

d.f. = 95

Answer: 5th 10th 15th 20th 25th 30th 35th 40th 45th 50th 55th 60th 65th 70th 75th 80th 85th 90th 95th 100th

सर्व गोपनीय चीजें न घ्या

1/2 - החציה הקטנה $\delta = 1 - \delta_0$ $\int_{\delta_0}^1 \frac{1}{x} dx = \ln 2$

Step 1: $(z_1, z_2, z_3, z_4) = (z_1 - z_4)(z_2 - z_3) \in \mathbb{C}$

part 2 - 10/11/2019. 10/11/2019. 10/11/2019.

Glucose: $\text{C}_6\text{H}_{12}\text{O}_6$ (more exact) $\cdot \text{H}_2\text{O}$ (less exact)

for α (angle between) : direction of flow

$(z_1, \dots, z_n) = (w_1, w_2, w_3, w_4) \rightarrow 556106: \sqrt{z} = w$

ग

$\int_{-\infty}^{\infty} \delta(x) dx = 1$
 $\int_{-\infty}^{\infty} x \delta(x) dx = 0$
 $\int_{-\infty}^{\infty} x^2 \delta(x) dx = 0$
 $\int_{-\infty}^{\infty} x^n \delta(x) dx = 0$

צבין פסל - z_n - פסל - W_n

Tag I: $\log_{10} 10^0 = 0$ $\log_{10} 10^1 = 1$ $\log_{10} 10^2 = 2$ $\log_{10} 10^3 = 3$ $\log_{10} 10^4 = 4$ $\log_{10} 10^5 = 5$ $\log_{10} 10^6 = 6$ $\log_{10} 10^7 = 7$ $\log_{10} 10^8 = 8$ $\log_{10} 10^9 = 9$ $\log_{10} 10^{10} = 10$

def: α is a cocycle. (Cocyclic map)

התשובה היא כן, כי המצב הנוכחי הוא מצב של חירום.

$$R \rightarrow H^0(X, \mathcal{O}_X(D(z_1, \dots, z_n)))$$

Group III: (non-stress) only (0.000) $\chi^2 = 9.11$, (p=0.003) $\chi^2 = 9.11$

הוכחה: $\Delta ABC \sim \Delta A'B'C'$ לפי שני זוויות שוות
 $\angle A = \angle A'$ ו- $\angle B = \angle B'$
 לפי משפט השיתוף, $\frac{AB}{A'B'} = \frac{BC}{B'C'}$
 מכאן $\frac{AB}{BC} = \frac{A'B'}{B'C'}$ (משפט השיתוף)
 כלומר: $\frac{AB}{BC} = \frac{A'B'}{B'C'}$ (משפט השיתוף)

$$z_2 = 0$$

$$z_2 = 0$$

$$z_3 = \infty$$

also haben wir $\rho(z_1, z_2, z_3, z_4) = 1 + \frac{1}{z_4 - 1}$ p'off

$$1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R} \text{ iff } z_4 \in \mathbb{R}$$

הן יהיו ל- $\mathbb{R}$

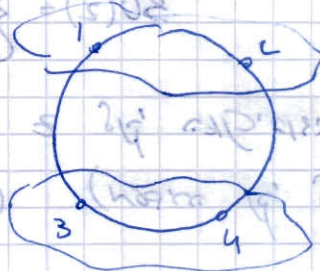
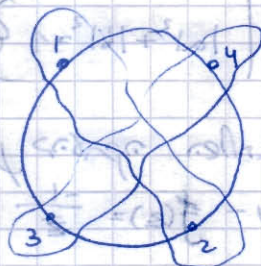
הוכחה: נניח $z_4 \in \mathbb{R}$. אז $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$.

הוכחה: נניח $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$. אז $z_4 \in \mathbb{R}$.

הוכחה: נניח $z_4 \in \mathbb{R}$. אז $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$.

הוכחה: נניח $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$. אז $z_4 \in \mathbb{R}$.

$$\left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \right\} = \text{Syl}$$



הוכחה: נניח $z_4 \in \mathbb{R}$. אז $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$.

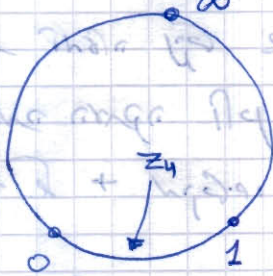
הוכחה: נניח $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$. אז $z_4 \in \mathbb{R}$.

הוכחה: נניח $z_4 \in \mathbb{R}$. אז $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$.

$$D(z_1, \dots, z_4) < 0 \iff \frac{z_1 - z_2}{z_1 - z_3} \cdot \frac{z_4 - z_3}{z_4 - z_2} < 0$$

הוכחה: נניח $z_1 = 1, z_2 = 0, z_3 = \infty$. אז $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$.

הוכחה: נניח $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$. אז $z_4 \in \mathbb{R}$.



$$D(z_1, \dots, z_4) < 0 \iff 0 < z_4 < 1 \iff \text{N/A}$$

הוכחה: נניח $z_4 \in \mathbb{R}$. אז $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$.

הוכחה: נניח $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$. אז $z_4 \in \mathbb{R}$.

הוכחה: נניח $z_4 \in \mathbb{R}$. אז $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$.

הוכחה: נניח $z_4 \in \mathbb{R}$. אז $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$.

הוכחה: נניח $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$. אז $z_4 \in \mathbb{R}$.

$$D(z_1, \dots, z_4) > 1$$

הוכחה: נניח $z_4 \in \mathbb{R}$. אז $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$.

$$z_2 = 0, z_3 = \infty, z_4 = 1$$

הוכחה: נניח $z_4 \in \mathbb{R}$. אז $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$.

$$D(z_1, \dots, z_4) > 1 \iff z_4 > 1 \iff \text{N/A}$$

הוכחה: נניח $z_4 \in \mathbb{R}$. אז $1 + \frac{1}{z_4 - 1} \in \mathbb{R}$.

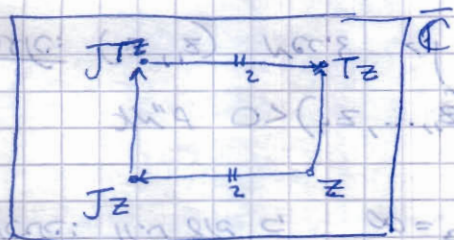
הערה: המרחק המינימלי בין אישוריה של $\mathbb{D}$ קיים - chordal metric
 מכאן נובע כי המרחק המינימלי בין אישוריה של $\mathbb{D}$ קיים - chordal metric

$$SU(2) = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ -\bar{b} & \bar{a} \end{pmatrix} \mid |a|^2 + |b|^2 = 1 \right\}$$

המרחק המינימלי בין אישוריה של $\mathbb{D}$ קיים - chordal metric
 מכאן נובע כי המרחק המינימלי בין אישוריה של $\mathbb{D}$ קיים - chordal metric

המרחק המינימלי בין אישוריה של $\mathbb{D}$ קיים - chordal metric

המרחק המינימלי בין אישוריה של $\mathbb{D}$ קיים - chordal metric
 מכאן נובע כי המרחק המינימלי בין אישוריה של $\mathbb{D}$ קיים - chordal metric



$$J \circ T \circ J: z \rightarrow \frac{-\bar{b}z + \bar{a}}{bz - a}$$

המרחק המינימלי בין אישוריה של $\mathbb{D}$ קיים - chordal metric

המרחק המינימלי בין אישוריה של $\mathbb{D}$ קיים - chordal metric

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\bar{d} & \bar{c} \\ b & a \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\bar{d} & \bar{c} \\ b & a \end{pmatrix}$$

$$a = -\bar{d}, \quad b = \bar{c}$$

$$|a|^2 - |b|^2 = |d|^2 - |c|^2 = 1$$

המרחק המינימלי בין אישוריה של $\mathbb{D}$ קיים - chordal metric

המרחק המינימלי בין אישוריה של $\mathbb{D}$ קיים - chordal metric

המרחק המינימלי בין אישוריה של $\mathbb{D}$ קיים - chordal metric

- א) $1 \neq k$, $1 \neq k$ לפי המשפט הראשון
- ב) הקבוצה היא קבוצת פוקס
- ג) $f_1 \sim f_2$ iff $\exists g \in G. g f_1 g^{-1} = f_2$
- ד) $1 \neq k$ (הקבוצה היא קבוצת פוקס)

ה) הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון.

הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון כי $f_1, f_2 \in SL_2(\mathbb{C})$ אם $SL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$

הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון כי $SL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$

הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון כי $SL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$

הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון כי $SL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$

הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון כי $SL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$

הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון כי $SL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$

הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון כי $SL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$

הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון כי $SL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$

הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון כי $SL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$

הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון כי $SL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$

הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון כי $SL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$

הקבוצה היא קבוצת פוקס לפי המשפט הראשון כי $SL_2(\mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}$

(1) $\lambda^2 \neq 1, |\lambda| = 1$ קבוצת הסיבוב

(2) $\lambda^2 \neq 1, \lambda \in \mathbb{R}$ קבוצת הקנה

(3) $\lambda^2 = 1$ קבוצת ההיפוך

(4) G קבוצת לוקסון/לוקסון-לוסודרומיק

לפי $tr^2: M \rightarrow \mathbb{C}$ כך: $tr^2(f) = (tr(A))^2$ G קבוצת

ה-trace $\in \mathbb{C}$ הסיבובים והקנה

$tr^2(A) = tr^2(-A)$ כי $\mathbb{R}$ הסיבובים

אנחנו:

לוקסון/לוקסון

קבוצת

לוקסון/לוקסון

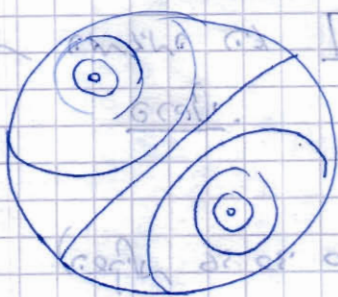
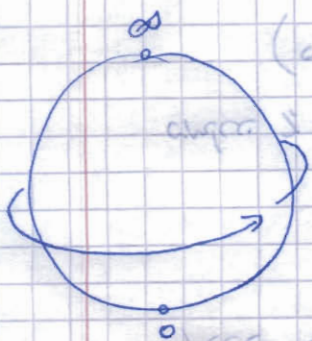
$\begin{pmatrix} 1 & a \\ 0 & 1 \end{pmatrix} z \rightarrow z + a$ $tr^2 f = 4$ $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ f קבוצת ההיפוך

$\begin{pmatrix} e^{i\theta/2} & 0 \\ 0 & e^{-i\theta/2} \end{pmatrix}$ $tr^2 f \in [0, 4)$ $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ f קבוצת הסיבוב

$\begin{pmatrix} e^{\theta/2} & 0 \\ 0 & e^{-\theta/2} \end{pmatrix} z \rightarrow e^{\theta} z$ $tr^2 f \in (4, \infty)$ $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ f קבוצת ההיפוך

$\begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \frac{1}{\lambda} \end{pmatrix} z \rightarrow \lambda^2 z$ $tr^2 \notin [0, \infty)$ $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ f קבוצת לוקסון/לוקסון

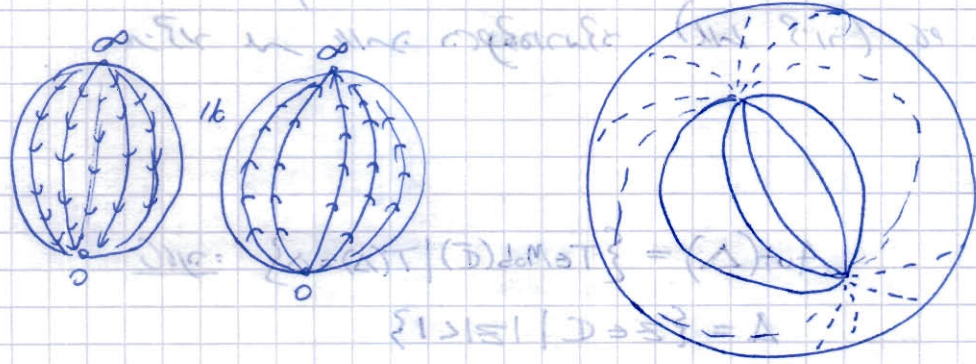
לוקסון/לוקסון קבוצת לוקסון/לוקסון



לוקסון/לוקסון קבוצת לוקסון/לוקסון

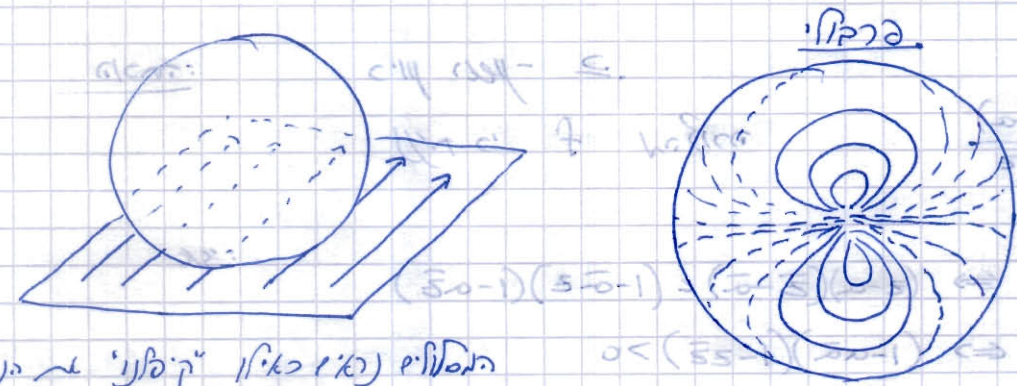
לוקסון/לוקסון

היכרות (הקדמה) (הקדמה) (הקדמה)



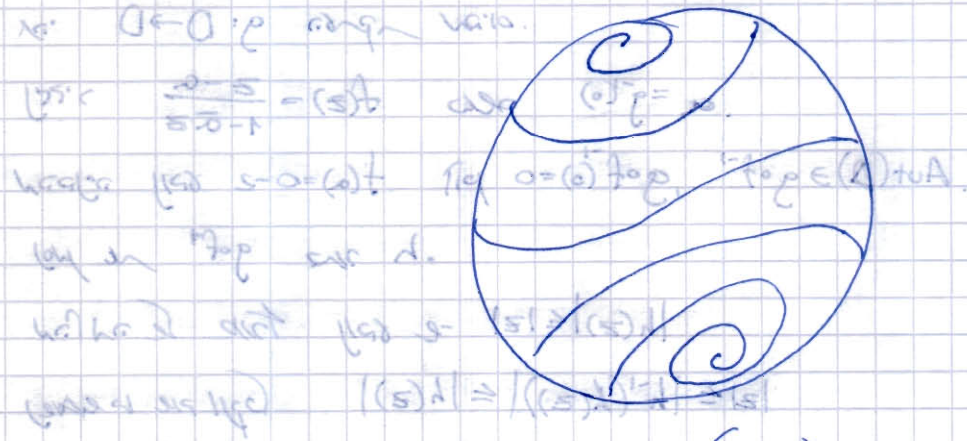
אם $\mathbf{v}$ הוא וקטור שדה וקטורי על S^2 (הכדור) אז $\int_{S^2} \text{div} \mathbf{v} dA = 0$.
 או לחלופין, $\int_{S^2} \mathbf{v} \cdot \mathbf{n} dA = 0$ כאשר $\mathbf{n}$ הוא וקטור הנורמל.

הקדמה (הקדמה) (הקדמה)



הקדמה (הקדמה) (הקדמה)
 הקדמה (הקדמה) (הקדמה)

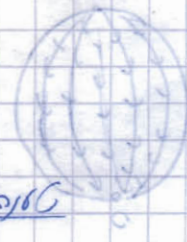
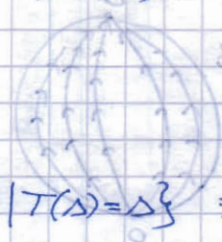
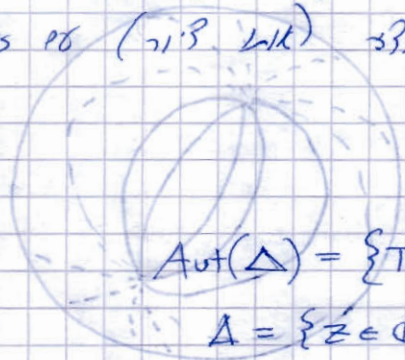
הקדמה (הקדמה) (הקדמה)



אם $\mathbf{v}$ הוא וקטור שדה וקטורי על S^2 (הכדור) אז $\int_{S^2} \text{div} \mathbf{v} dA = 0$.
 או לחלופין, $\int_{S^2} \mathbf{v} \cdot \mathbf{n} dA = 0$ כאשר $\mathbf{n}$ הוא וקטור הנורמל.

הקדמה (הקדמה) (הקדמה)

הקבוצה $\text{Aut}(\Delta)$ (או $\text{Aut}(\mathbb{D})$) היא קבוצת הדיפאומורפיזמים (ההומומורפיזמים) של Δ אל עצמו.



$$\text{Aut}(\Delta) = \{T \in \text{Mob}(\mathbb{C}) \mid T(\Delta) = \Delta\} \quad \text{נסקור}$$

$$\Delta = \{z \in \mathbb{C} \mid |z| < 1\}$$

$$\text{Aut}(\Delta) = \left\{ f(z) = \frac{e^{i\theta}(z-a)}{1-\bar{a}z} \mid a \in \Delta, e^{i\theta} \in S^1 \right\} \stackrel{SC}{=} \left\{ f(z) = \frac{az+b}{\bar{b}z+\bar{a}} \mid |a|^2 - |b|^2 = 1 \right\}$$

נראה כי $\otimes$ ו $\otimes$ הם איזומורפיזמים

$$f(z) = \frac{e^{i\theta}(z-a)}{1-\bar{a}z}$$

כיוון של f היא איזומורפיזם

הוכחה:

$$|f(z)| < 1 \Leftrightarrow (z-a)(\bar{z}-\bar{a}) < (1-\bar{a}z)(1-a\bar{z})$$

$$(\text{כפזית}) \Leftrightarrow (1-a\bar{a})(1-z\bar{z}) > 0$$

מכיוון ש $a \in \Delta$ נקבל $|a| < 1$ ו $|z| < 1$ ולכן $|1-a\bar{a}| > 0$ ו $|1-z\bar{z}| > 0$.

כיוון ש f היא איזומורפיזם

היא $g: \mathbb{D} \rightarrow \mathbb{D}$ הדיפאומורפיזם

$$f(z) = \frac{z-a}{1-\bar{a}z} \quad \text{אם } a = g(0)$$

ההפכה נקבל $f(a) = 0$ או $g(f(a)) = 0$ או $g \circ f^{-1}(a) = 0$.

לכן $g \circ f^{-1}$ היא h .

ההפכה של h היא $f \circ g^{-1}$ ונקבל $|h(z)| \leq |z|$.

$$|z| \leq |h^{-1}(h(z))| \leq |h(z)|$$

לכן $|z| = |h(z)|$ ו h היא איזומורפיזם.

$$h(z) = e^{i\theta} z$$

לכן h היא איזומורפיזם.

$$\text{Aut}(\Delta) = \{f \in \text{Mob} \mid f(\Delta) = \Delta\} = \left\{ \frac{e^{i\theta}(z-a)}{1-\bar{a}z} \mid \begin{matrix} a \in \Delta \\ e^{i\theta} \in S^1 \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} a & b \\ \bar{b} & \bar{a} \end{pmatrix} \mid |a|^2 - |b|^2 = 1 \right\}$$

הצעה/אליה נחמ"צ המבקש: האם אפשר להראות שכל המעקב מבוסס על מלחמה

$$\tilde{J}(z) = \frac{1}{z} \quad \text{oder} \quad \tilde{J} \circ T \circ \tilde{J} = T \quad \text{mit } P, Q \text{ wie in } \Delta \text{ von } B$$

chordal metric-5 and $\overline{E}$ is the universal algebraic closure of E .

יש לקבל חסות על שירות.

Cayley Transform $C: z \rightarrow \frac{z-i}{z+i}$

($\pi_1(\mathbb{R}^n)$ is trivial) $C: H \rightarrow \Delta$
 $\text{Im}(\pi) \geq 0$

$$\text{Aut}(\mathbb{H}) = \left\{ f(z) = \frac{az+b}{cz+d} \mid a, b, c, d \in \mathbb{R}, ad-bc \geq 0 \right\}$$

גורם קבוע α β γ δ ϵ ζ η θ ι κ λ μ ν ξ $\omicron$ π ρ σ τ υ ϕ χ ψ ω α β γ δ ϵ ζ η θ ι κ λ μ ν ξ $\omicron$ π ρ σ τ υ ϕ χ ψ ω

(Inversion) परिप्रे

הצד השני של המסלול $\mathbb{C} \rightarrow \text{Grass}$ הוא

שק $\in \mathbb{R}^{n \times n}$ R_{-1} ρ p k

$$p \rightarrow \infty \quad (1)$$

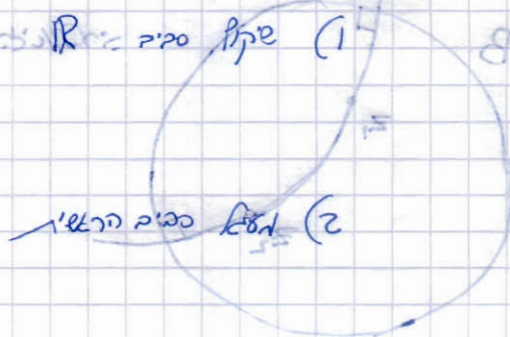
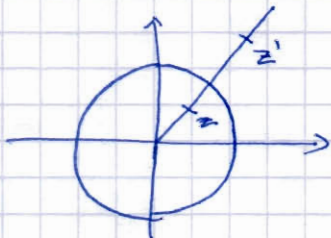
$$\infty \rightarrow p \quad (2)$$

$$z \rightarrow z' \quad (3)$$

$$\|pz\| \|pz'\| = R^2 \quad x \in \mathbb{C}$$

$$f(z) = \overline{z}$$

$$f(z) = \frac{R^2}{z}$$

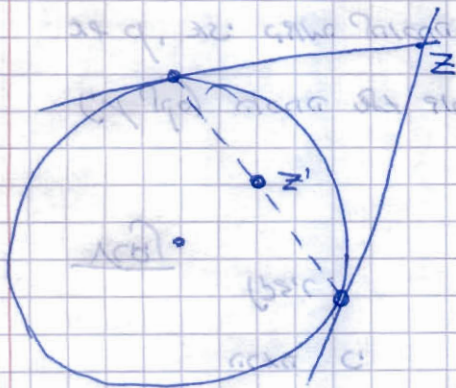


$$f(z) = \frac{R^2}{\bar{z}}$$

הכאן מראים שהפונקציה הזו היא המראה

הפונקציה הזו היא המראה של המישור המרוכב אל עצמו, כלומר היא איזומורפיזם של המישור המרוכב אל עצמו.

ישנן שתי פונקציות המראה, אחת היא $f(z) = \frac{R^2}{\bar{z}}$ והשנייה היא $g(z) = \frac{R^2}{z}$. שתי הפונקציות הללו הן איזומורפיזמים של המישור המרוכב אל עצמו.



התוצאה היא שהפונקציה הזו היא המראה של המישור המרוכב אל עצמו, כלומר היא איזומורפיזם של המישור המרוכב אל עצמו.

$$f(z) = \frac{a\bar{z} + b}{c\bar{z} + d}$$

$$f(z) = p + \frac{R^2}{\bar{z} - p} = \frac{\bar{z}p - p^2 + R^2}{\bar{z} - p}$$

$$f(z) = \frac{ap\bar{z} + (R^2 - p^2)a}{a(\bar{z} - p)}$$

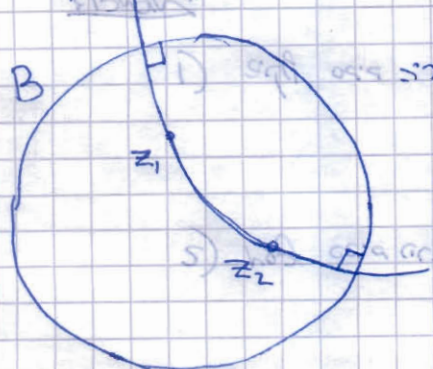
$$B = \{z \mid |z| \leq R\}$$

יש ק"מ אחדים למטה מן המרכז p

(1) שני נקודות z_1, z_2

(2) הנקודה R_B היא הנקודה המרכזית של המישור המרוכב.

הפונקציה הזו היא המראה של המישור המרוכב אל עצמו, כלומר היא איזומורפיזם של המישור המרוכב אל עצמו.



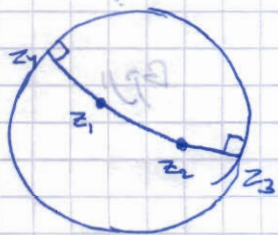
$$\frac{1}{\bar{z}} = \frac{z}{|z|^2}$$

זאאלות הברכה

אשר לא האלהים האדם הנצחיים: נשיר קדושה ואלהים אלהים.

נעשה ברכה גדולה (הפחדה) האלהים.

המאמר האחרון הקודם, ונקרא האחרון (המאמר) היחיד האחרון
בין z_1, z_2 ואחריו z_3 ונקרא z_3 הנקרא בסדר צירוף לא
(קודם היחיד z_3 ב B (הפחדה B)).



$$\rho_{B, \gamma}(z_1, z_2) = \lambda \log D(z_1, z_2)$$

אשר C לא מרחק מרחק $(B, \rho_{B, \gamma})$.

המרחק $\rho_{B, \gamma}$ הוא המרחק המרחק $\rho_{B, \gamma}$.

אשר:

$$\Delta = \{z \mid |z| < 1\}$$

Poincaré disk model

$$\begin{aligned} (1 - \frac{1}{2}) \cdot 1 &= \frac{1}{2} \\ \left(\frac{1}{2} - 1 \right) \cdot 1 &= -\frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} - 1 &= -\frac{1}{2} \end{aligned}$$

אשר

$$\frac{1}{2} - 1 = -\frac{1}{2}$$

אשר z מרחק $\rho_{B, \gamma}$.

$$H = \{z \mid \text{Im}(z) > 0\}$$

Poincaré upper half plane

המרחק $\rho_{B, \gamma}$ הוא המרחק $\rho_{B, \gamma}$.

המרחק $\rho_{B, \gamma}$ הוא המרחק $\rho_{B, \gamma}$.

המרחק $\rho_{B, \gamma}$ הוא המרחק $\rho_{B, \gamma}$.
המרחק $\rho_{B, \gamma}$ הוא המרחק $\rho_{B, \gamma}$.
המרחק $\rho_{B, \gamma}$ הוא המרחק $\rho_{B, \gamma}$.

המרחק $\rho_{B, \gamma}$ הוא המרחק $\rho_{B, \gamma}$.

המרחק $\rho_{B, \gamma}$ הוא המרחק $\rho_{B, \gamma}$.

המרחק $\rho_{B, \gamma}$ הוא המרחק $\rho_{B, \gamma}$.

המרחק $\rho_{B, \gamma}$ הוא המרחק $\rho_{B, \gamma}$.

המרחק $\rho_{B, \gamma}$ הוא המרחק $\rho_{B, \gamma}$.

נניח $\lambda = 1$, ומקורב קטן הניסוק (Δ) היחיד

אם נתון $z_1 \rightarrow 0$ ו- $z_2 \rightarrow t$ הנלמד Δ על ידי

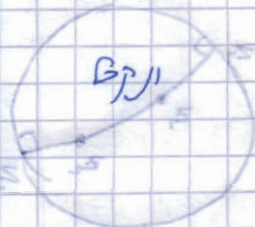
$$\psi(z) = \alpha \frac{z - \alpha}{1 - \bar{\alpha}z} \quad \alpha = z, \alpha \in S^1$$

המקורב z_2 נקרא α ונקרא z_1 לנקודת α .

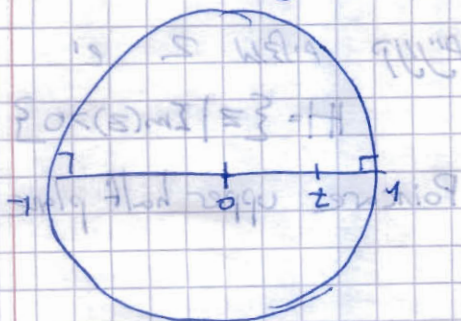
$$\alpha = \frac{|z_2 - z_1| (1 - \bar{z}_1 z_2)}{(z_2 - z_1) (1 - \bar{z}_1 z_2)}$$

$$\psi(z_1) = 0$$

$$\psi(z_2) = \frac{|z_2 - z_1|}{|1 - \bar{z}_1 z_2|} = t$$



המקורב z_1, z_2 נקרא α ונקרא z_1 לנקודת α .



$$\begin{aligned} \rho(z_1, z_2) &= \rho(0, t) \\ &= \ln(\rho(0, t, 1, -1)) \\ &= \ln\left(\frac{1+t}{1-t}\right) \end{aligned}$$

$$t = \frac{|z_2 - z_1|}{|1 - \bar{z}_1 z_2|}$$

יכולים קטנים $\rho(z_1, z_2)$ של α בין z_1 ו- z_2 .

המקורב z_1, z_2 נקרא α ונקרא z_1 לנקודת α .

המקורב z_1, z_2 נקרא α ונקרא z_1 לנקודת α .

המקורב z_1, z_2 נקרא α ונקרא z_1 לנקודת α .

(1) נתון R, S שני קבוצות $f: S \rightarrow R$ ו- f^{-1} קבוצת $S \rightarrow R$

ש- $R \subseteq S$ $f(R) = R$ (אנטימורפיזם) f^{-1} $R \subseteq S$

(2) נתון R, S שני קבוצות $f: S \rightarrow R$ ו- f^{-1} קבוצת $S \rightarrow R$

ש- $R \subseteq S$ $f(R) = R$ (אנטימורפיזם) f^{-1} $R \subseteq S$

(3) (Δ, ρ) קבוצת Δ וקבוצת ρ .