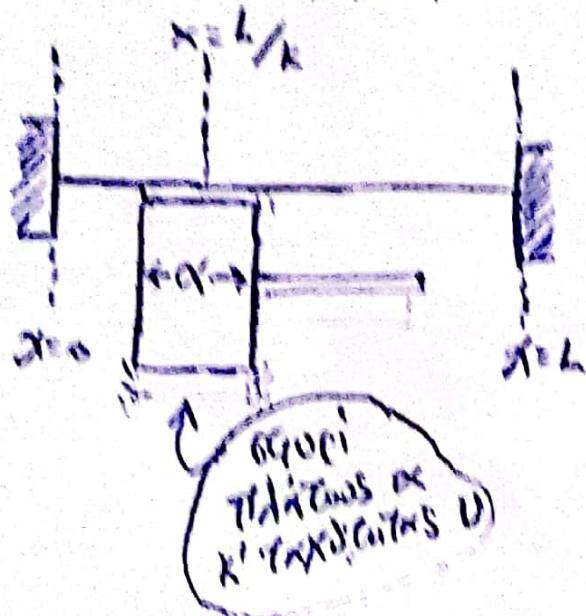


► Εστια ξερδή πάντως λίγη πολύτερη μη πληροφόρη από.

► Η ξερδή διαχείριση κρατήσεων είναι σημαντική και  
θεωρείται ως η πιο απλή με την οποία μπορείται να προστατευτεί η πληροφορία.



► Την οριγιναλή της προώθηση  
το αρχικό σχέδιο παραπέμπει στην Χρεδή  
είναι η απλοποίηση της Χρεδής  
είναι την Ιδεαλιστική παραπομπή της  
είναι πιθανότητα.

► Υποθέτουμε ότι είναι της Χρεδής  
δύο ανατομογόνων οδικών πολιτών.

► Συντεταγμένες είναι της Χρεδής δύο ανατομογόνων στην οποία  
κύρια γιαν δύο γεωγραφικές από την έλεγχο

$$y(t,x) = \sum_{v=1}^{\infty} y_v(t,x), \quad y_v \equiv [A_v \cos(\omega_v t) + B_v \sin(\omega_v t)] \cdot \sin\left(\frac{\omega_v x}{c}\right). \quad (1)$$

$$\text{όπου } \omega_v = \frac{v\pi c}{L} \quad (2).$$

► Από την χρειαζόμενη διαχείριση των ενισχύσεων της  
Χρεδής γιαν βρίσκεται στην ιδέαν στη διάσταση είναι την  
εκφράση  $U(t,x) = \frac{\partial y}{\partial t} \stackrel{(1)}{=} \sum_{v=1}^{\infty} [W_v B_v \cos(\omega_v t) - W_v A_v \sin(\omega_v t)] \sin\left(\frac{\omega_v x}{c}\right) \quad (3)$

► Εγγένετης υιοθετήσεις τους οδικών οδικών  $U_0(x) \equiv U(t=0, x)$   
και  $y_0(x) \equiv y(t=0, x)$ .

$$\begin{aligned} &\text{► } y_0(x) \stackrel{(1)}{=} \sum_{v=1}^{\infty} A_v \cdot \sin\left(\frac{\omega_v x}{c}\right) \stackrel{(*)}{=} 0 + kx \Rightarrow A_0 = 0 + k_0 = 0 + k_0 / (4) \end{aligned}$$

►  $y_0(x) = 0 + kx$  αφού αρχική η Χρεδή βρίσκεται στην ιδέαν  
ιαποποιητικής της.

$$\triangleright V_0(x) \equiv V(t=0, x) \stackrel{(3)}{=} \sum_{v=1}^{\infty} w_v B_v \sin\left(\frac{v\pi x}{L}\right) \stackrel{(2)}{\Rightarrow}$$

$$\Rightarrow V_0(x) = \sum_{v=1}^{\infty} w_v B_v \sin\left(\frac{v\pi x}{L}\right) \quad (5)$$

$$\triangleright \text{Κατά τη πρώτη } w_v B_v = \frac{2}{L} \int_0^L V_0(x) \cdot \sin\left(\frac{v\pi x}{L}\right) dx \quad (6)$$

$\triangleright$  Θεωρούμε ότι ταν αρχικά στιγμή  $t=0$  το σημείο  
Ηροδίδη μπαίνει αρχική ταχύτητα  $v$  στα ορινά διέλευσης της  
πλατιάς σημείωσης της Σταθηκόν. Συντάσσουμε

$$V_0(x) = \begin{cases} v, & |x - \frac{L}{K}| \leq \frac{\alpha}{2} \\ 0, & \text{όπου διατίσσει αλλαγή} \end{cases} \quad (7)$$

$$\triangleright w_v B_v = \frac{2}{L} \int_{\frac{L}{K} - \frac{\alpha}{2}}^{\frac{L}{K} + \frac{\alpha}{2}} V_0 \cdot \sin\left(\frac{v\pi x}{L}\right) \cdot dx = \frac{2v}{v\pi} \int_{\frac{v\pi}{K} - \frac{v\pi\alpha}{2L}}^{\frac{v\pi}{K} + \frac{v\pi\alpha}{2L}} \sin\left(\frac{v\pi x}{L}\right) \cdot d\left(\frac{v\pi x}{L}\right)$$

$$\begin{aligned} \beta &\equiv \frac{v\pi}{K} \\ \gamma &\equiv \frac{v\pi\alpha}{2L} \\ y &\equiv \frac{v\pi x}{L} \end{aligned} \quad \Rightarrow \quad \int_{\beta-\gamma}^{\beta+\gamma} \sin y \cdot dy = \Rightarrow \frac{v\pi \cdot w_v \cdot B_v}{2v} = [-\cos y]_{\beta-\gamma}^{\beta+\gamma} =$$

$$= \cos(\beta-\gamma) - \cos(\beta+\gamma) =$$

$$= \cancel{\cos \beta \cdot \cos \gamma + \sin \beta \cdot \sin \gamma} - \cancel{\cos \beta \cos \gamma + \sin \beta \sin \gamma} =$$

$$= 2 \sin \beta \sin \gamma \Rightarrow \boxed{w_v B_v = \frac{4v}{v\pi} \cdot \sin\left(\frac{v\pi}{K}\right) \cdot \sin\left(\frac{v\pi\alpha}{2L}\right)} \quad (8)$$

$$\triangleright \textcircled{1} \xrightarrow[\textcircled{4}]{\textcircled{2}} y_v(t, x) = B_v \cdot \sin\left(\frac{v\pi c}{L} \cdot t\right) \cdot \sin\left(\frac{v\pi x}{L}\right) \textcircled{9}$$

$\triangleright$  Εστω ότι γίνεται πάθος ν έχω  $\sin\left(\frac{v\pi x}{L}\right) = 0$  για  $x = \frac{L}{k}$ .

Άριθμ.  $\sin\left(\frac{v\pi}{k}\right) = 0 \textcircled{10} \Rightarrow y_v(t, \frac{L}{k}) = 0 \textcircled{11}$

$\triangleright$  Άριθμ. Το αντίστοιχο για είναι την τιμή της λογαρίθμησης στοιχείων οπου το  $x = \frac{L}{k}$  είναι ακίνητο.  $\textcircled{12}$

$\triangleright$  Ηλεκτρό το  $x = \frac{L}{k}$  είναι το αριθμό της περιπέτειας την Χρονική και ηλεκτρομαγνητική δραστηριότητα στην περιοχή της λογαρίθμησης  $\textcircled{13}$

$\triangleright$  Οι  $\textcircled{12}$  και  $\textcircled{13}$  προϊστούν αναφερόμενος.

$$\triangleright$$
 Ηλεκτρό  $\sin\left(\frac{v\pi}{k}\right) = 0 \xrightarrow{\textcircled{8}} \omega_v B_v = 0 \Rightarrow B_v = 0 \textcircled{14}$

$\triangleright$  Άριθμ. Σταύρωση για την χαρακτηριστική αυτής δραστηριότητας  $x = \frac{L}{k}$  έχουν  $B_v = 0$  λόγω συνεισφορών της αριθμητικής  $\textcircled{1}$ .

$\triangleright$  Αρχικά τα  $v$  ιστούν  $v = \alpha \tau \rho \pi c \cdot \pi / (L \cdot \alpha)$  γιατί τον  $k$  έχουν  $B_v = 0$ .

$\triangleright$  Επί της πραγματικότητας έχει  $k = f$  τοτε  $\sin\left(\frac{v\pi x}{L}\right) = 0$  για  $v = f, 14, 21, \dots$  αριθμούς - λόγω της περιορισμένης επιλογής των  $B_7 = B_{14} = B_{21} = B_{28} = \dots = 0$  λόγω  $y_7, y_{14}, y_{21}, \dots$  δεν συνεισφέρουν στην αριθμητική  $\textcircled{1}$ .

► Σι και ότι γνωστούνται συνέπεια

$$E_v = \frac{1}{4} m \omega_v^2 (A_v^2 + B_v^2) \stackrel{(4)}{=} \frac{1}{4} m \omega_v^2 B_v^2 = \stackrel{(8)}{=}$$

$$= \frac{1}{4} m \frac{16U^2}{v^2 \pi^2} \cdot \sin^2\left(\frac{v\pi}{L}\right) \cdot \sin^2\left(\frac{v\pi x}{2L}\right) \quad (15)$$

$$\text{► } \sum_{k=2} \sin\left(\frac{v\pi}{L}\right) = \begin{cases} 0, v \text{ αριθμός} \\ 1, v=1, 5, 9, \dots \\ -1, v=3, 7, 11, \dots \end{cases} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \sin^2\left(\frac{v\pi}{L}\right) = \begin{cases} 0, v \text{ αριθμός} \\ 1, v \text{ πηλούς} \end{cases} \quad (16)$$

► (15), (16)  $\Rightarrow E_v = 0$  αν  $v$  αριθμός

$$\text{► (15), (16), } v \text{ πηλούς} \Rightarrow E_v = \frac{4mU^2}{v^2 \pi^2} \cdot \sin^2\left(\frac{v\pi x}{2L}\right) =$$

$$= \frac{4mU^2}{v^2 \pi^2} \cdot \frac{\pi^2 M^2 \alpha^2}{4L^2} \cdot \frac{\sin^2\left(\frac{v\pi x}{2L}\right)}{\left(\frac{v\pi x}{2L}\right)^2} \Rightarrow z_v \equiv \frac{v\pi x}{2L}$$

$$\Rightarrow E_v = 2 \cdot \left( \frac{1}{2} m v^2 \left( \frac{\alpha}{L} \right)^2 \cdot \frac{\sin(z_v^2)}{(z_v)^2} \right) \quad (17)$$

Συνέπεια του

αριθμού  $v$   
χρειάζεται  
κινούταν με  
ταχύτηταν

καταγράφεται  
τις χρειάζεται  
το ίδιο ΧΕΤΚΙ  
σε επαργύρωση  
το οργανισμό.

όπος αναδοθεί (τερπίτω)  
 $\frac{1}{v^2}$