寫成形式定規發表這是政治\*\*\*的行為。有沒有可能：天才們都知道自己站在巨人的肩膀上，因此他們都非常謹慎，不故意去做\*\*\*行為，把學術寫成政治定規發表為什麼不去學政治？

這些天才，沒有人去強求別人寫他們的形式，也不會去寫定規，沒有人說你就要這麼寫，也不會認為這些定規是有益處的，全部的基礎都在形上的、信仰的、直覺的，只有\*\*\*學術中產階級才會寫  $\varepsilon-\Delta$  這種定規還自以為離天才又近一步。

視覺藝術框架：

SingularityGrid and Approximate Flux Framework

- |—— Setting a 3D axis Grid space full of Integers Grids.
- |—— Setting Max Precision  $P \{max\} 10^{-n}$ .  $n=20$ .
- |—— Setting function  $X=f(x,y,z)$ = All real numbers.  $x,y,z$  stand as 3 Detector start from 0 and diffuse to 20. include every  $(x,y,z)$  location.
- |—— SingularityDetector # Detect whether Detectors approaches or reaches all integers within the reference frame an integer  $N, N1, N2, \dots$  until  $N \{n\}$ , every integer stand by  $N$ .

If detection yes, exchange into  $a+bi^2$ , Do not gets a position index, and continue traverse as real number after this integer,

Besides it creates another Generator as Reverse precision Generator :

Reverse precision Generator Loop :

This new Generator only traverse.

Decrease from  $P \{max\}$  to  $1/P\{max\}$  and traverse in  $(N-1$ -Currently Precision,  $N$ -Currently Precision )integer Interval grid.

Adter reach zero. Increase from  $1/P\{max\}$  to  $P \{max\}$  and traverse in  $[N-1, N]$  interval grid.

If once reach  $N-1$  integer and  $N$  integer. Create another Reverse precision Generator Loop. All of them continue next loop, but news are diffuse into new integer grids.

Reverse precision Generator do Not disappear.

- |—— FlowNumberGenerator # Generating finite-precision stream numbers to traverse the real number space

- |—— Indexer # Create equality index for all generators' locus

- |—— IdentityOperation #Perform the above operations on the setting function

Generators should be Arranged on the axis.

Design a SingularityGrid and Approximate Flux Framework and render total generator's index and movement finally output with 3D axis  $(x,y,z)$ .

Then add it to html canvas code.

Intensive and rapid Generators.

Then add it to html canvas code.

Every Generators be created in an integer interval has its unique light&shadow Gaussian render accumulation .More earlier as it was created more higher the Gaussian parameters values are.

Then add it to html canvas code.

Using Gaussian wave and Gaussian peak position stand as every interval Currently Precision 's position. More creation in an interval, more higher the Gaussian curvature and peak.

For example.

3D

If interval  $\{x[0,1], y[0,1], z[0,1]\}$  interval grid has already generators exist, this space generates a Gaussian surface, that parameter depends on generators' current precision.

2D

If interval  $\{x[0,1], y[0,1]\}$ ,  $\{z[0,1], y[0,1]\}$ ,  $\{x[0,1], z[0,1]\}$ , interval grid has already generators exist, this space generates a Gaussian wave, that parameter depends on generators' current precision.

1D

If interval  $\{x[0,1]\}$ ,  $\{z[0,1]\}$ ,  $\{y[0,1]\}$ , interval grid has already generators exist, this space generates a Gaussian filter, that parameter depends on generators' current precision.

Then add it to html canvas code.

Smooth and continuous animation.

Then add it to html canvas code.

3D free viewer to touch ,zoom ,scale.

Then add it to html canvas code.

Every generator calculates to each other. Rendering their locus.

Then add it to html canvas code.

Add x, y, z axis transformations, and slowly bend it into a Riemann sphere, then bend it back.

Then add it to html canvas code.

Add 3D Gauss surface function, and slowly render it by framework with generators.

Then add it to html canvas code.

Until Be found everywhere In Gaussian surface, generators would not stop creating, after that start create everywhere in Riemann sphere.

Then add it into html canvas code.