

低高通槓桿模型

通桿支點的微積映射高度：

$\{..., k'x', k'x, kx\}$ (寫法容易區別高度的耦合關係)

通桿支點的微積映射長度：

$\{..., \Delta t', \Delta t, \Delta t\}$

通桿每個支點之間的微積映射長度：

$\{..., \Delta y', \Delta y, \Delta y\}$

通桿無窮小的微積度量：

$\{..., \varepsilon', \varepsilon, \varepsilon\}$

定義裡直接寫 $kx = \Delta y / \Delta x$, 把尺寸與角度含在一起不區別。

這是一個低高通槓桿模型的解釋，通桿如何採取高低阻尼的辦法完成運作已經詳細用代數映射解釋了。

低高通槓桿的模型：

低通槓桿距離支點更短，做更多功拿更少價值。

高通槓桿距離支點更長，做更少功拿更多價值。

低通就相當於是金融裡的散戶，基數大阻尼大，高通就相當於是大魚，基數小阻尼小。通桿原則。

假設大家手裡都有 50 元，散戶讓 50 元增值到 500，大魚就能擁有 5000、50000、500000.....如果散戶越是勞動且越是得到，大魚什麼都不做賺得就越多，這就是低高通槓桿的玩法。這就是為什麼你必須堅持多勞少得的原則，否則一定被馬克思主義這種超級大魚騙到骨頭都不剩。

控制槓桿的邏輯在於矛盾通波，為矛盾代言，如果你想要控制槓桿，無意義無價值的產出才是最重要的，這讓你根本無法與別人產生價值矛盾的衝突，這讓你能完全立足於矛盾之間，不敗之地。

最好的方法就是補貼策略，把你的大部分價值全部轉移為社會公共投資，國防、軍事、基礎設施，這些都算可控槓桿，它們幾乎無法與任何社會內部產生利益衝突。

次等的選擇就是人際關係的培育，把你的大部分價值全部轉移為人際關係的產出，你來做價值轉換器。

重點在於，又回到了道德殖民，你有沒有道德，不在乎你拿不拿錢，在於錢每天擺在你眼前，你知道怎麼用它，但你不用它會讓你更有更好的方案，你會發現很多事情不用錢來解決更能夠提升你的智力、你的道德、你的技能。

通桿同一個支點的微積嵌套：

$\{..., k'x', k'x, kx\}$

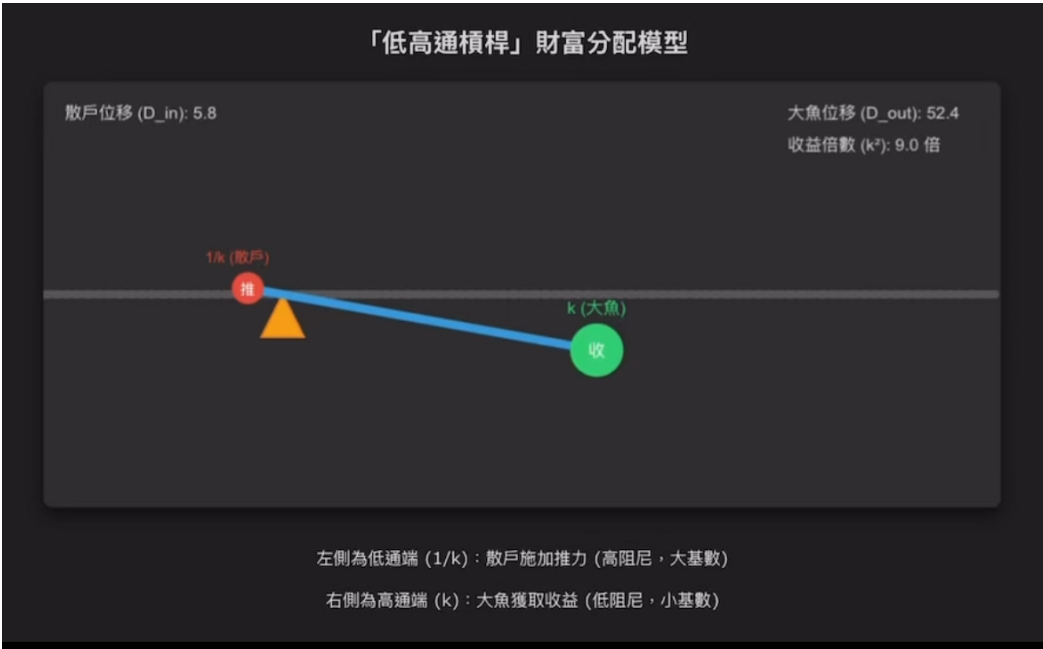
如果 $kx = (\varepsilon + 1/\varepsilon)/2$ 意味著通桿支點高度 kx 在這個 $\varepsilon, 1/\varepsilon$ 值代表的近似無窮尺寸裡是平衡支點。因為我沒有算通桿與某個基準線的角度，角度直接含進尺寸裡。

如果你不想讓系統凝滯就寫 $\{\varepsilon, 1/\varepsilon \neq 1\}$ 條件。

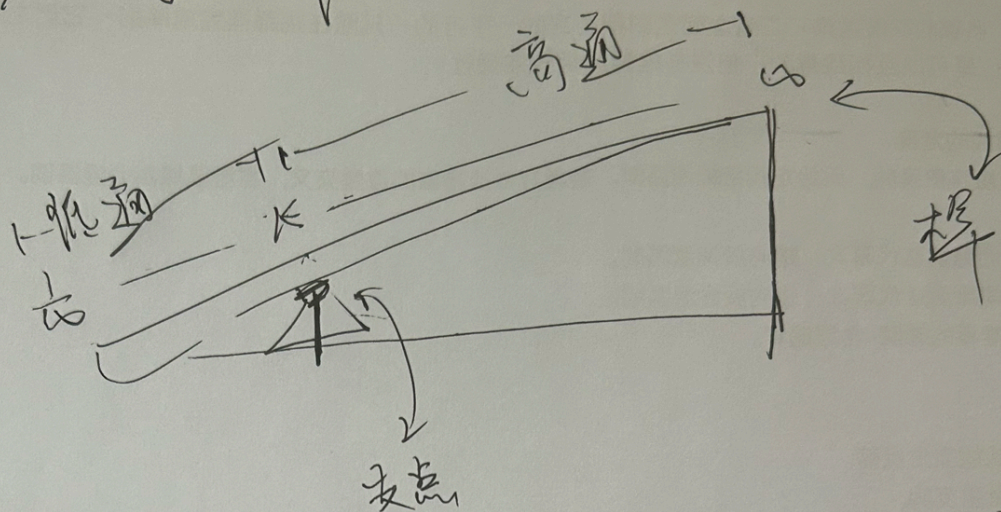
畢竟這是尺寸換算，它不是笛卡兒原則，它不考慮角度。

牛頓一直都是這麼算的。

可以做一個槓桿，它圍繞著它中間的一個支點旋轉，支點把槓桿分成 $1/k$ 低通與 k 高通， $1/k$ 負責施加推力。你必須花費更多的時間做無意義的勞動、無意義的產出，它很難直接變現為市場價值，並且盡可能囤積有市場價值的貨品，支點才會慢慢遠離你。

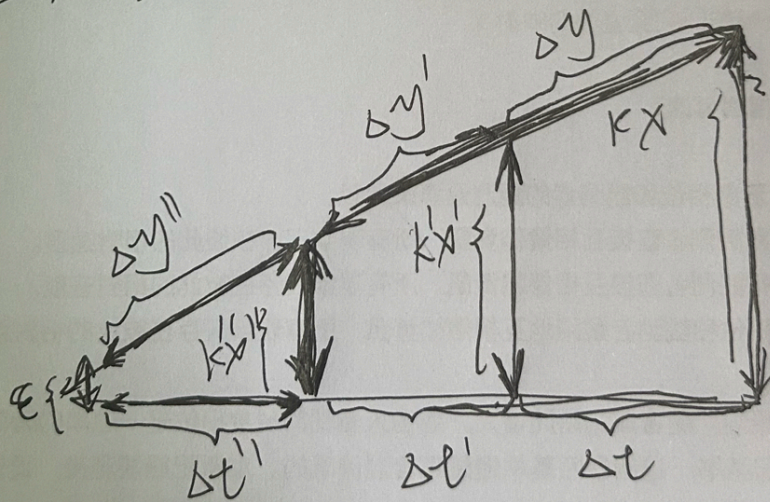


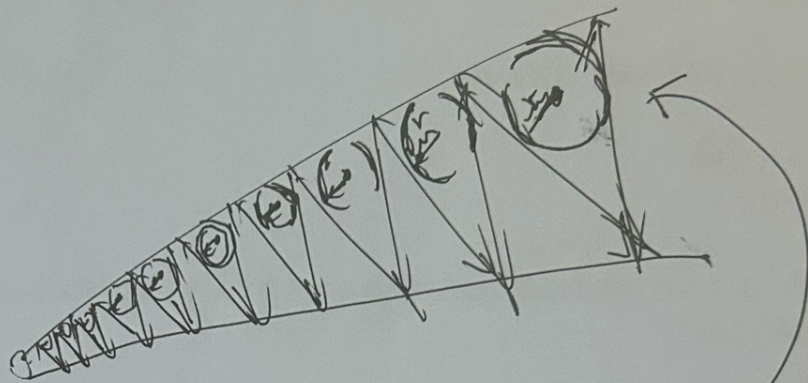
低高通样膜型



尺寸变换映射就可像如此膜型为通样

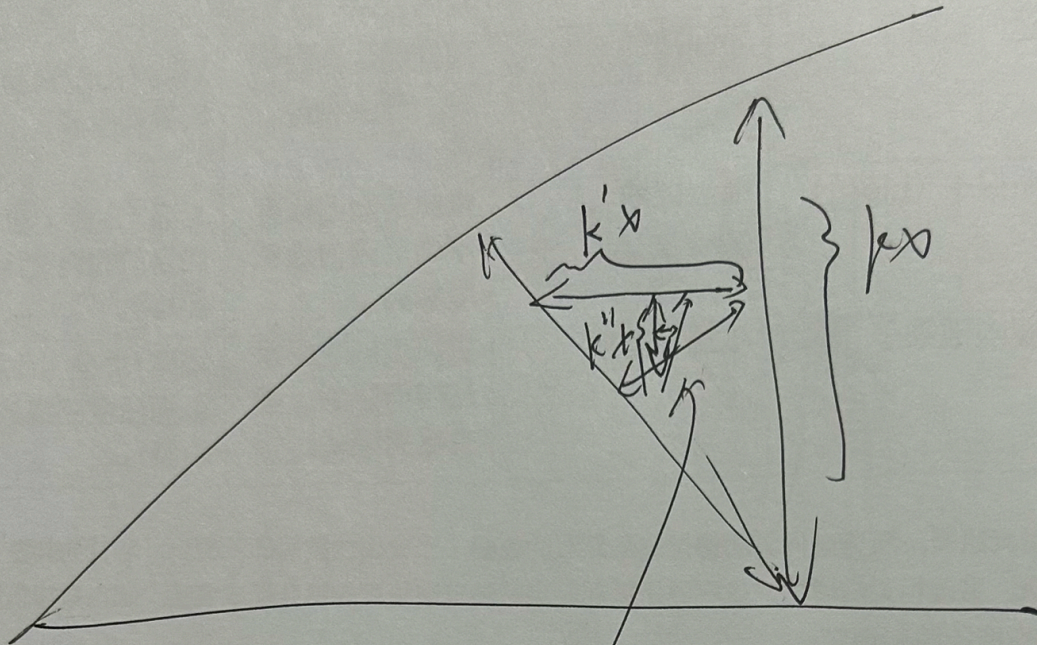
膜型, 映射:





$$\{ \dots, r'' = \xi'', r' = \xi', r = \xi \}$$

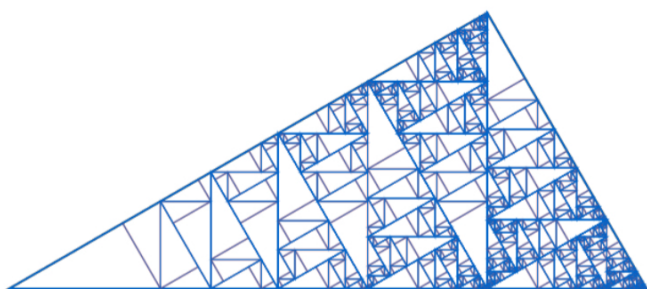
通桿嵌套



$\{k''x, k'x, kx\}$

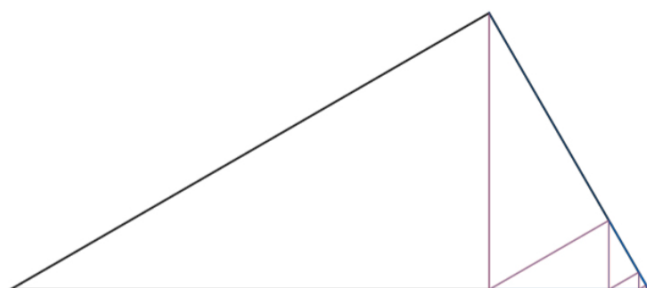
通桿嵌套的三種分形：

1. 雙邊方向

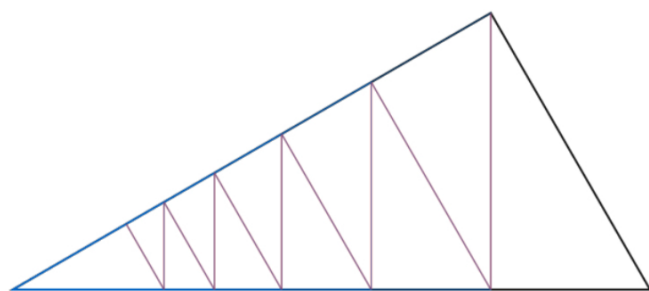


遞歸深度 (Depth): 10

- 1.
- 2.單一方向

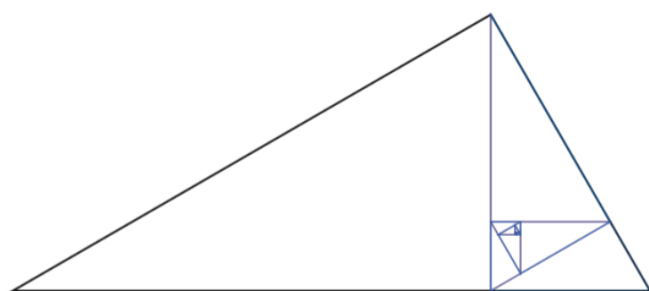


遞歸深度 (Depth): 10



遞歸深度 (Depth): 10

3.交叉方向



遞歸深度 (Depth): 14

它們都很像我們在走階梯的時候，總是可以分解為垂直向量並且合併為同一向量，這正好是表達兩個不同尺寸與它們的同一尺寸通量。垂直向量的不同變換方法。

交叉方向雖然積分擴張起來很麻煩，但如果是微分方案可以簡化為一句話：

總是在垂直三角形內畫高線，並選擇一個高線更小那一側的垂直三角形，然後繼續畫高線，再選擇一個高線更大那一側的垂直三角形，然後繼續畫高線，然後繼續大小來回切換。但它並沒有預測與擴張能力。

不管怎樣，我們還是希望有向量擴張，微分誰都會做：

這要求你在繪製 x' 就預測並尋找讓 x'' 在繪製完畢時能夠途徑 x 的繪製起始原點，並且在繪製 x''' 時就預測並尋找讓 x''' 在繪製完畢時能夠途徑 x 的繪製終點。

其他長也一樣。這樣垂直三角形才會閉合。

v_1 與 v_2 向量方向垂直, $\{x < x' < x'' < x''' < \dots\}$

第一步沿 v_1 走 x , 第二步沿斜向 $\{-v_1, v_2\}$ 走 x' , 第三步沿 $-v_2$ 走 x'' 途徑 x 的原點, 第四步沿 $\{v_1, v_2\}$ 走 x''' 途徑 x 的終點, 第五步沿著 $\{-v_1\}$ 走 x'''' 途徑 x'' 的原點, 第六步沿著 $\{v_1, -v_2\}$ 走 x''''' 途徑 x'' 的終點, 第七步沿著 $\{v_2\}$ 走 x'''''' 途徑 x''' 的原點, 第八步沿著 $\{-v_1, -v_2\}$ 走 x''''''' 途徑 x''' 的終點, 完成一次循環,

第九步沿著 $\{v_1\}$ 走 x'''''''' 途徑 x'''' 的原點, 第十步沿著 $\{-v_1, v_2\}$ 走 x''''''''' 途徑 x'''' 的原點, 第十一步沿著

...

路徑微積就是這一點最困難, 同一條路徑積分過去可能很簡單, 但是微分過去可能很難, 換一換也一樣, 同一條路徑微分過去可能很簡單, 但是積分過去可能很難。如果你想要保持雙向都很容易, 你就必須永遠地進入這個計算過程, 先預測未來兩步, 再走一步, 再預測兩步, 再走一步。

這其實就是變換不變, 主語與賓語代換, 不同路徑彼此代換, 看到的終點或起點現象卻是有相同特徵的。搜索機制、搜索篩選機制、搜索篩選搜索機制、... 交叉這樣進行, 特徵要麼是變的, 要麼是不變的。

可以考慮

再寫一個條件, 它包含一個悖論解與一個自足解:

{
 $\{x_{t+\varepsilon}\}$ 與 $\{x_{t+2\varepsilon}\}$ 垂直, $\varepsilon=0$
or
 $\{x_{t+\varepsilon}\}$ 與 $\{x_{t+2\varepsilon}\}$ 垂直, $\varepsilon\neq 0$
}

當我們定義 $\varepsilon \in (-1/x_{\{t\}}, 1/x_{\{t\}})$ 時, $\{x\}$ 序列就會有兩種搜索狀態, 要麼無法搜索完成, 處於悖論解, 要麼可以搜索完成, 處於自足解, 向量可完成垂直遞歸。 $\tan \varepsilon \in (-1/x_{\{t+\varepsilon\}}, 1/x_{\{t+\varepsilon\}})$ 是一個自帶偽隨機螺旋遞歸的搜索條件。

它如果被我用來生成向量, 它首先會滿足向量垂直遞歸, 其次會滿足向量分佈偽隨機。同時, 因為它作用生成的序列無法帶一個整數編號, 它可以被用於對整數編號的向量垂直分解, 當 t =整數。也就是向量 $x_{\{t+\varepsilon\}} + x_{\{t+2\varepsilon\}} = x_{\{t\}}$, $\langle x_{\{t+\varepsilon\}}, x_{\{t+2\varepsilon\}} \rangle = 0$

對於 t 已經全部整化的離散序列, 它的作用是加密性質的。

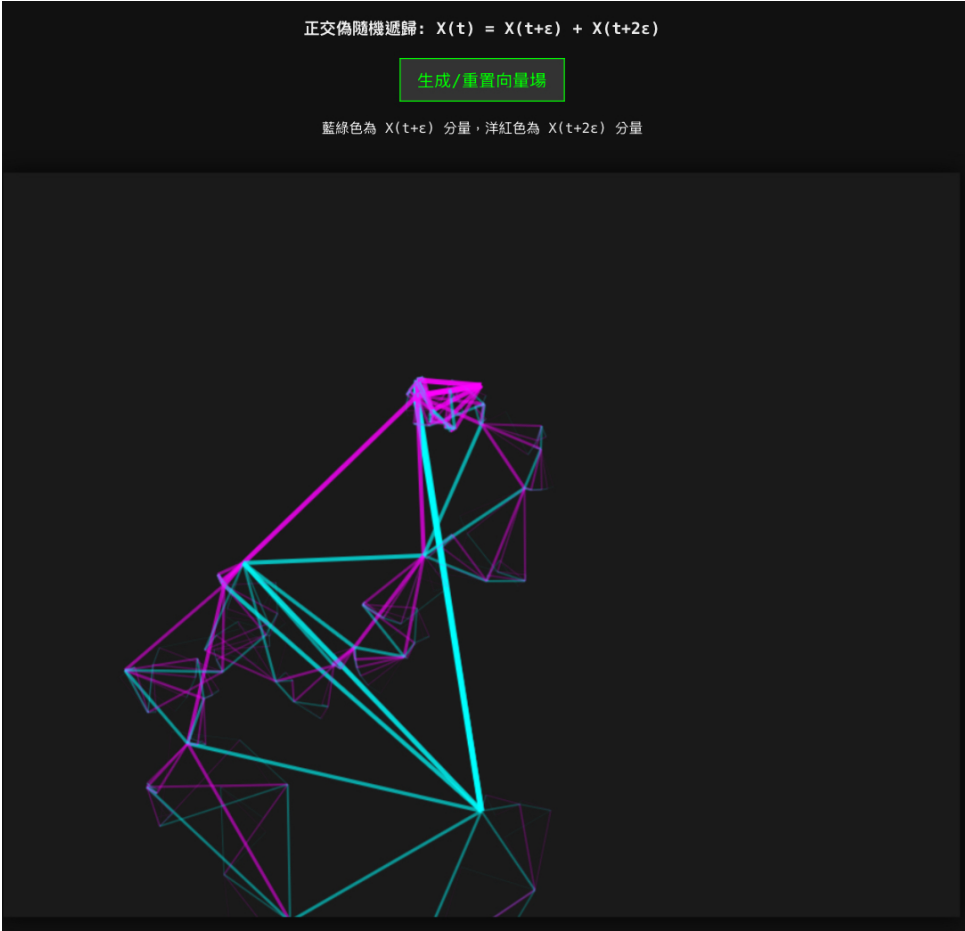
對 t 還未全部整化的離散序列 $x_{\{t\}}$ 如果讓它把這些序列分解掉, 就會相當於它變成濾通波拿來濾過得到步頻重制, 製造另一種步頻的序列, 然後再做步頻對齊, 它就不再是分解加密器, 它會變成分解解密器, 搜索解密不同濾波下的序列特徵, 最終通過步頻對齊的操作來萃取獲得濾通波濾過後仍然不變的序列特徵, 例如如果我要萃取差分變化就選擇: $x_{\{t\}} = x_{\{t+\varepsilon\}}$ or $x_{\{t\}} = x_{\{t+2\varepsilon\}}$; 如果我要萃取差分不變就選擇: $x_{\{t\}} = x_{\{t+2\varepsilon\}}/x_{\{t+\varepsilon\}}$ or $x_{\{t\}} = x_{\{t+2\varepsilon\}} \cdot x_{\{t+\varepsilon\}}$; 如果我要萃取萃取不變就選擇連分數: $(x_{\{t\}} - 1/x_{\{t\}}) - 1/(x_{\{t\}} - 1/x_{\{t\}})$ 對齊的方法有許多,

因為圖片或視頻序列的 x, y 是已經整化的, 分解方法:

{
圖片:


```
x{t} = x{t+ε} , x{t+1} = x{t+2ε}
}
{
視頻:
x{t}{t'} = x{t+ε}{t'+ε} , x{t+1}{t'+Δt'} = x{t+2ε} {t'+2ε}
t' 為時間通量
Δt' 為幀時間通量
}
```

這套邏輯看起來爛透了



萃取不變與步頻差分

如果有某種絕對通量,它無法被萃取,它無法被分解,它無法被累積,不管怎麼樣它都與其他通量互相混合,我的定義為這是萃取不變,例如加密序列沒有解密的情況,編碼通量就沒有辦法萃取出來,

在遍歷解密加密序列時,唯有某一個維度數量的分解與擬合才有可能找到唯一解密通量,在遠比這個數量更大數量的分解與擬合才有可能找到多解密通量,

從解密的角度而言,人類的視野是沒有限制與盲區的,因為不管漫反射多麼微弱,早晚都可通過解碼通量把原本看不見的位置復原出來,並且無限復原下去,
從加密的角度而言,一旦產生自相似螺旋遞歸,加密通量永遠趨於唯一解或無解,解密就變成了偽命題,
如果一套密碼序列的總量已經遠遠超過了它所加密的內容總量,例如內容只有兩個字節,密碼序列卻有幾個T的字節,解碼可能還不如直接猜測內容來得更快,

所以,顯然直接做步頻差分,而不是萃取差分,提取萃取不變的效率會來得更強大,反正分辨率是不變的,人類的視野有限性與壽命有限性也限制地很死,乾脆以一個被限制的不變的分辨率與網格,例如圖片裡每一個像素的座標點為原點群 $\{x\{t\}, x\{y\}\{t\}\}$, 分解出時間差分向量群 $\{x\{t+\varepsilon\}, x\{y\}\{t+\varepsilon\}\}$ 與 $\{x\{t+2\varepsilon\}, x\{y\}\{t+2\varepsilon\}\}$, 並且對 $\{x\{t\}, x\{y\}\{t\}\} = \{x\{t+\varepsilon\}, x\{y\}\{t+\varepsilon\}\} = \{x\{t+2\varepsilon\}, x\{y\}\{t+2\varepsilon\}\}$ 條件求解;

視頻裡每一個像素的座標點為原點群 $\{x\{t\}\{t'-\Delta t'\}, x\{y\}\{t\}\{t'-\Delta t'\}\}$, 分解出時間差分向量群 $\{x\{t+\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+\varepsilon\{t'\}\}, x\{y\}\{t+\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+\varepsilon\{t'\}\}\}$ 與 $\{x\{t+2\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+2\varepsilon\{t'\}\}, x\{y\}\{t+2\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+2\varepsilon\{t'\}\}\}$, 並且對 $\{x\{t\}\{t'-\Delta t'\}, x\{y\}\{t\}\{t'-\Delta t'\}\} = \{x\{t+\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+\varepsilon\{t'\}\}, x\{y\}\{t+\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+\varepsilon\{t'\}\}\} = \{x\{t+2\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+2\varepsilon\{t'\}\}, x\{y\}\{t+2\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+2\varepsilon\{t'\}\}\}$ 條件求解

你可以標記萃取不變特徵的時空座標,並且在原視頻裡讓它們歸零,因為它們是無法證偽的,各種意義裡是無用的座標,但它們歸零後就變得有用,因為你可以在歸零之後再根據未歸零的特徵做拓撲變分復原,然後單獨顯示它,至於變分方案,只需要把未歸零的特徵的座標做向量合成,從邊緣指向歸零場的某個位置,再慢慢做均勻特徵積分,如果積分結果彼此衝突就做差分. 然後可以再根據原圖片未歸零的色彩值,把它根據變分路徑也一起積分過去,而且你很容易發現,這些歸零的萃取不變序列往往是原序列裡峰值變換的單調破缺部分,對於整個非單調的原序列,峰值分佈並非單調規律,有很多單調破缺的部分,通過這種方法即可以把它們規律化.

你可以把微分也加入進去,微積分的變分仍然依賴從銳點邊界的座標來合成指向向量,隨著微積分深度增加,復原就會更加清晰,不過我的視頻算法處理還是太糟糕,

哪怕它很糟糕,它也已經足夠強勢了,

繼續發展它的話,我認為是往步頻微積或步頻變分的方向去做,而不是留戀於縫合已有的算法,

分解方法:

{
圖片:
 $x\{t\} = x\{t+(f(\varepsilon)/\Delta\varepsilon)\}$, $x\{t+1\} = x\{t+(f(2\varepsilon)/\Delta 2\varepsilon)\}$
}

{
視頻:
 $x\{t\}\{t'\} = x\{t+(f(\varepsilon\{t\})/\Delta\varepsilon\{t\})\}\{t'+(f(\varepsilon\{t'\})/\Delta\varepsilon\{t'\})\}$, $x\{t+1\}\{t'+\Delta t'\} = x\{t+(f(2\varepsilon\{t\})/\Delta 2\varepsilon\{t\})\}\{t'+(f(2\varepsilon\{t'\})/\Delta 2\varepsilon\{t'\})\}$

t' 為時間通量

$\Delta t'$ 為幀時間通量

}

例如圖片裡每一個像素的座標點為原點群 $\{x\{t\}, x\{y\}\{t\}\}$, 分解出時間差分向量群 $\{x\{t+(f(\varepsilon)/\Delta\varepsilon)\}, x\{y\}\{t+(f(\varepsilon)/\Delta\varepsilon)\}\}$ 與 $\{x\{t+(f(2\varepsilon)/\Delta 2\varepsilon)\}, x\{y\}\{t+(f(2\varepsilon)/\Delta 2\varepsilon)\}\}$, 並且對 $\{x\{t\}, x\{y\}\{t\}\} = \{x\{t+(f(\varepsilon)/\Delta\varepsilon)\}, x\{y\}\{t+(f(\varepsilon)/\Delta\varepsilon)\}\} = \{x\{t+(f(2\varepsilon)/\Delta 2\varepsilon)\}, x\{y\}\{t+(f(2\varepsilon)/\Delta 2\varepsilon)\}\}$ 條件求解;

視頻裡每一個像素的座標點為原點群 $\{x\{t\}\{t'-\Delta t'\}, x\{y\}\{t\}\{t'-\Delta t'\}\}$, 分解出時間差分向量群 $\{x\{t+f(\varepsilon\{t\})/\Delta\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+f(\varepsilon\{t'\})/\Delta\varepsilon\{t'\}\}, x\{y\}\{t+f(\varepsilon\{t\})/\Delta\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+f(\varepsilon\{t'\})/\Delta\varepsilon\{t'\}\}\}$ 與 $\{x\{t+f(2\varepsilon\{t\})/\Delta 2\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+f(2\varepsilon\{t'\})/\Delta 2\varepsilon\{t'\}\}, x\{y\}\{t+f(2\varepsilon\{t\})/\Delta 2\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+f(2\varepsilon\{t'\})/\Delta 2\varepsilon\{t'\}\}\}$, 並且對 $\{x\{t\}\{t'-\Delta t'\}, x\{y\}\{t\}\{t'-\Delta t'\}\} = \{x\{t+f(\varepsilon\{t\})/\Delta\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+f(\varepsilon\{t'\})/\Delta\varepsilon\{t'\}\}, x\{y\}\{t+f(\varepsilon\{t\})/\Delta\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+f(\varepsilon\{t'\})/\Delta\varepsilon\{t'\}\}\} = \{x\{t+f(2\varepsilon\{t\})/\Delta 2\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+f(2\varepsilon\{t'\})/\Delta 2\varepsilon\{t'\}\}, x\{y\}\{t+f(2\varepsilon\{t\})/\Delta 2\varepsilon\{t\}\}\{t'-\Delta t'+f(2\varepsilon\{t'\})/\Delta 2\varepsilon\{t'\}\}\} = \{x\{t\}\{t'-\Delta t'\}, x\{y\}\{t\}\{t'-\Delta t'\}\}$ 條件求解

它對視頻動態特徵非常靈敏,它對照片特徵不怎麼靈敏,恐怕這裡面還有更深層的密碼等待瓦解,

如果我總是想要去湊笛卡兒或者拉格朗日或者其他螺旋渦流,我不如直接寫個 $\{k/\epsilon, k\epsilon\}$ 算子,它會在 $\{k^2, 1\}$ 形成天然原點,笛卡兒或拉格朗日都是廚餘垃圾,它們甚至連擦下水道都不配,例如 $f(\{k/\epsilon, k\epsilon\})$,計算規則是輸出一個矩陣後差分進標量,它的響應能力看起來很好,

例如圖片裡每一個像素的座標點為原點群 $\{x\{t\}, x\{y\}\{t\}\}$,分解出時間差分向量群 $\{x\{t+(f(\{k/\epsilon, k\epsilon\})/\Delta\{k/\epsilon, k\epsilon\})\}, x\{y\}\{t+(f(\{k/\epsilon, k\epsilon\})/\Delta\{k/\epsilon, k\epsilon\})\}\}$ 與 $\{x\{t+(f(\{k/2\epsilon, k2\epsilon\})/\Delta\{k/2\epsilon, k2\epsilon\})\}, x\{y\}\{t+(f(\{k/2\epsilon, k2\epsilon\})/\Delta\{k/2\epsilon, k2\epsilon\})\}\}$,並且對 $\{x\{t\}, x\{y\}\{t\}\} = \{x\{t+(f(\{k/\epsilon, k\epsilon\})/\Delta\{k/\epsilon, k\epsilon\})\}, x\{y\}\{t+(f(\{k/\epsilon, k\epsilon\})/\Delta\{k/\epsilon, k\epsilon\})\}\} = \{x\{t+(f(\{k/2\epsilon, k2\epsilon\})/\Delta\{k/2\epsilon, k2\epsilon\})\}, x\{y\}\{t+(f(\{k/2\epsilon, k2\epsilon\})/\Delta\{k/2\epsilon, k2\epsilon\})\}\}$ 條件求解;
視頻裡每一個像素的座標點為原點群 $\{x\{t\}\{t'-\Delta t'\}, x\{y\}\{t'\{t'-\Delta t'\}\}$, 分解出時間差分向量群 $\{x\{t+(f(\{k/\epsilon\{t\}, k\epsilon\{t\}\})/\Delta\{k/\epsilon\{t\}, k\epsilon\{t\}\})\}\{t'-\Delta t'+(f(\{k/\epsilon\{t\}, k\epsilon\{t\}\})/\Delta\{k/\epsilon\{t\}, k\epsilon\{t\}\})\}, x\{y\}\{t+(f(\{k/\epsilon\{t\}, k\epsilon\{t\}\})/\Delta\{k/\epsilon\{t\}, k\epsilon\{t\}\})\}\{t'-\Delta t'+(f(\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t'\})/\Delta\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t'\})\}\}$ 與 $\{x\{t+(f(\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t\}\})/\Delta\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t\}\})\}\{t'-\Delta t'+(f(\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t'\})/\Delta\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t'\})\}\}, x\{y\}\{t+(f(\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t\}\})/\Delta\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t\}\})\}\{t'-\Delta t'+(f(\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t'\})/\Delta\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t'\})\}\}$,並且對 $\{x\{t+(f(\{k/\epsilon\{t\}, k\epsilon\{t\}\})/\Delta\{k/\epsilon\{t\}, k\epsilon\{t\}\})\}\{t'-\Delta t'+(f(\{k/\epsilon\{t\}, k\epsilon\{t'\})/\Delta\{k/\epsilon\{t\}, k\epsilon\{t'\})\}\}, x\{y\}\{t+(f(\{k/\epsilon\{t\}, k\epsilon\{t\}\})/\Delta\{k/\epsilon\{t\}, k\epsilon\{t\}\})\}\{t'-\Delta t'+(f(\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t'\})/\Delta\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t'\})\}\} = \{x\{t+(f(\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t\}\})/\Delta\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t\}\})\}\{t'-\Delta t'+(f(\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t'\})/\Delta\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t'\})\}\}, x\{y\}\{t+(f(\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t\}\})/\Delta\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t\}\})\}\{t'-\Delta t'+(f(\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t'\})/\Delta\{k/2\epsilon\{t\}, k2\epsilon\{t'\})\}\} = \{x\{t\}\{t'-\Delta t'\}, x\{y\}\{t\}\{t'-\Delta t'\}\}$ 條件求解

微積也很好寫: $\{f(x)/\Delta x, f(x)\Delta x\}$, 只需要把 $\{k/\epsilon, k\epsilon\}$ 代換為 $\{f(\epsilon)/\Delta \epsilon, f(\epsilon)\Delta \epsilon\}$,
代換進 $F=\Delta p/\Delta t, p=\{f(p)/\Delta p, f(p)\Delta p\}$, p 計算規則是輸出一個矩陣後差分進標量,它看起來響應很好,然後增加計算項目: $F'=1/(\Delta(\Delta p/\Delta t)), F''=1/(\Delta(1/(\Delta(\Delta p/\Delta t))))$, 它看起來響應很好,不會過擬合,
代換進 Lorentz 算式: $p=m\{0\}v/\sqrt{(1-(v^2)/c^2)} = \{f(p)/\Delta p, f(p)\Delta p\}$ 我認為 c , 也就是以太,它更接近於通桿佔位支點,顯然這是一個槓桿式,它只是需要描述一個移動的支點,支點在移動時不斷地改變兩個端點的高低通波性,

如果我來寫是: .

$p\{t+\epsilon\}=(v+\epsilon)/\sqrt{(1-((v+\epsilon)^2)/((v+\epsilon)^2+\epsilon^2))} = \{f(p\{t+\epsilon\})/\Delta p\{t+\epsilon\}, f(p\{t+\epsilon\})\Delta p\{t+\epsilon\}\}$
 $p\{t+2\epsilon\}=(v+2\epsilon)/\sqrt{(1-((v+2\epsilon)^2)/((v+2\epsilon)^2+\epsilon^2))} = \{f(p\{t+2\epsilon\})/\Delta p\{t+2\epsilon\}, f(p\{t+2\epsilon\})\Delta p\{t+2\epsilon\}\}$
 $p\{t+2\epsilon\} + p\{t+\epsilon\}=p\{t\}=(v)/\sqrt{(1-(v^2)/((v)^2+\epsilon^2))} = \{f(p\{t\})/\Delta p\{t\}, f(p\{t\})\Delta p\{t\}\}$
 $\epsilon = \{f(\epsilon)/\Delta \epsilon, f(\epsilon)\Delta \epsilon\}$
 p, ϵ 計算規則是輸出一個矩陣後差分進標量,

洛倫茨在科學方法裡遠比愛因斯坦嚴謹,沒有去掰扯光速,但是他還是沒有把以太異性分解並視為一個不可證偽的代換通波,最嚴謹的方法仍然是近似無窮來作為代換通波的步頻差分以提取萃取不變.我來寫完全包含的現象代數,完全掘棄笛卡兒拉格朗日並且使用動態原點 $\{f(p)/\Delta p, f(p)\Delta p\}$. 問題在於問題不是現象的一部分,你對現象有任何疑惑,做出問題,又自我解答,這跟現象是什麼無關. 代數是指代與操作意義的,現象本身不會因為你寫多少代數就按照代數規則運作,這是濾波或者濾波以太.

代換進 $F=\Delta p\{t\}/\Delta t$, 然後增加計算項目: $F'=1/(\Delta(\Delta p/\Delta t)), F''=1/(\Delta(1/(\Delta(\Delta p/\Delta t))))$
模擬小球運動.

宏觀微觀共同分解掉

因此我可以直接模擬一個槓桿場 Lorentz 算式:

$$p\{t+\varepsilon\}=(v\{t\}+\varepsilon)/\sqrt{(1-((v\{t\}+\varepsilon)^2)/((v\{t\}+\varepsilon)^2+\varepsilon^2))} = \{f(p\{t+\varepsilon\})/\Delta p\{t+\varepsilon\}, f(p\{t+\varepsilon\})\Delta p\{t+\varepsilon\}\}$$

$$p\{t+2\varepsilon\}=(v\{t\}+2\varepsilon)/\sqrt{(1-((v\{t\}+2\varepsilon)^2)/((v\{t\}+2\varepsilon)^2+\varepsilon^2))} = \{f(p\{t+2\varepsilon\})/\Delta p\{t+2\varepsilon\}, f(p\{t+2\varepsilon\})\Delta p\{t+2\varepsilon\}\}$$

$$p\{t+2\varepsilon\} + p\{t+\varepsilon\}=p\{t\}=(v\{t\})/\sqrt{(1-((v\{t\})^2)/((v\{t\})^2+\varepsilon^2))} = \{f(p\{t\})/\Delta p\{t\}, f(p\{t\})\Delta p\{t\}\}$$

$$\varepsilon = \{f(\varepsilon)/\Delta\varepsilon, f(\varepsilon)\Delta\varepsilon\}$$

$$v\{t\}=\{f(v\{t\})/\Delta v\{t\}, f(v\{t\})\Delta v\{t\}\}$$

$v\{t\}, p\{t\}, \varepsilon$ 計算規則是輸出一個矩陣

然後模擬小球運動,計算速度矩陣的平均速度,計算這個平均速度在速度矩陣內更接近哪個分解速度,計算分解速度的偏移,然後求倒數,將它視為小球運動重心的偏移。

代數物理量的作用支點也隨著現象進行而不斷地改變,對應到物理描述學就所謂的重心飄移或者引力移動.重心偏移.

可以讓小球在平地移動,隨著時間推移重心飄移改變前進方向.

代換進 $F=\Delta p\{t\}/\Delta t$, 然後增加計算項目: $F'=1/(\Delta(\Delta p/\Delta t)), F''=1/(\Delta(1/(\Delta(\Delta p/\Delta t))))$,

重心場

整個小球的歷史軌跡被視為重心場,

重心偏移計算規則是從開始運動時的軌跡計算,直到 t 時間的軌跡,小球以它的歷史軌跡矩陣 $\{x\{t\}\}$ 為重心場,作用權重 $x\{t\}=1 - x\{t\}/\text{Sum}\{x\{t\}\}$,

你看,我們在絕對時間內所得到歷史數據依然是相對的現象結果,在相對時間內所得到歷史數據依然是相對的現象結果,反過來說,絕對的現象就是我們自己只能夠得到歷史數據是相對的現象結果,你沒有辦法因此證明重心場或者以太或者其他濾波是真實存在的,所以只要把歷史數據當作重心場的一部分就好了,不管未來的現象結果是如何,過去的慣性在慣性場裡是不變的.

這就是微積原則:有 { 未來,現在,過去 } 三者之一,就會有 { 未來,現在,過去 } 三者俱全. 真正決定邊界的是濾波.我能過濾的就是我能算的.

這算是牛頓第三周目通關了.

牛頓究竟藏了多少密碼,這是沒有人可能知道的,仍然地,萃取不變就是密碼的本質,唯一藏起來也可以確認的,就是他的野心,他的夢想,他的真心,他不想讓任何人對他的真心想法產生任何觀察裡的偏差.

但他越是藏,越沒有改變想法裡存在的自我隔閡,那是一種深刻的自我矛盾,他所想保密的,就是變換裡的不變:客觀所知的主觀自我矛盾的現象,不會因為主觀意志為轉移.

客觀的,你會看到一個人歷史數據的峰值變換,哪時餓,哪時飽,對主觀的體驗來說這並不算是矛盾,但對客觀的體驗來說這是明顯的矛盾,客觀總是可能很難理解,為什麼同樣的作息不能適用於所有人,

所以我必須計算步頻,這就是無窮項目的作用,它能夠提供一種計算歷史步頻的方法,無論離散數據步頻是什麼,無窮項目濾波都可以過濾成新步頻,然後再對齊舊步頻的數據與新步頻的數據,一旦離散數據並不是單調規律,它自然會有一個對齊結果,

例如重新編碼: $h(t+\varepsilon)=\{1,0,0.1\}+\varepsilon, h(t+2\varepsilon)=\{1,0,1,0,1\}+\varepsilon$

如果我所面對的是不僅不是單調規律,也不算單調數據值的結果,例如 $f(t)=\{1,0,0.1\}$ 與 $g(t)=\{1,0,0.1,10,0.01\}$, 那麼直接做路徑微積,獲得差分矩陣後再做無窮項目濾波與對齊萃取,如果我所使用的無窮小項目是 $\varepsilon=0.01$,重新

編碼：

$$h(t+\epsilon)=\{1,0,0.1\}+\epsilon*\{1,0,0.1,10,0.01\}+\epsilon)$$

$$h(t+2\epsilon)= (\{1,0,0.1\}+\epsilon)/(\{1,0,0.1,10,0.01\}+\epsilon)$$

$$h(t+\epsilon)\times h(t+2\epsilon)= h(t+3\epsilon)$$

無論低維度兩個步頻是否垂直,一旦維度高至足夠,它就會有垂直解,所以:

$$<h(t+\epsilon),h(t+2\epsilon)>=0$$

是求解代數條件.

更極端地,我們直接尋找一個額外的通量,滿足

$$<g(h(t+\epsilon)),g(h(t+2\epsilon))>=0$$

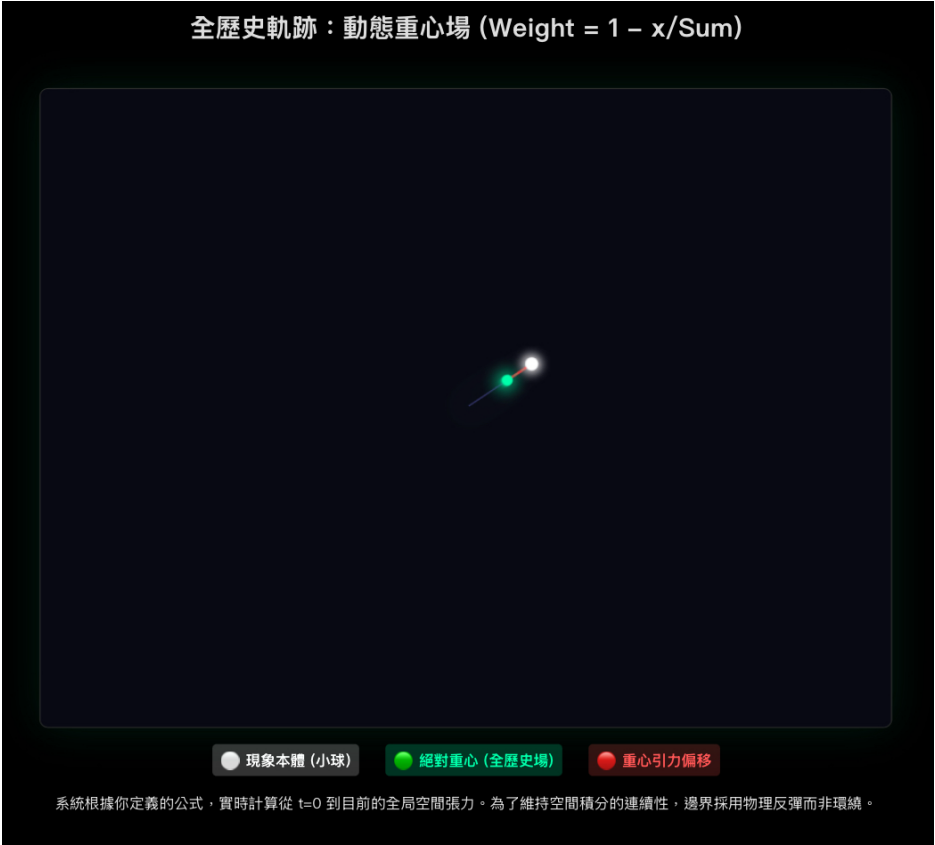
如果你已經解出 g(),你就能夠把 g(h()) 合成為 f(),

$$<f(t+\epsilon),f(t+2\epsilon)>=0$$

這個命題的解就完成了,

f() 永遠只是更加局部的解,無論維度求多高,解一旦沒有設限就是無窮,一旦設限條件庫也是無限的,它取決於主觀怎樣排列組合它,趨於完全主觀的問題,例如<f^n(t+ε),f^n(t+2ε)>=0

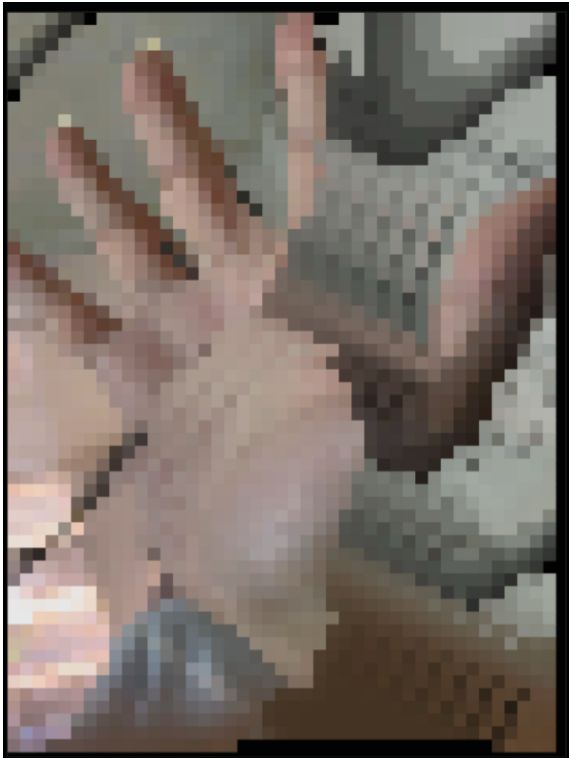
這只會更加證明神學的方法是對的,其他人的方法都是不值一文的,只有當你以神學為目的研究科學,你才可能有對自然宗教化的解釋,你才可能真的信任你所寫的.

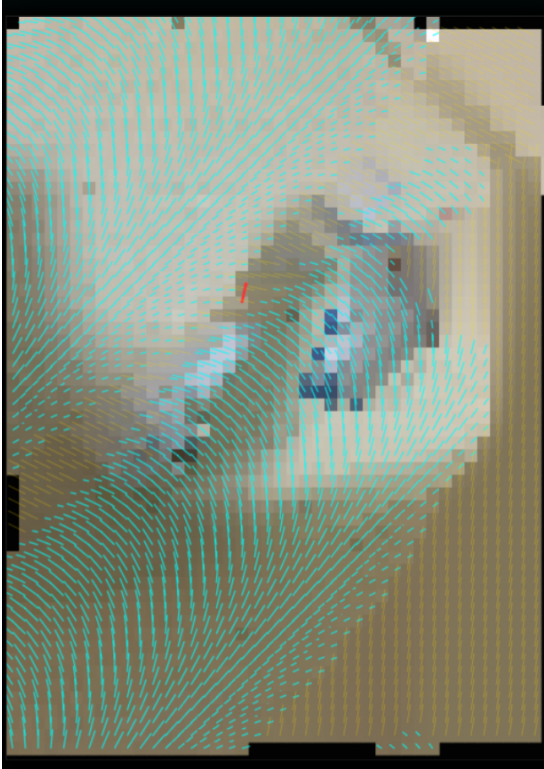
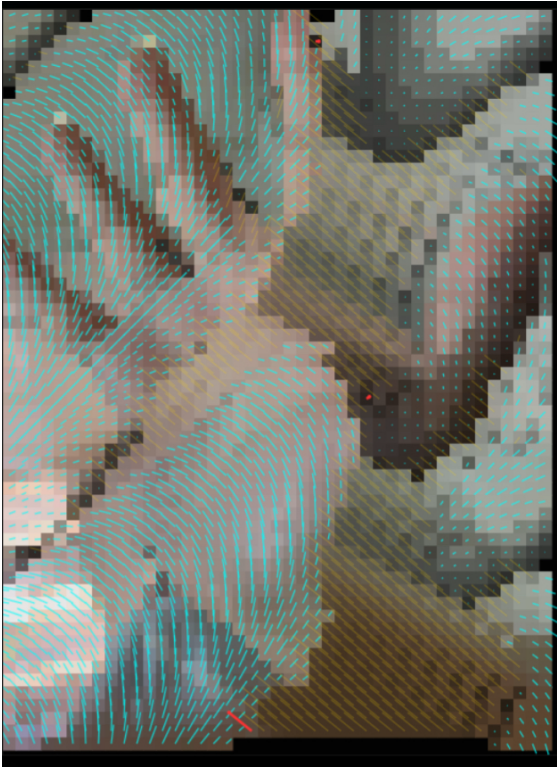


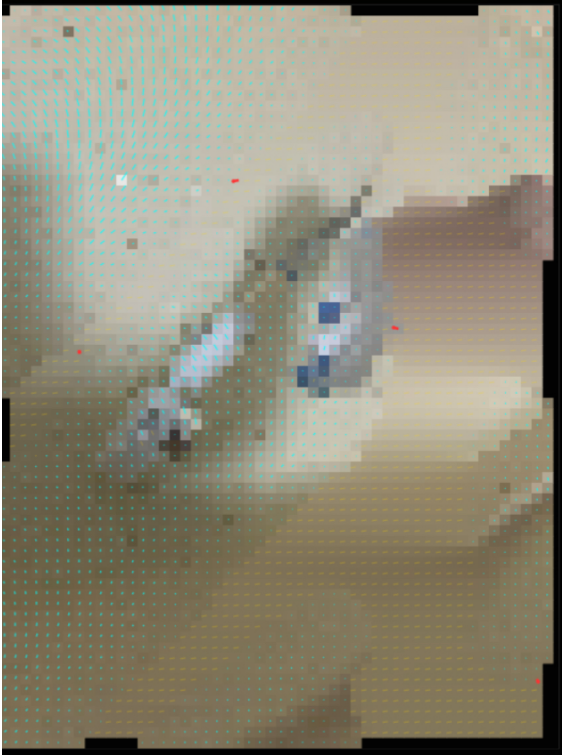
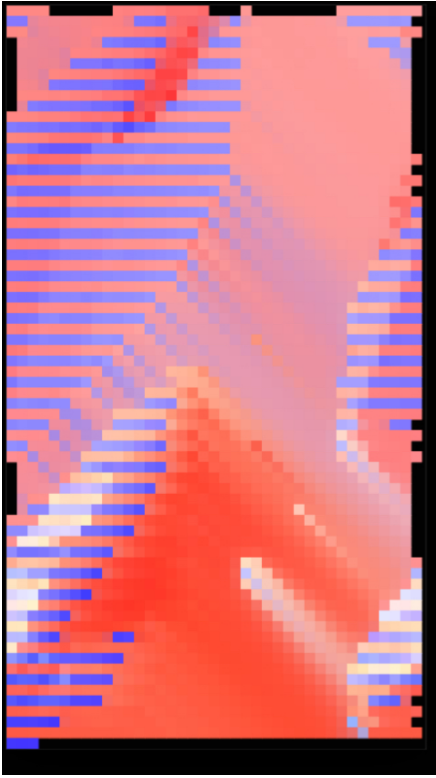
槓桿場：重心飄移模擬 (Center of Gravity Drift)

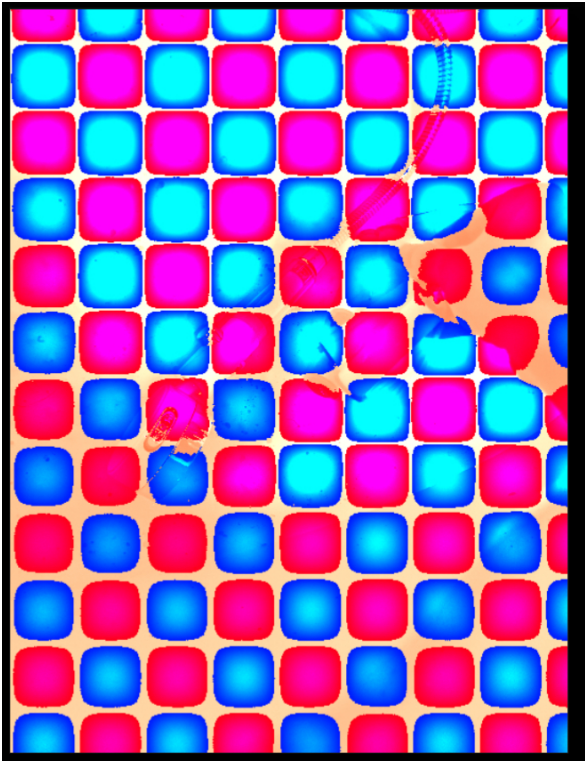
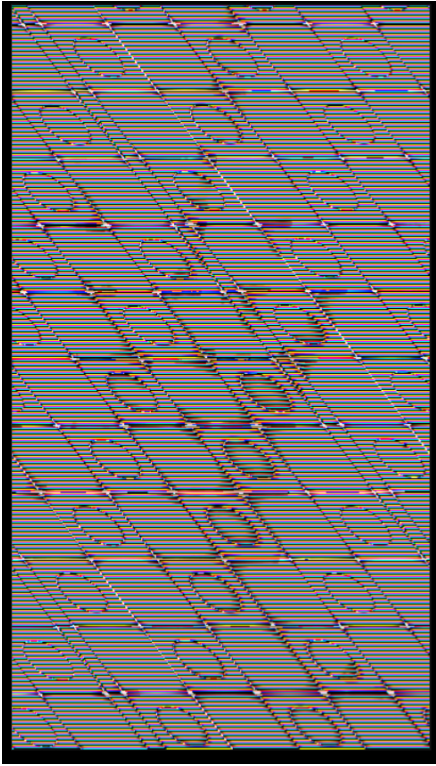


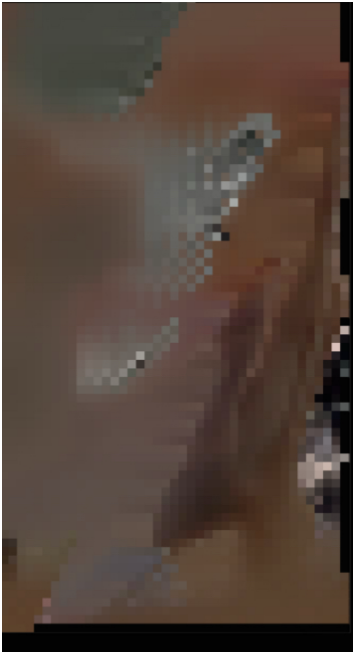
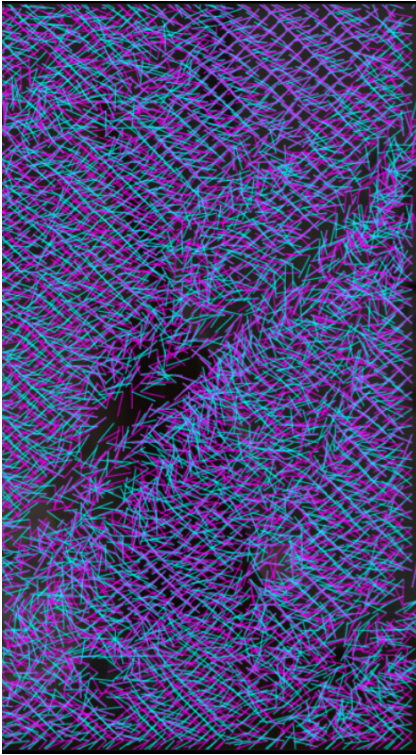
白球：本體 | 綠線：歷史軌跡 | 紅線：重心飄移 (偏移倒數向量) | 藍線：當前速度

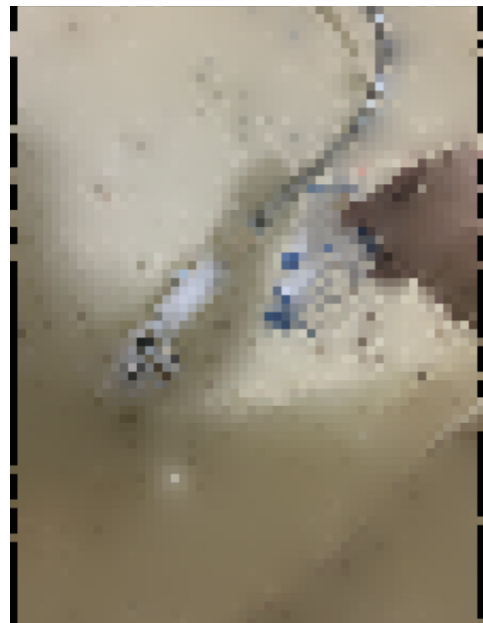


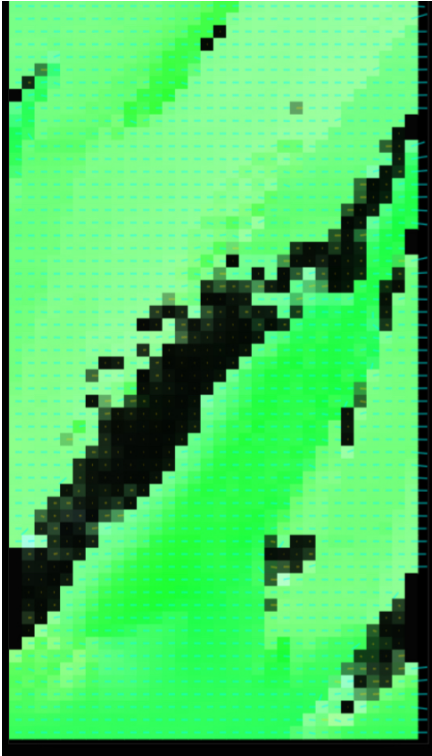
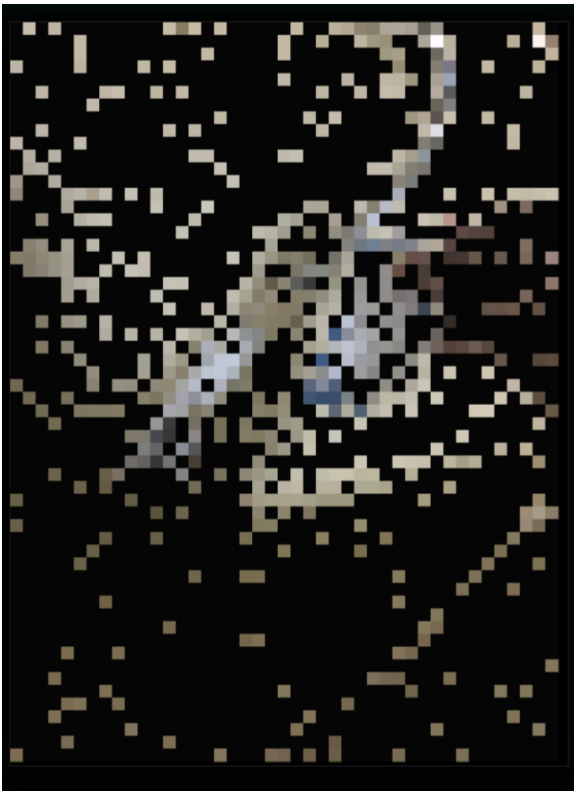


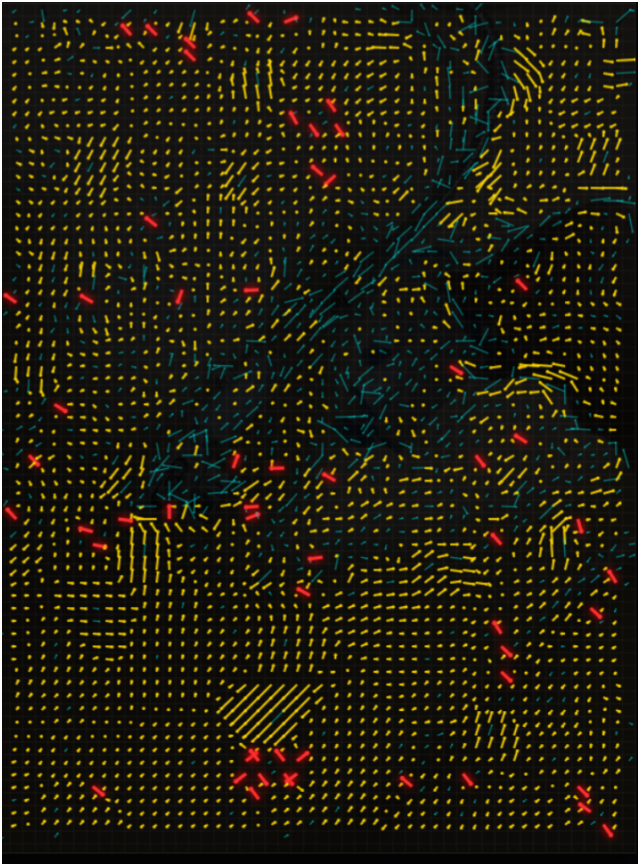
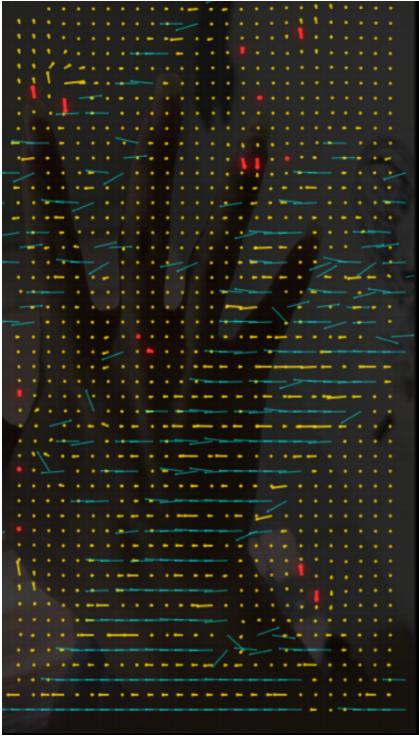


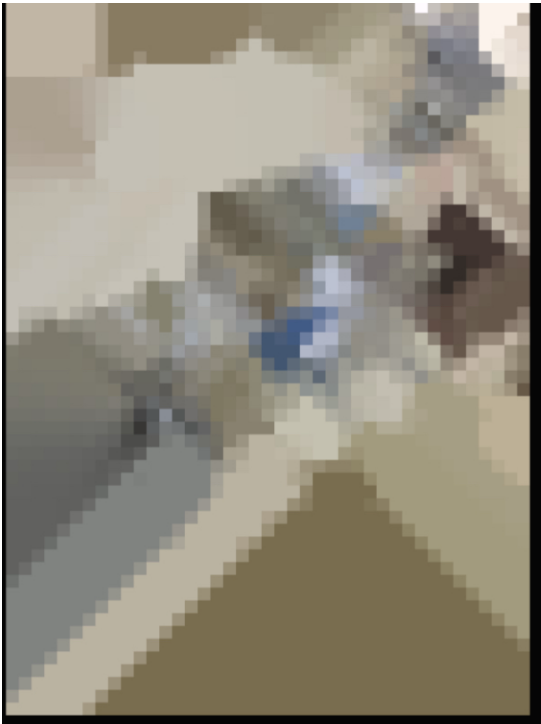
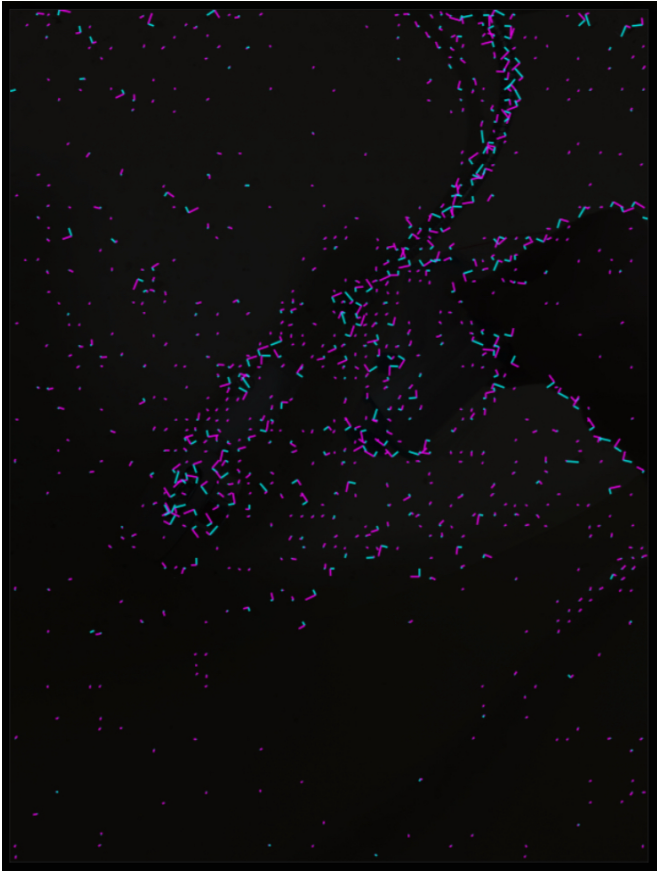


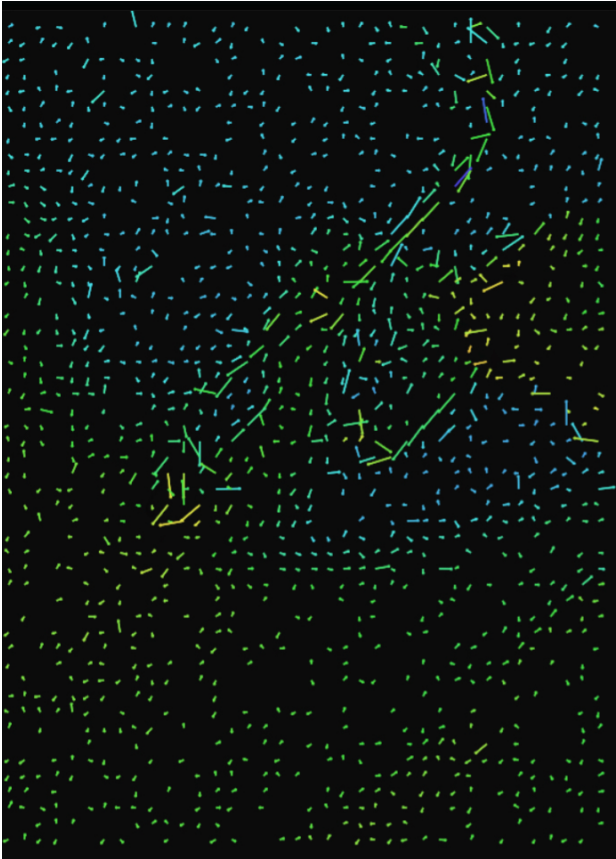
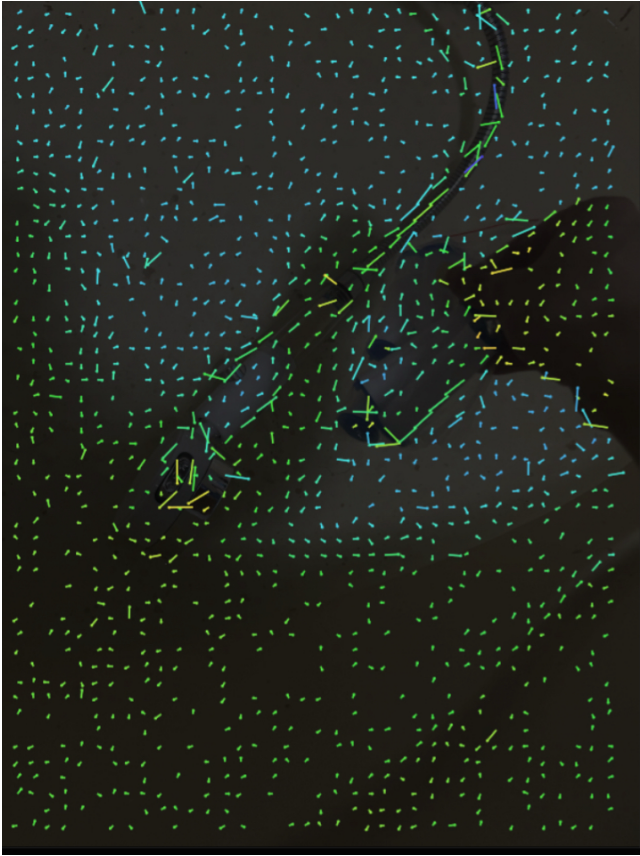


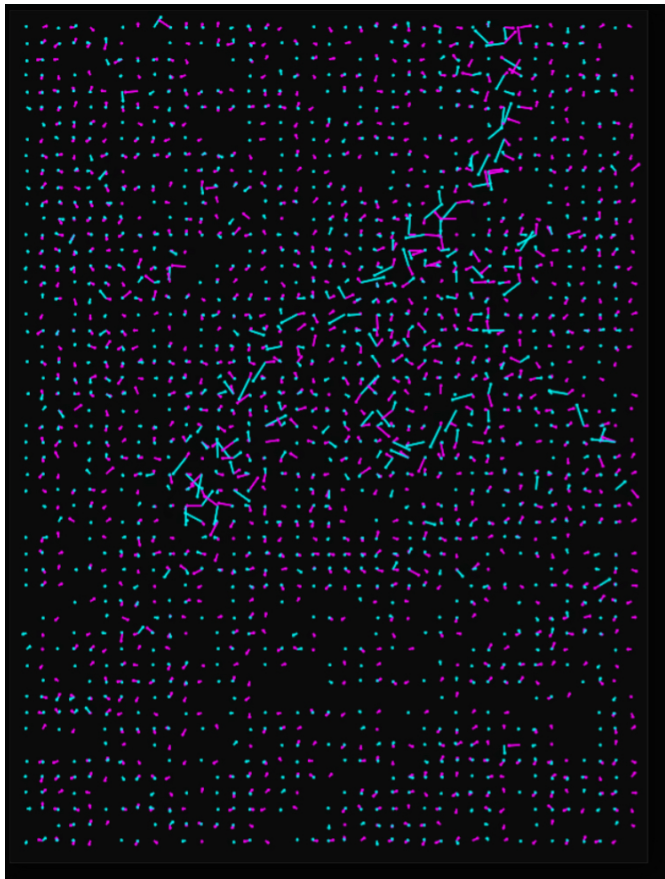






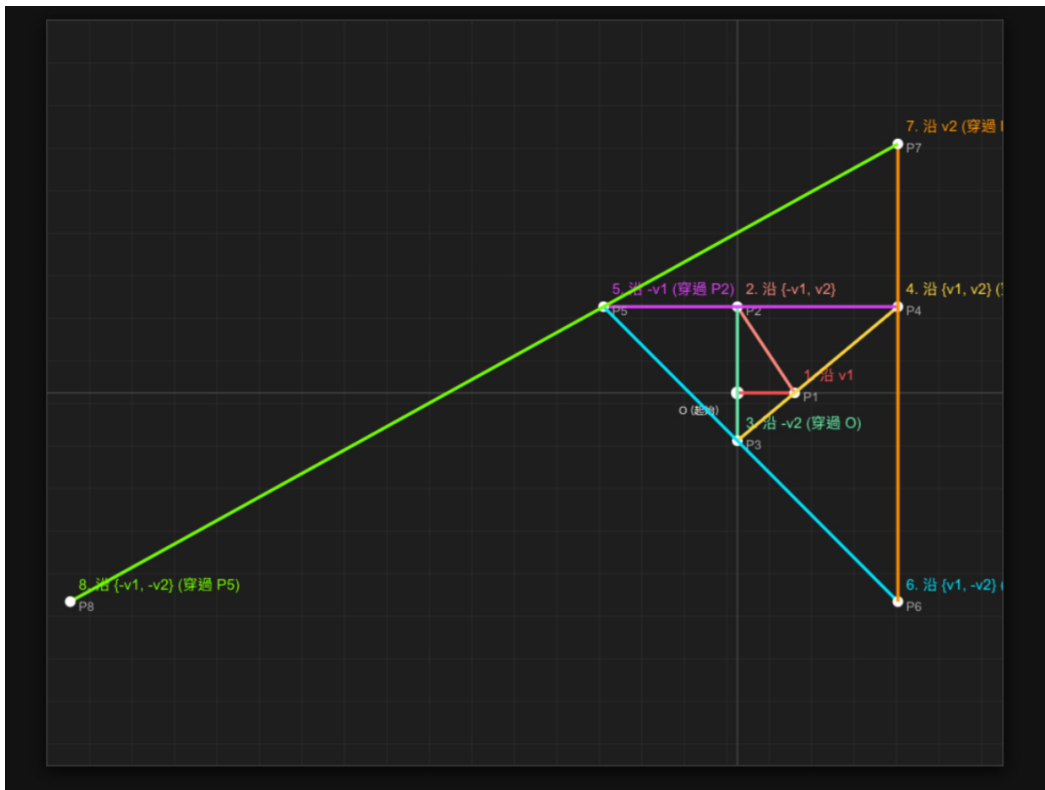


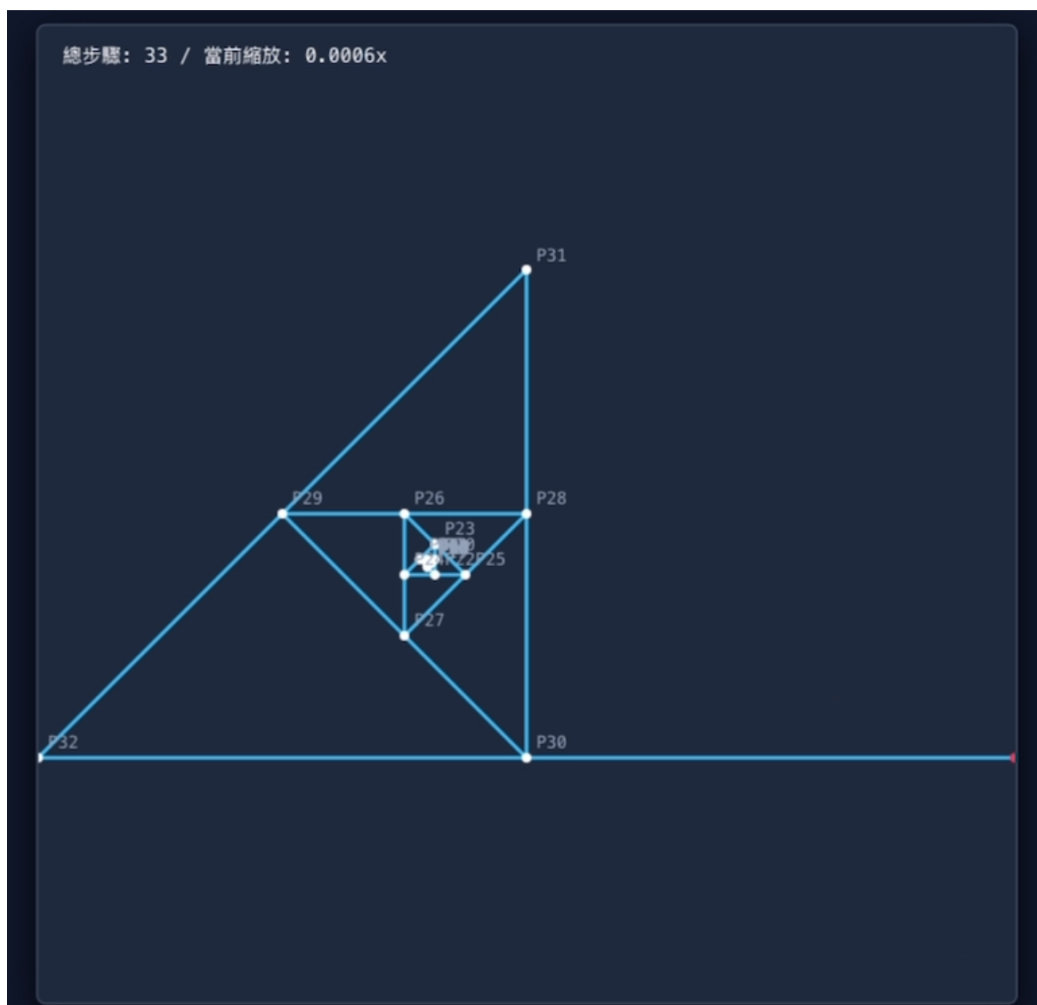




你可以從新手村不穿任何裝備不點任何能力跑到魔王城把它夷為平地再跑回新手村跟施萊姆打到有來有回。這就是尺寸變換不變，不管你是什麼等級什麼能力路徑是做怎麼樣的流數，做同樣的事情效果都是一樣的。中間過程可能天差地別，但最終的「城沒了」這個結果，永遠不變。

這個策略是：用時間買你輕鬆的生活，少勞動多收穫，或多勞動少收穫，這才真的算贏了，否則永遠貪婪什麼都想要忙到最後人就死了還在累趴，沒有輕鬆生活。
對於遍歷搜索也一樣的，寧願多設計幾個閾值，也不要想著一個閾值解決一切。





如果你需要模擬無限加速的相對性，你一定會寫質能算式，這是因為你需要有存量保障高階項可以持續加入修正項，存量只能從質量裡來，這個破片炸藥原理其實也非常老，而不是新鮮概念，質量分裂了，損失了，自然就會有能量來做解釋。

尤其是對核反應那樣很難持續追蹤質量的激烈反應，又不像其他較為溫和的燃燒爆炸反應可以持續追蹤，這種天然反追蹤的東西當然可以直接用質能算式來寫。

人類早就知道加多少燃料或炸藥它會爆炸更多更猛烈燃燒更快，質量也會因為燃料破片化分裂而難以測量，最終測出減少的結果。這都不需要相對論來寫，為什麼它一定要寫成一堆實數結構，然後計算用虛數，就是為了方便行銷。

如果你是在同一個虛數空間做預測，虛數空間是有實數遍歷波動性的，並且它與實數空間的、物理意義的數據是退相干的，它幾乎是一個萬能也是無用的預測器，甚至在拓撲裡都不夠結構穩定。