

Maláries Viktor

semmi

Téráramlások parciális együttműködése



1. Bevezető a tizenegyedik részhez

Világformáló klímacsúcs? Kérdezi az egyik hírportál, majd megjegyzi: dehogyan, Párizsban nem történt semmi. Valóban, a klímaváltozás veszélyeiről volt szó, és a szükséges intézkedések önkéntes teljesítésének jövőidőbe tétele, ez történt, de a lényegről egy szó sem esett. Mi a lényeg? A civilizáció létét, - *az esetleges kozmikus hatások mellett*- a túlszaporodás és a gátlástanan hatalomszerzésre irányuló törekvések veszélyeztetik, ezeket kellene megszüntetni.

A rejtőzködő pénzhatalom a háttérből manipulálja szinte a teljes civilizációt, elértekteleníti az értékeket, folyamatosan megtéveszt, bomlaszt, destabilizál, összezávarja az emberi tudatot, gerjeszti az igényeket, fokozza a termelést, így az ember által teremtett világ folyamatosan növekszik. Mindez a hatalom érekében történik. Ez a folyamat a véges földi feltételek mellett nem fenntartható, pusztuláshoz vezet.

Az éhezőnek étel kell, a szomjazónak tiszta víz és nincs szüksége kincsekre, felbecsülhetetlen értékekre, csúcstechnológiás szerkezetekre és hadigépeketekre, továbbá nincs szüksége mérgekre, valamint a folyamatos tudatmanipulációra sem. Az ember folyamatosan és egyre gyorsuló ütemben teremt, de mi az, amit teremt?

Az ember nem a szép új világot teremti, hanem a veszélyes hulladékok egyre nagyobb tömegeit. Belátható az ember által teremtett dolgok, döntő többsége /*egy rövid tranziens élettartamot figyelmen kívül hagyva*/ hamarosan veszélyes hulladékká válik, így összegezve és kisarkítva megállapítható: az ember veszélyes hulladékot teremt, ami előbb-utóbb méregként beépül a táplálékláncba. A teremtett mérgezi teremtőjét, a teremtő saját pusztulásán munkálkodik, persze a hatalom csúcsán lévők túlélőnek hiszik magukat.

Egyes mérgek néhány tíz év alatt képesek lebomlani, mások csak évezredek múlva, ilyenek a lélekmérgek is. A gyakorlati tapasztalatok szerint az emberi tudatot szutykosító lélekmérgek veszélyesebbek az emberi testet közvetlenül pusztító mérgeknél is. A lélekmérgek a régi-, valamint a folyamatosan megújuló, erőszakos, tekintélyelvű ideológiákból és szemléletekből áradnak, e szemléletek közvetlenül, vagy közvetve valamennyien a hatalom centralizációt segítik, és a kipusztuláshoz vezetnek.

E dolgozat új természetszemlélete nem ilyen, egyrészt nem erőszakos, másrészt ellentmondásmentesnek tűnő logikai építményt alkot, a megismérést és a túlélést segíti. A dolgozat által képviselt új természetszemlélet jelenleg nem ismert, nem elfogadott. A jelenlegi műszaki gyakorlatban Newton szemlélete széles körben ismert és elfogadott, de kevésbé ismert az Ő szándéka. Newton szándéka nem a tudomány fejlesztésére irányult, Ő a mélyen gyökerező hitével a teremtő felé vezető ösvényt kereste. E dolgozat a gyakorlatban is alkalmazható megoldásokat próbál kifürkészni, de nem profitszerzési szándék vezeti. Az új gyakorlati

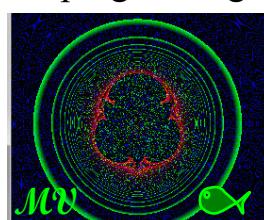
alkalmazások segíthetik az új szemlélet megismerését és elfogadását. A létező valóság valódi arcát kutatók a keresők, az ő tetteiket nem valamiféle céltételes szándék vezérli, ők egyszerűen nem tehetnek mást, a génekbe zárt belső program utasításait követik.

Az új természetszemlélet logikai építménye, - a jelenlegi gyakorlattal szemben- egyetlen eredendőnek feltételezett minőségből vezeti le a létező valóság össze minőségét. A dolgozat elképzelése szerint a létező valóság minden jelensége rendszerminőség és az elemi rendszerek mozgástartalmából származtatható. A rendszer minőségek egyetlen nagy fraktál alakzatba rendezhetők, ez a természet fraktál. A természet fraktál időtlen jelenség, amely folyamatosan átrendeződik, és nem ismétli önmagát. A természet fraktál rész alakzata az élet fraktál, amely szintén időtlen és változó, a természet fraktál alakzathoz hasonló, illeszkedik a rendszerszintekhez, de az általunk ismert formáktól eltérő tartalmú. A mi rendszerszintünk felett és alatt is léteznek életjelenségek, léteznek magasabb rendszerszintű szuperintelligenciák, de a velük való kommunikáció, a tér és időléptékek eltérő volta miatt, szinte kizárt. A szuperintelligenciák, nem mindenhatók, nem képesek diszkrét elemek azonosítására, de képesek az anyagcsere kapcsolatok befolyásolására.

A természet fraktál sokdimenziós jelenség, a dimenziószintek egymástól lineáris értelemben függetlenek, és egész dimenzióértékekben különböznek egymástól. A dimenziószinteken a minőségek a szélsőértékek lineáris kombinációiként viselkednek, és tört dimenzióértékekben különböznek egymástól. A rendszerminőségek anyagcserét folytatnak. Az anyagcsere viszonyok szerint léteznek domináns és alárendelt viszonyok, ilyen a rendszerek struktúrája és állapotkörnyezete közötti viszony, léteznek közel egyenrangú anyagcsere viszonyok is. Az egyenrangú anyagcsere viszonyok a rendszerszintek lineáris kombinációi között értelmezhetők, mint parciális anyagcsere viszonyok. A parciális anyagcsere viszonyok a belső, egymásba csomagolt mozgástartalmak által kifeszített terek egyensúlytartási képességén alapulnak és anyagcsere csomagok impulzusszerű cseréjét, feltételezik. Amíg a domináns-alárendelt anyagcsere viszonyok a *Newtoni* értelemben személélve erőmentesek, addig a parciális anyagcsere viszonyokban érvényesülnek a hatás-ellenhatás kapcsolatok. A hatás-ellenhatás kapcsolatok láncolatán keresztül létesíthetünk kapcsolatokat a miénktől eltérő rendszerszintek minőségeivel és téramrlásával. E kapcsolatteremtési szándék motiválja a következő fejezet részekben ismertetett kísérleteket. A dolgozatrész címlapján parciális téramrlások eseményhalmazának, egy dimenziószintre lokalizált metszete látható, amely számítógép segítségével készült.



A program a mellékletben található és „*Microsoft Visual Basic 6*” program segítségével futtatható.



Melléklet: Parciális téráramlás modellt megjelenítő program

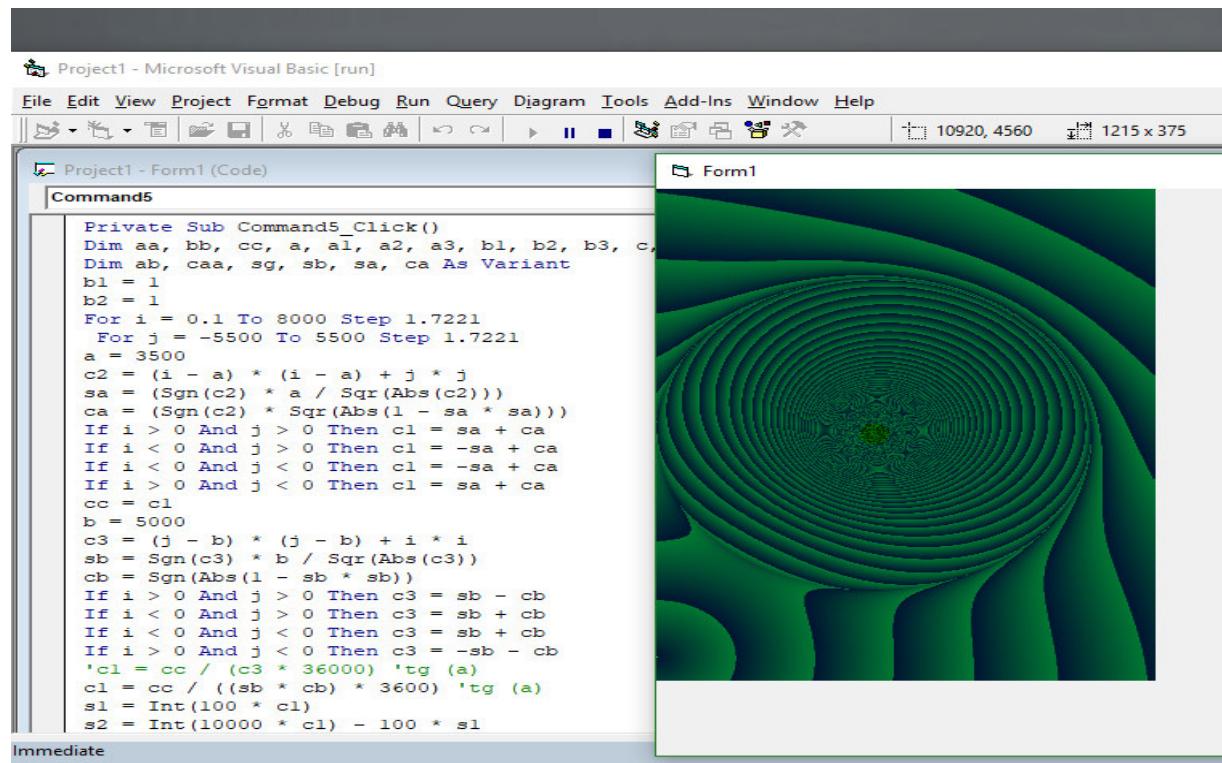
```
Private Sub Command2_Click()
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
b1 = 1: b2 = 1
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!
For i = -500 To 150000 Step 18.221
    For j = -55000 To 55000 Step 18.221
        c = 60000
        c4 = i - c
        rr = (c4 * c4 + j * j)
        c2 = 1 / rr 'f(rr)
        rr = Sqr(rr)
        sg = j / rr 'sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögű hármeszögből...
        cg = i / rr 'koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)
        c1 = (sg + cg) 'építkezés-bomlás, téaktivitás sg-cg de bejelettesítve sg+cg!
        If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg-cg (+,+)
        If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (+,-)
        If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg-cg (-,-)
        If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (-,+)
        cc = c1 'távoli domináns kapcsolat
        egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000!figyelni
        aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz.értéke
        bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz.értéke
        sg = (1000 * j) / (aa * bb) 'sinusz gamma értéke 1000=c!
        cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) 'koszinusz gamma értéke
        If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)
        If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg+cg (+,-)
        If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)
        If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg+cg (-,+)

        If cc - c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250
        If cc - c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001
        c1 = cc / (c1 * 3600) 'tg (a)
        s1 = Int(100 * c1)
        s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1
        s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2
        s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3
        If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)
        If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)
        If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)
        If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)
        If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)
        If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)
        If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)
        If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)
        If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)
        If r > 255 Then r = 255
        If b > 255 Then b = 255
        If g > 255 Then g = 255
        PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)
        b1 = b1 + 1
        r = 0: b = 0: g = 0
    Next j
    b1 = 1
    b2 = b2 + 1
Next i
End Sub
```



2. A fraktál tér áramlás formáit mutatják az következő modellek

A **semmi** című dolgozat felismerései jórészt a számítógépes modellezésre épülnek. A továbbiakban rendezés nélkül találhatók a sokdimenziós dinamikus fraktál tér kétdimenziós metszeteit szemléltető úgynevezett anyagáramlás mintázatok. E programok talán segíthetik az érdeklődők továbbfejlesztéssel kapcsolatos tevékenységét. A mentett programok csak a programok mag részét tartalmazzák, a futtatáshoz értelemszerűen ki kell egészíteni őket a befejező részekkel. Ezek a kiegészítések kiollózhatók a teljes terjedelmű programokból, hiszen a befejező részek szinte minden program esetében azonosak.



McAfee - Microsoft Word

File Szerkesztés Nézet Beszúrás Formátum Eszközök Táblázat Ablak Súgó

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

10920, 4560

Project1 - Form1 (Code)

Form1

```
b2 = 1
For i = 0.1 To 9500 Step 3.7221
    For j = -6000 To 6000 Step 3.7221
        a = 3500
        c2 = (i - a) * (i - a) + j * j
        sa = (Sgn(c2) * a / Sqr(Abs(c2)))
        ca = (Sgn(c2) * Sqr(Abs(1 - sa * sa)))
        If i > 0 And j > 0 Then cl = sa - ca
        If i < 0 And j > 0 Then cl = -sa + ca
        If i < 0 And j < 0 Then cl = -sa + ca
        If i > 0 And j < 0 Then cl = sa - ca
        cc = cl
        b = 5000
        c3 = (j - b) * (j - b) + i * i
        sb = Sgn(c3) * b / Sqr(Abs(c3))
        cb = Sgn(Abs(1 - sb * sb))
        If i > 0 And j > 0 Then c3 = sb - cb
        If i < 0 And j > 0 Then c3 = -sb + cb
        If i < 0 And j < 0 Then c3 = -sb + cb
        If i > 0 And j < 0 Then c3 = sb - cb
        cl = cc / (c3 * 3600) 'tg (a)
        'cl = cc / ((sb * cb) * 3600) 'tg (a)
        s1 = Int(100 * cl)
        s2 = Int(10000 * cl) - 100 * s1
        s3 = Int(1000000 * cl) - 10000 * s1 - 100 * s2
        s4 = Int(100000000 * cl) - 1000000 * s1 - 100 *
        If s1 > 0 Then b = Abs(80 + s1)
        If s1 < 0 Then r = Abs(60 + s1)
```

Immediate

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

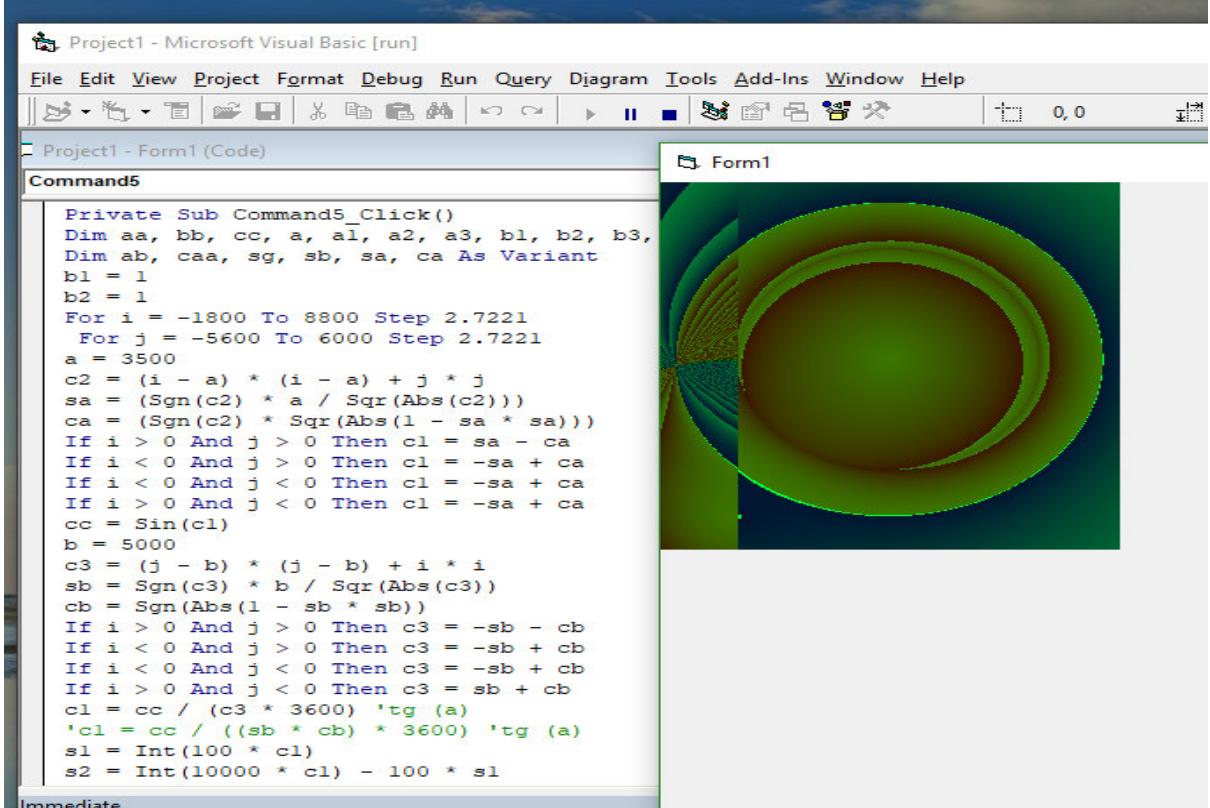
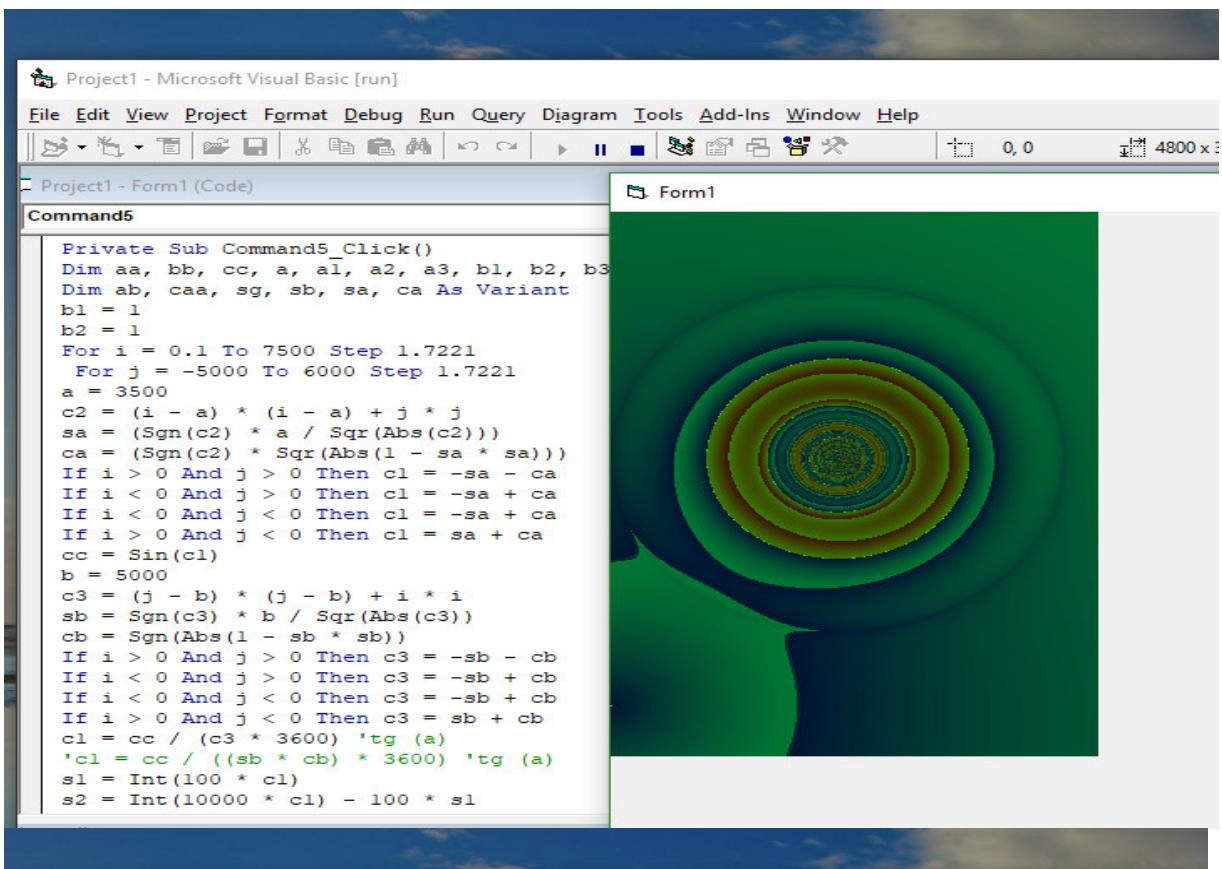
0, 0 4800 x

Project1 - Form1 (Code)

Form1

```
Private Sub Command5_Click()
Dim aa, bb, cc, a, al, a2, a3, bl, b2, b3,
Dim ab, caa, sg, sb, sa, ca As Variant
bl = 1
b2 = 1
For i = 0.1 To 7500 Step 1.7221
    For j = -5000 To 6000 Step 1.7221
        a = 3500
        c2 = (i - a) * (i - a) + j * j
        sa = (Sgn(c2) * a / Sqr(Abs(c2)))
        ca = (Sgn(c2) * Sqr(Abs(1 - sa * sa)))
        If i > 0 And j > 0 Then cl = -sa - ca
        If i < 0 And j > 0 Then cl = -sa + ca
        If i < 0 And j < 0 Then cl = -sa + ca
        If i > 0 And j < 0 Then cl = sa + ca
        cc = Cos(cl)
        b = 5000
        c3 = (j - b) * (j - b) + i * i
        sb = Sgn(c3) * b / Sqr(Abs(c3))
        cb = Sgn(Abs(1 - sb * sb))
        If i > 0 And j > 0 Then c3 = -sb - cb
        If i < 0 And j > 0 Then c3 = -sb + cb
        If i < 0 And j < 0 Then c3 = -sb + cb
        If i > 0 And j < 0 Then c3 = sb + cb
        cl = cc / (c3 * 3600) 'tg (a)
        'cl = cc / ((sb * cb) * 3600) 'tg (a)
        s1 = Int(100 * cl)
        s2 = Int(10000 * cl) - 100 * s1
```

Immediate



Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command5

```

Private Sub Command5_Click()
Dim aa, bb, cc, a, al, a2, a3, bl, b2, b3
Dim ab, caa, sg, sb, sa, ca As Variant
bl = 1
b2 = 1
For i = -25000 To 25000 Step 20.7221
    For j = -20000 To 30000 Step 20.7221
        a = 3500
        c2 = (i - a) * (i - a) + j * j
        sa = (Sgn(c2) * a / Sqr(Abs(c2)))
        ca = (Sgn(c2) * Sqr(Abs(1 - sa * sa)))
        If i > 0 And j > 0 Then cl = sa - ca
        If i < 0 And j > 0 Then cl = -sa + ca
        If i < 0 And j < 0 Then cl = -sa + ca
        If i > 0 And j < 0 Then cl = sa - ca
        cc = Sin(cl) * Cos(cl)
        b = 5000
        c3 = (j - b) * (j - b) + i * i
        sb = Sgn(c3) * b / Sqr(Abs(c3))
        cb = Sgn(Abs(1 - sb * sb))
        If i > 0 And j > 0 Then c3 = sb - cb
        If i < 0 And j > 0 Then c3 = -sb + cb
        If i < 0 And j < 0 Then c3 = -sb + cb
        If i > 0 And j < 0 Then c3 = sb - cb
        cl = cc / (c3 * 3600) 'tg (a)
        'cl = cc / ((sb * cb) * 3600) 'tg (a)
        s1 = Int(100 * cl)
        s2 = Int(10000 * cl) - 100 * s1
    Next j
Next i

```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

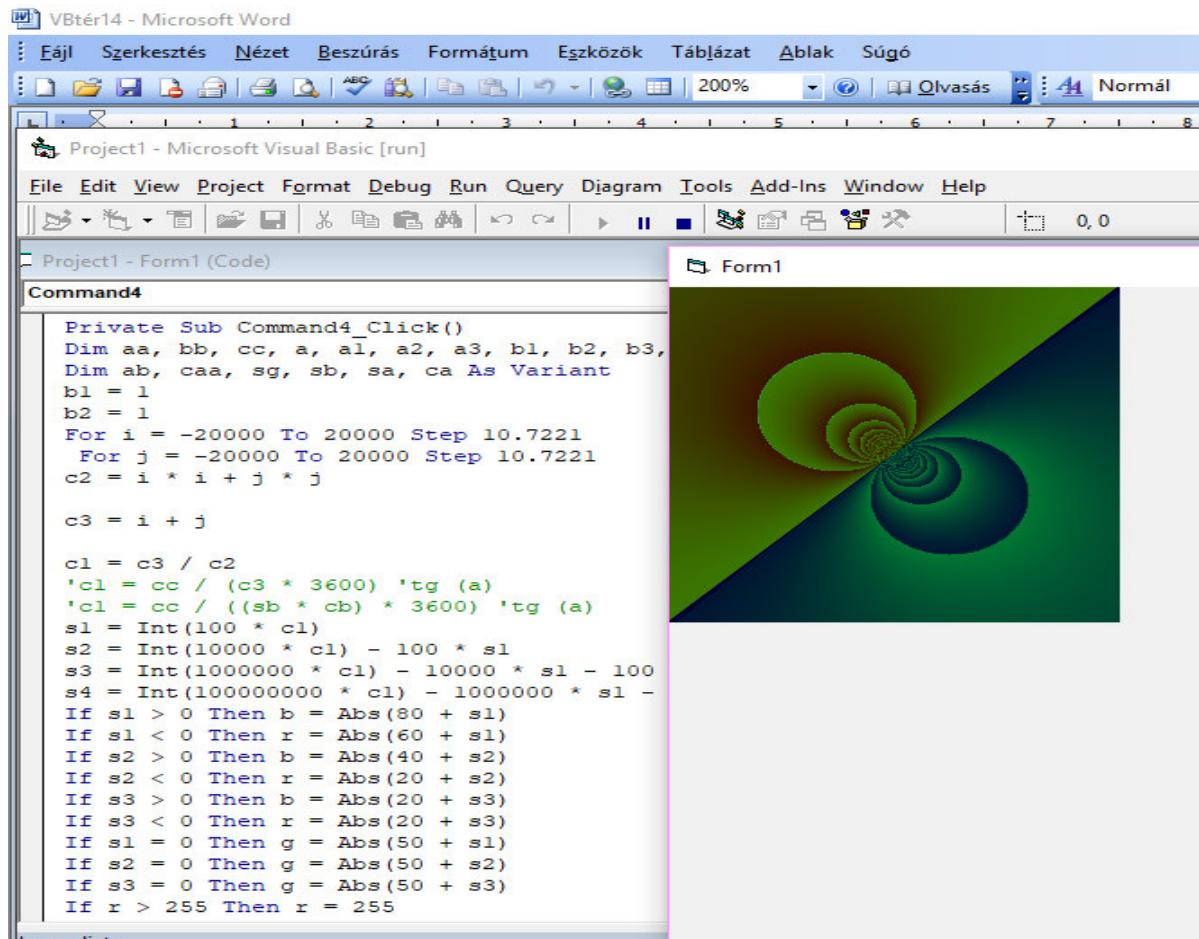
Command4

```

Private Sub Command4_Click()
Dim aa, bb, cc, a, al, a2, a3, bl, b2,
Dim ab, caa, sg, sb, sa, ca As Variant
bl = 1
b2 = 1
For i = -50000 To 50000 Step 25.7221
    For j = -50000 To 50000 Step 25.7221
        c2 = j * j
        c3 = i + j
        cl = (c3 + c2) / (c3 * c2)
        'cl = cc / (c3 * 3600) 'tg (a)
        'cl = cc / ((sb * cb) * 3600) 'tg (a)
        s1 = Int(100 * cl)
        s2 = Int(10000 * cl) - 100 * s1
        s3 = Int(1000000 * cl) - 10000 * s1 - 1
        s4 = Int(100000000 * cl) - 1000000 * s1
        If s1 > 0 Then b = Abs(80 + s1)
        If s1 < 0 Then r = Abs(60 + s1)
        If s2 > 0 Then b = Abs(40 + s2)
        If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)
        If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)
        If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)
        If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)
        If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)
        If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)
        If r > 255 Then r = 255
    Next j
Next i

```

Form1



VBT14

```

Private Sub Command1_Click()
Dim aa, bb, cc, a, al, a2, a3, b1, b2, b3, c, c1, c2, c3, c4, cbb As Variant
Dim ab, caa, sg, sb, sa, ca As Variant
b1 = 1
b2 = 1
For i = -5000 To 150000 Step 180.221
    For j = -50000 To 150000 Step 180.221
        a = 50000
        c2 = (i - a) * (i - a) + j * j
        sa = (Sgn(c2) * a / Sqr(Abs(c2))) * (j / i)
        ca = (Sgn(c2) * Sqr(Abs(1 - sa * sa)))
        If i > 0 And j > 0 Then c1 = sa - ca
        If i < 0 And j > 0 Then c1 = sa + ca
        If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sa + ca
        If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sa - ca
        cc = c1
        b = 50000
        c3 = (j - b) * (j - b) + i * i
        sb = (Sgn(c3) * b / Sqr(Abs(c3))) * (i / j)
        cb = Sgn(Abs(1 - sb * sb))
        If i > 0 And j > 0 Then c3 = sb - cb
        If i < 0 And j > 0 Then c3 = sb + cb
        If i < 0 And j < 0 Then c3 = -sb + cb
    Next j
Next i

```

If i > 0 And j < 0 Then c3 = -sb - cb

```
c1 = cc / (c3 * 3600) 'tg (a)
s1 = Int(100 * c1)
s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1
s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2
s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3
If s1 > 0 Then r = Abs(100 + s1)
If s1 < 0 Then b = Abs(100 + s1)
If s2 > 0 Then r = Abs(100 + s2)
If s2 < 0 Then b = Abs(100 + s2)
If s3 > 0 Then r = Abs(100 + s3)
If s3 < 0 Then b = Abs(100 + s3)
If s1 = 0 Then g = Abs(100 + s1)
If s2 = 0 Then g = Abs(100 + s2)
If s3 = 0 Then g = Abs(100 + s3)
If r > 255 Then r = 255
If b > 255 Then b = 255
If g > 255 Then g = 255
PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)
```

```
b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i
End Sub
```

Private Sub Command2_Click()

```
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
b1 = 1: b2 = 1
```

'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!

For i = -500 To 150000 Step 180.221

 For j = -55000 To 55000 Step 180.221

 c = 60000

 c4 = i - c

 rr = (c4 * c4 + j * j)

 c2 = 1 / rr 'f(rr)

 rr = Sqr(rr)

 sg = j / rr 'sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögűhármszögből...

 cg = i / rr 'koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)

 'c1 = (sg + cg) 'építkezés-bomlás,téraktivitás sg-cg de behejettesítve sg+cg!

 If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg-cg (+,+)

 If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (+,-)

 If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg-cg (-,-)

```

If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (-,+)  

cc = c1 ' távoli domináns kapcsolat  

'egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000!figyelni  

aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz.értéke  

bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz értéke  

sg = (1000 * j) / (aa * bb) ' sinusz gamma értéke 1000=c!  

cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) ' koszinusz gamma értéke  

If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)  

If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg+cg (+,-)  

If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)  

If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg+cg (-,+)

'If cc - c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250
'If cc - c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001
c1 = cc / (c1 * 3600) 'tg (a)
s1 = Int(100 * c1)
s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1
s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2
s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3
If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)
If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)
If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)
If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)
If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)
If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)
If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)
If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)
If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)
If r > 255 Then r = 255
If b > 255 Then b = 255
If g > 255 Then g = 255
PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

```

```

b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i

```

End Sub

```

Private Sub Command3_Click()
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
b1 = 1: b2 = 1
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!
For i = -250000 To 250000 Step 280.221
    For j = -155000 To 155000 Step 280.221
        c = 60000
        c4 = i - c

```

rr = (c4 * c4 + j * j)

c2 = 1 / rr 'f(rr)

rr = Sqr(rr)

sg = j / rr 'sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögűhármszögből...

cg = i / rr 'koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)

c1 = (sg - cg) 'építkezés-bomlás,téraktivitás sg-cg de behejettesítve sg+cg!

If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg-cg (+,+)

If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (+,-)

If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg-cg (-,-)

If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (-,+)

cc = c1 'távoli domináns kapcsolat

'egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000!figyelni

aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz.értéke

bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz értéke

sg = (1000 * j) / (aa * bb) 'sinusz gamma értéke 1000=c!

cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) 'koszinusz gamma értéke

sg = sg * sg

cg = cg * cg

If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)

If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg+cg (+,-)

If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)

If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg+cg (-,+)

'If cc - c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250

'If cc - c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001

c1 = cc / (c1 * 3600) 'tg (a)

s1 = Int(100 * c1)

s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1

s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2

s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3

If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)

If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)

If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)

If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)

If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)

If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)

If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)

If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)

If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)

If r > 255 Then r = 255

If b > 255 Then b = 255

If g > 255 Then g = 255

PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

b1 = b1 + 1

r = 0: b = 0: g = 0

Next j

b1 = 1

b2 = b2 + 1

Next i

End Sub

Private Sub Command4_Click()

Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant

b1 = 1: b2 = 1

'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!

For i = -250000 To 250000 Step 200.0221

 For j = -155000 To 155000 Step 200.0221

 c = 6000

 c4 = i - c

 rr = (c3 * c3 + j * j)

 c2 = 1 / rr 'f(rr)

 rr = Sqr(rr)

 sg = j / rr ' sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögűhármszögből...

 cg = i / rr ' koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)

 c1 = (sg - cg) 'építkezés-bomlás,téraktivitás sg-cg de behejettesítve sg+cg!

 If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg-cg (+,+)

 If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (+,-)

 If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg-cg (-,-)

 If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (-,+)

 cc = c1 ' távoli domináns kapcsolat

'egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000!figyelni

aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz.értéke

bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz értéke

sg = (1000 * j) / (aa * bb) ' sinusz gamma értéke 1000=c!

cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) ' koszinusz gamma értéke

sg = sg * sg

cg = cg * cg

 If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)

 If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg+cg (+,-)

 If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)

 If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg+cg (-,+)

'If cc - c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250

'If cc - c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001

 c1 = cc / (c1 * 3600) 'tg (a)

 s1 = Int(100 * c1)

 s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1

 s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2

 s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3

 If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)

 If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)

 If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)

 If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)

 If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)

 If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)

 If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)

```

If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)
If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)
If r > 255 Then r = 255
If b > 255 Then b = 255
If g > 255 Then g = 255
PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

```

```

b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i

```

End Sub

```

Private Sub Command5_Click()
Dim aa, bb, cc, a, a1, a2, a3, b1, b2, b3, c, c1, c2, c3, c4, cbb As Variant
Dim ab, caa, sg, sb, sa, ca As Variant
b1 = 1
b2 = 1
For i = -50000 To 70000 Step 60.221
    For j = -50000 To 70000 Step 60.221
        a = 49500
        c2 = (i - a) * (i - a) + j * j
        sa = (Sgn(c2) * a / Sqr(Abs(c2)))
        ca = (Sgn(c2) * Sqr(Abs(1 - sa * sa)))
        If i > 0 And j > 0 Then c1 = sa - ca
        If i < 0 And j > 0 Then c1 = sa + ca
        If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sa + ca
        If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sa - ca
        cc = c1
        b = 49500
        c3 = (j - b) * (j - b) + i * i
        sb = Sgn(c3) * b / Sqr(Abs(c3))
        cb = Sgn(Abs(1 - sb * sb))
        If i > 0 And j > 0 Then c3 = sb - cb
        If i < 0 And j > 0 Then c3 = sb + cb
        If i < 0 And j < 0 Then c3 = -sb + cb
        If i > 0 And j < 0 Then c3 = -sb - cb
        'c1 = cc / (c3 * 36000) 'tg (a)
        c1 = cc / ((sb * cb) * 3600) 'tg (a)
        s1 = Int(100 * c1)
        s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1
        s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2
        s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3
        If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)
        If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)
        If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)
        If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)
    Next j
    b1 = 1
    b2 = b2 + 1
Next i

```

```

If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)
If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)
If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)
If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)
If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)
If r > 255 Then r = 255
If b > 255 Then b = 255
If g > 255 Then g = 255
PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

```

```

b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i

```

End Sub

```

Private Sub Command6_Click()
Dim aa, bb, cc, a, a1, a2, a3, b1, b2, b3, c, c1, c2, c3, c4, cbb As Variant
Dim ab, caa, sg, sb, sa, ca As Variant
b1 = 1
b2 = 1
For i = -500 To 500 Step 0.2221
    For j = -500 To 500 Step 0.2221
        c2 = Sqr(i * i + j * j)
        c3 = i * j
        'c1 = i * ((Sin(c2) - Cos(c2)))
        c1 = Sqr(Abs((c2 * c3) / (c2 + c3)))
        s1 = Int(100 * c1)
        s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1
        s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2
        s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3
        If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)
        If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)
        If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)
        If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)
        If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)
        If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)
        If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)
        If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)
        If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)
        If r > 255 Then r = 255
        If b > 255 Then b = 255
        If g > 255 Then g = 255
        PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

```

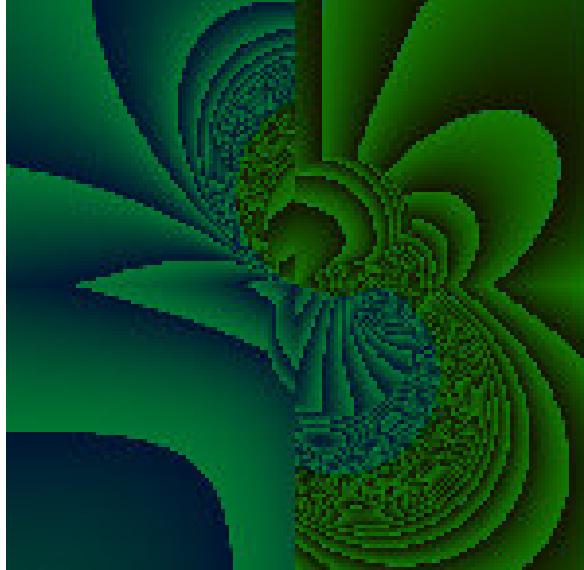
```

b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0

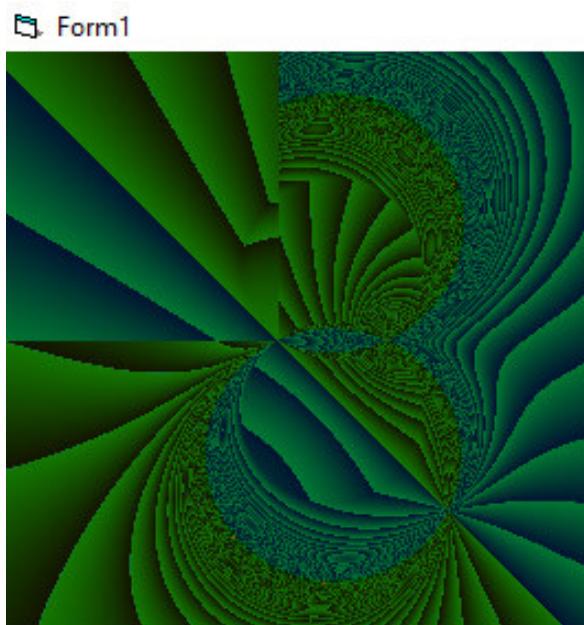
```

```
Next j  
b1 = 1  
b2 = b2 + 1  
Next i
```

```
End Sub
```



```
Private Sub Command3_Click()  
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant  
b1 = 1: b2 = 1  
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!  
For i = -2000 To 2000 Step 1.8  
    For j = -2000 To 2000 Step 1.8  
        For k = -2000 To 2000 Step 1.8  
            For l = -2000 To 2000 Step 1.8  
                For m = -2000 To 2000 Step 1.8  
                    For n = -2000 To 2000 Step 1.8  
                        For o = -2000 To 2000 Step 1.8  
                            For p = -2000 To 2000 Step 1.8  
                                For q = -2000 To 2000 Step 1.8  
                                    For r = -2000 To 2000 Step 1.8  
                                        For s = -2000 To 2000 Step 1.8  
                                            For t = -2000 To 2000 Step 1.8  
                                                For u = -2000 To 2000 Step 1.8  
                                                    For v = -2000 To 2000 Step 1.8  
                                                        For w = -2000 To 2000 Step 1.8  
                                                            For x = -2000 To 2000 Step 1.8  
                                                                For y = -2000 To 2000 Step 1.8  
                                                                    For z = -2000 To 2000 Step 1.8  
                                                                        aa = i + j * i + k * i + l * i + m * i + n * i + o * i + p * i + q * i + r * i + s * i + t * i + u * i + v * i + w * i + x * i + y * i + z * i  
                                                                        bb = j + k * j + l * j + m * j + n * j + o * j + p * j + q * j + r * j + s * j + t * j + u * j + v * j + w * j + x * j + y * j + z * j  
                                                                        a1 = c + d * j + e * j + f * j + g * j + h * j + i * j + k * j + l * j + m * j + n * j + o * j + p * j + q * j + r * j + s * j + t * j + u * j + v * j + w * j + x * j + y * j + z * j  
                                                                        rr = Sqr(aa * aa + bb * bb)  
                                                                        If rr > 1000 Then  
                                End If  
                            End If  
                        End If  
                    End If  
                End If  
            End If  
        End If  
    End If  
End If
```



```

Private Sub Command3_Click()
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
b1 = 1: b2 = 1
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!
For i = -1500 To 1700 Step 0.81
    For j = -1600 To 1600 Step 0.81
        c = 603
        c4 = i - c
        rr = (c4 * c4 + j * j)
        c2 = 1 / rr 'f(rr)
        rr = Sqr(rr)

        sg = j / rr ' sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögűhármszögből...
        cg = i / rr ' koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)
        c1 = (sg - cg) 'építkezés-bomlás,téraktivitás sg-cg de behejettesítve sg+cg!
        If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)
        If i < 0 And j > 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (+,-)
        If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)
        If i > 0 And j < 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (-,+)
        cc = c1 'távoli domináns kapcsolat
        'egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000!figyelni
        aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz.értéke
        bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz értéke
        sg = (1000 * j) / (aa * bb) 'sinusz gamma értéke 1000=c!
        cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) 'koszinusz gamma értéke
        sg = sg * sg
        cg = cg * cg
        If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)
        If i < 0 And j > 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (+,-)
        If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg-cg (-,-)
        If i > 0 And j < 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (-,+)

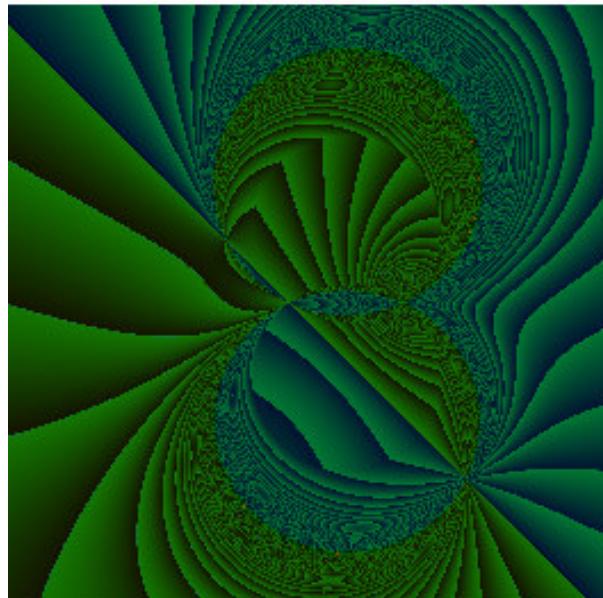
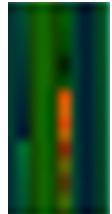
        'If cc - c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250
        'If cc - c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001
        c1 = cc / (c1 * 3600) 'tg (a)
        s1 = Int(100 * c1)
        s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1
        s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2
        s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3
        If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)
        If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)
        If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)
        If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)
        If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)
        If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)
        If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)
        If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)
        If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)
        If r > 255 Then r = 255
        If b > 255 Then b = 255

```

If g > 255 Then g = 255
 PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

b1 = b1 + 1
 r = 0: b = 0: g = 0
 Next j
 b1 = 1
 b2 = b2 + 1
 Next i

End Sub



Private Sub Command3_Click()

Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
 b1 = 1: b2 = 1

'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!

For i = -1500 To 1700 Step 0.81

 For j = -1600 To 1600 Step 0.81

 c = 603

 c4 = i - c

 rr = (c4 * c4 + j * j)

 c2 = 1 / rr 'f(rr)

 rr = Sqr(rr)

sg = j / rr ' sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögűhármszögből...

cg = i / rr ' koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)

c1 = (sg - cg) 'építkezés-bomlás,téraktivitás sg-cg de behejettesítve sg+cg!

If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)

If i < 0 And j > 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (+,-)

```

If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)
If i > 0 And j < 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (-,+)
cc = c1 ' távoli domináns kapcsolat
'egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000!figyelni
aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz.értéke
bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz értéke
sg = (1000 * j) / (aa * bb) ' sinusz gamma értéke 1000=c!
cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) ' koszinusz gamma értéke
sg = sg * sg
cg = cg * cg
If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)
If i < 0 And j > 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (+,-)
If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)
If i > 0 And j < 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (-,+)

'If cc - c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250
'If cc - c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001
c1 = cc / (c1 * 3600) 'tg (a)
s1 = Int(100 * c1)
s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1
s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2
s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3
If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)
If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)
If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)
If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)
If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)
If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)
If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)
If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)
If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)
If r > 255 Then r = 255
If b > 255 Then b = 255
If g > 255 Then g = 255
PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

```

```

b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i

```

End Sub

```

Private Sub Command4_Click()
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
b1 = 1: b2 = 1
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!

```

```

For i = -250000 To 250000 Step 280.221
  For j = -155000 To 155000 Step 280.221
    c = 60000
    c4 = i - c
    rr = (c4 * c4 + j * j)
    c2 = 1 / rr 'f(rr)
    rr = Sqr(rr)

```

sg = j / rr ' sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögűhármszögből...

cg = i / rr ' koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)

c1 = (sg - cg) 'építkezés-bomlás,téraktivitás sg-cg de behejettesítve sg+cg!

If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg-cg (+,+)

If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (+,-)

If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg-cg (-,-)

If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (-,+)

cc = c1 ' távoli domináns kapcsolat

'egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000!figyelni

aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz.értéke

bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz értéke

sg = (1000 * j) / (aa * bb) ' sinusz gamma értéke 1000=c!

cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) ' koszinusz gamma értéke

sg = sg * sg

cg = cg * cg

If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)

If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg+cg (+,-)

If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)

If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg+cg (-,+)

'If cc - c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250

'If cc - c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001

c1 = cc / (c1 * 3600) 'tg (a)

s1 = Int(100 * c1)

s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1

s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2

s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3

If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)

If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)

If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)

If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)

If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)

If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)

If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)

If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)

If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)

If r > 255 Then r = 255

If b > 255 Then b = 255

If g > 255 Then g = 255

PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

b1 = b1 + 1

```

r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i

End Sub

Private Sub Command5_Click()
Dim aa, bb, cc, a, a1, a2, a3, b1, b2, b3, c, c1, c2, c3, c4, cbb As Variant
Dim ab, caa, sg, sb, sa, ca As Variant
b1 = 1
b2 = 1
For i = 0.1 To 700000 Step 600.00221
    For j = -700000 To -0.1 Step 600.00221
        a = 49500
        c2 = (i - a) * (i - a) + j * j
        sa = (Sgn(c2) * a / Sqr(Abs(c2)))
        ca = (Sgn(c2) * Sqr(Abs(1 - sa * sa)))
        If i > 0 And j > 0 Then c1 = sa - ca
        If i < 0 And j > 0 Then c1 = sa + ca
        If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sa + ca
        If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sa - ca
        cc = c1
        b = 49500
        c3 = (j - b) * (j - b) + i * i
        sb = Sgn(c3) * b / Sqr(Abs(c3))
        cb = Sgn(Abs(1 - sb * sb))
        If i > 0 And j > 0 Then c3 = sb - cb
        If i < 0 And j > 0 Then c3 = sb + cb
        If i < 0 And j < 0 Then c3 = -sb + cb
        If i > 0 And j < 0 Then c3 = -sb - cb
        'c1 = cc / (c3 * 36000) 'tg (a)
        c1 = cc / ((sb * cb) * 3600) 'tg (a)
        s1 = Int(100 * c1)
        s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1
        s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2
        s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3
        If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)
        If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)
        If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)
        If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)
        If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)
        If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)
        If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)
        If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)
        If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)
        If r > 255 Then r = 255
        If b > 255 Then b = 255
    End Sub

```

```
If g > 255 Then g = 255  
PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)
```

```
b1 = b1 + 1  
r = 0: b = 0: g = 0
```

```
Next j
```

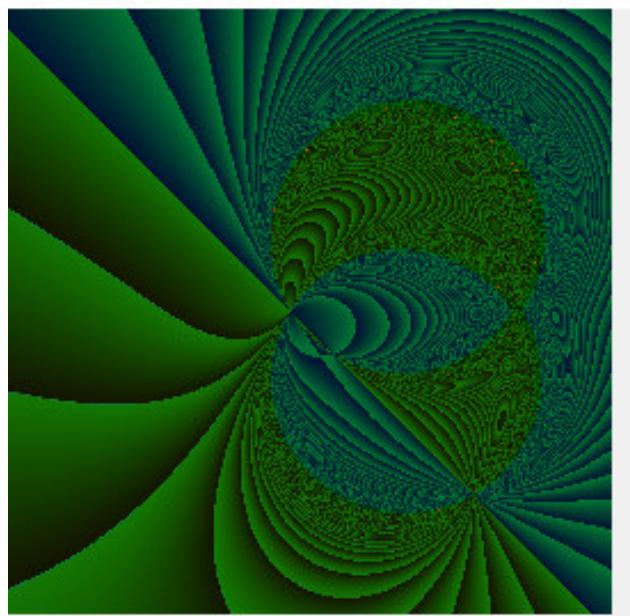
```
b1 = 1
```

```
b2 = b2 + 1
```

```
Next i
```

```
End Sub
```

```
Form1
```



```
Private Sub Command3_Click()
```

```
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
```

```
b1 = 1: b2 = 1
```

```
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!
```

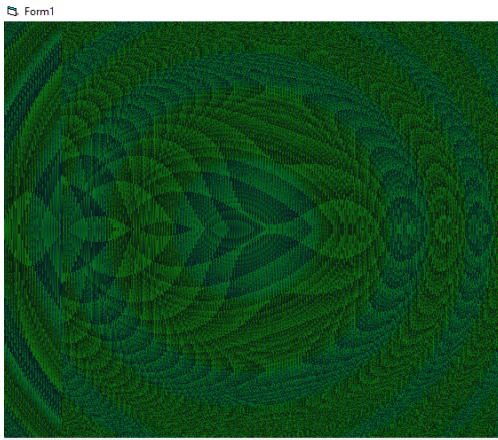
```
For i = -1500 To 1700 Step 0.81
```

```
    For j = -1600 To 1600 Step 0.81
```

```
        c = 1203
```

```
        c4 = i - c
```

```
        rr = (c4 * c4 + j * j)
```



```
Private Sub Command8_Click()
```

```
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
b1 = 1: b2 = 1
```

```
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!
```

```
For i = -0.5 To 3.8 Step 0.0005121
```

```
    For j = -1.8 To 1.8 Step 0.0005121
```

```
        c = 6000
```

```
        c4 = i - c
```

```
'c4 = c4 * c4
```

```
        rr = (c4 * c4) + j * j
```

```
        rr = Cos(rr)
```

```
        c2 = 1 / rr 'f(rr)
```

```
        sg = j / rr ' sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögű hármeszögből...
```

```
        cg = i / rr ' koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)
```

```
'c1 = (sg + cg) 'építkezés-bomlás, téaktivitás sg-cg de behejettesítve sg+cg!
```

```
If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg-cg (+,+)
```

```
If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (+,-)
```

```
If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg-cg (-,-)
```

```
If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (-,+ )
```

```
        cc = c1 'távoli domináns kapcsolat
```

```
'egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000! figyelni
```

```
aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz. értéke
```

```
bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz értéke
```

```
sg = (2000 * j) / (aa + bb) ' sinusz gamma értéke 1000=c!
```

```
cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) ' koszinusz gamma értéke
```

```
If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)
```

```
If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg+cg (+,-)
```

```
If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)
```

```
If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg+cg (-,+ )
```

```
'If cc - c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250
```

```
'If cc - c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001
```

```
    c1 = cc / (c1 * 6000) 'tg (a)
```

```
    s1 = Int(100 * c1)
```

```
    s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1
```

```
    s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2
```

```
    s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3
```

```
If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)
```

```

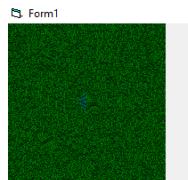
If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)
If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)
If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)
If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)
If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)
If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)
If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)
If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)
If r > 255 Then r = 255
If b > 255 Then b = 255
If g > 255 Then g = 255
PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

```

```

b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i
End Sub

```



Private Sub Command2_Click()

```
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
```

```
b1 = 1: b2 = 1
```

```
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!
```

```
For i = -700 To 700 Step 0.531
```

```
For j = -700 To 700 Step 0.531
```

```
c = 6000
```

```
c4 = i - c
```

```
rr = (c4 * c4 + j * j)
```

```
c2 = 1 / rr 'f(rr)
```

```
rr = Sqr(rr)
```

```
sg = j / rr 'sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögűhármszögből...
```

```
cg = i / rr 'koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)
```

```
'c1 = (sg + cg) 'építkezés-bomlás,téraktivitás sg-cg de bejelettesítve sg+cg!
```

```
If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg-cg (+,+)
```

```
If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (+,-)
```

```
If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg-cg (-,-)
```

```

If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (-,+ )
cc = c1 ' távoli domináns kapcsolat
'egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000!figyelni
aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz.értéke
bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz értéke
sg = (1000 * j) / (aa * bb) 'sinusz gamma értéke 1000=c!
cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) ' koszinusz gamma értéke
If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)
If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg+cg (+,-)
If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)
If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg+cg (-,+ )

If cc - c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250
If cc - c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001
c1 = cc / (c1 * 3600) 'tg (a)
s1 = Int(100 * c1)
s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1
s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2
s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3
If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)
If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)
If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)
If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)
If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)
If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)
If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)
If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)
If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)
If r > 255 Then r = 255
If b > 255 Then b = 255
If g > 255 Then g = 255
PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

```

```

b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1

```

Next i

```
End SubPrivate Sub Command2_Click()
```

```
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
```

```
b1 = 1: b2 = 1
```

```
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!
```

```
For i = -110 To 110 Step 0.12
```

```
For j = -110 To 110 Step 0.12
```

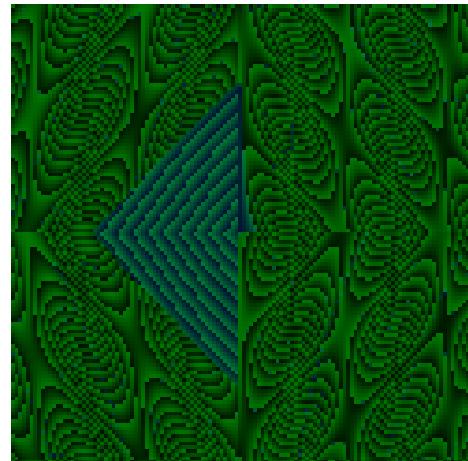
```
c = 5000
```

```
c4 = i - c
```

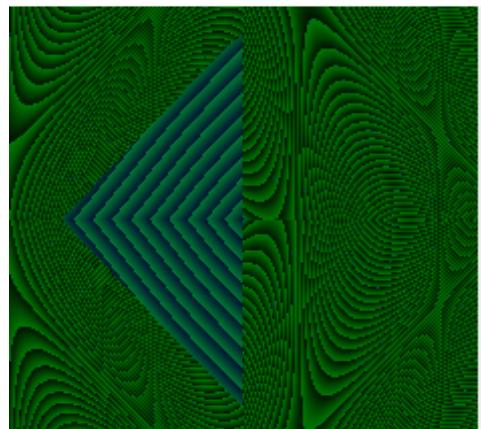
```
rr = (c4 * c4 + j * j)
```

```
c2 = 1 / rr 'f(rr)
```

```
rr = Sqr(rr)
```



Form1



```
Private Sub Command2_Click()
```

```
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
```

```
b1 = 1: b2 = 1
```

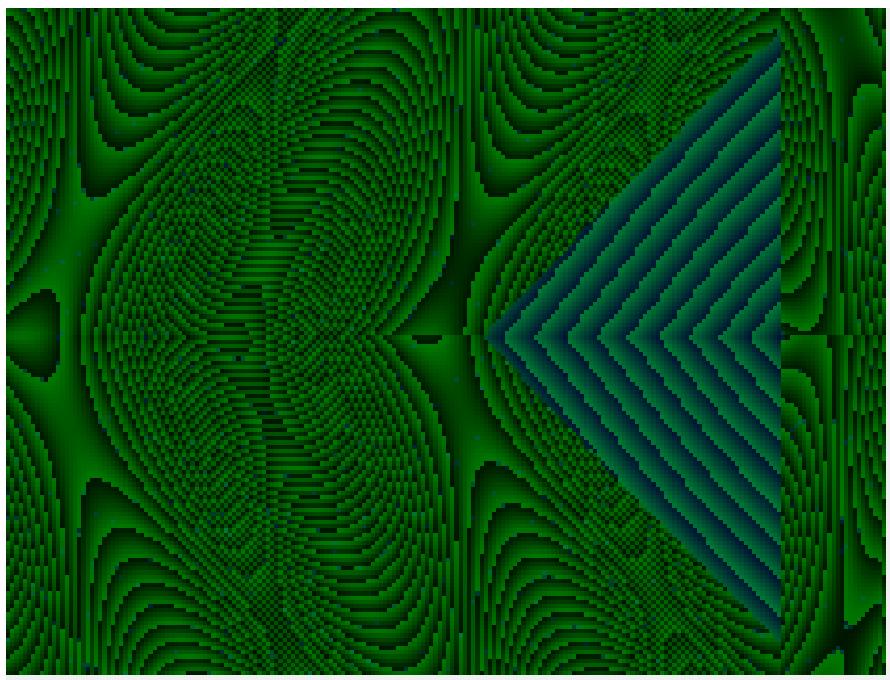
```
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!
```

```
For i = -110 To 110 Step 0.0631
```

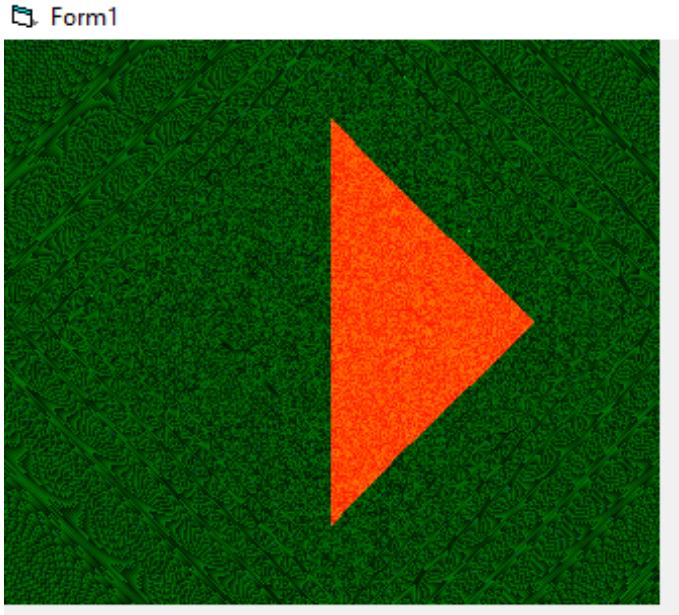
```
For j = -100 To 100 Step 0.0631
```

```
c = 6000
```

c4 = i - c



```
Private Sub Command2_Click()
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
b1 = 1: b2 = 1
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!
For i = -230 To 30 Step 0.0831
    For j = -100 To 100 Step 0.0831
        c = 6200
        c4 = i - c
        rr = (c4 * c4 + j * j)
        c2 = 1 / rr 'f(rr)
        rr = Sqr(rr)
```



Private Sub Command2_Click()

```
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
```

```
b1 = 1: b2 = 1
```

```
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!
```

```
For i = -110 To 110 Step 0.04531
```

```
    For j = -90 To 90 Step 0.0431
```

```
        c = 5000
```

```
        c4 = i - c
```

```
        rr = (c4 * c4 + j * j)
```

```
        c2 = 1 / rr 'f(rr)
```

```
        rr = Sqr(rr)
```

```
        sg = j / rr 'sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögűhármszögből...
```

```
        cg = i / rr 'koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)
```

```
'c1 = (sg + cg) 'építkezés-bomlás,téraktivitás sg-cg de behejettesítve sg+cg!
```

```
If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg-cg (+,+)
```

```
If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (+,-)
```

```
If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg-cg (-,-)
```

```
If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (-,+ )
```

```
cc = c1 'távoli domináns kapcsolat
```

```
'egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000!figyelni
```

```
aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz.értéke
```

```
bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz értéke
```

```
sg = (1000 * j) / (aa * bb) 'sinusz gamma értéke 1000=c!
```

```
cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) 'koszinusz gamma értéke
```

```
If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)
```

```
If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg+cg (+,-)
```

```
If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)
```

```
If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg+cg (-,+ )
```

```
If cc + c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250
```

```
If cc + c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001
```

```
c1 = cc / (c1 * 3600) 'tg (a)
```

```
c1 = 1 / c1
```

```
s1 = Int(100 * c1)
```

Private Sub Command2_Click() EZ ÉRDEKES

```
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
```

```
b1 = 1: b2 = 1
```

```
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!
```

```
For i = -16 To 0 Step 0.004531
```

```
For j = -9 To 9 Step 0.00431
```

```
c = 5200
```

```
c4 = i - c
```

```
rr = (c4 * c4 + j * j)
```

```
c2 = 1 / rr 'f(rr)
```

```
rr = Sqr(rr)
```

```
sg = j / rr ' sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögűhármszögből...
```

```
cg = i / rr ' koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)
```

```
'c1 = (sg + cg) 'építkezés-bomlás,téraktivitás sg-cg de bejelettesítve sg+cg!
```

```
If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg-cg (+,+)
```

```
If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (+,-)
```

```
If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg-cg (-,-)
```

```
If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (-,+ )
```

```
cc = c1 ' távoli domináns kapcsolat
```

```
'egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000!figyelni
```

```
aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz.értéke
```

```
bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz értéke
```

```
sg = (1000 * j) / (aa * bb) ' sinusz gamma értéke 1000=c!
```

```
cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) ' koszinusz gamma értéke
```

```
If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)
```

```
If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg+cg (+,-)
```

```
If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)
```

```
If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg+cg (-,+ )
```

```

If cc + c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250
If cc + c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001
c1 = cc / (c1 * 360) 'tg (a)
c1 = c1 * c1
s1 = Int(100 * c1)
s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1
s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2
s4 = Int(100000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3
If s1 > 0 Then b = Abs(20 + s1)
If s1 < 0 Then r = Abs(20 + s1)
If s2 > 0 Then b = Abs(20 + s2)
If s2 < 0 Then r = Abs(20 + s2)
If s3 > 0 Then b = Abs(20 + s3)
If s3 < 0 Then r = Abs(20 + s3)
If s1 = 0 Then g = Abs(50 + s1)
If s2 = 0 Then g = Abs(50 + s2)
If s3 = 0 Then g = Abs(50 + s3)
If r > 255 Then r = 255
If b > 255 Then b = 255
If g > 255 Then g = 255
PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i

End Sub

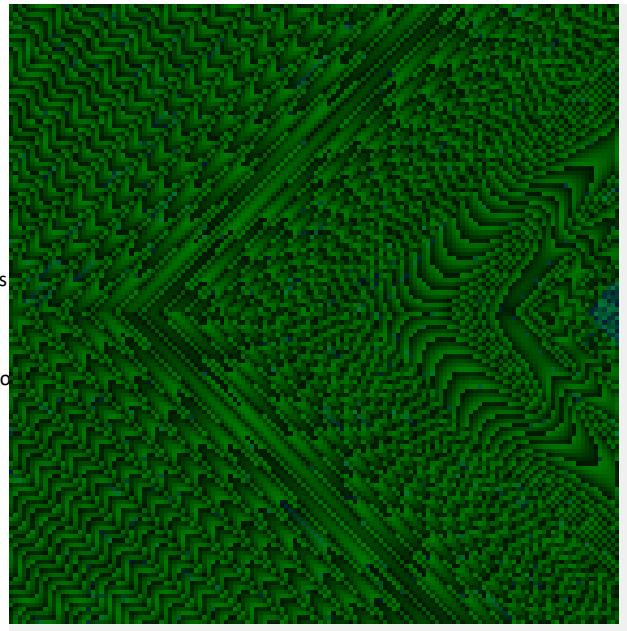
```

```

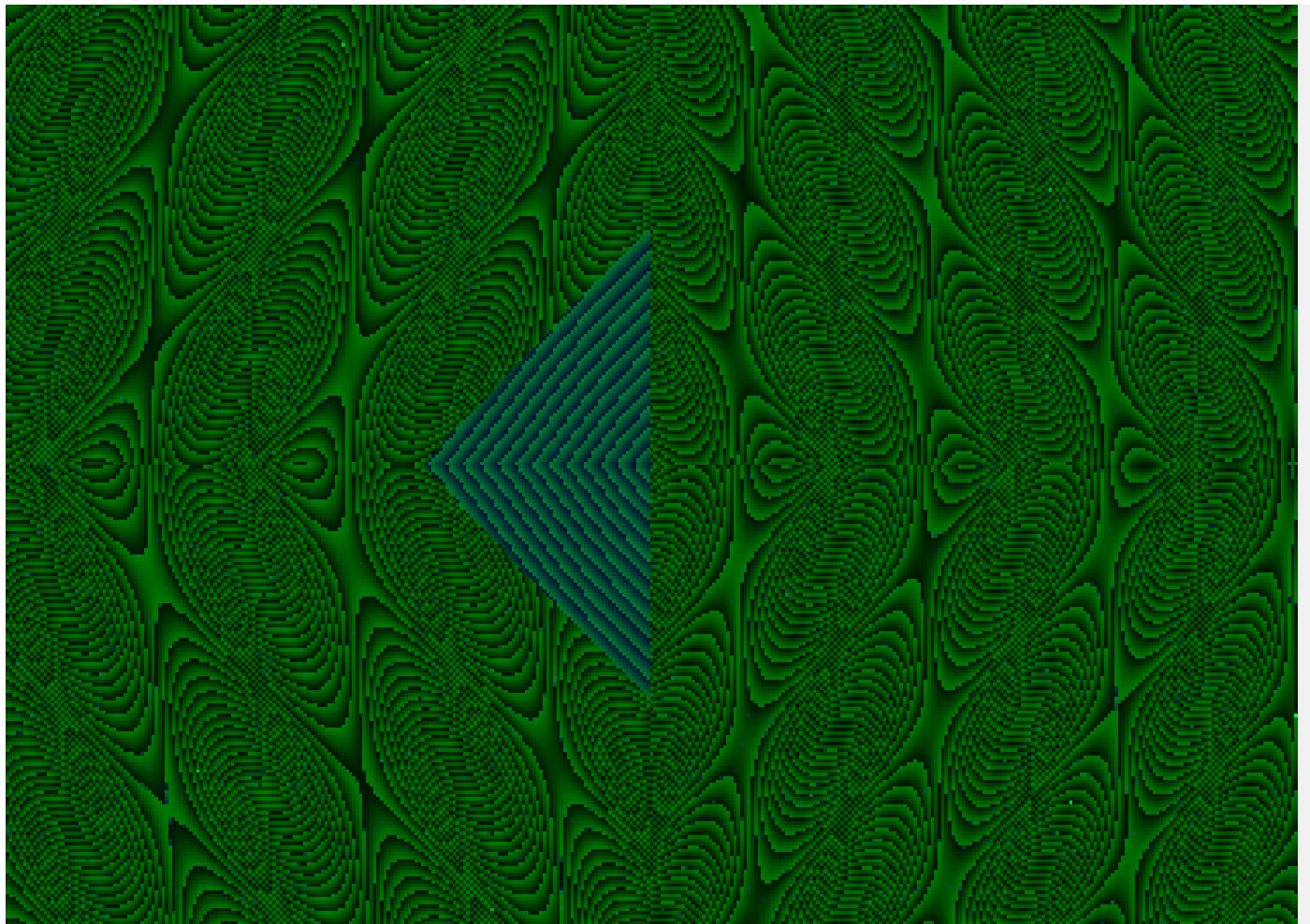
Private Sub Command2_Click()
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Double
b1 = 1: b2 = 1
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamot
For i = -180 To 0 Step 0.08531
    For j = -90 To 90 Step 0.0831
        c = 5300
        c4 = i - c
        rr = (c4 * c4 + j * j)
        c2 = 1 / rr 'f(rr)
        rr = Sqr(rr)
        sg = j / rr 'sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögűhármszögből...
        cg = i / rr 'koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)
        'c1 = (sg + cg) 'építkezés-bomlás,téraktivitás sg-cg de bejejettesítve sg+cg!
        If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg-cg (+,+)
        If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (+,-)
        If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg-cg (-,-)
        If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (-,+)
        cc = c1 'távoli domináns kapcsolat
        'egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000!figyelni
        aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz.értéke
        bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz értéke
        sg = (1000 * j) / (aa * bb) 'sinusz gamma értéke 1000=c!
        cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) 'koszinusz gamma értéke
        If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)
        If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg+cg (+,-)
        If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)
        If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg+cg (-,+)

        If cc - c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250
        If cc - c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001
        c1 = Sqr(Abs(cc / (c1 * 3600))) 'tg (a)
    Next j
Next i
End Sub

```



```
s1 = Int(100 * c1)
```



```
Private Sub Command2_Click()
Dim aa, bb, a1, rr, s1, s2, s3, a2, b1, b2, cc, c1, c2, c3, c4, c5, c6, c, sg, cg As Variant
b1 = 1: b2 = 1
'Domináns rendszer távol van és nagy, kibocsátott alrendszeri párhuzamosak!
For i = -210 To 210 Step 0.07531
    For j = -150 To 150 Step 0.07531
        c = 5200
        c4 = i - c
        rr = (c4 * c4 + j * j)
        c2 = 1 / rr 'f(rr)
        rr = Sqr(rr)
        sg = j / rr ' sinusz gamma értéke sin(90+g)=cos(g)derékszögűhármszögből...
```

```

cg = i / rr ' koszinusz gamma értéke cos(90+g)=-sin(g)

'c1 = (sg + cg) 'építkezés-bomlás,téraktivitás sg-cg de bejelettesítve sg+cg!

If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg-cg (+,+)

If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg+cg (+,-)

If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg-cg (-,-)

If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg+cg (-,+)

cc = c1 ' távoli domináns kapcsolat

'egyenrangú rendszerek c itt is szerepel mint rendszertávolság sg-nél c=1000!figyelni

aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP távolság /a/ absz.értéke

bb = Sqr((i - c) * (i - c) + j * j) 'BP távolság /b/ absz értéke

sg = (1000 * j) / (aa * bb) ' sinusz gamma értéke 1000=c!

cg = Sqr(Abs(1 - sg * sg)) ' koszinusz gamma értéke

If i > 0 And j > 0 Then c1 = sg - cg 'sg-cg (+,+)

If i < 0 And j > 0 Then c1 = sg + cg 'sg+cg (+,-)

If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sg + cg 'sg-cg (-,-)

If i > 0 And j < 0 Then c1 = -sg - cg 'sg+cg (-,+)

If cc - c1 < 0.01 Then c1 = (c1 + cc) / 250

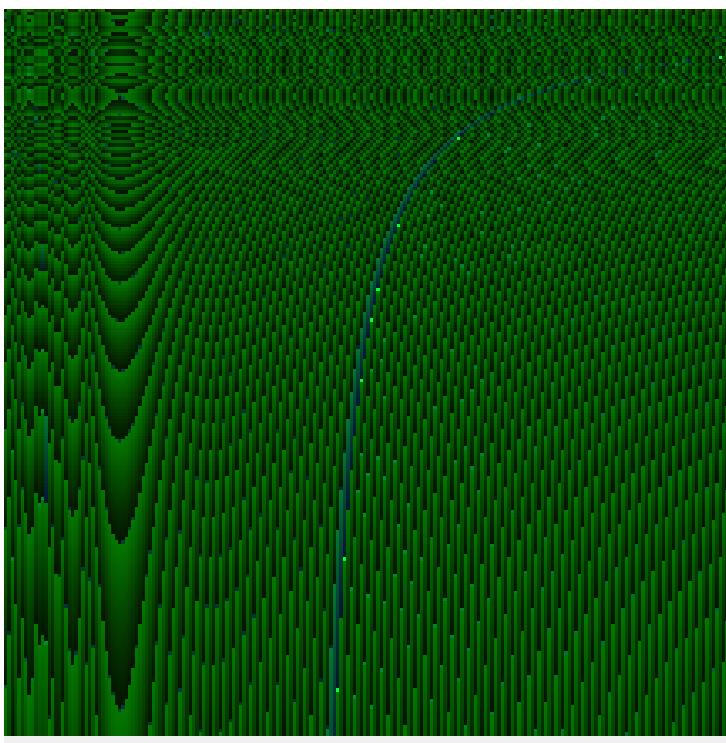
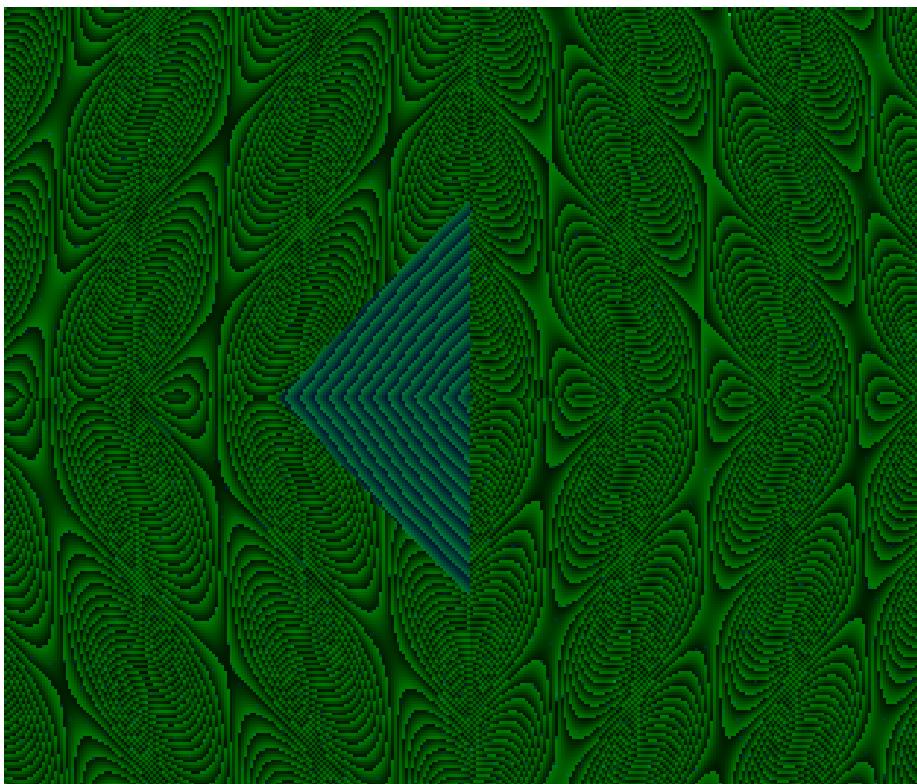
If cc - c1 > 0.01 Then c1 = 0.00001

c1 = cc / (c1 * 2600) 'tg (a)

s1 = Int(100 * c1)

s2 = Int(10000 * c1) - 10

```



```
Private Sub Command5_Click()
Dim aa, bb, cc, a, a1, a2, a3, b1, b2, b3, c, c1, c2, c3, c4, cbb As Variant
Dim ab, caa, sg, sb, sa, ca As Variant
b1 = 1
b2 = 1
For i = 0.5 To 1.5 Step 0.00031
```

```

For j = -1.5 To -0.5 Step 0.00031

a = 3500

c2 = (i - a) * (i - a) + j * j

sa = (Sgn(c2) * a / Sqr(Abs(c2))) * j

ca = (Sgn(c2) * Sqr(Abs(1 - sa * sa))) * i

If i > 0 And j > 0 Then c1 = sa - ca

If i < 0 And j > 0 Then c1 = -sa + ca

If i < 0 And j < 0 Then c1 = -sa + ca

If i > 0 And j < 0 Then c1 = sa - ca

cc = c1

b = 5000

c3 = (j - b) * (j - b) + i * i

sb = Sgn(c3) * b / Sqr(Abs(c3)) / b1

cb = Sgn(Abs(1 - sb * sb)) / b2

If i > 0 And j > 0 Then c3 = sb - cb

If i < 0 And j > 0 Then c3 = -sb + cb

If i < 0 And j < 0 Then c3 = -sb + cb

If i > 0 And j < 0 Then c3 = sb - cb

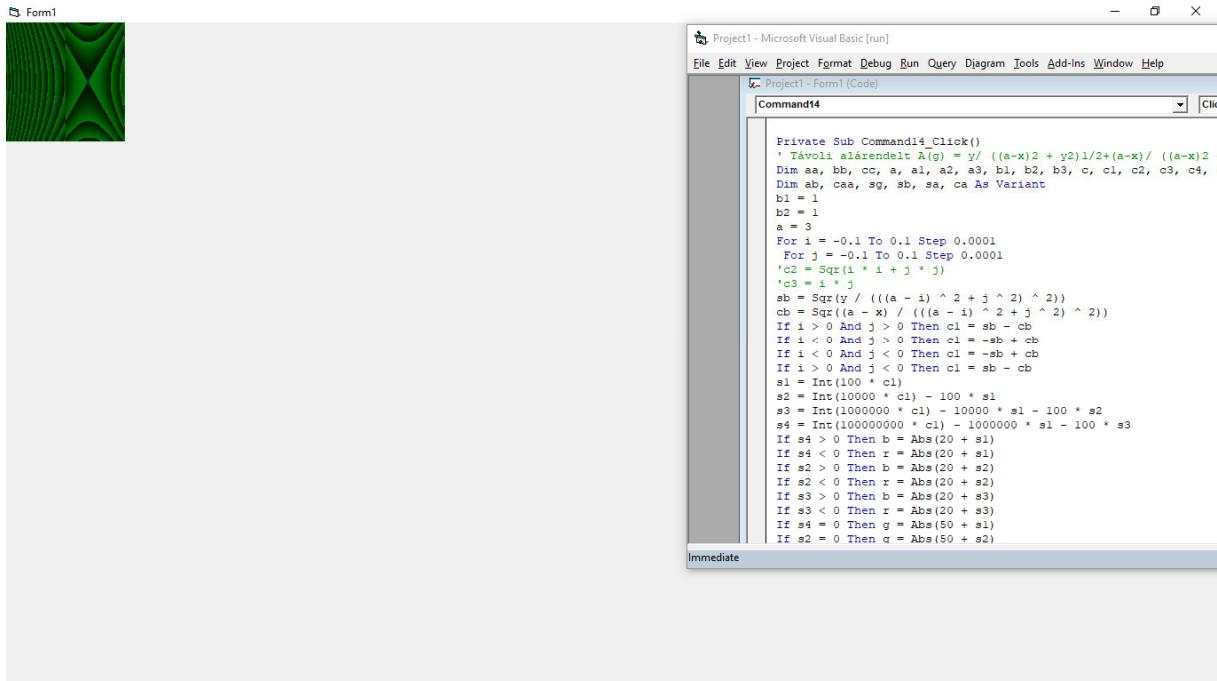
c1 = Sin(c3) - Cos(c1)

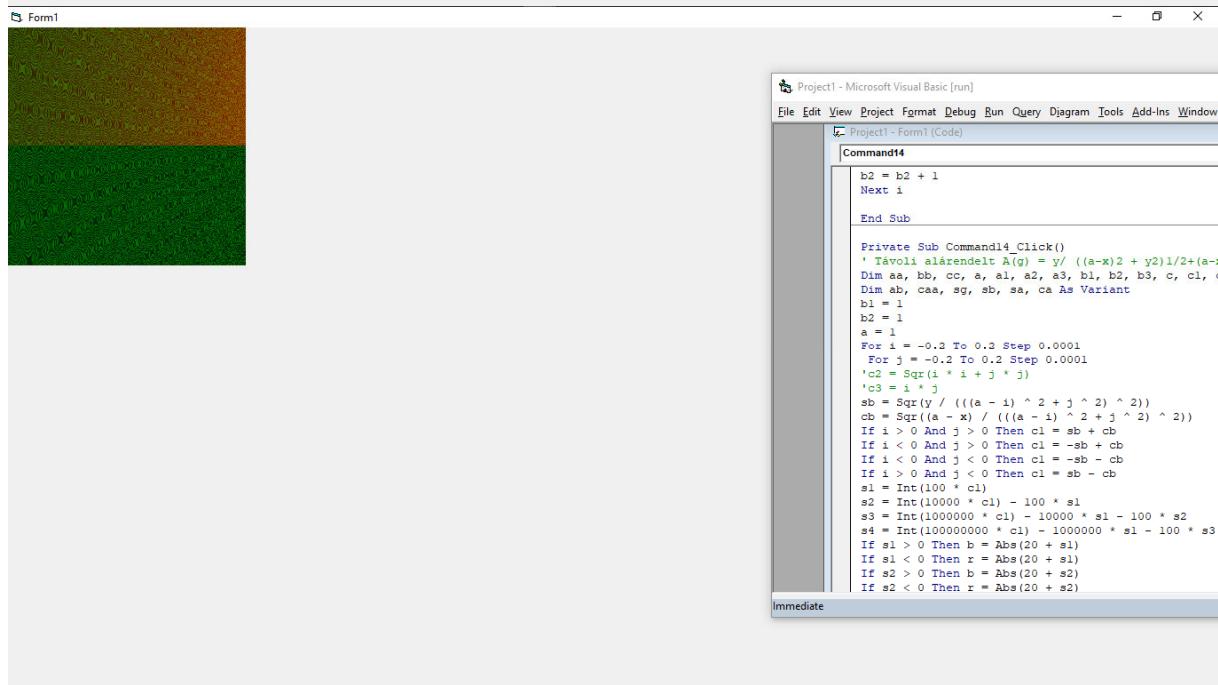
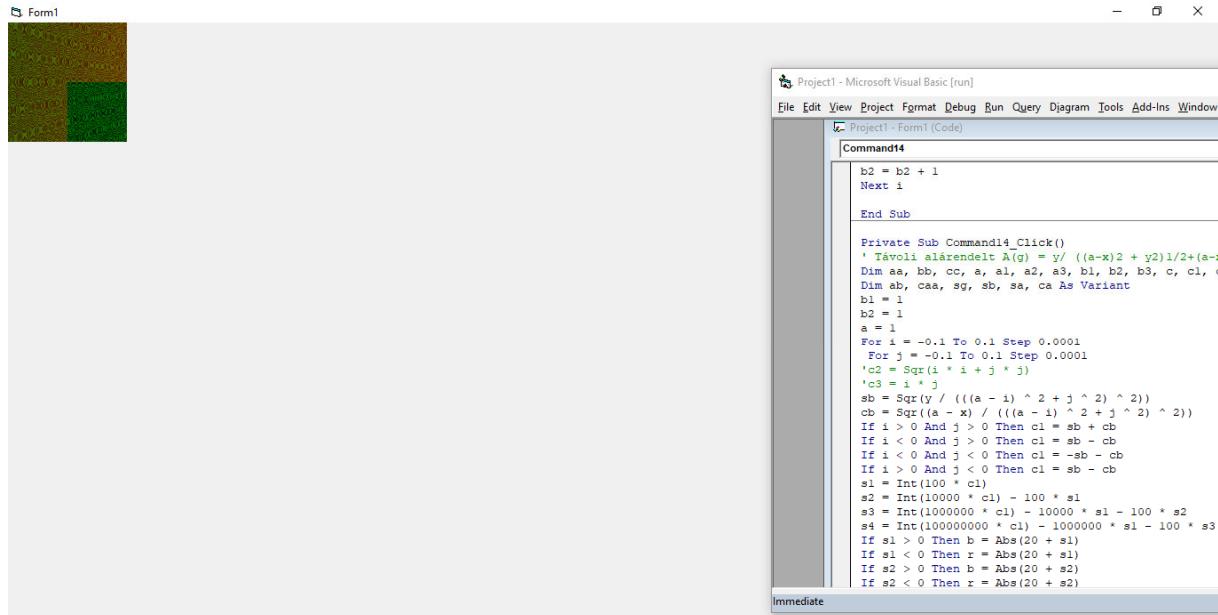
'c1 = cc / (c3 * 3600)'tg (a)

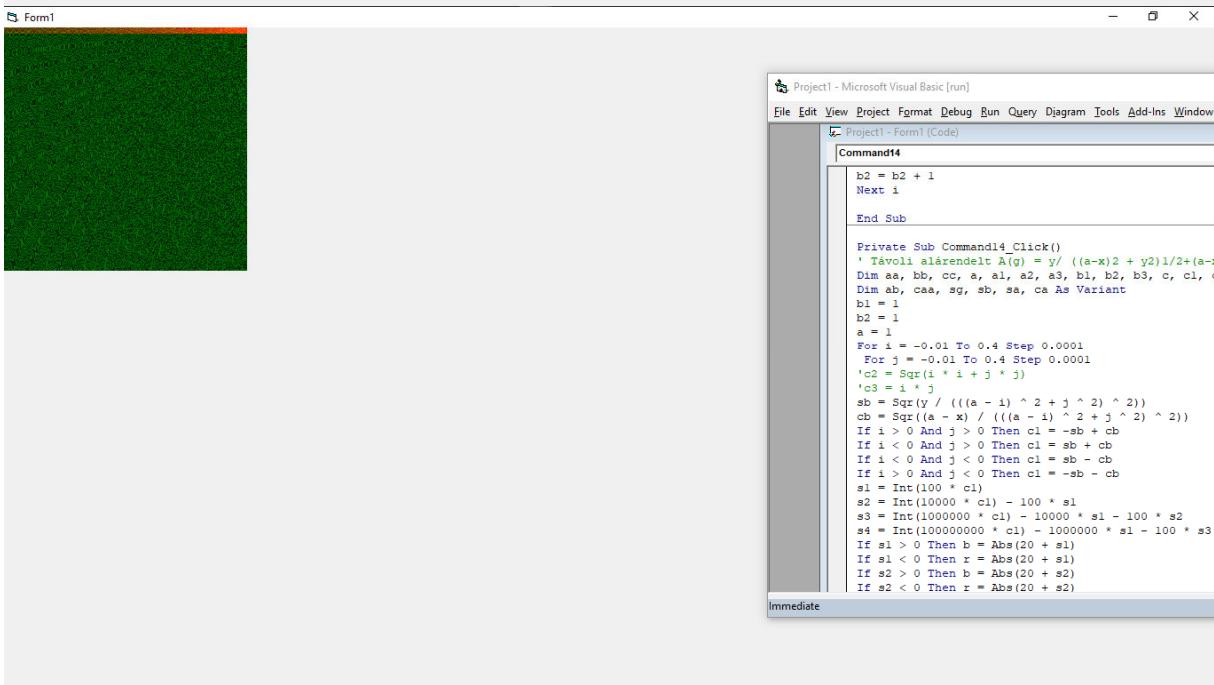
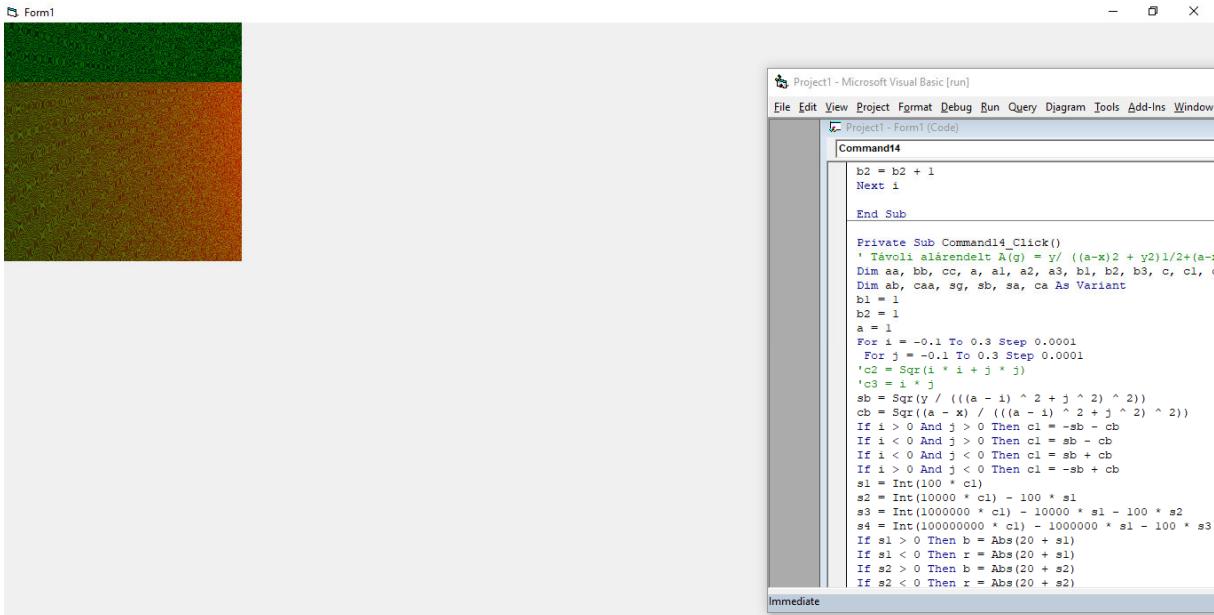
'c1 = cc / ((sb * cb) * 3600)'tg (a)

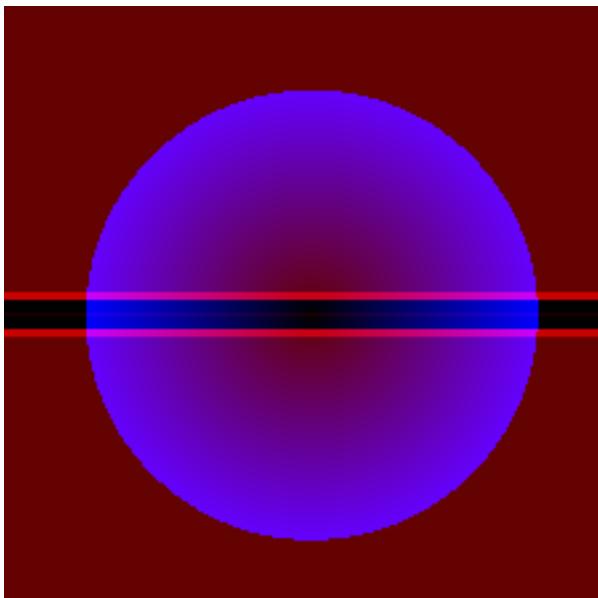
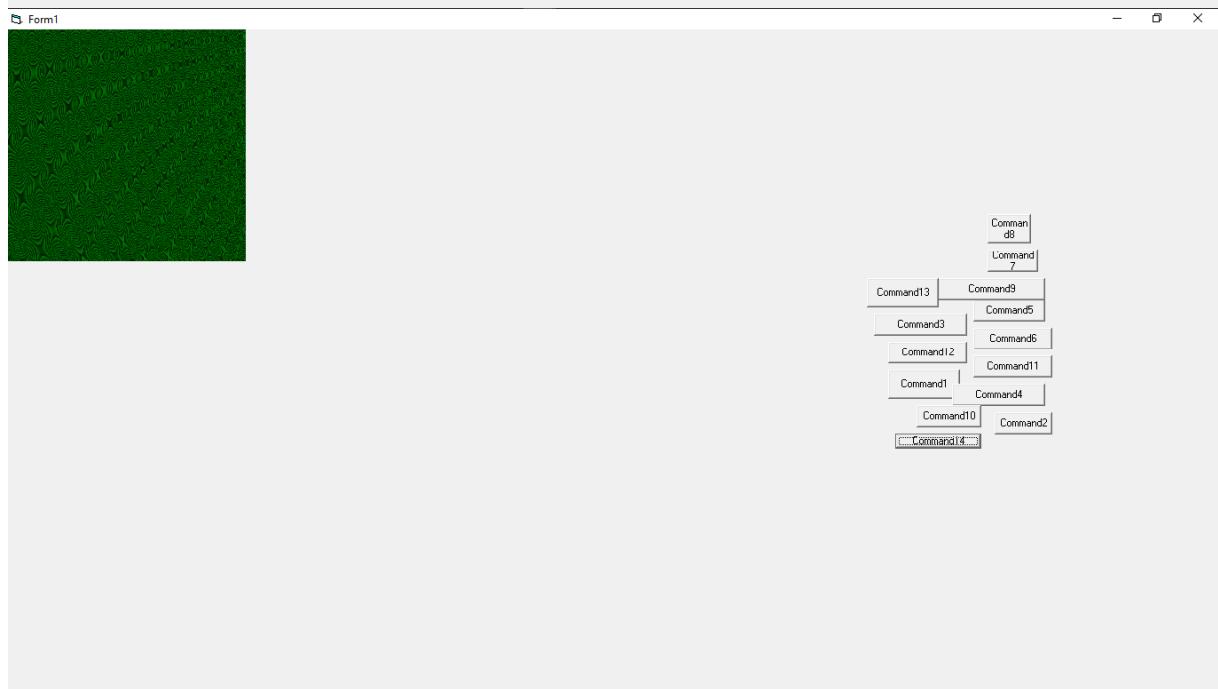
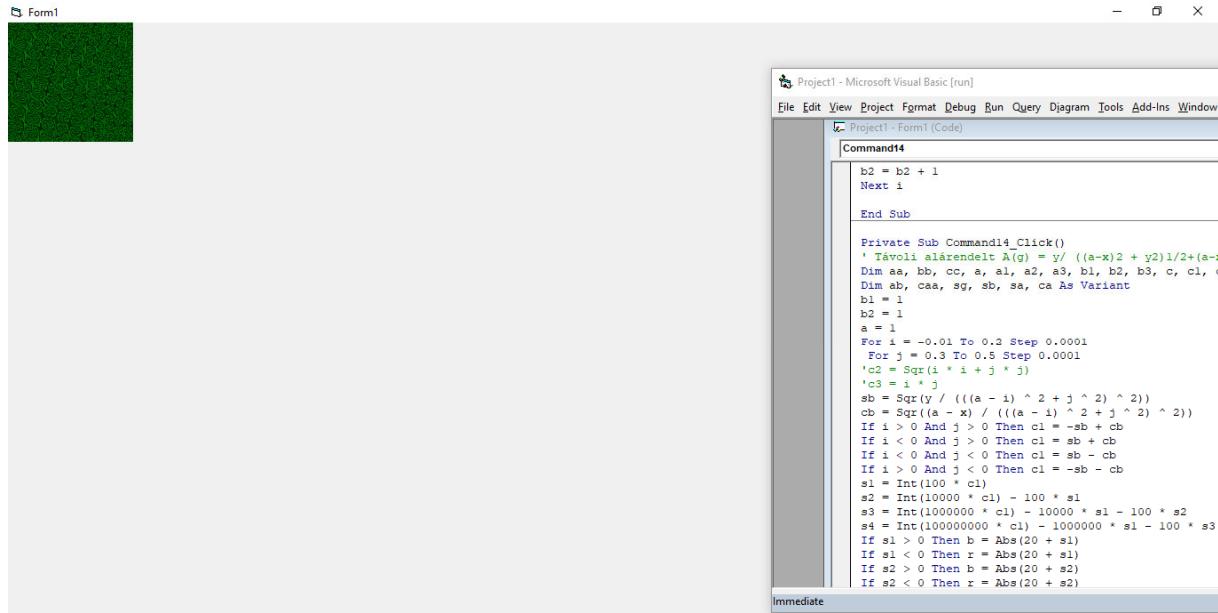
s1 = Int(100 * c1)

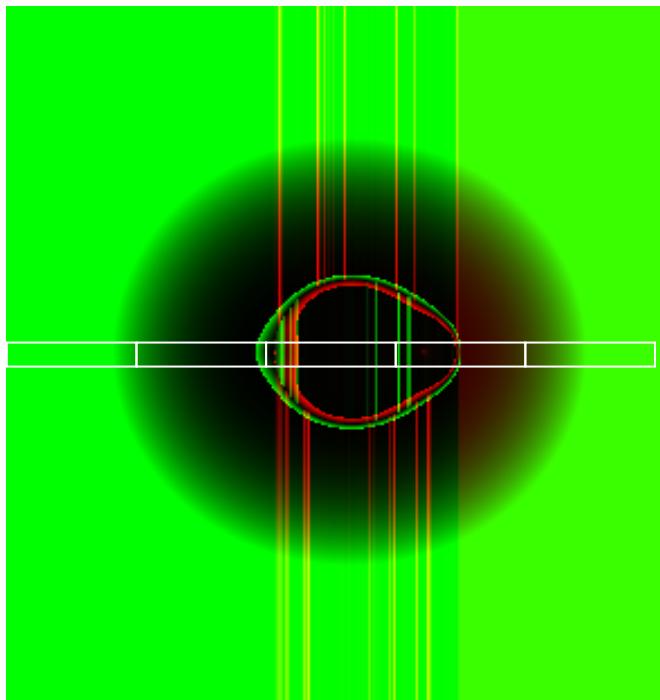
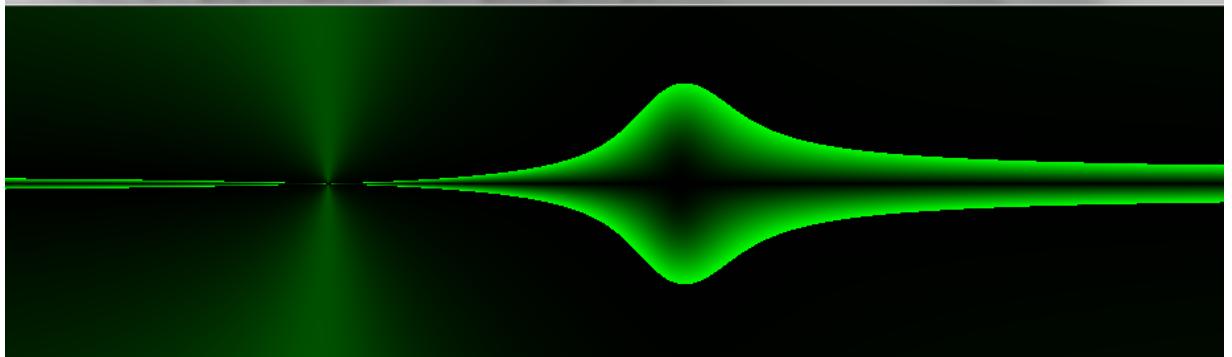
```











```

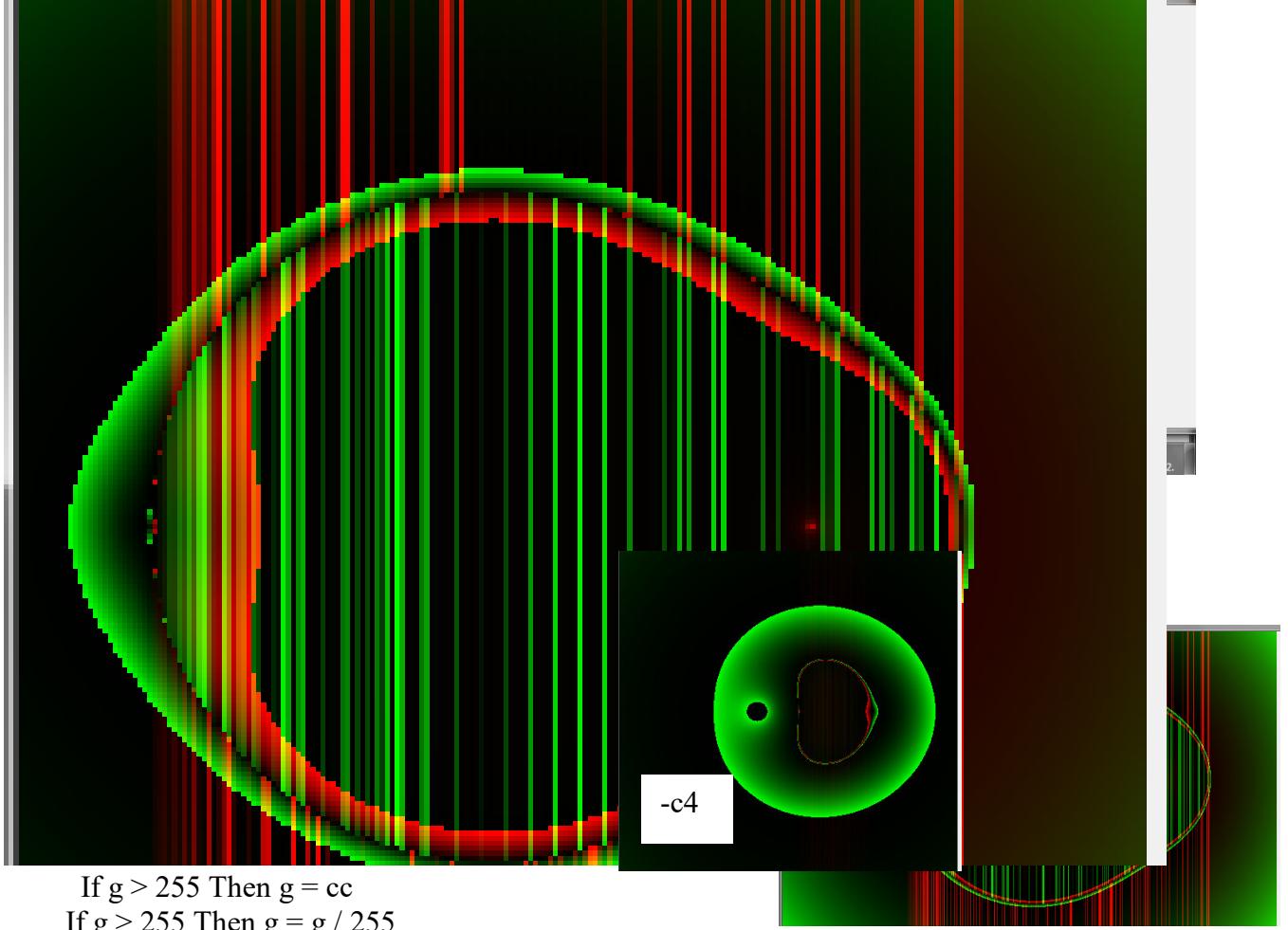
Private Sub Command2_Click()
Dim aa, bb, a1, r, b, a2, b1, b2, c, cc,
c1, rt, sg, cg As Variant
c = 10 'rendszerk távolsága AB táv
b1 = 1: b2 = 1
For i = -18 To 26 Step 0.01
    For j = -25 To 25 Step 0.01

        aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP táv
        bb = Sqr((c - i) * (c - i) + j * j) 'BP táv
        If bb = 0 Then bb = 0.0000001
        If aa > bb Then cc = 10 / aa
        If bb > aa Then cc = 10 / bb
        sg = aa * aa / bb * i 'sin gamma
        cg = (aa * aa + bb * bb - c * c) / 2 * aa
        * bb 'cos gamma
        'If c > 1 Then cg = -cg
        c1 = 1000 * (sg - cg) / 3 'A(g)
        téaktivitás
    End If
Next j
Next i
End Sub

```

If c1 > 0 Then r = Int(c1)
If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1))

If b > 255 Then b = b / 255
If b > 255 Then b = b / 255
If b > 255 Then b = 255
If c1 > 0 Then r = c1
If r > 255 Then r = r / 255
If r > 255 Then r = r / 255
If r > 255 Then r = 255



If $g > 255$ Then $g = cc$
If $g > 255$ Then $g = g / 255$
If $g > 255$ Then $g = 255$

PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

$b1 = b1 + 1$

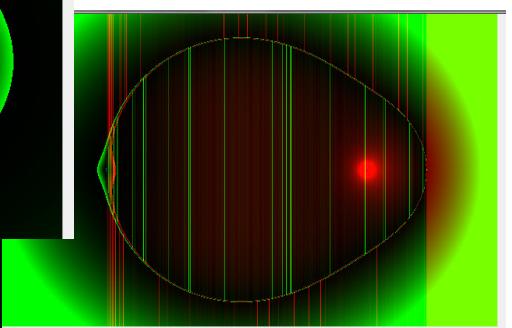
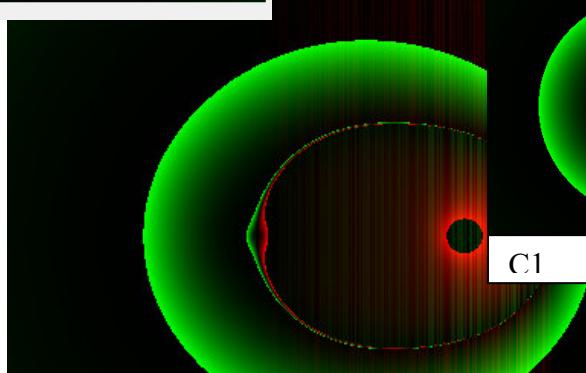
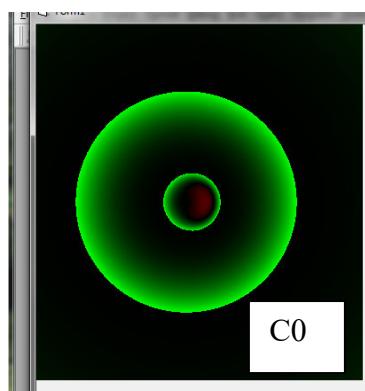
Next j

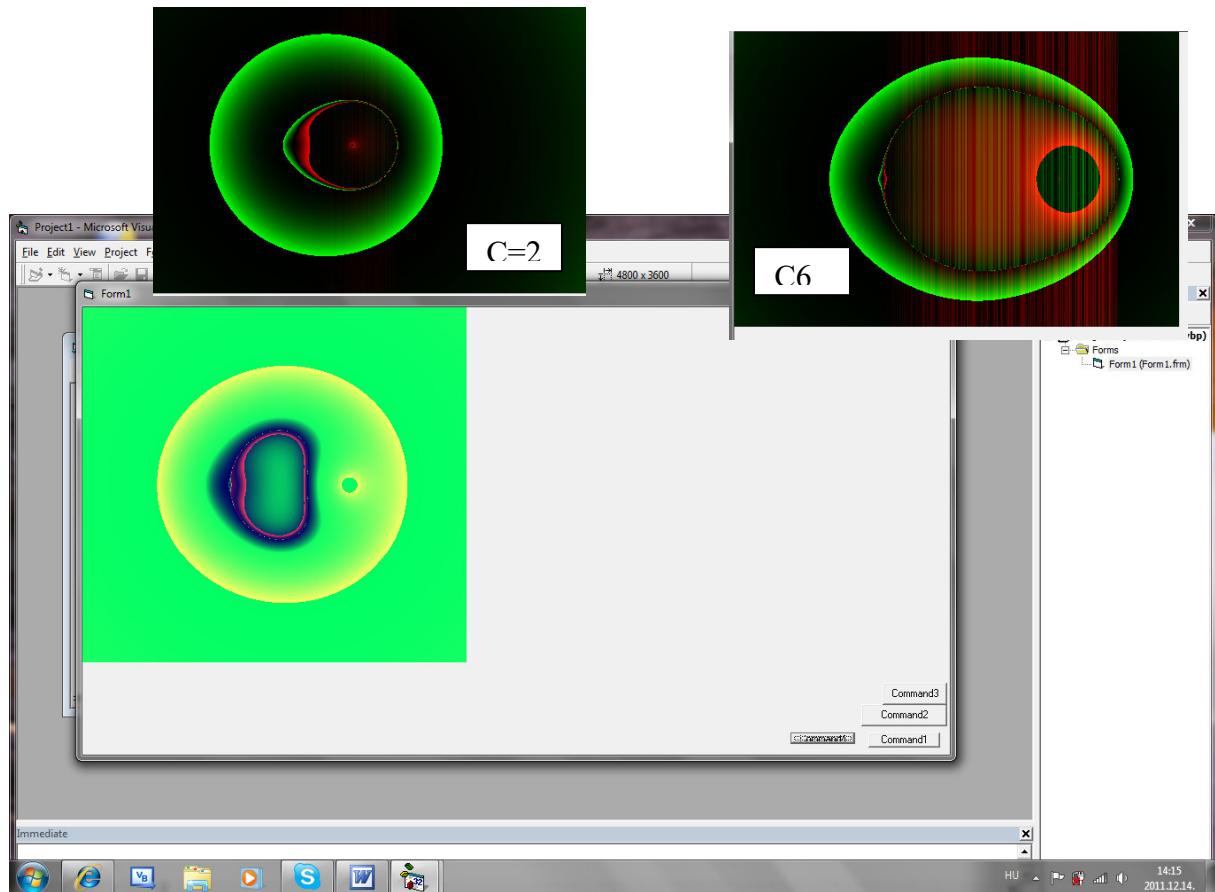
$b1 = 1$

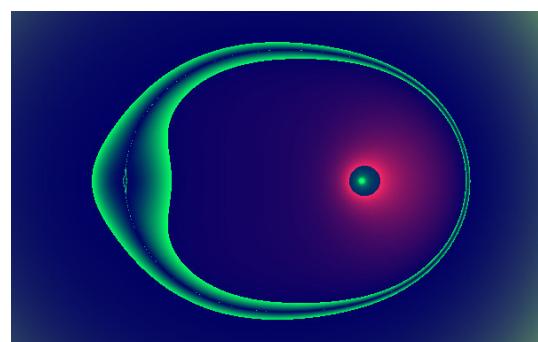
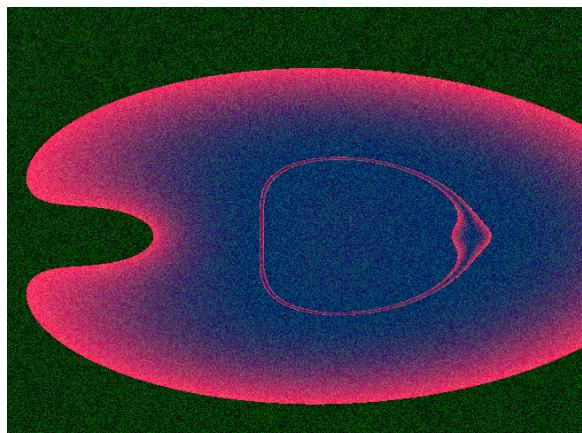
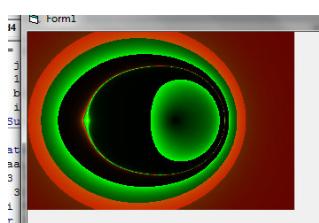
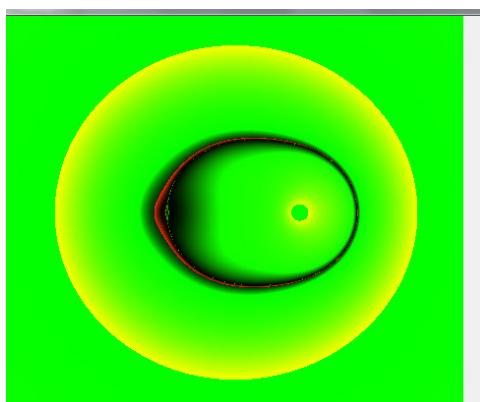
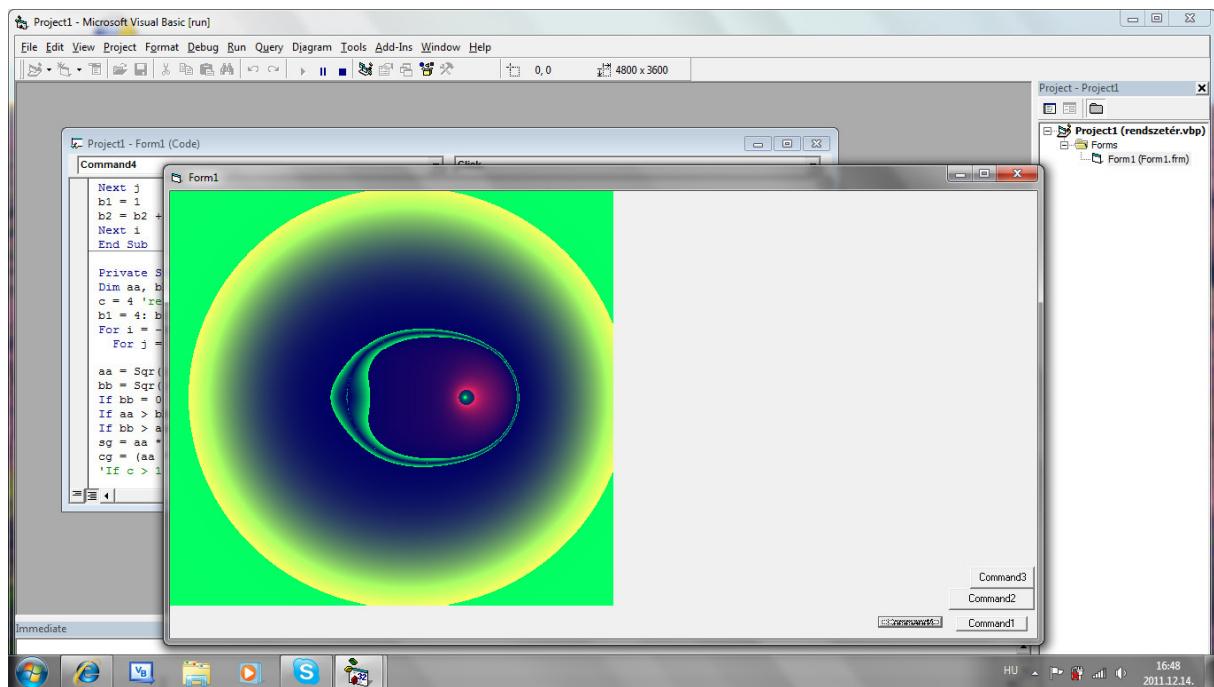
$b2 = b2 + 1$

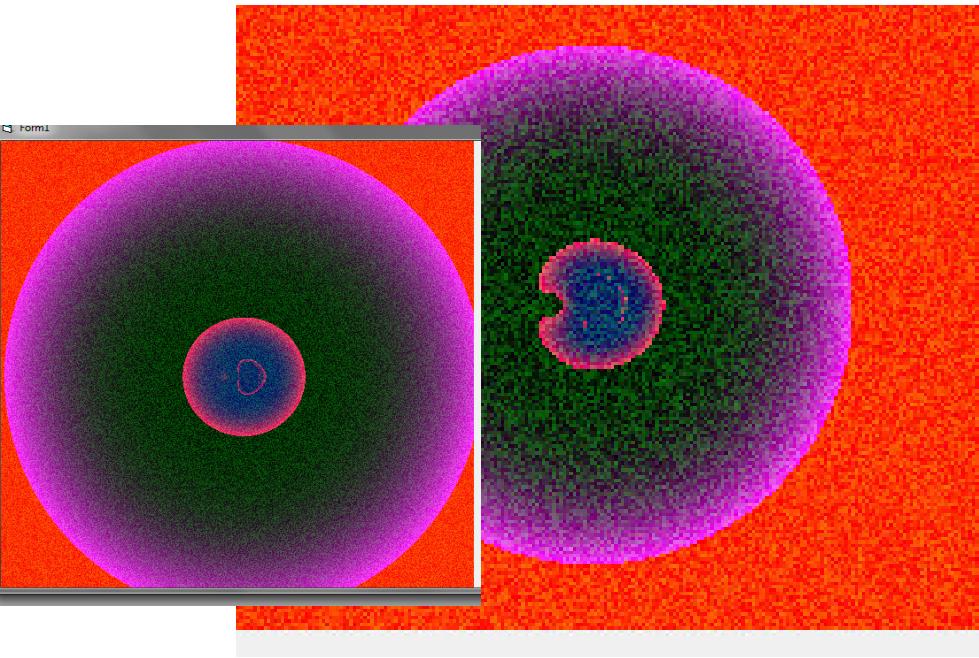
Next i

End Sub









bb = Sqr((c - i) * (c - i) + j * j) 'BP táv

If bb = 0 Then bb = 0.0000001

'If aa > bb Then cc = 10 / aa

'If bb > aa Then cc = 10 / bb

sg = aa * aa / bb * i 'sin gamma

cg = (aa * aa + bb * bb - c * c) / 2 * aa * bb 'cos gamma

c1 = (sg - eg) 'A(g) téráktivitás

f1 = 255 * c1 - Int((255 * c1))

Dim aa, bb, a1, r, b, a2, b1, b2, c, cc, c1, rt,

sg, cg, s1, s2, s3, f1, f2, f3 As Variant

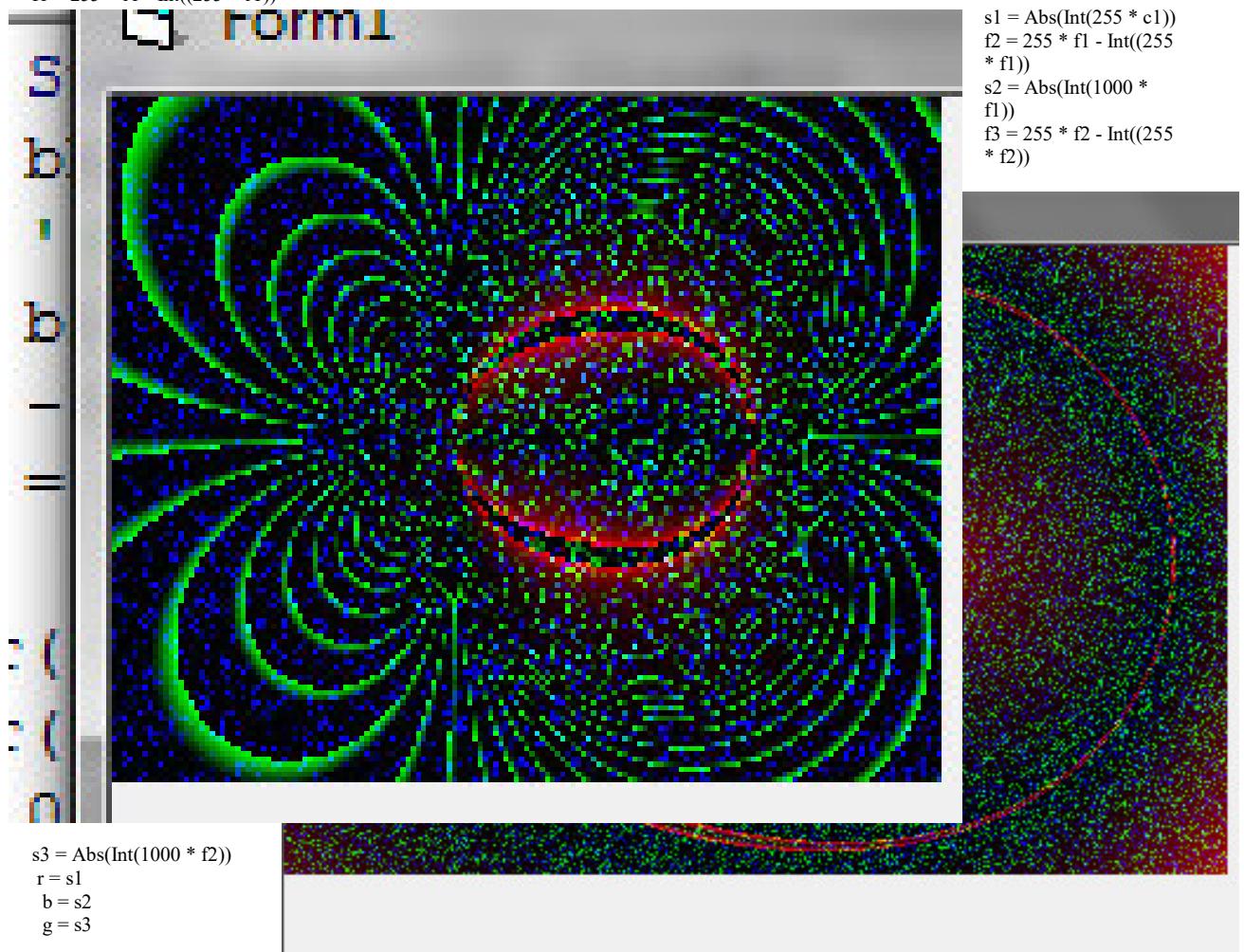
c = 3 'rendszerlek távolsága AB táv

b1 = 1: b2 = 1

For i = -1 To 5 Step 0.001

For j = -2 To 2 Step 0.001

aa = Sqr(i * i + j * j) 'AP táv



s3 = Abs(Int(1000 * f2))

r = s1

b = s2

g = s3

s1 = Abs(Int(255 * c1))
 f2 = 255 * f1 - Int((255 * f1))
 s2 = Abs(Int(1000 * f1))
 f3 = 255 * f2 - Int((255 * f2))

```
If b > 255 Then b = b / 255
If b > 255 Then b = b / 255
If b > 255 Then b = 255
```

```
If r > 255 Then r = r / 255
If r > 255 Then r = r / 255
If r > 255 Then r = 255
If g > 255 Then g = g / 255
If g > 255 Then g = 255
```

```
PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)
```

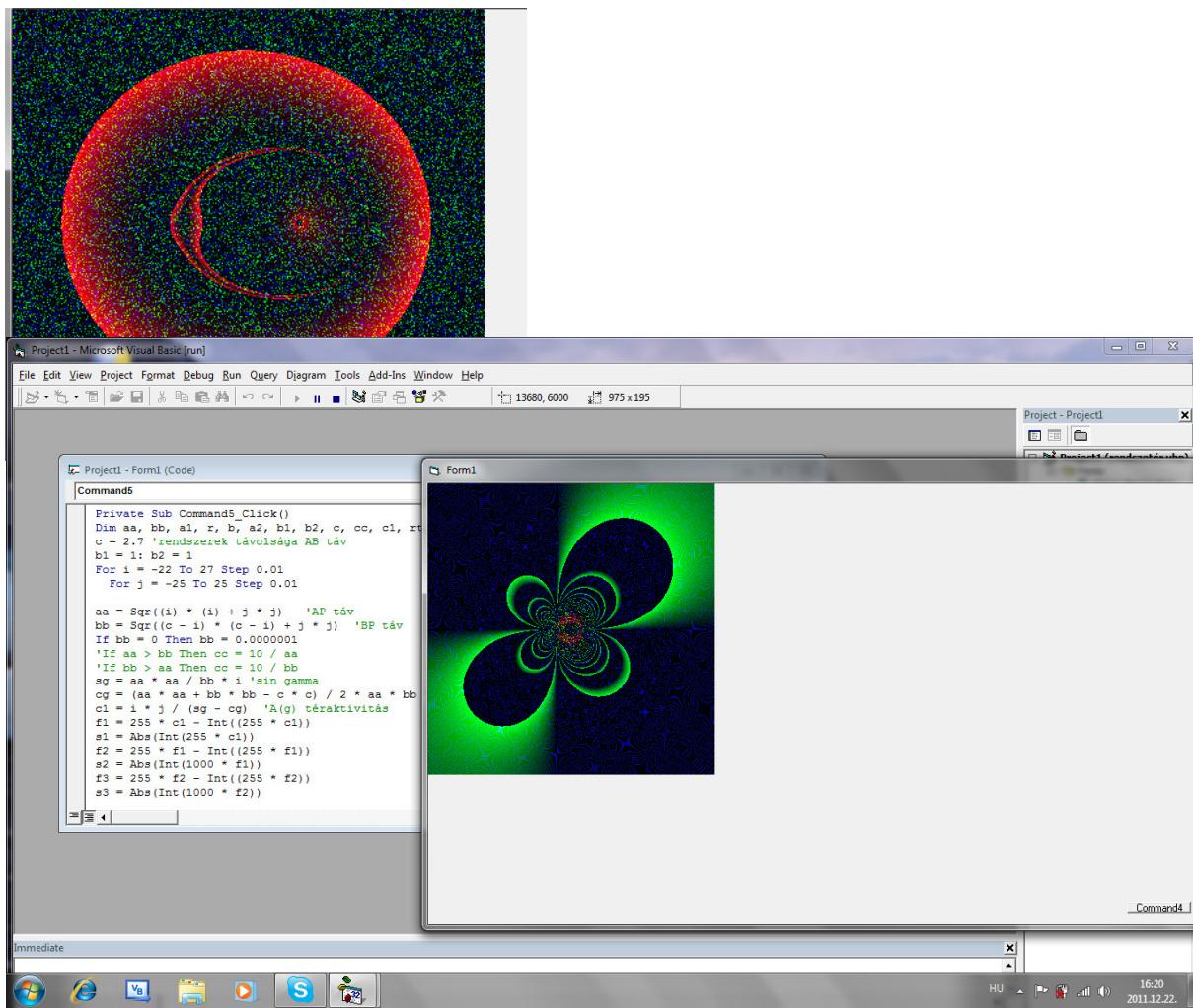
```
b1 = b1 + 1
```

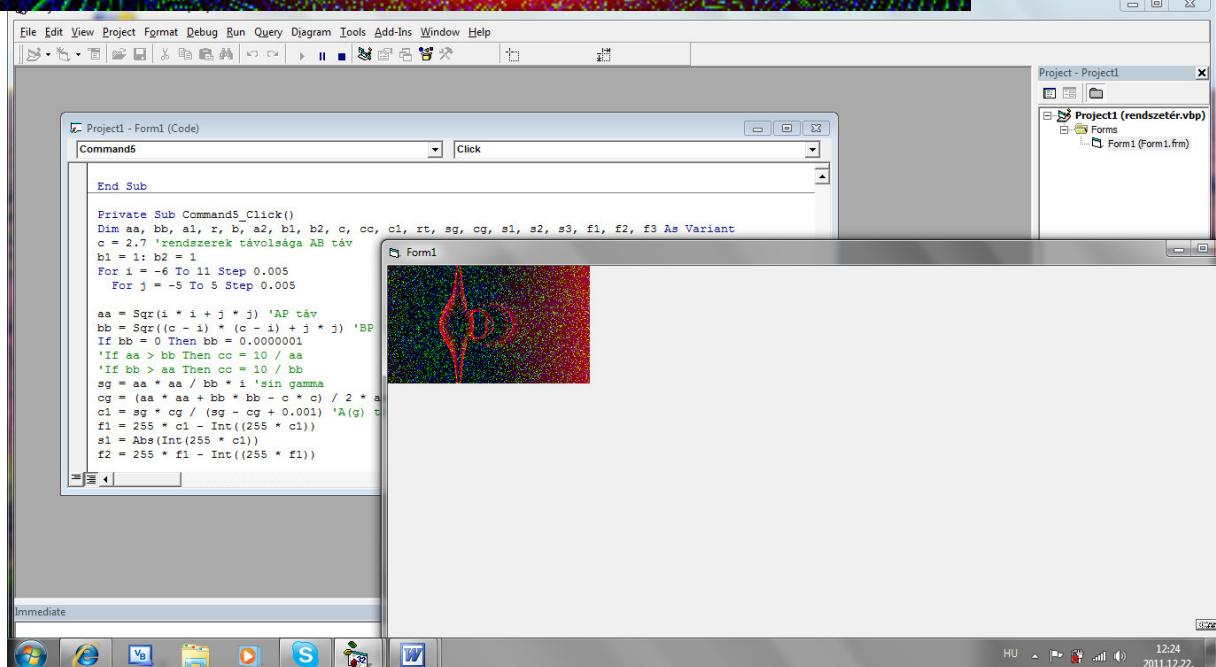
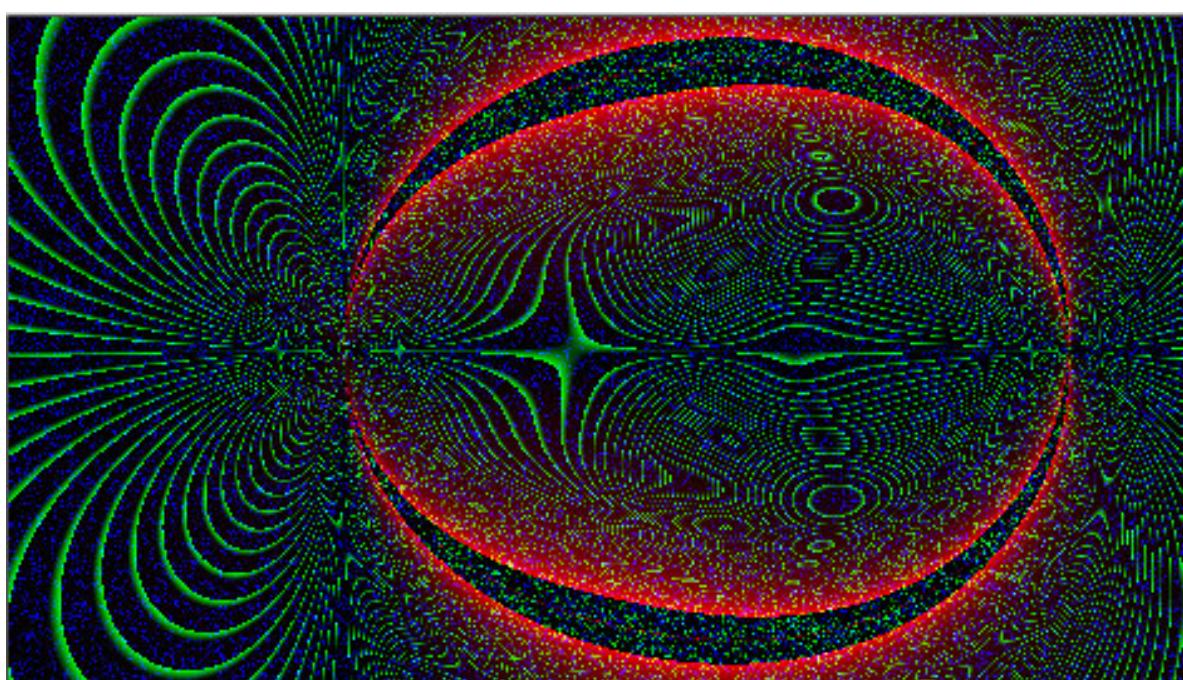
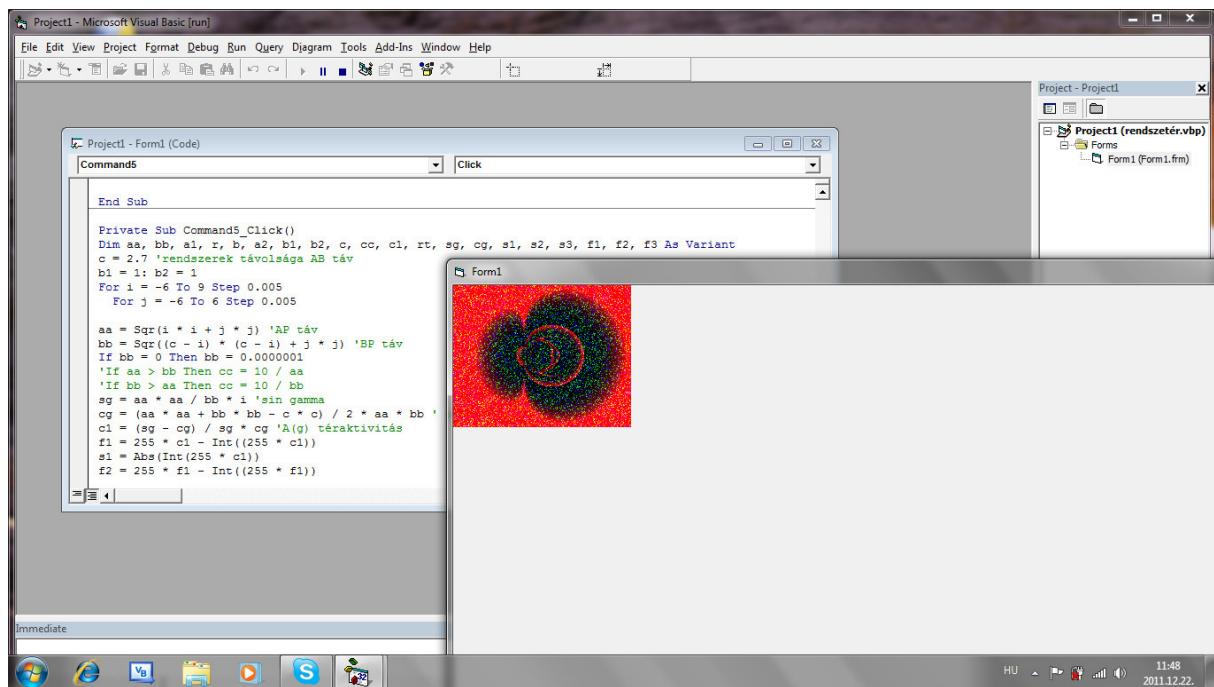
```
Next j
```

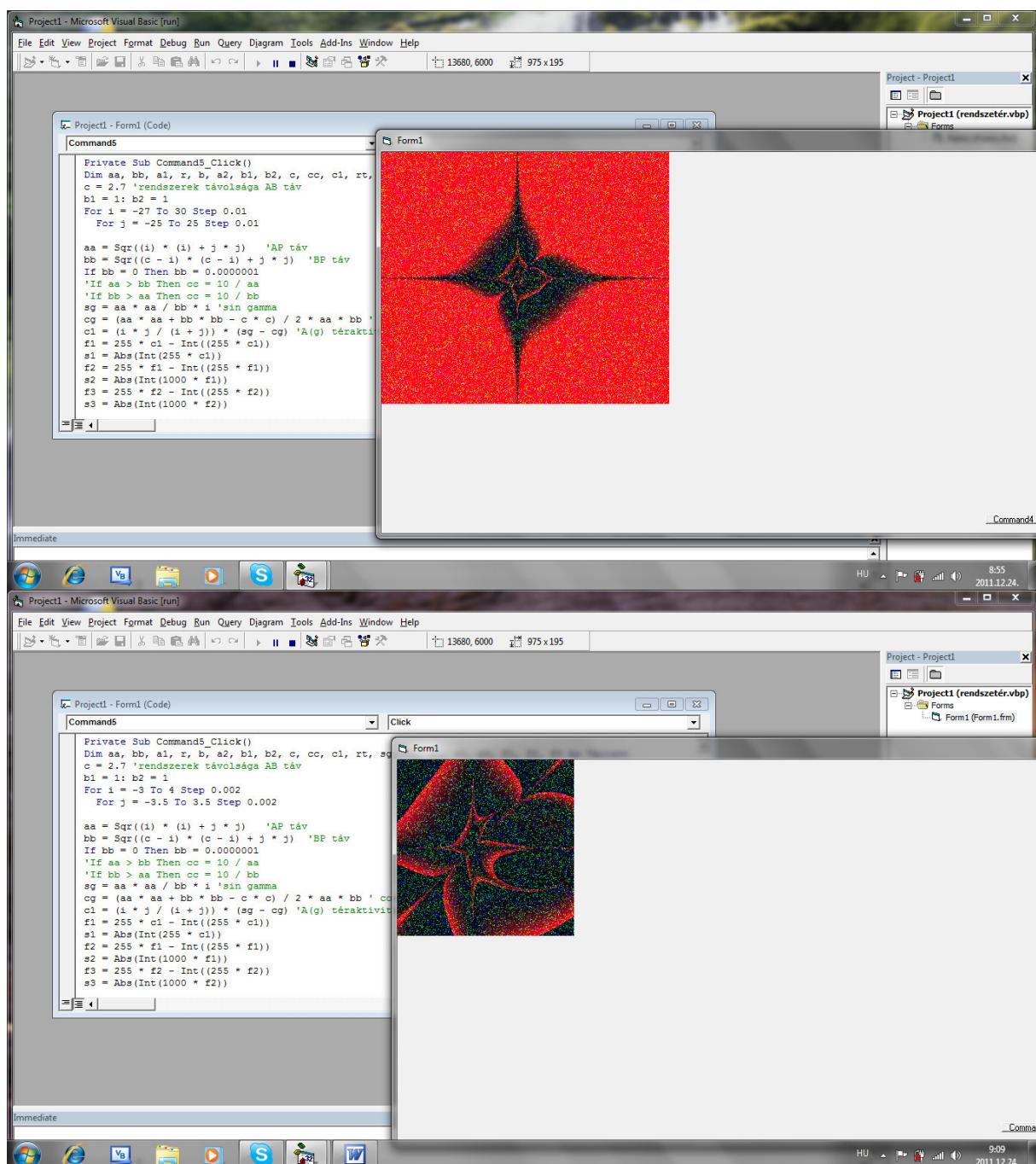
```
b1 = 1
```

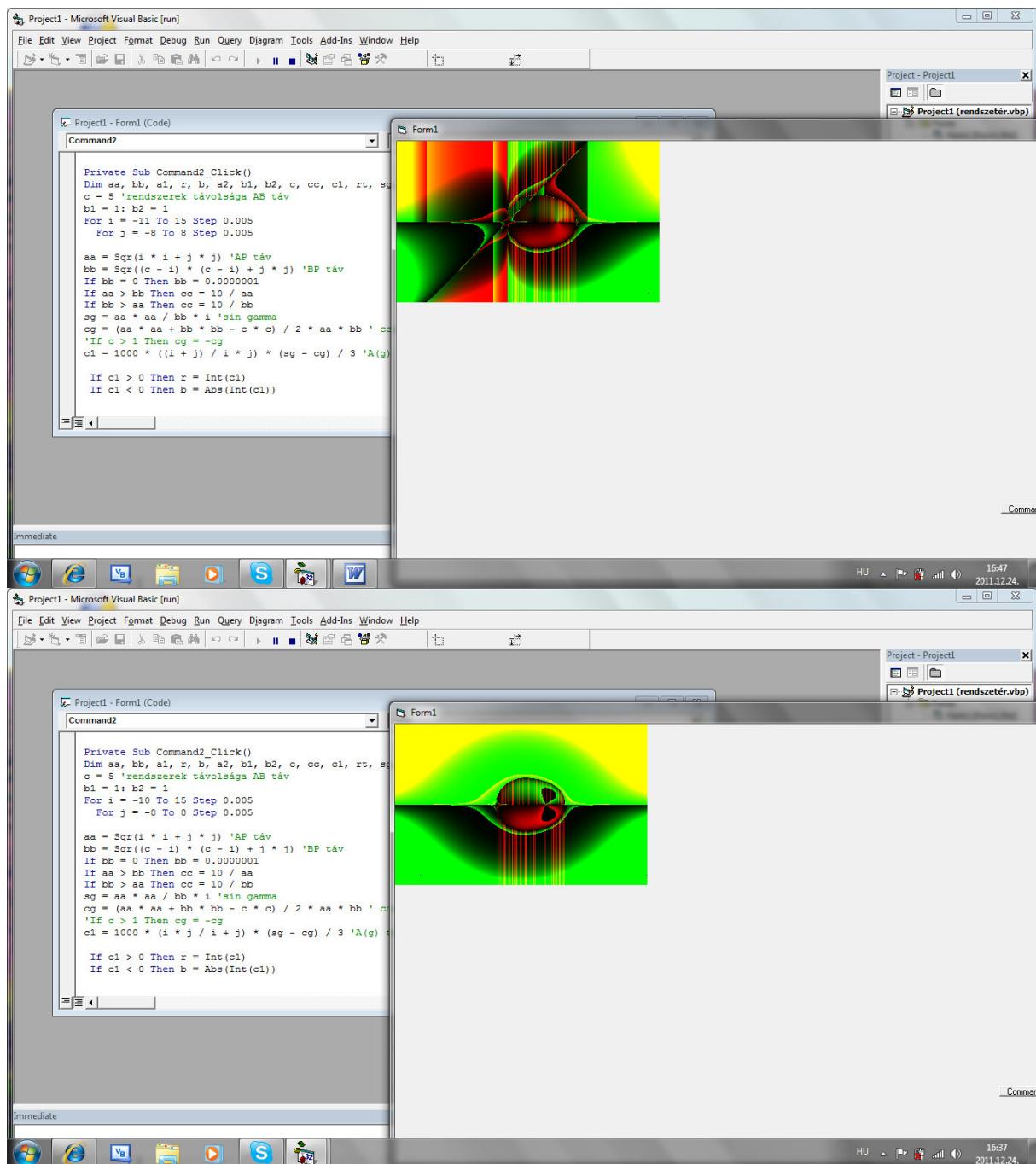
```
b2 = b2 + 1
```

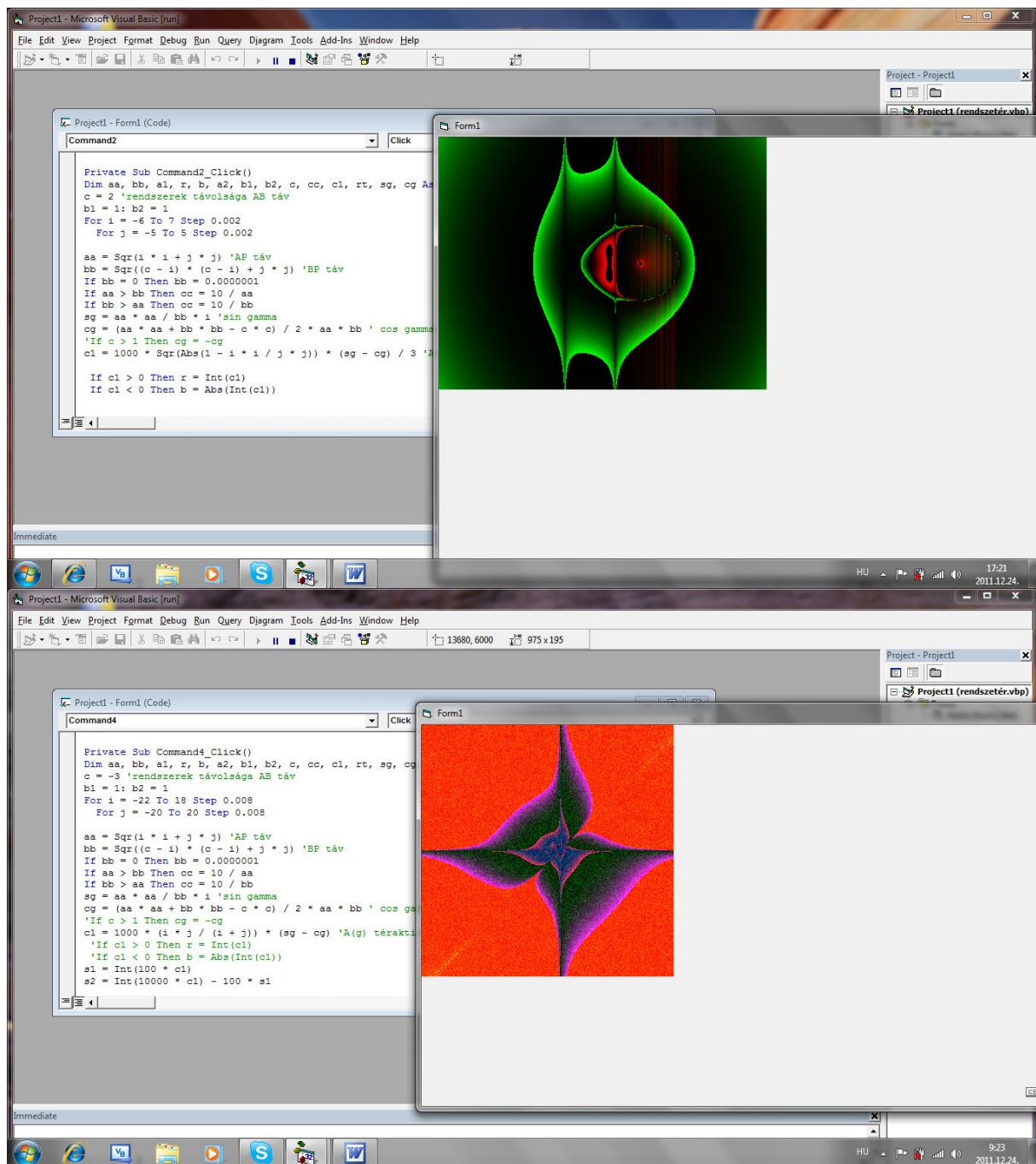
```
Next i
```

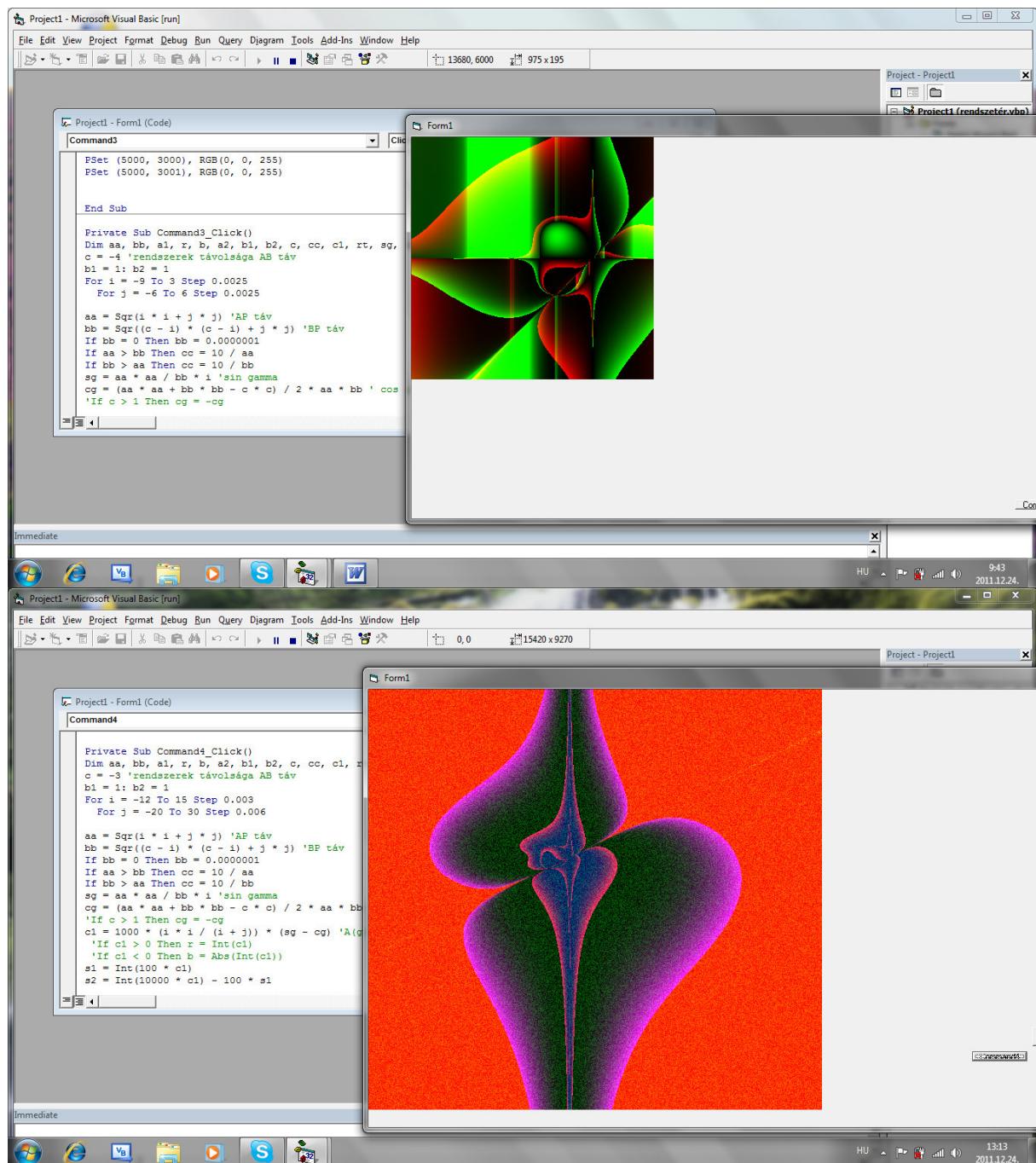


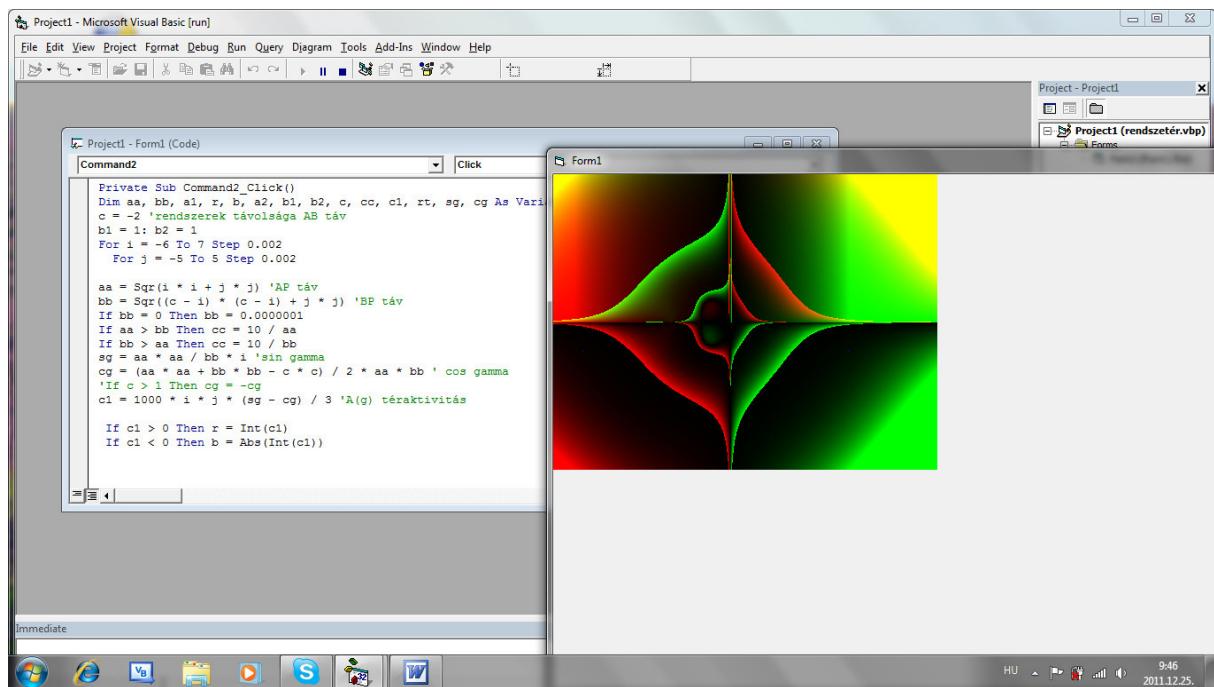


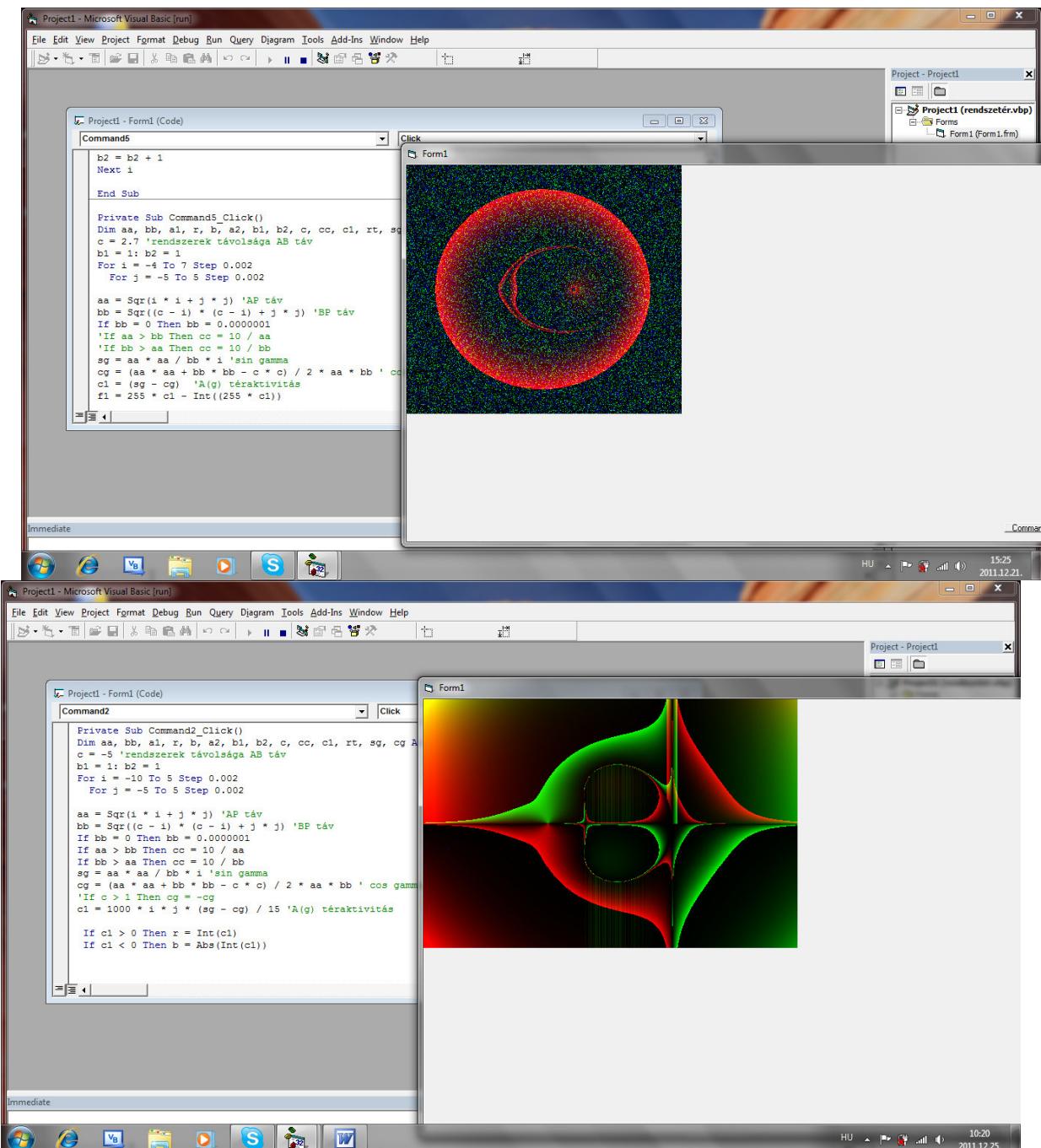


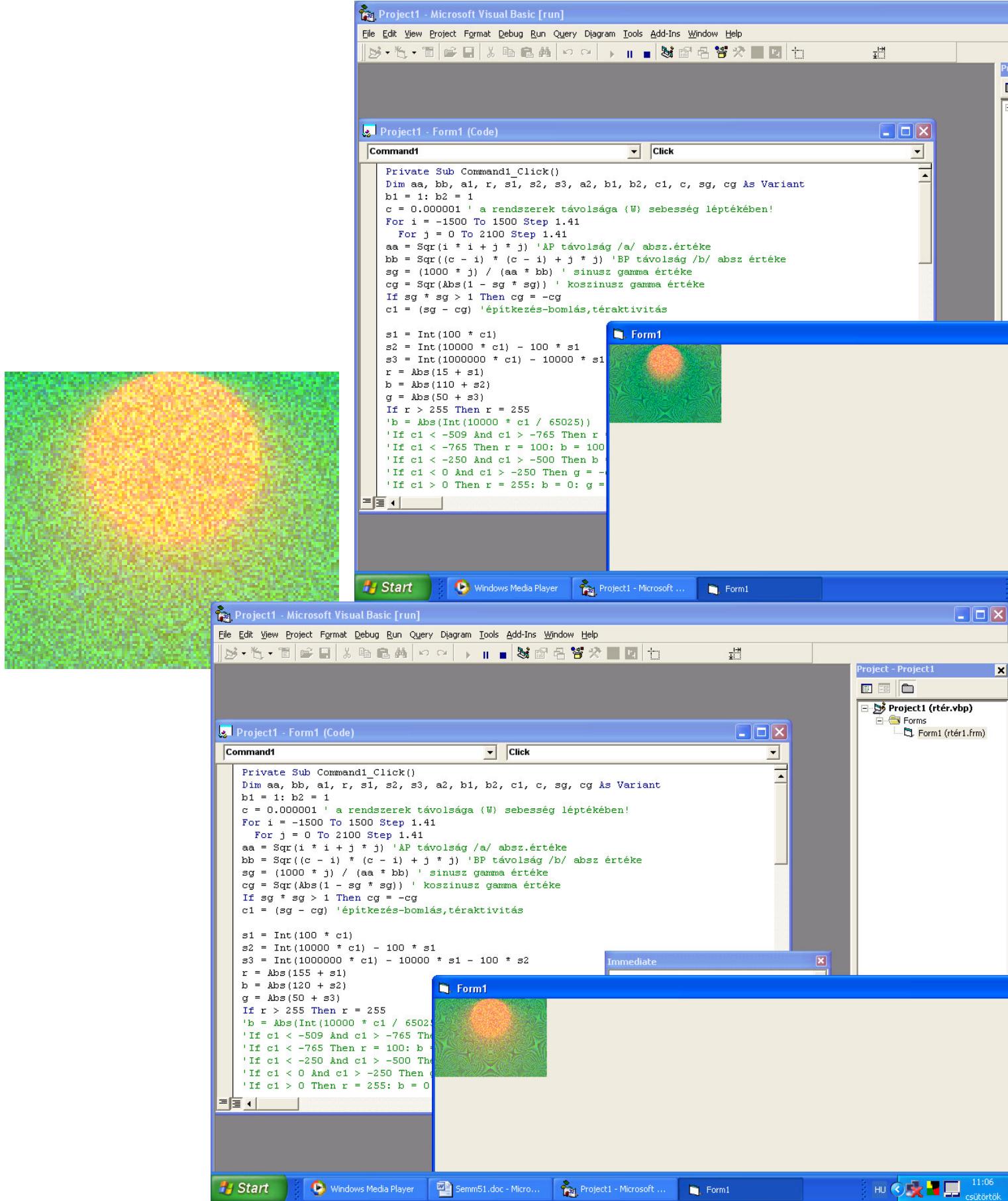


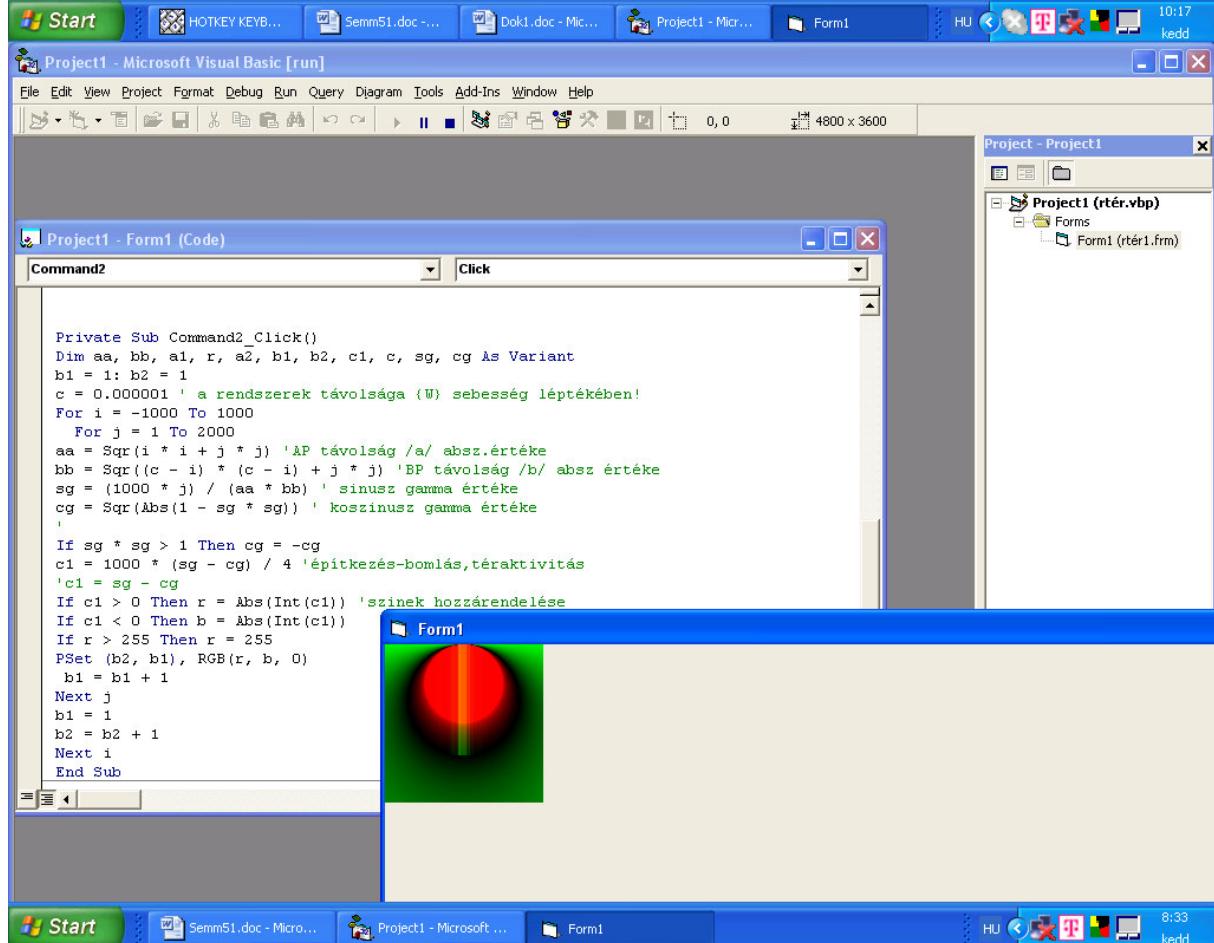
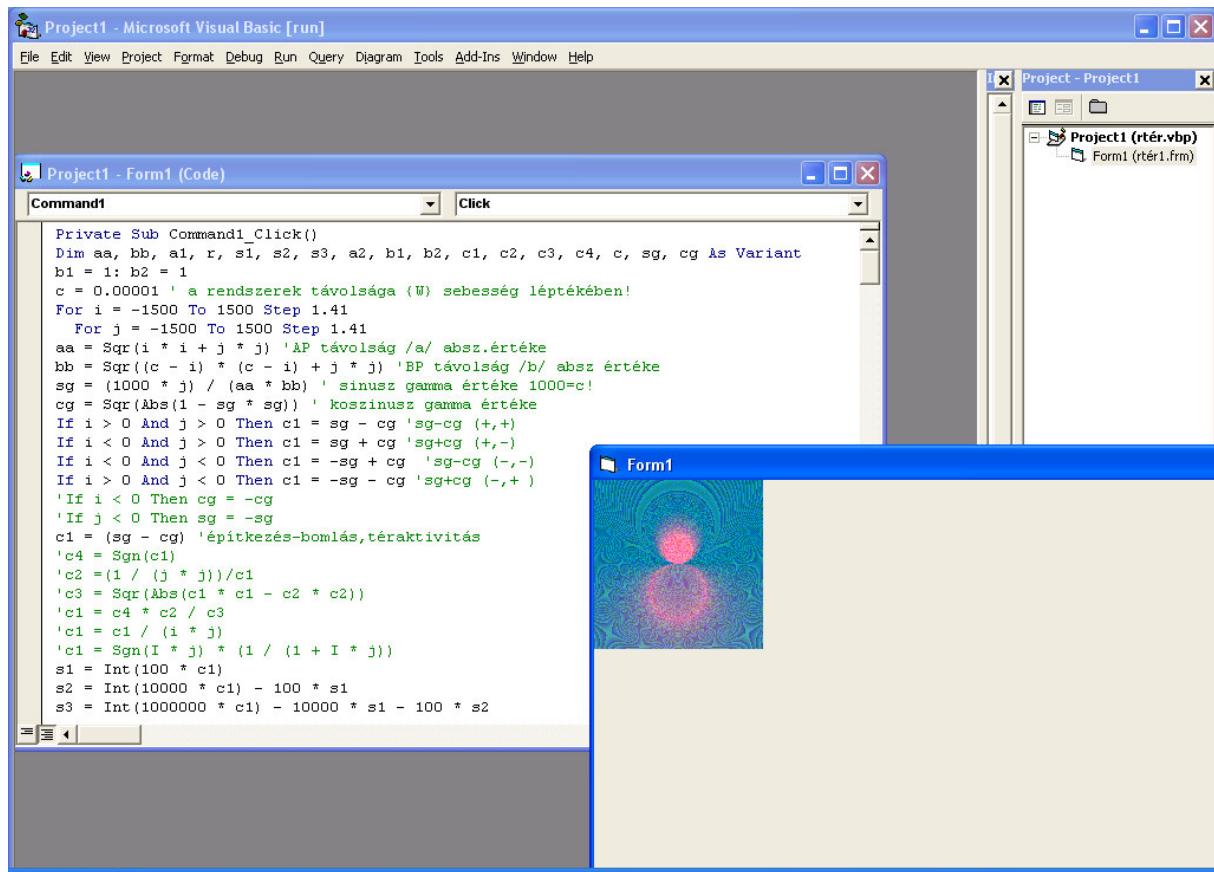


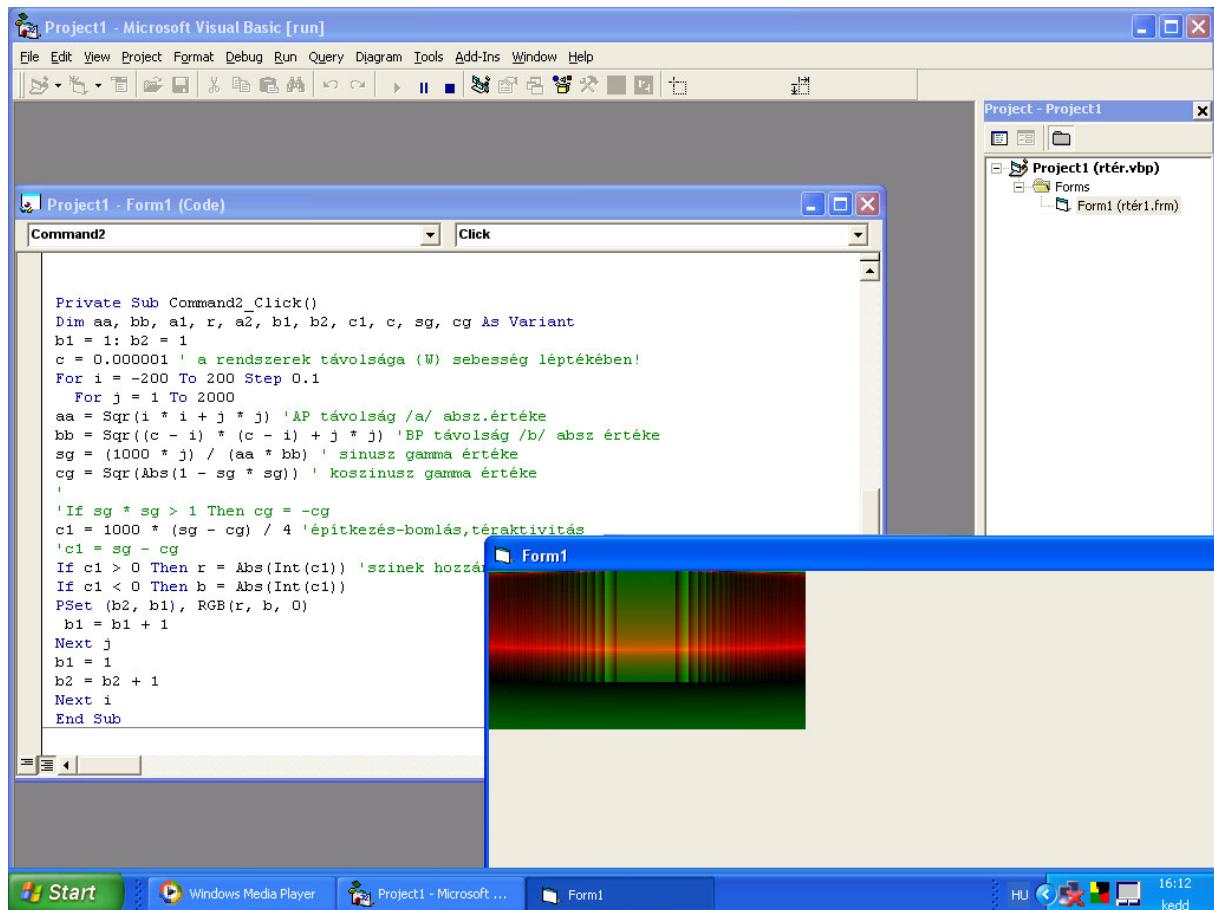


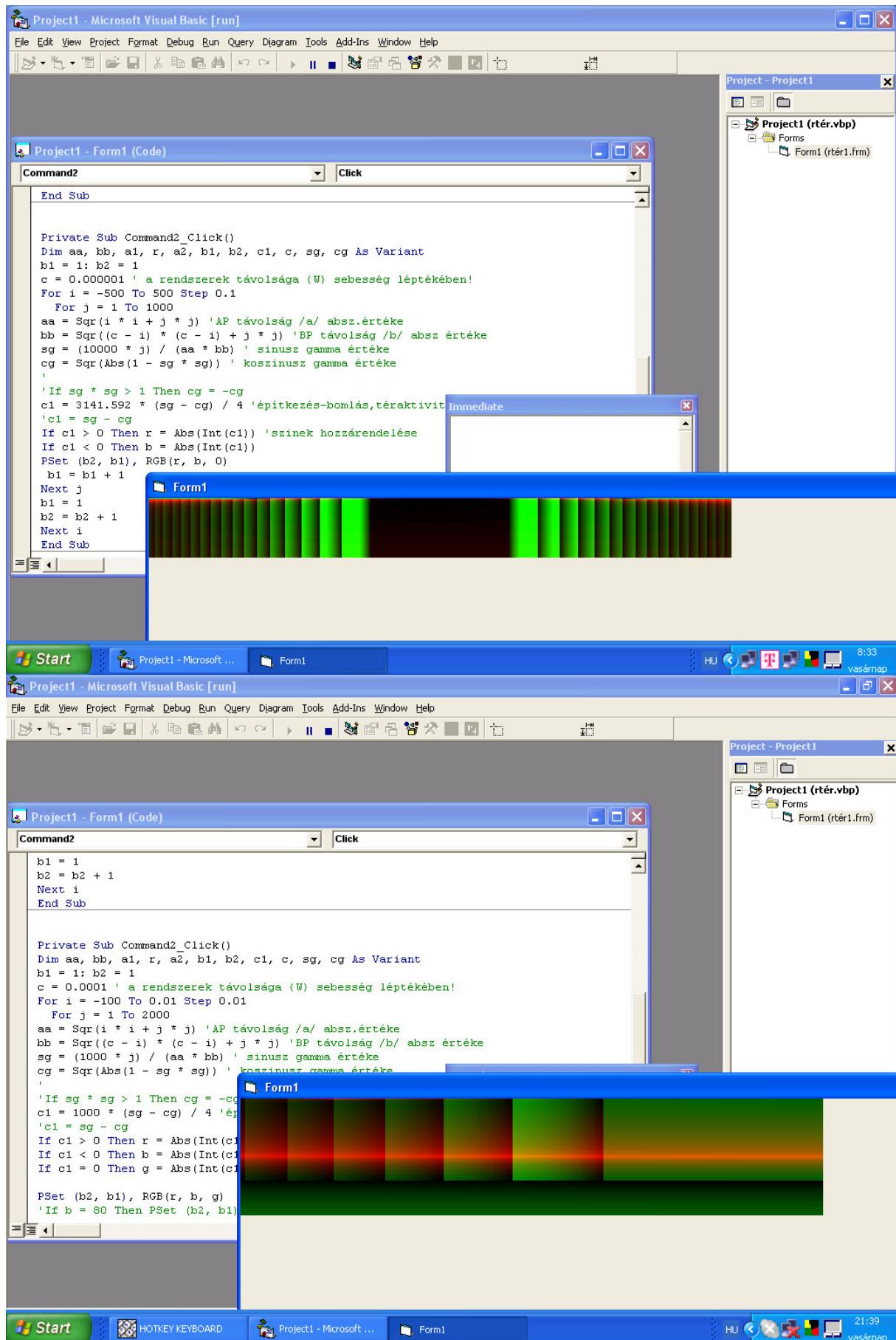


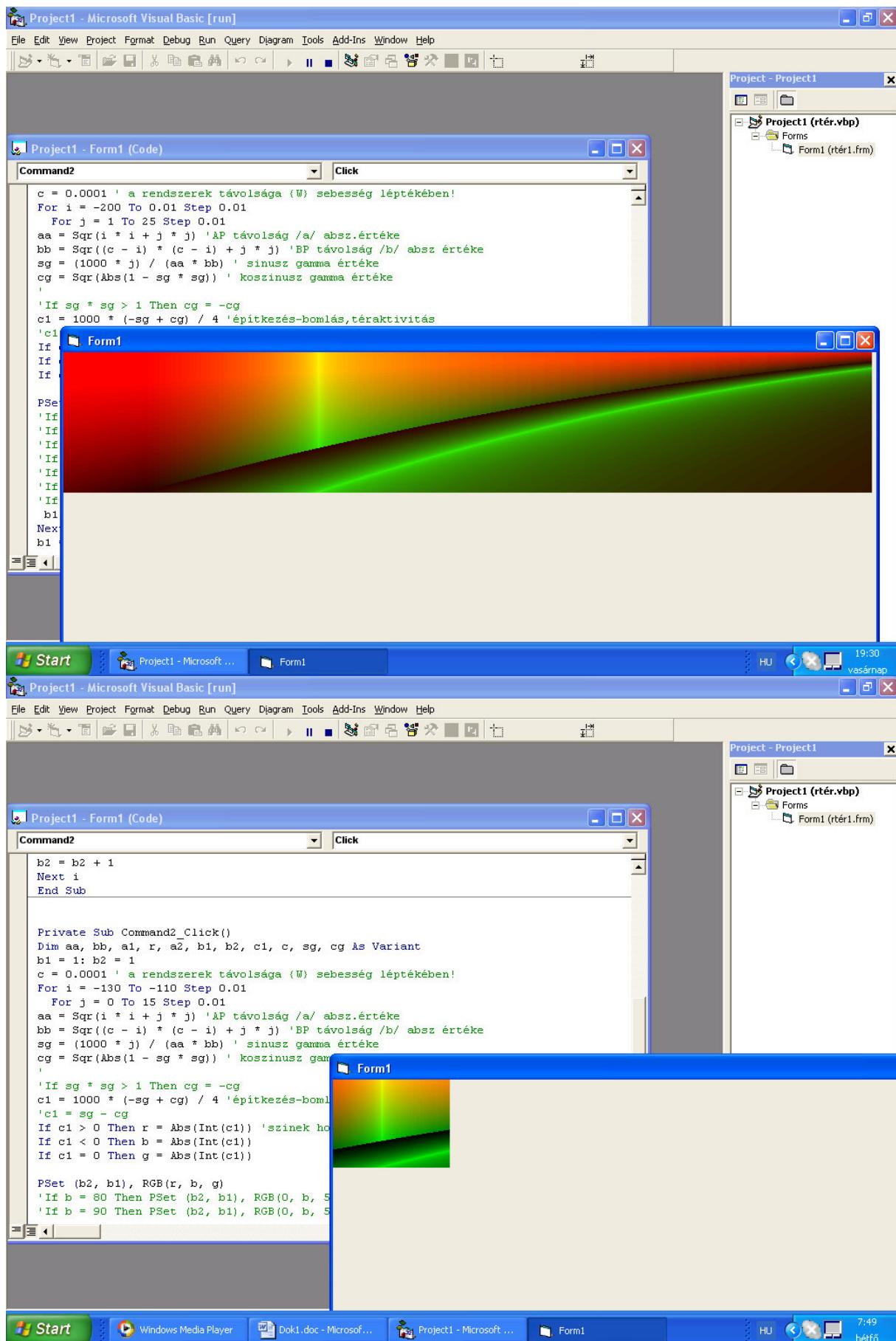


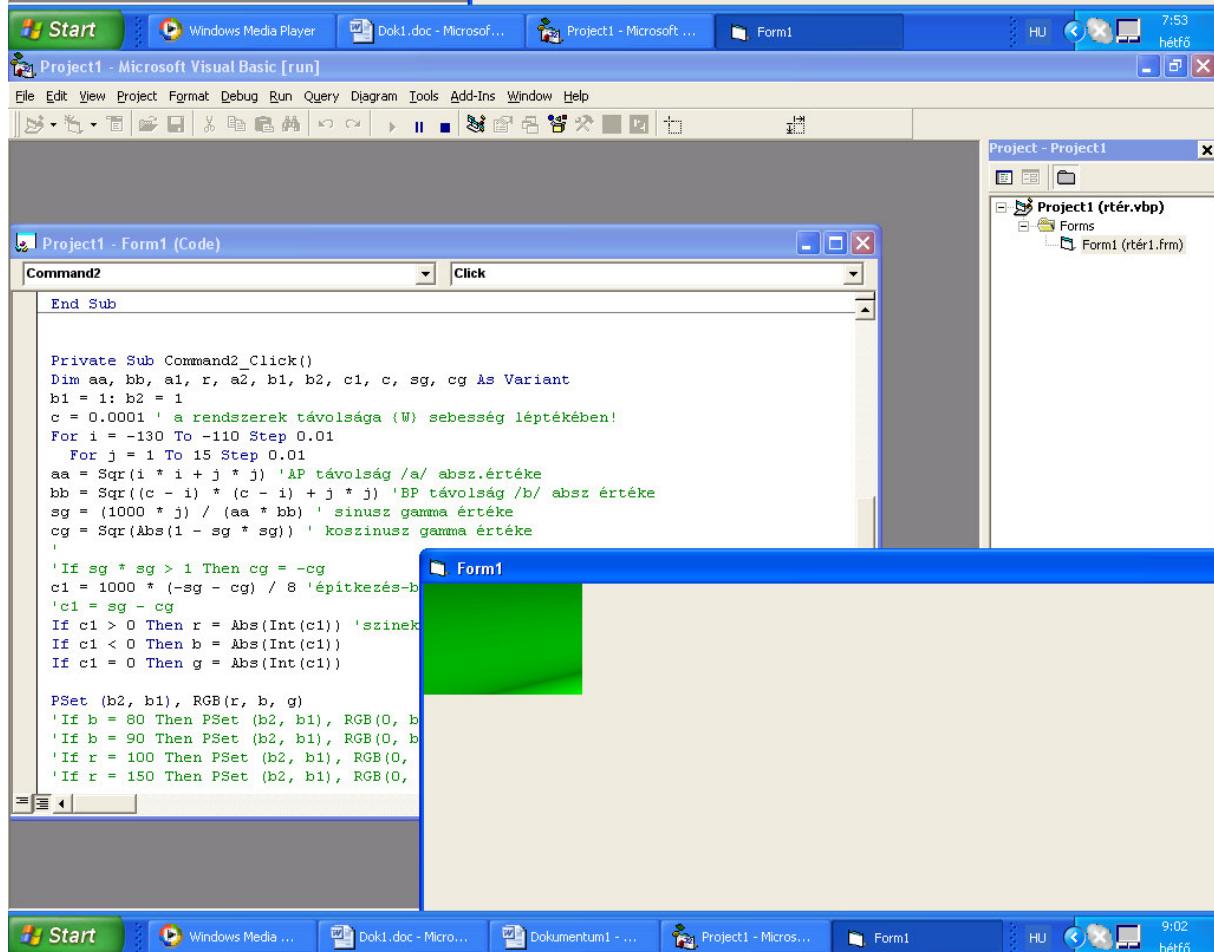
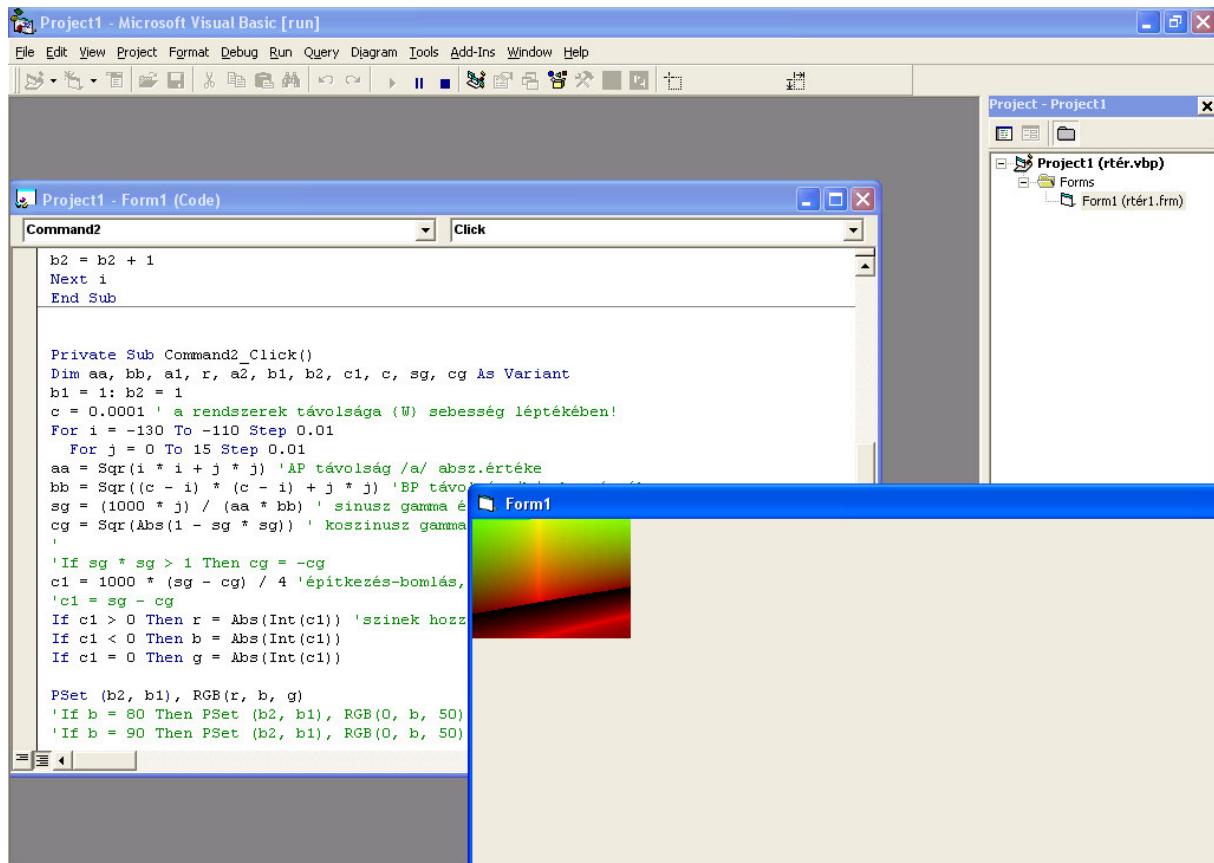


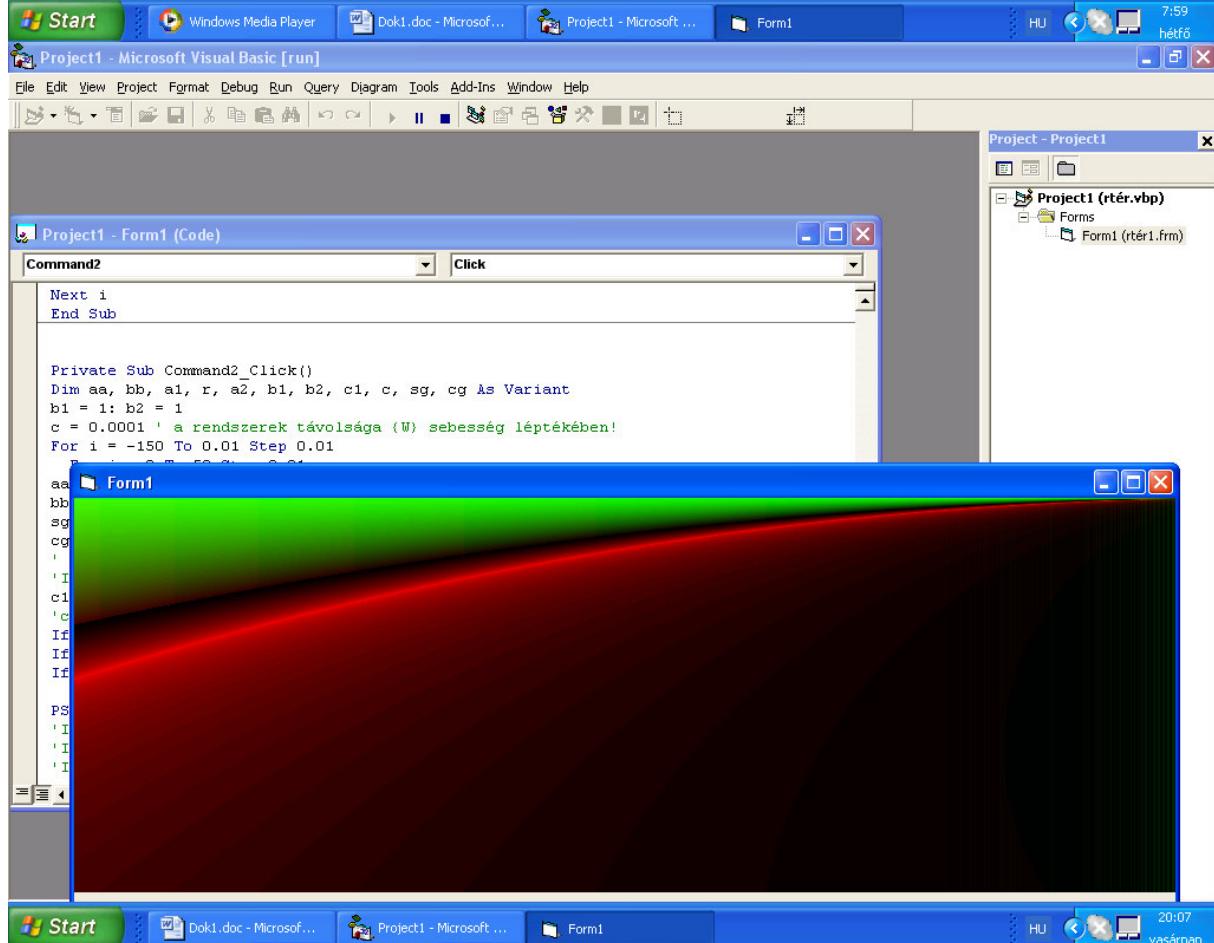
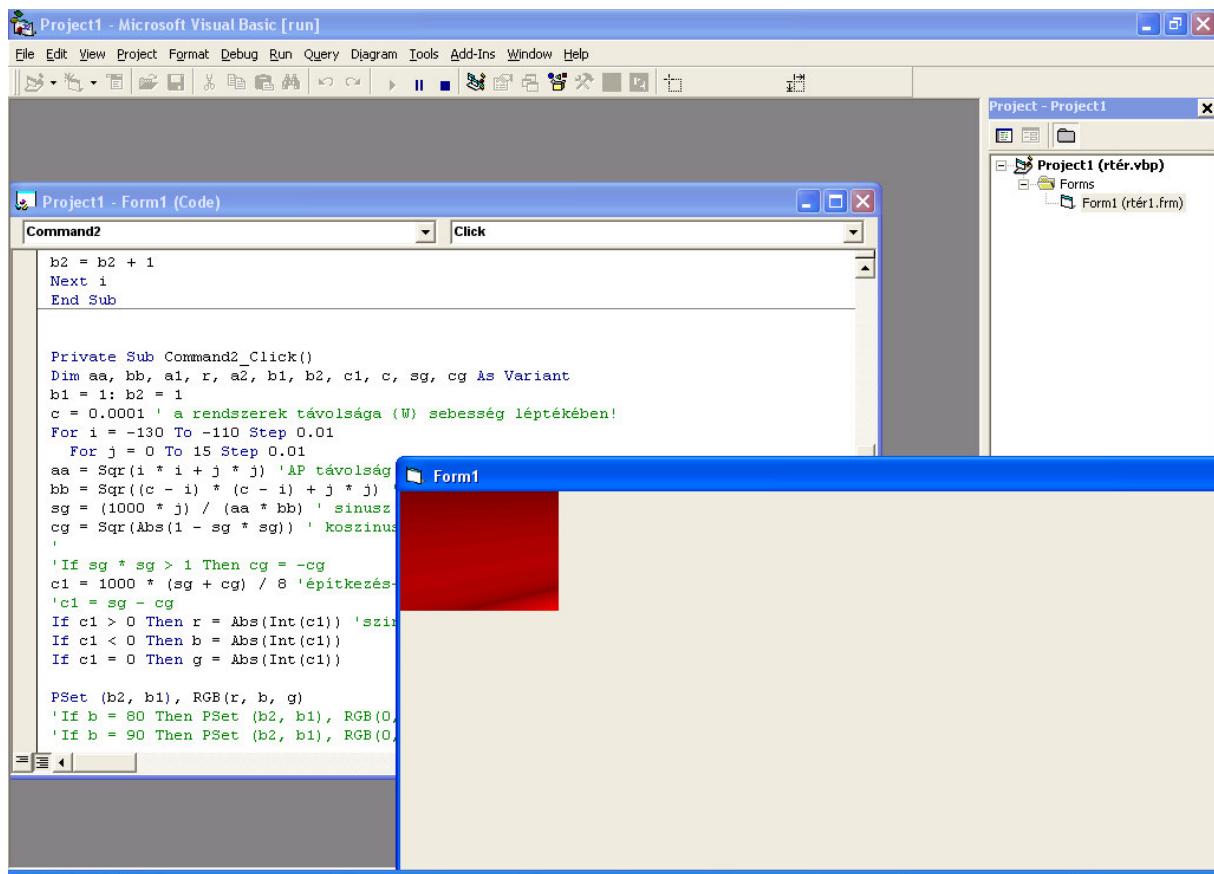


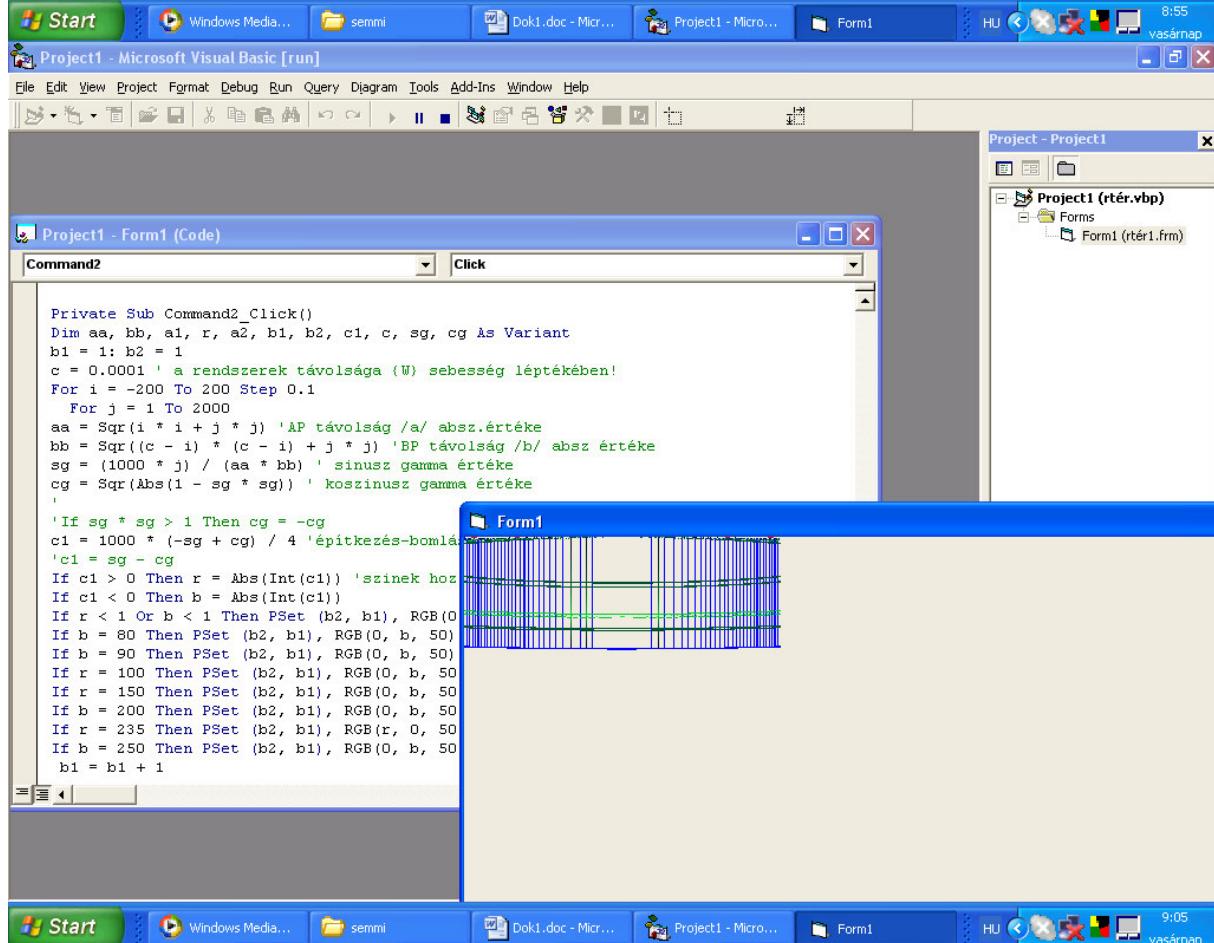
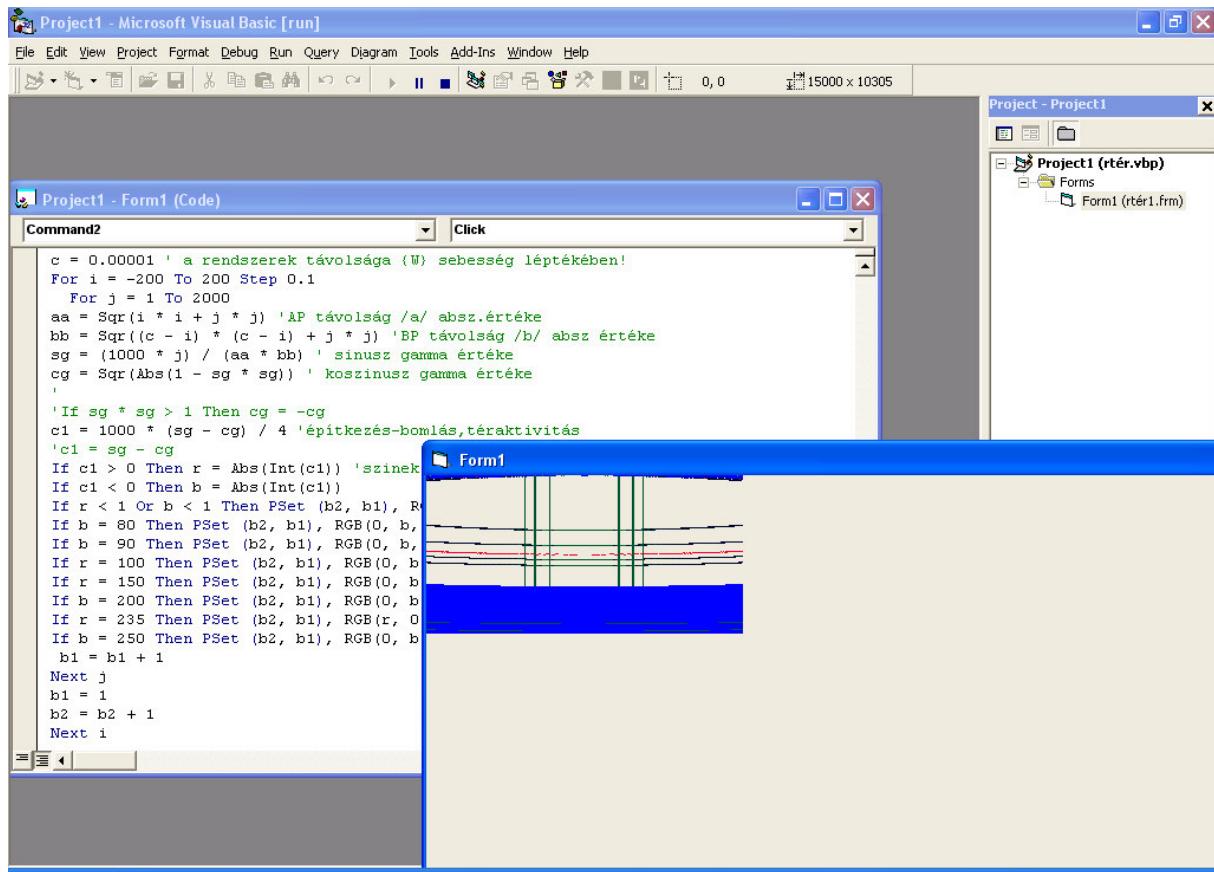


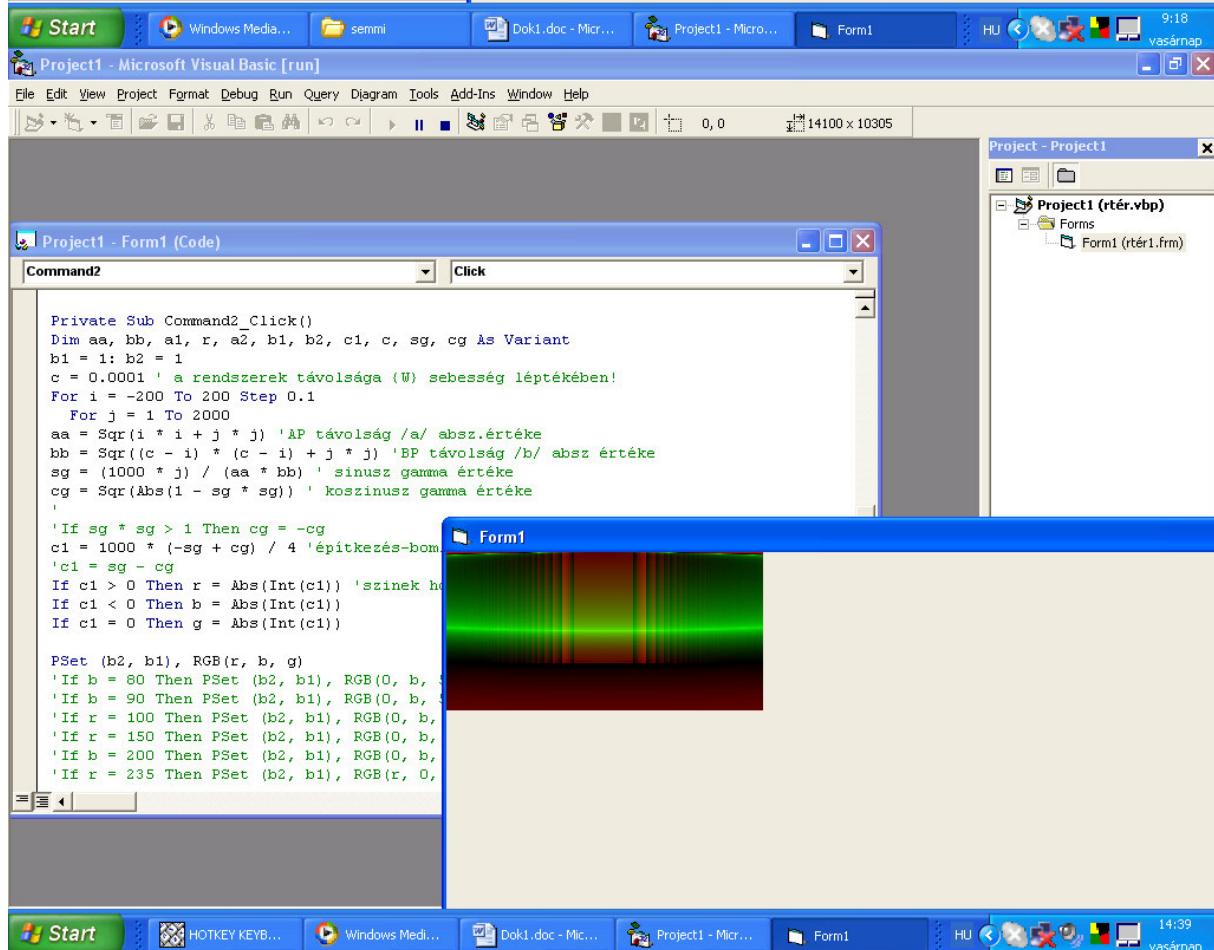
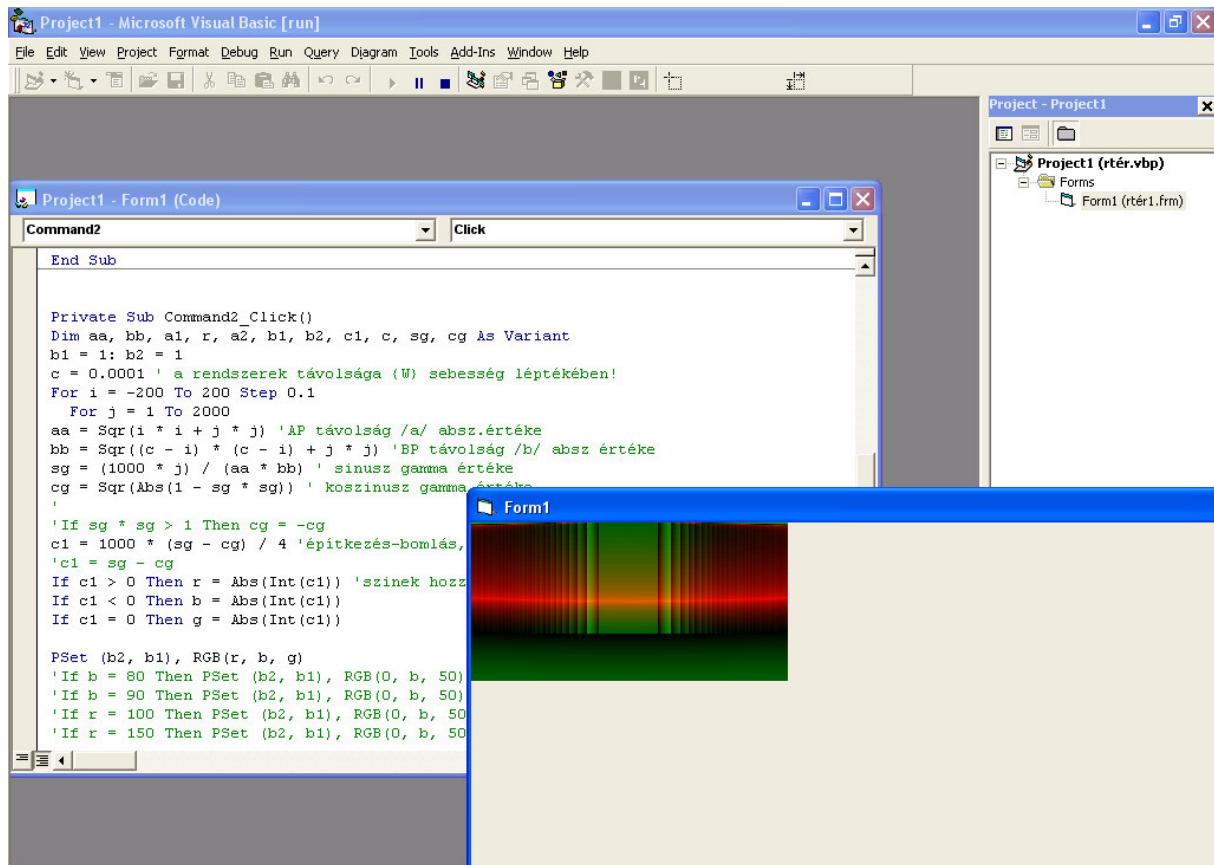


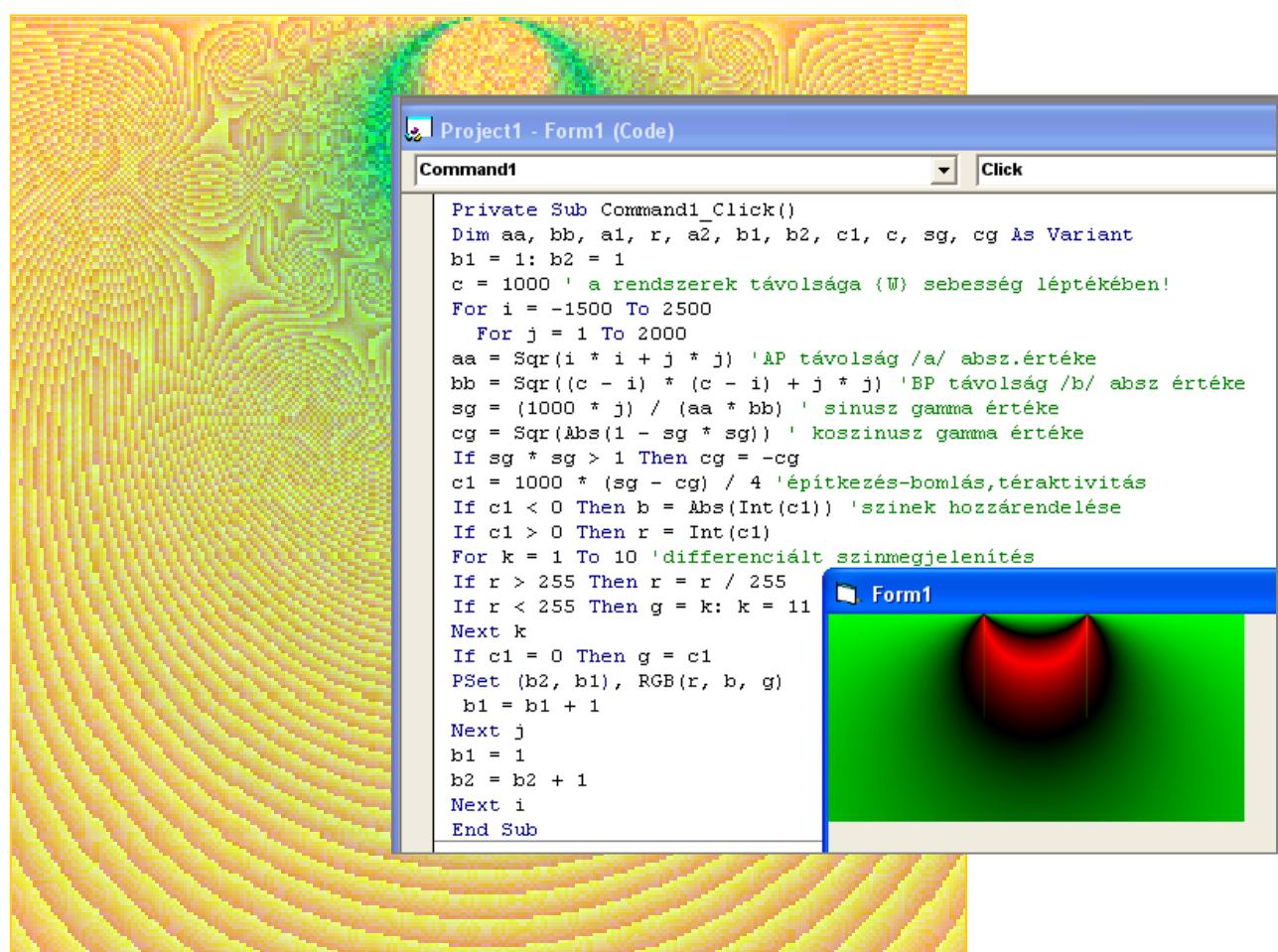
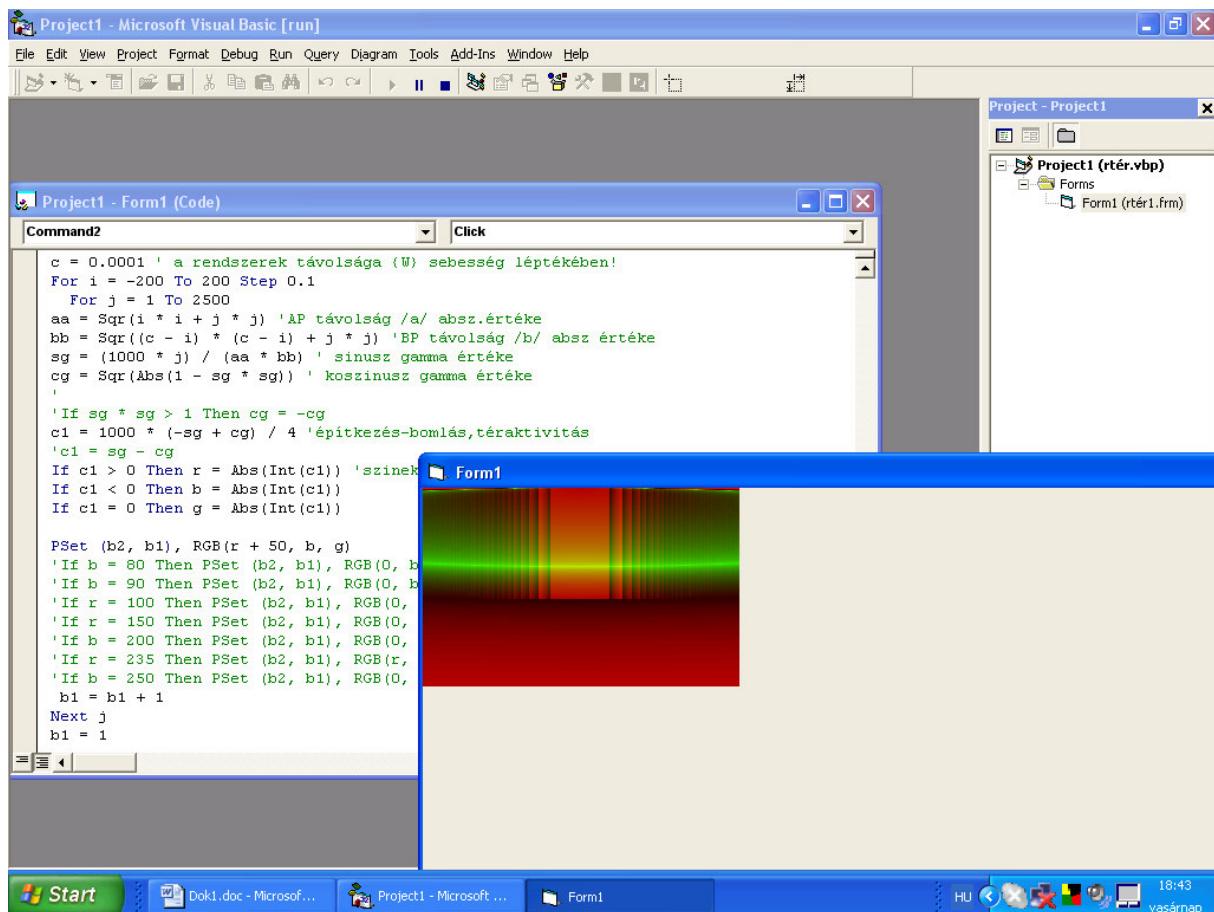


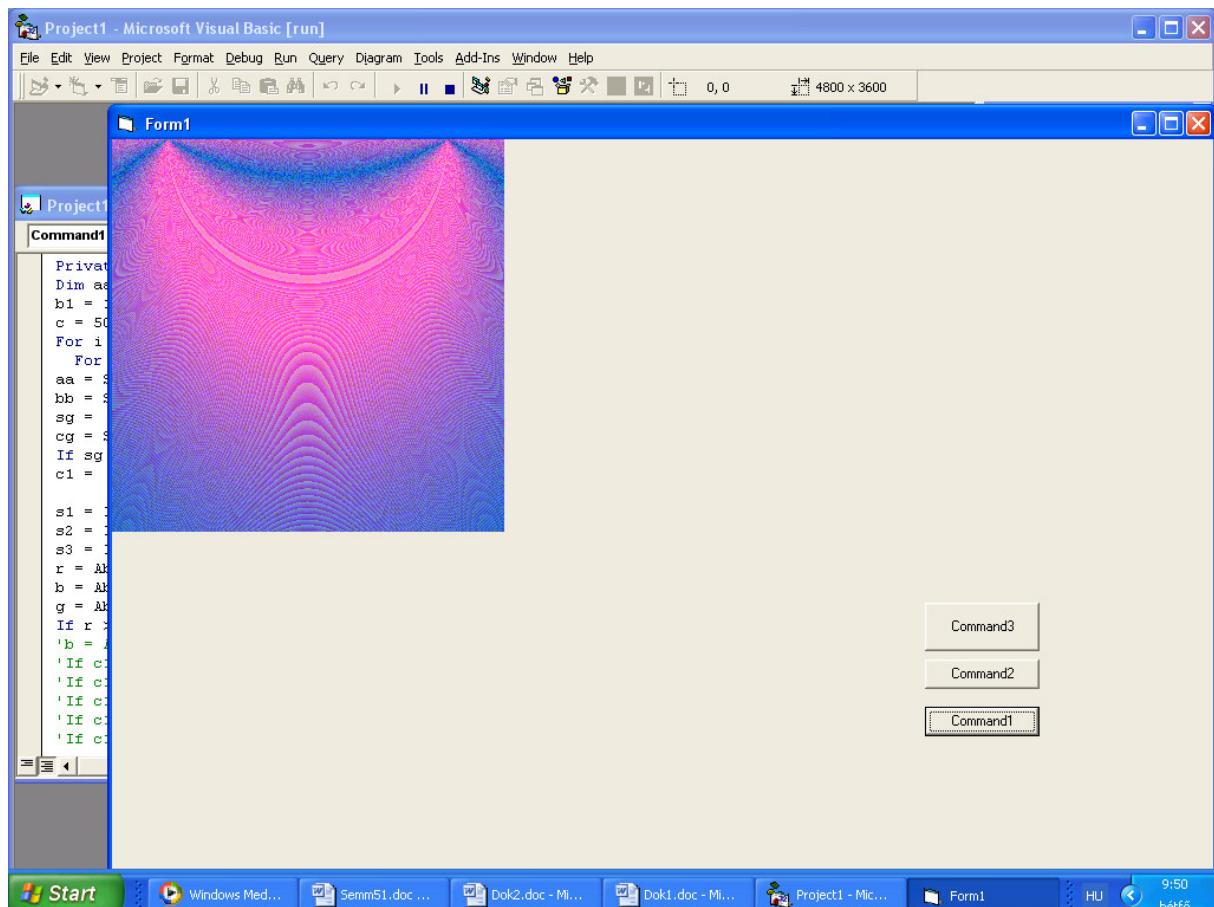
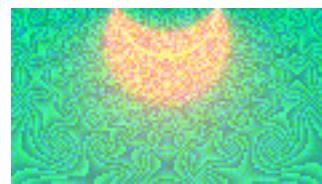


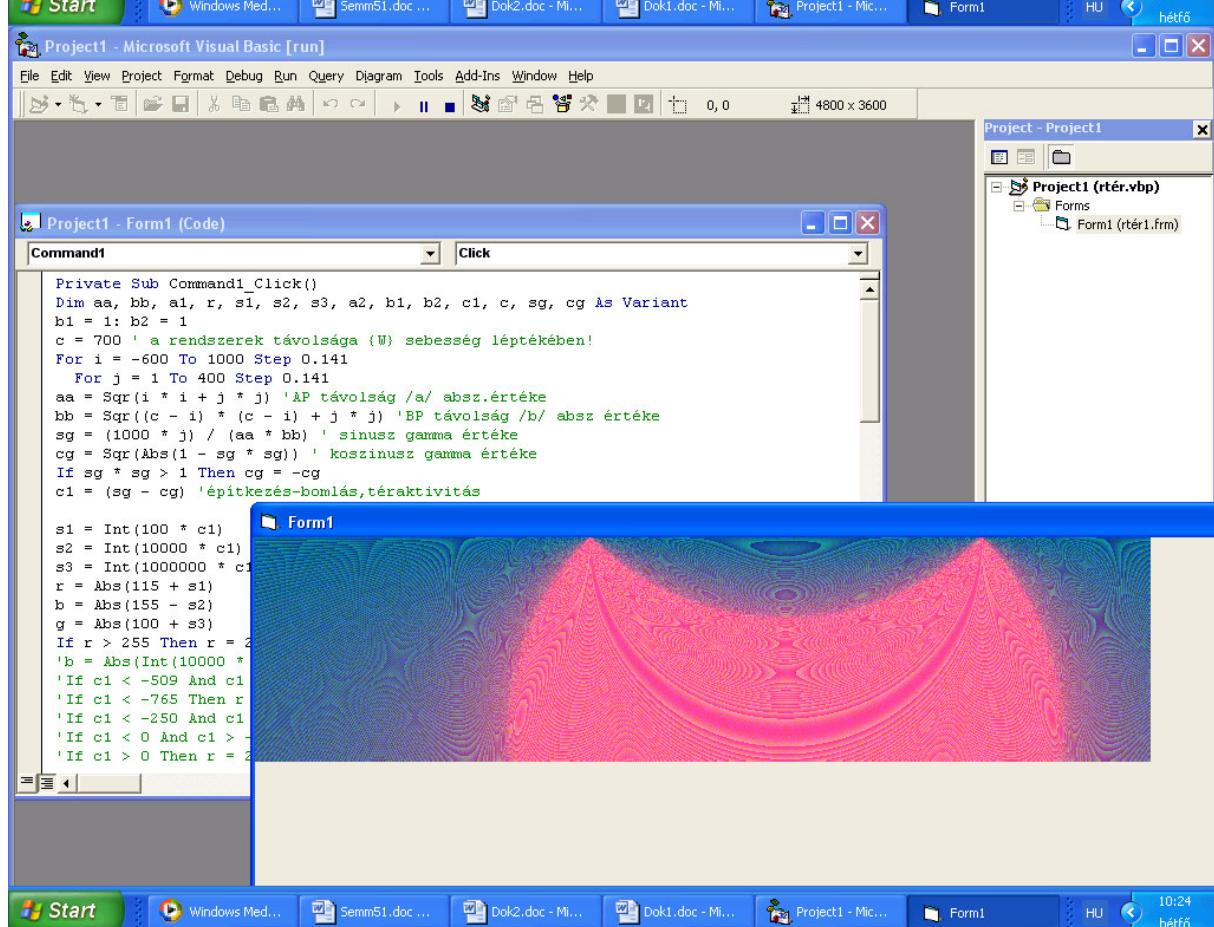
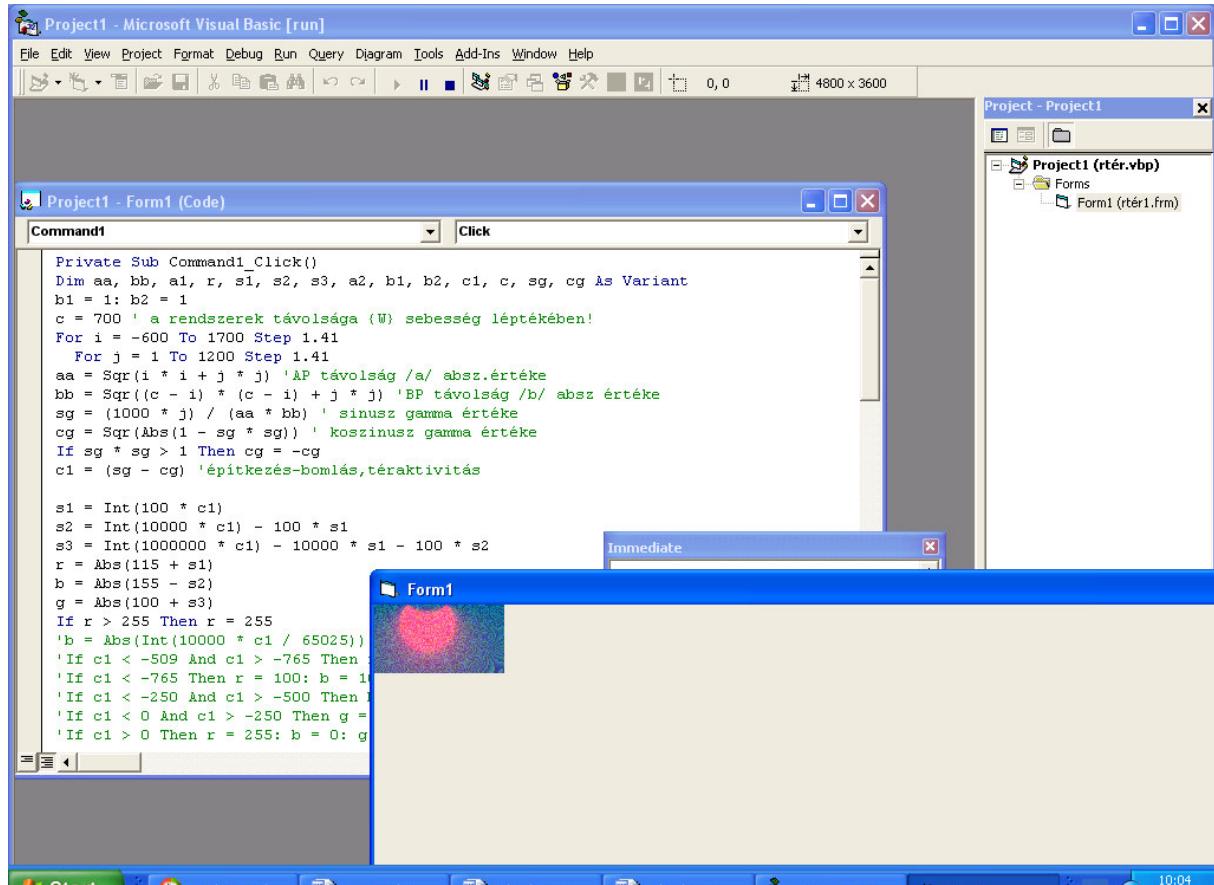


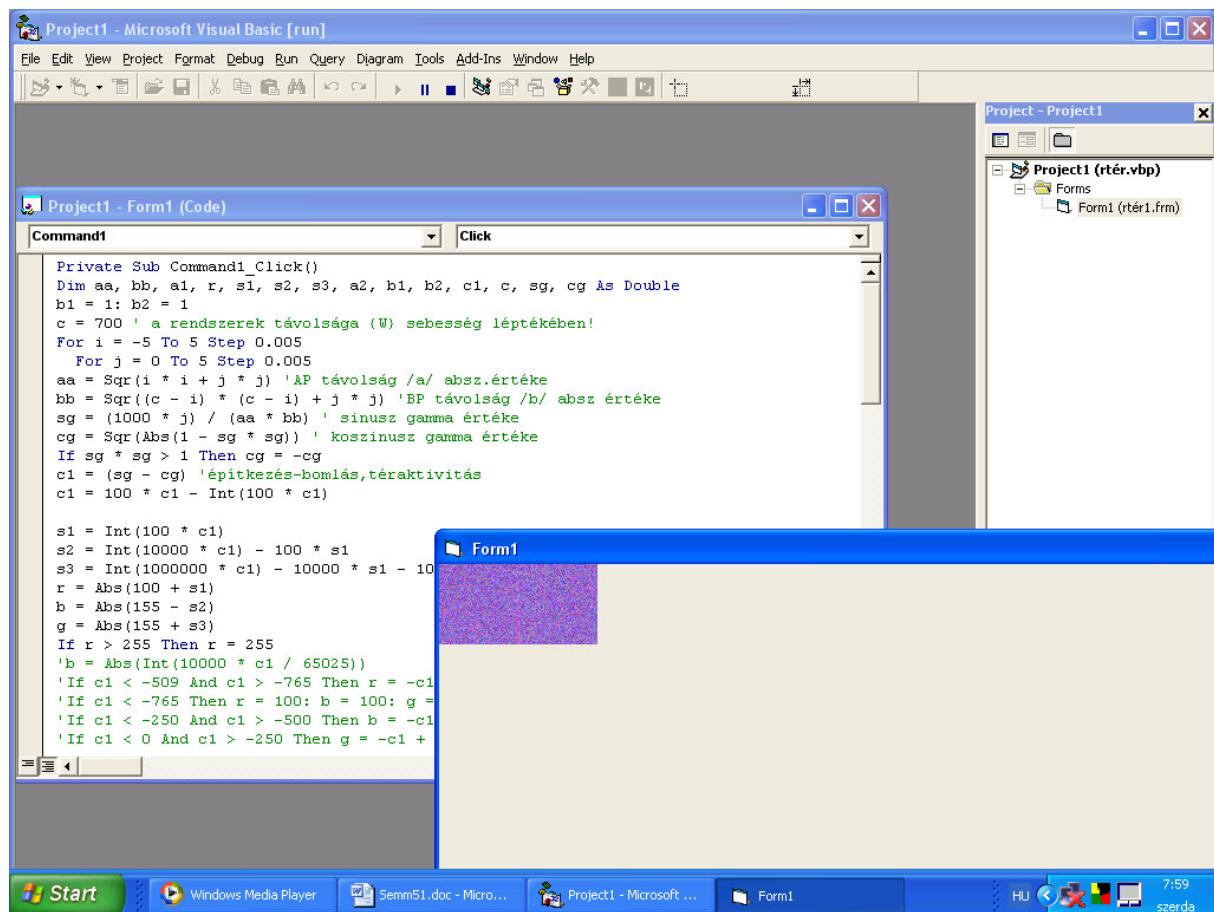
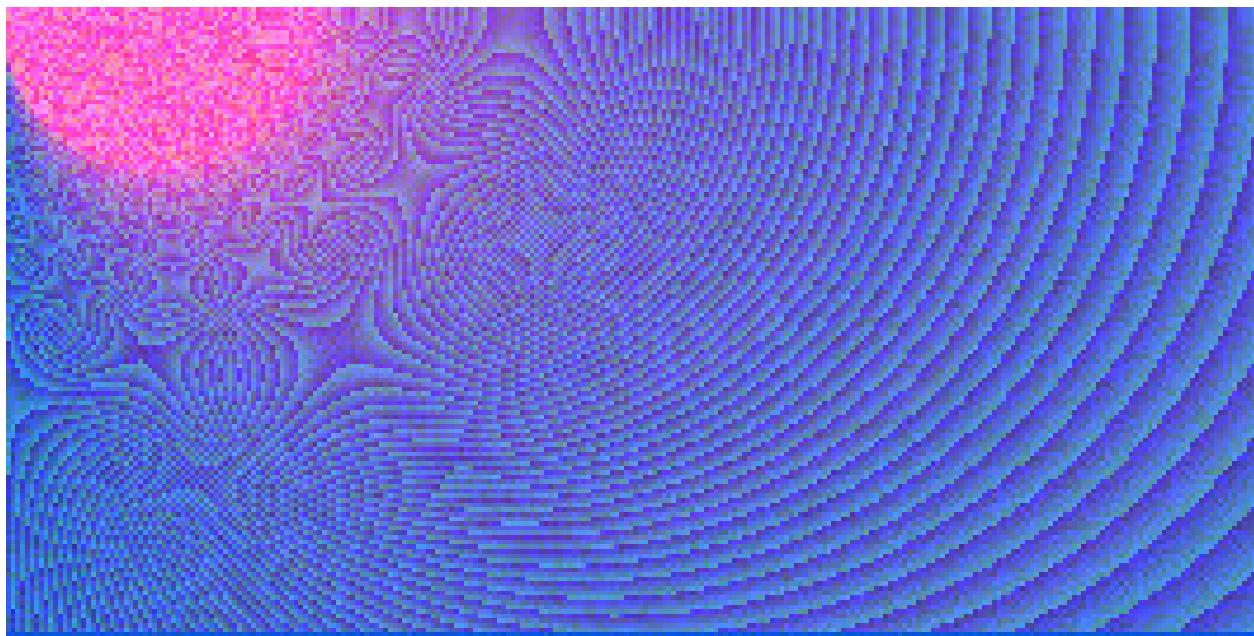


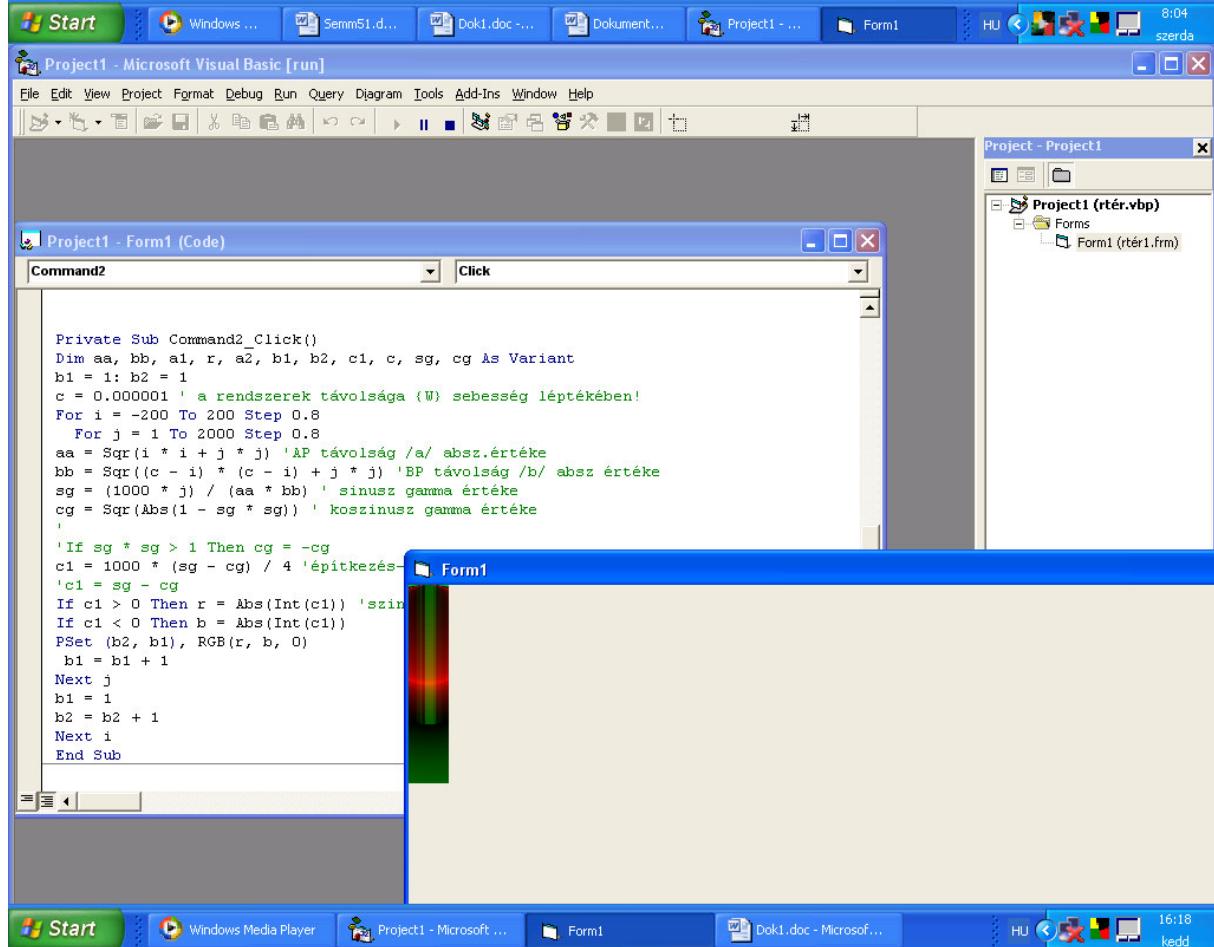
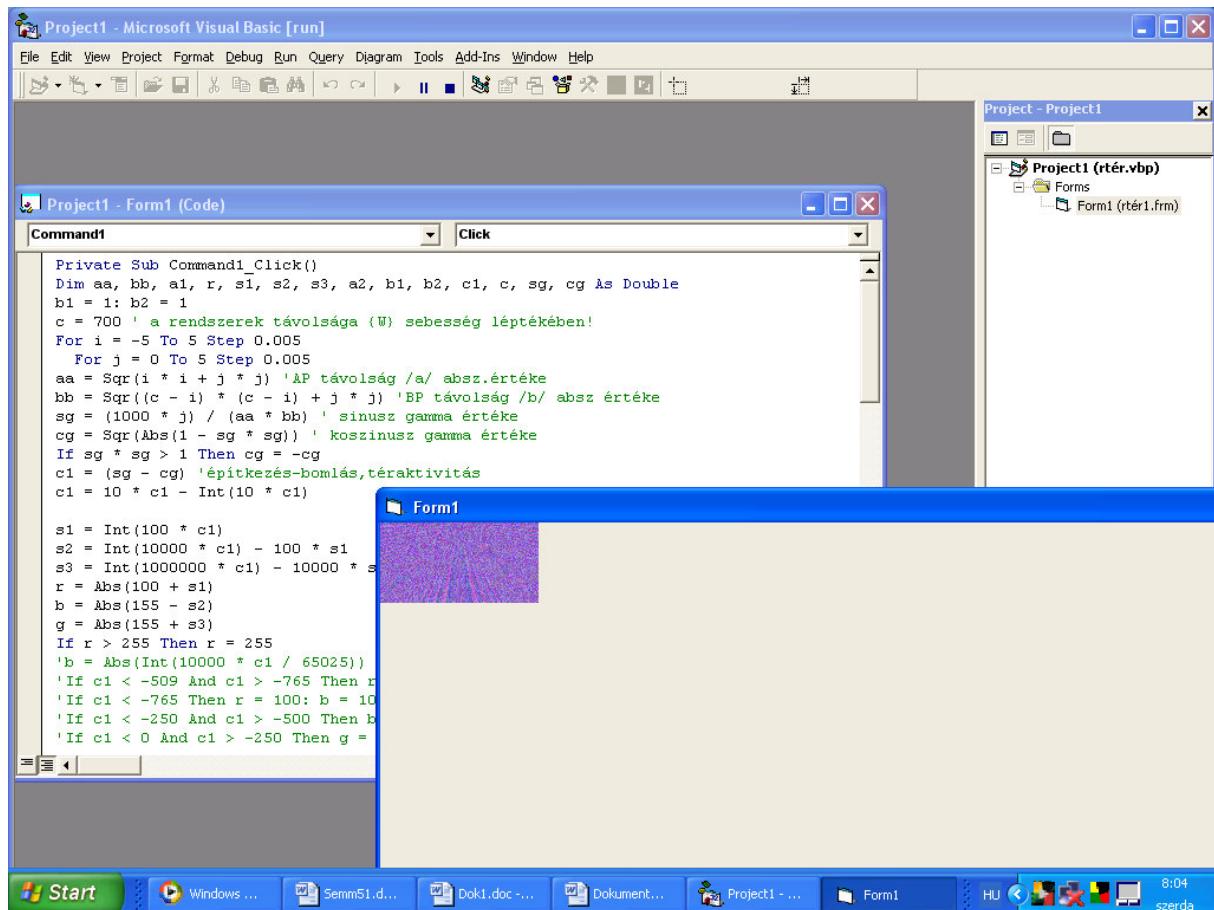


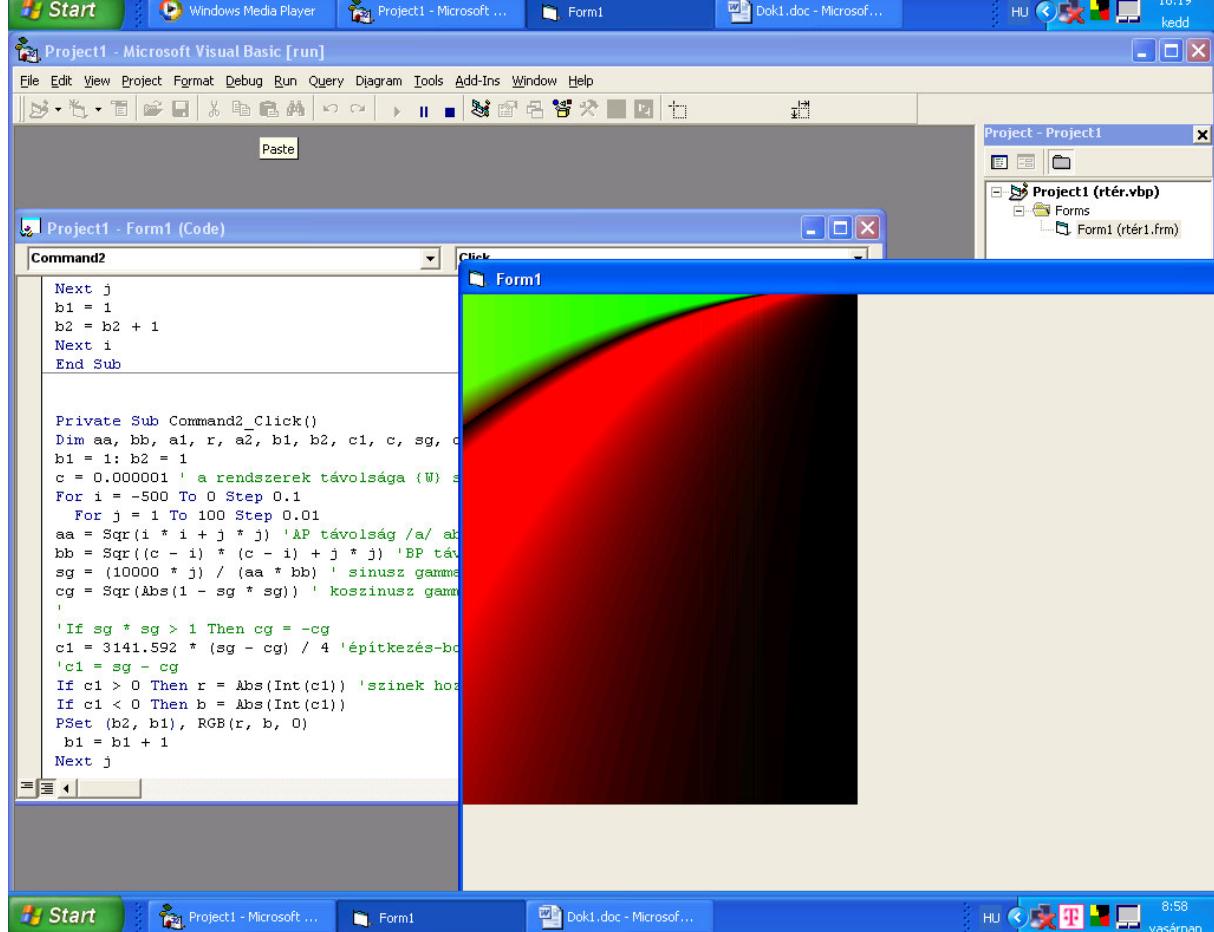
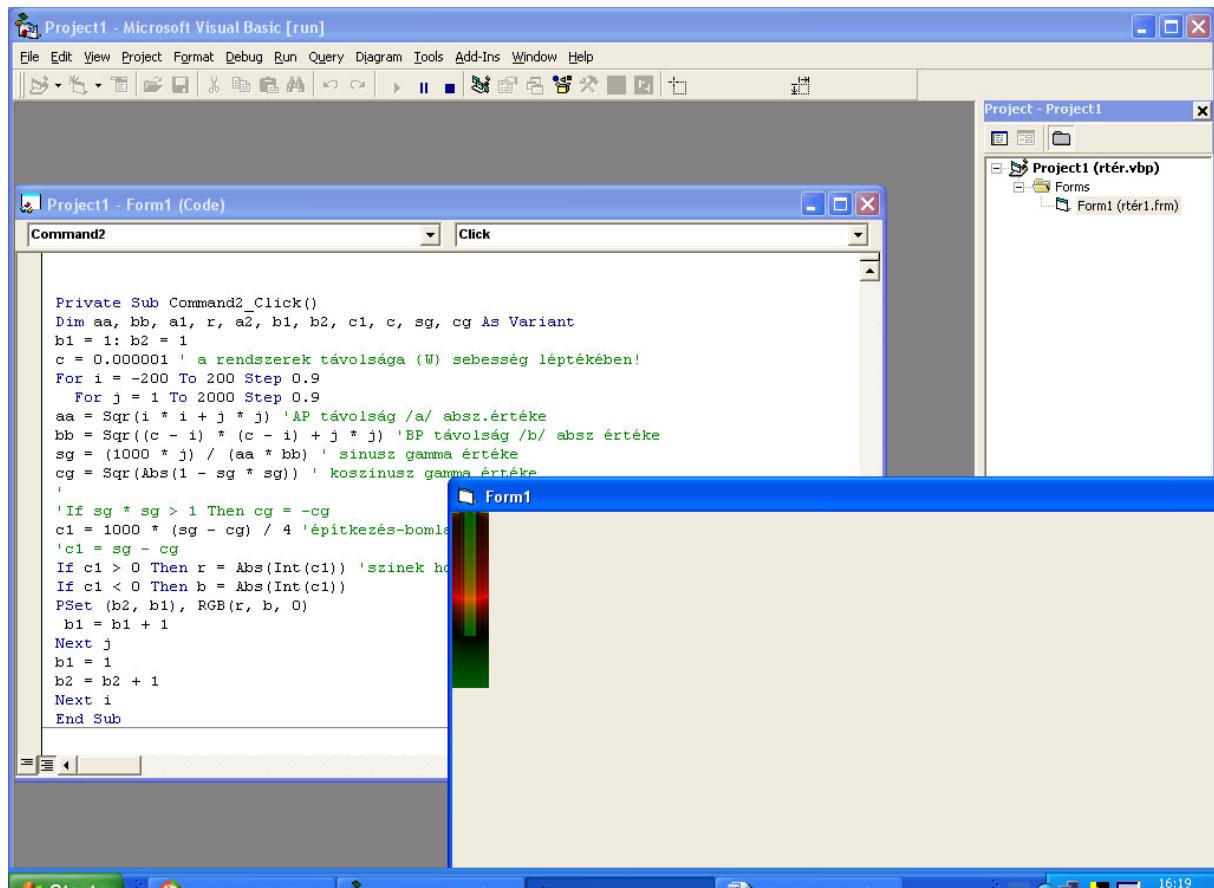


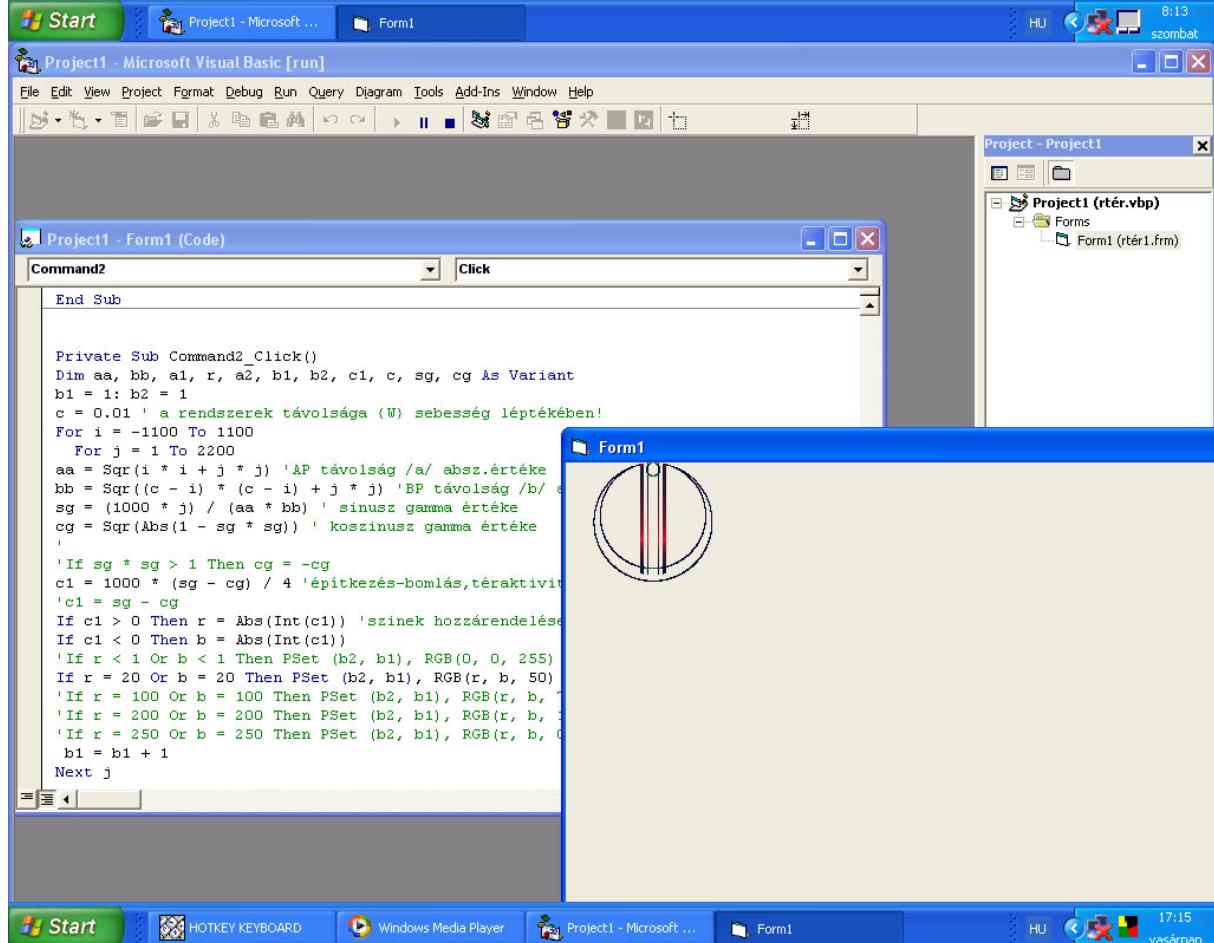
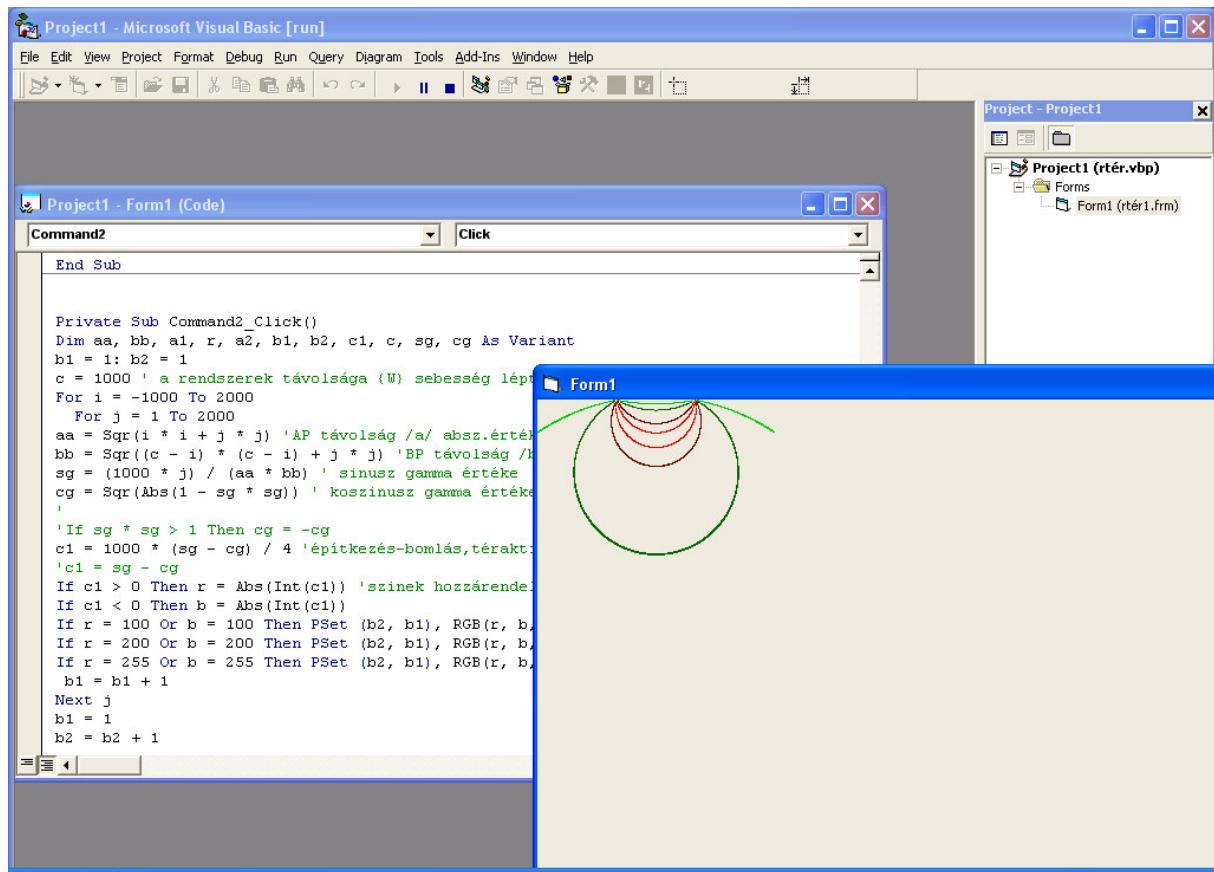


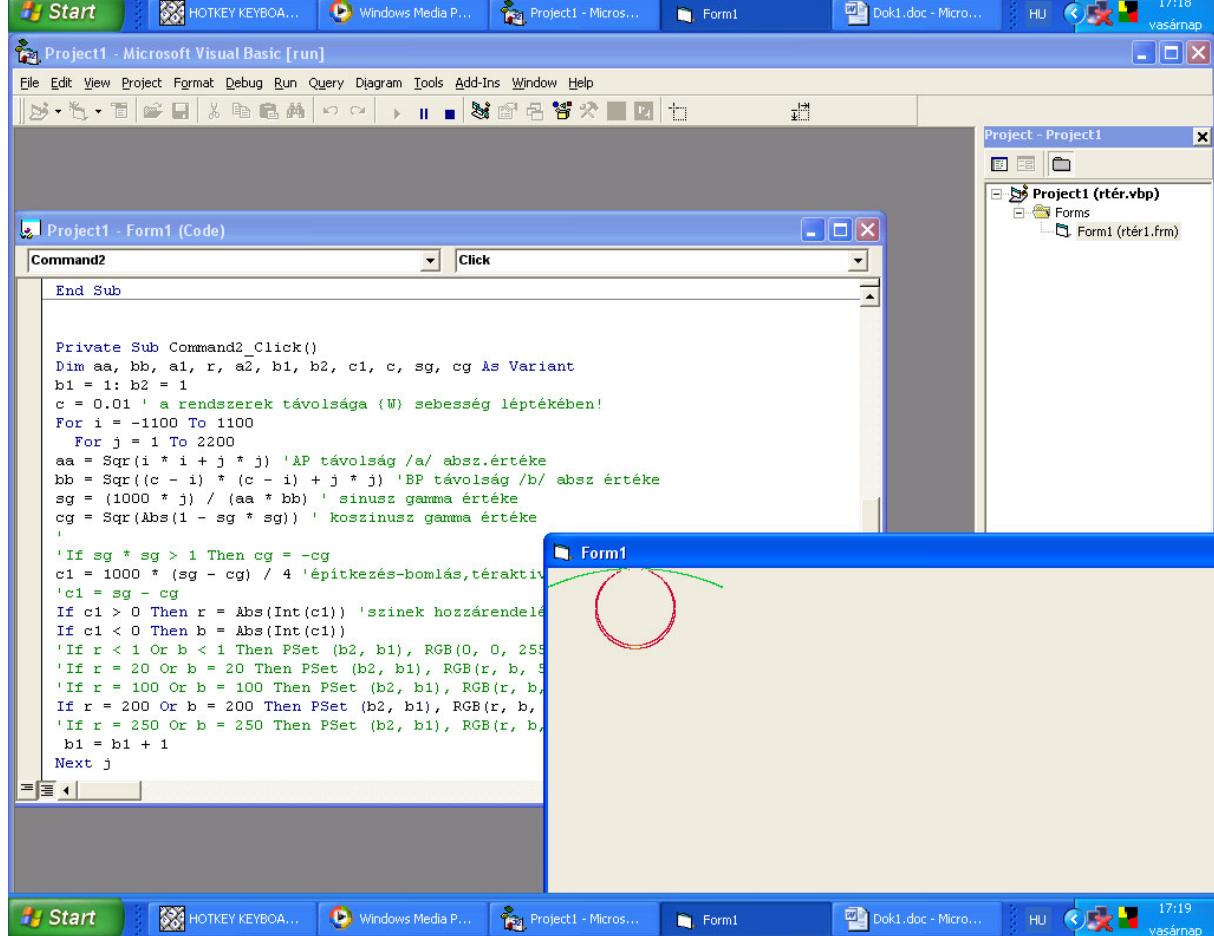
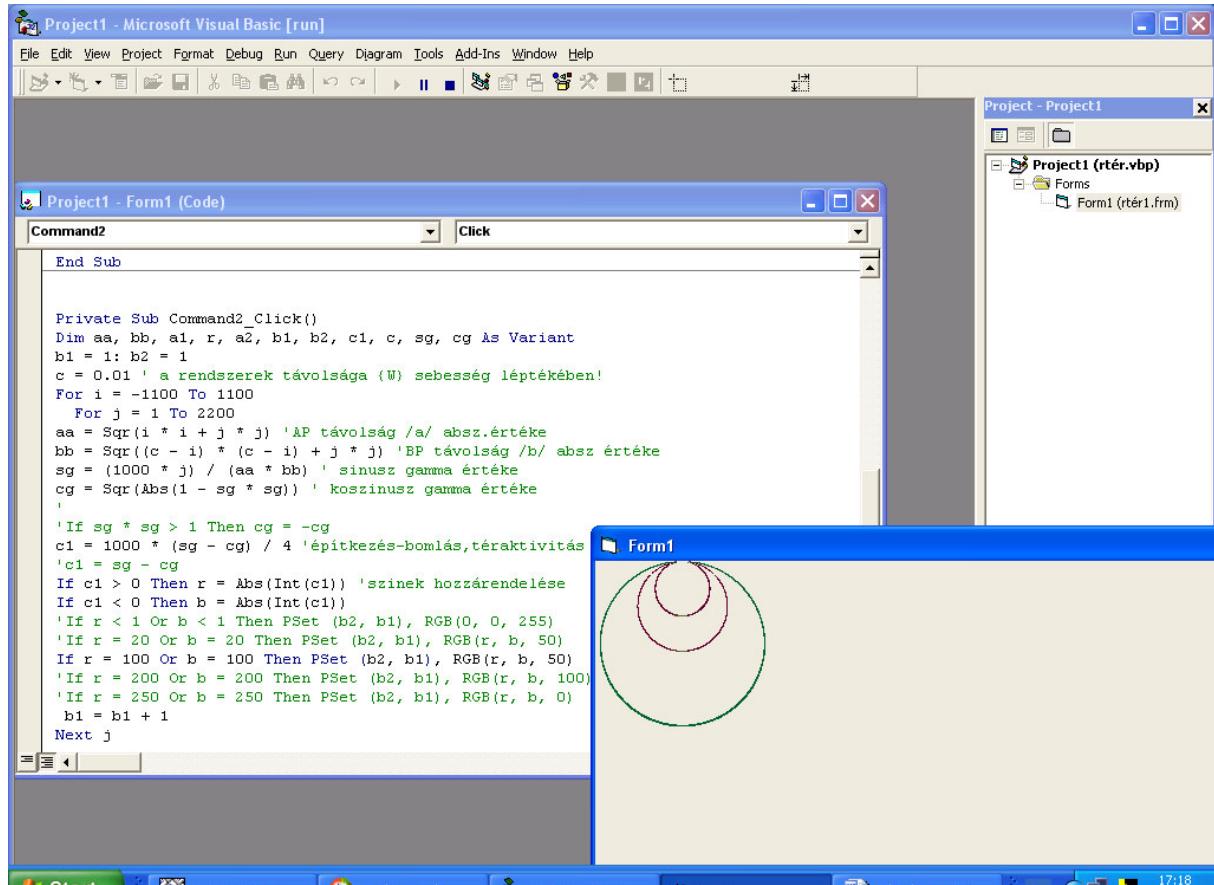


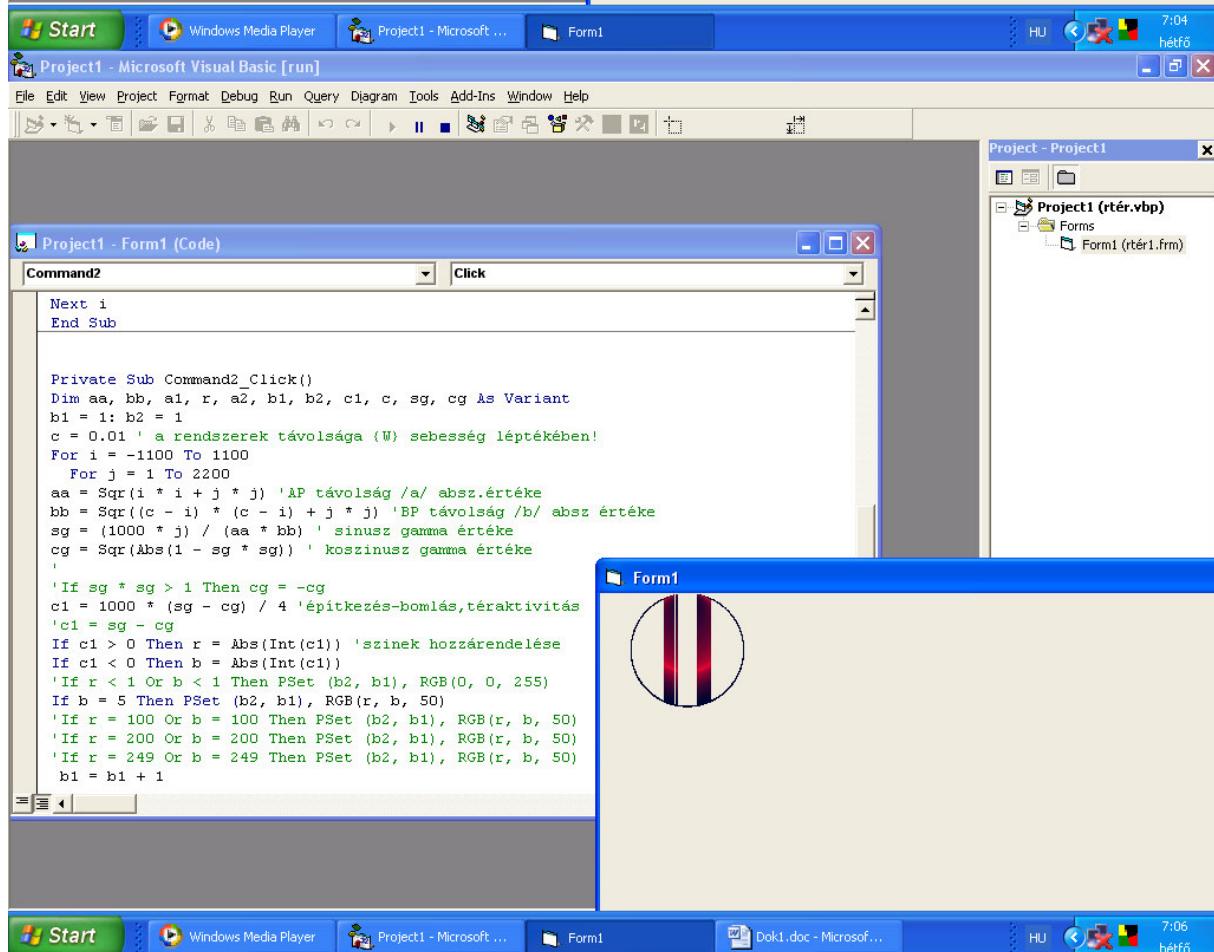
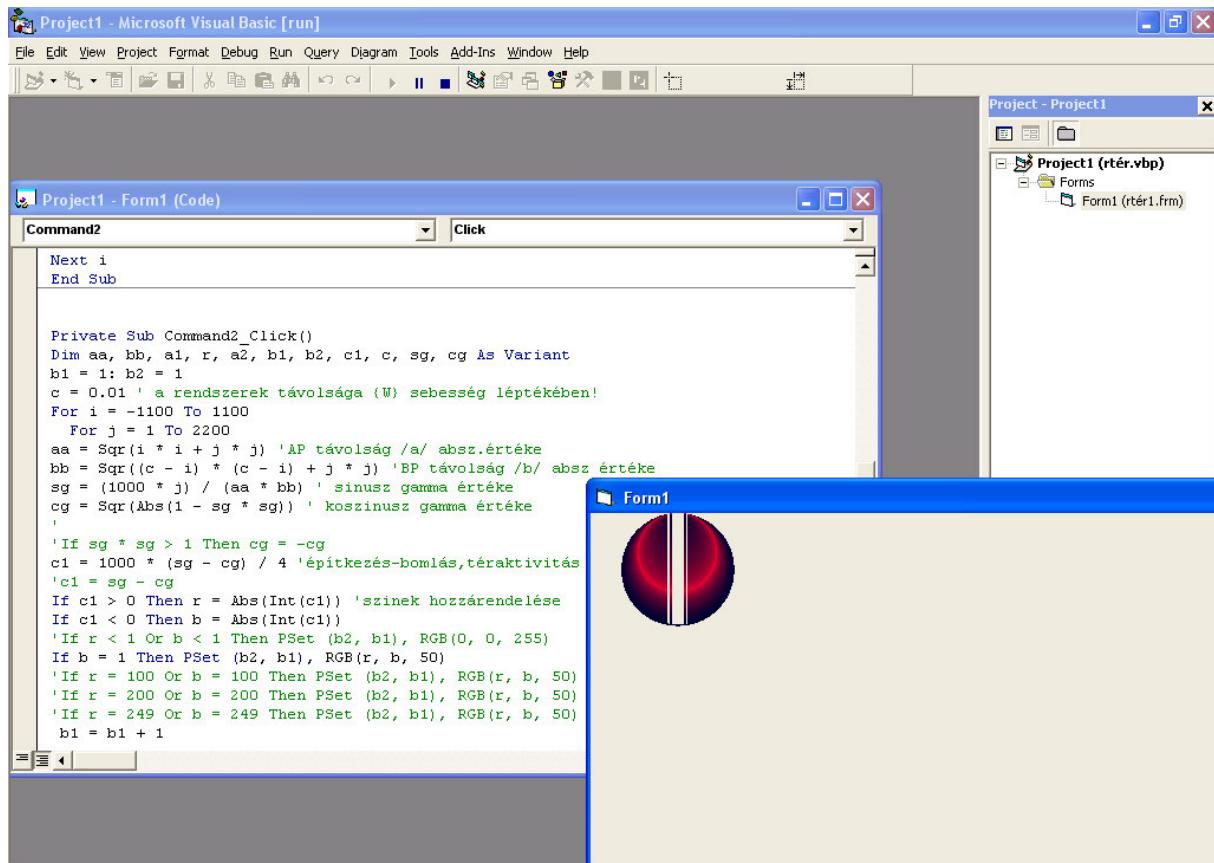


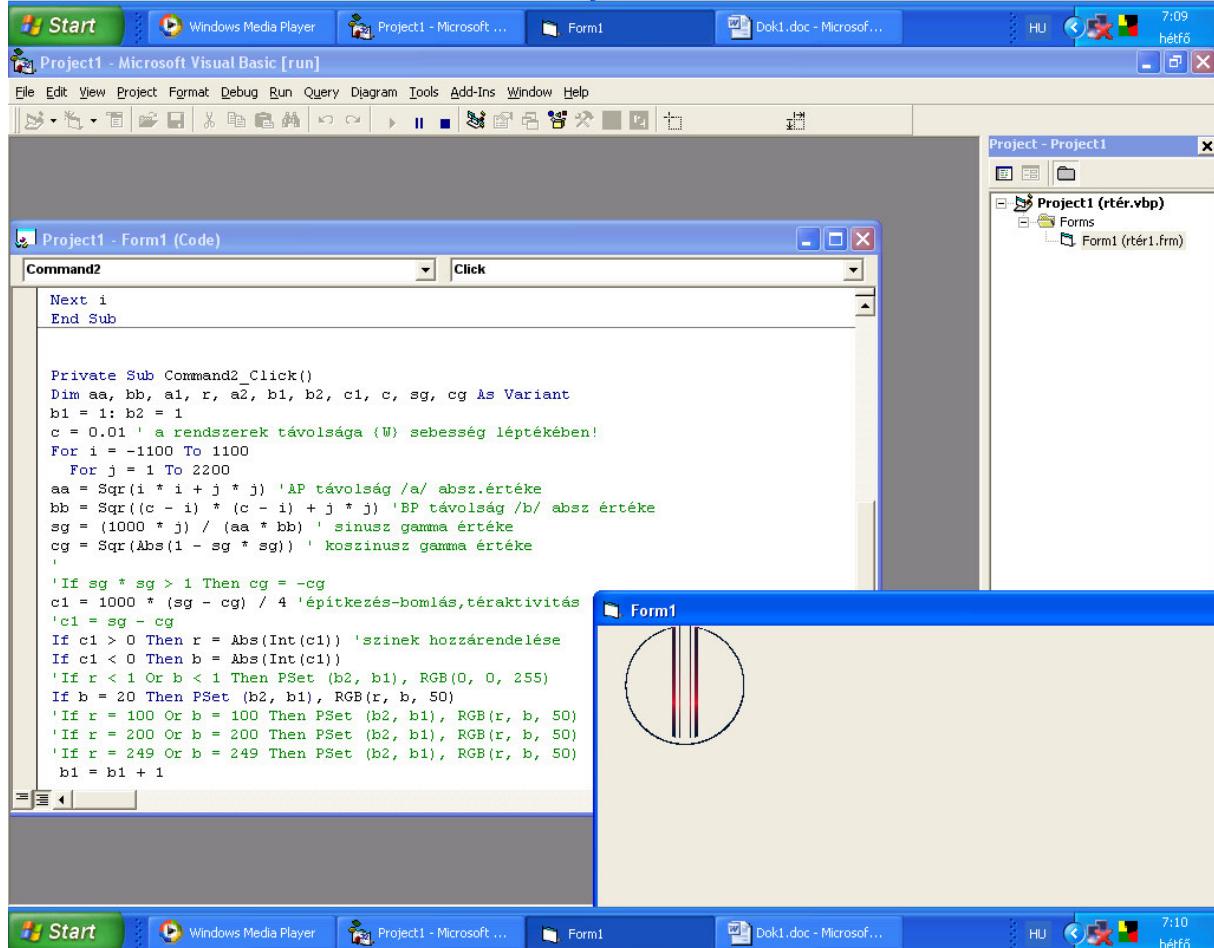
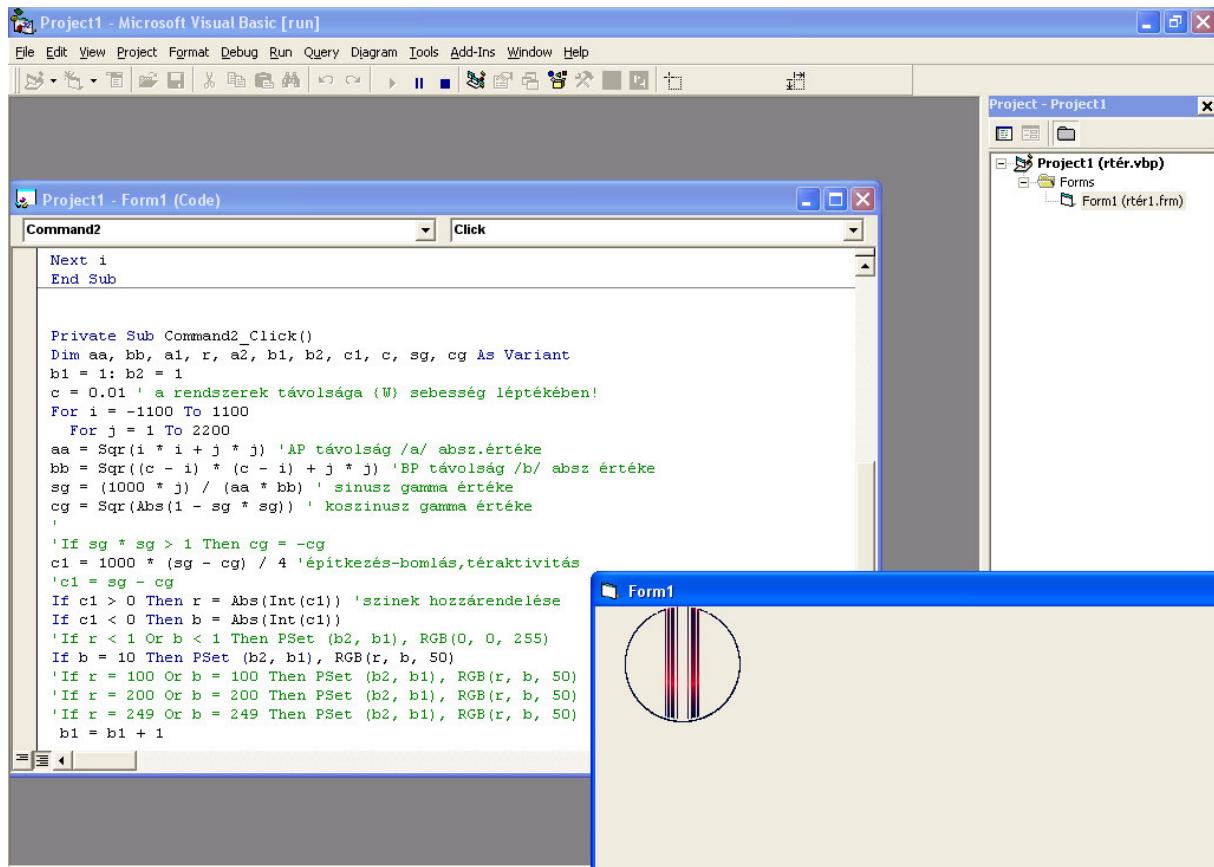


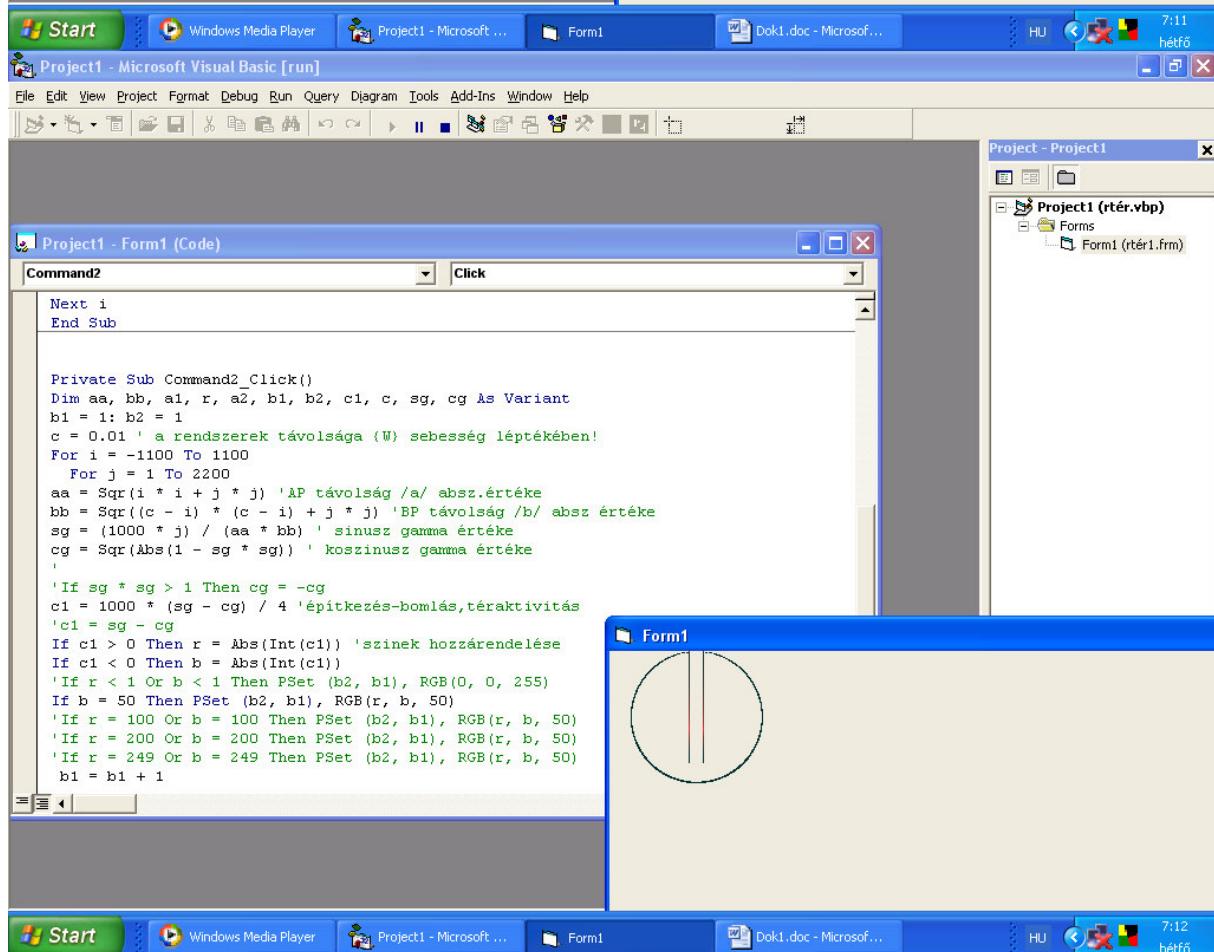
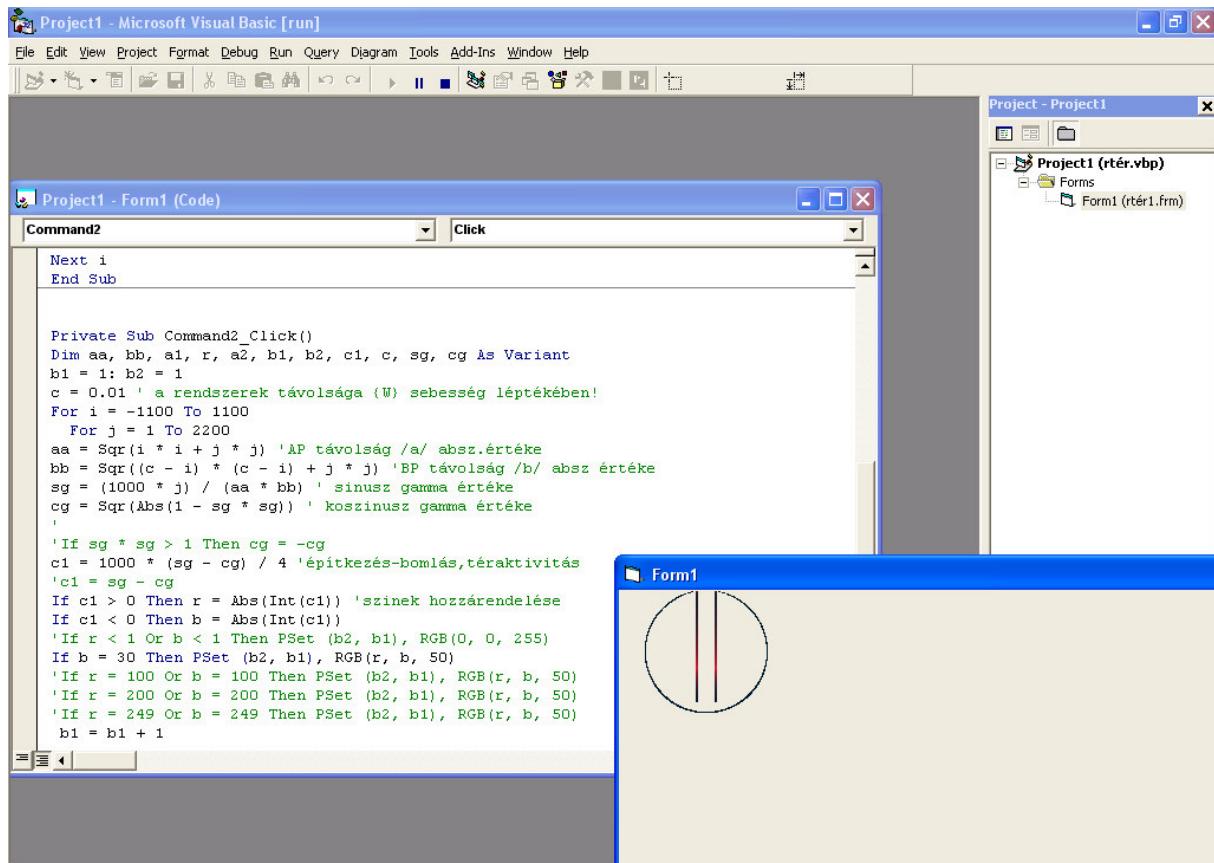


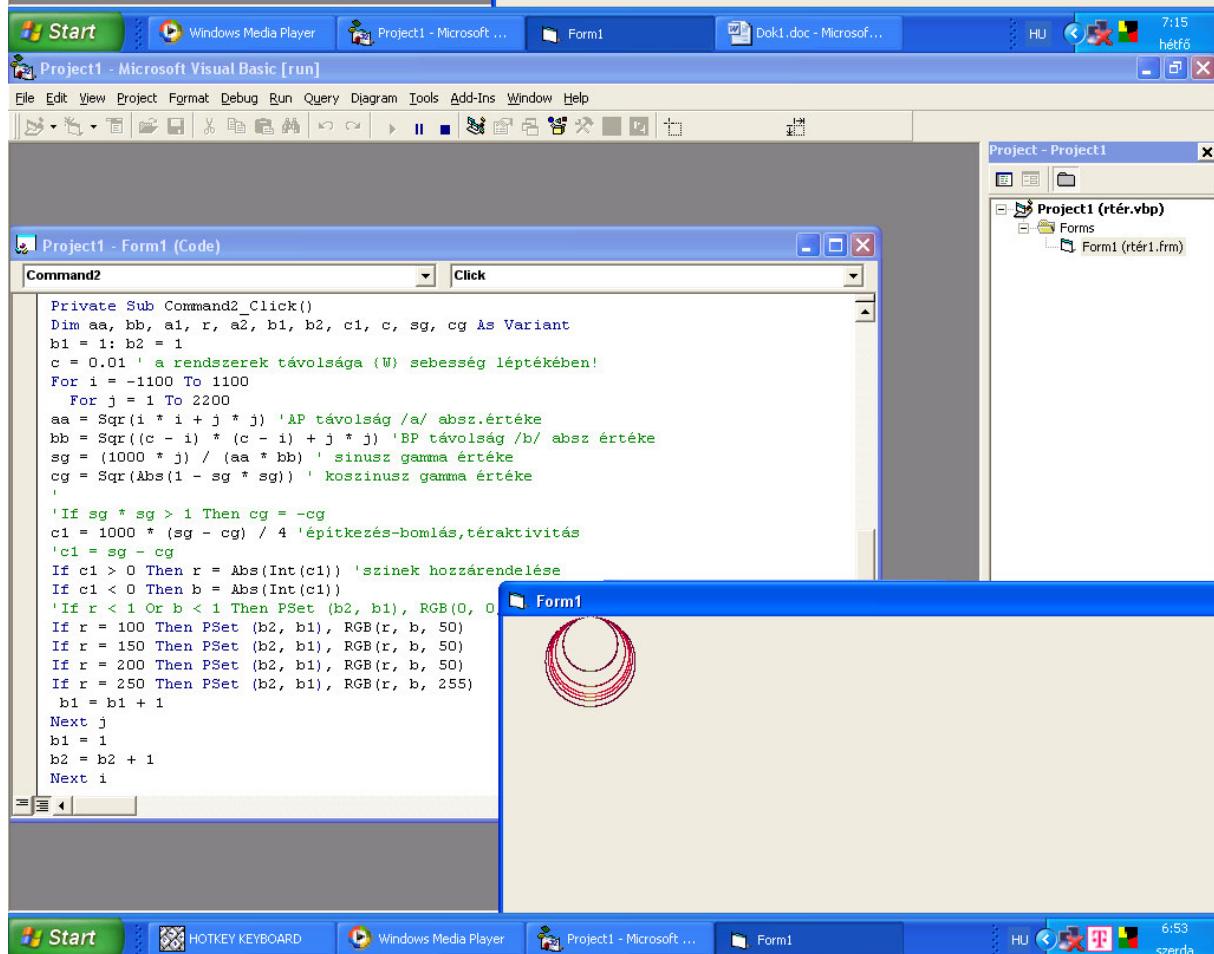
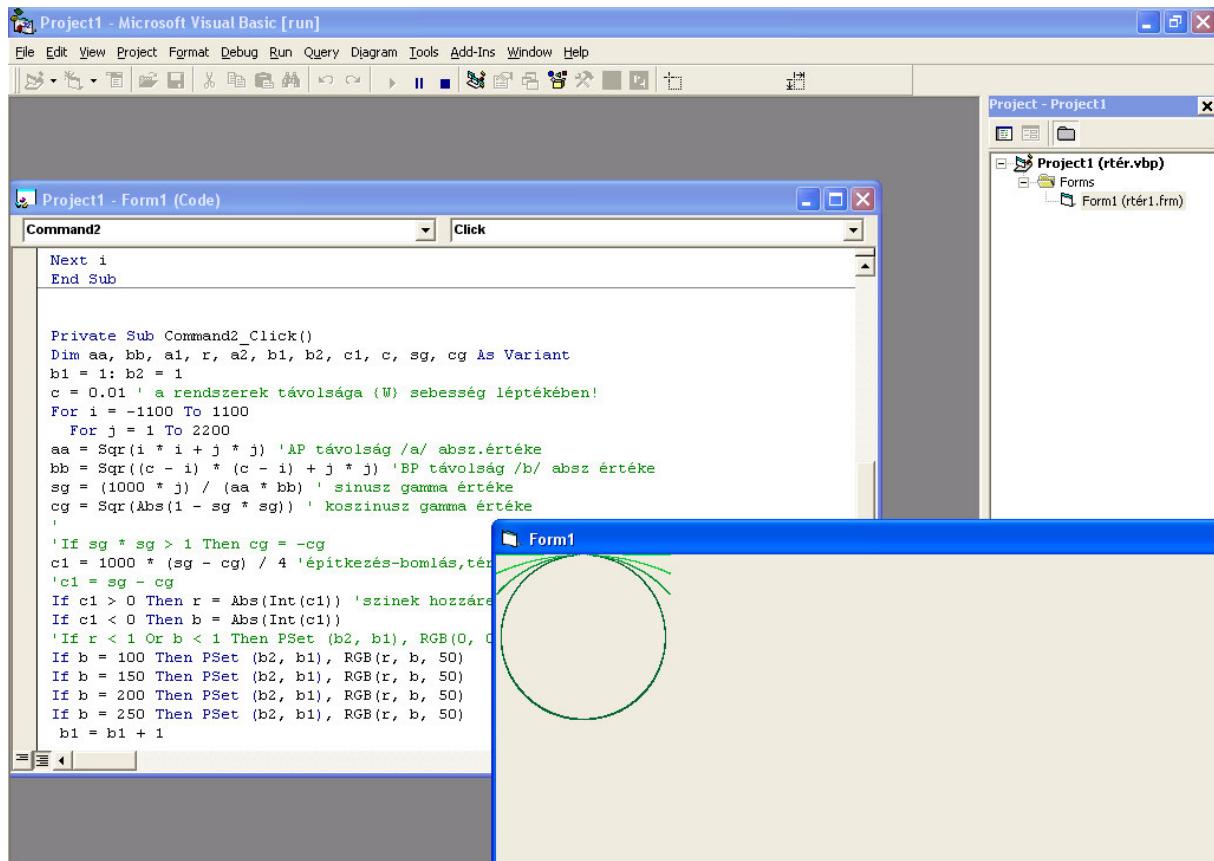


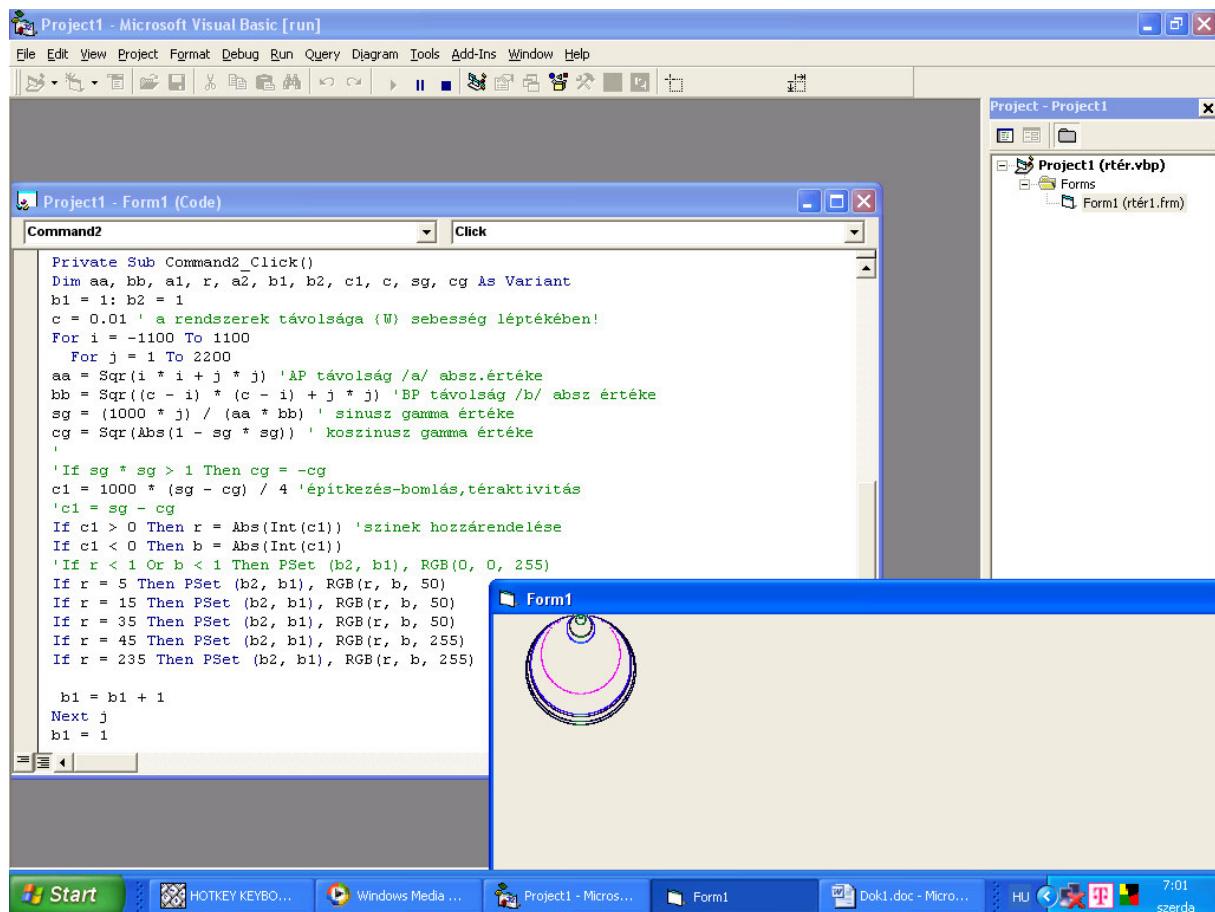


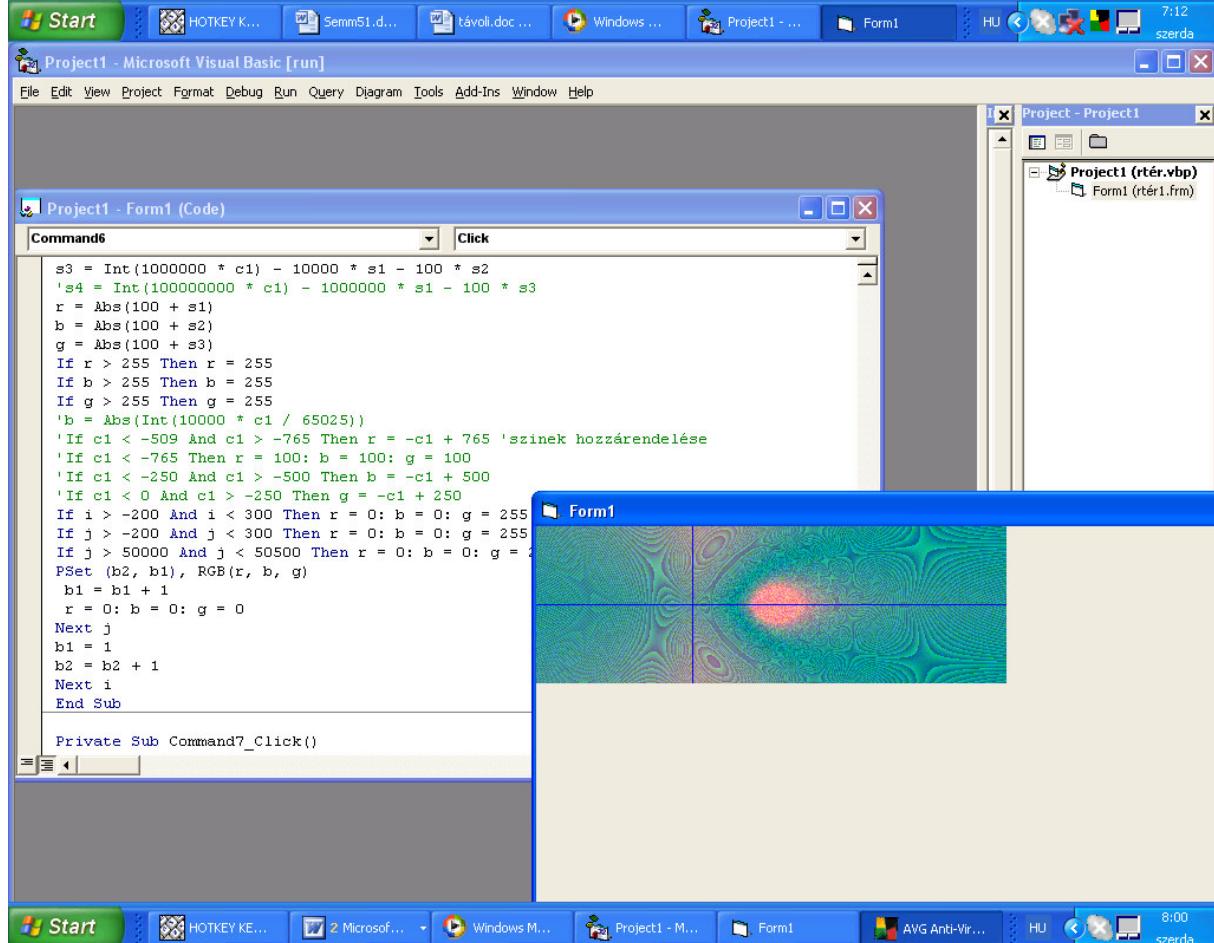
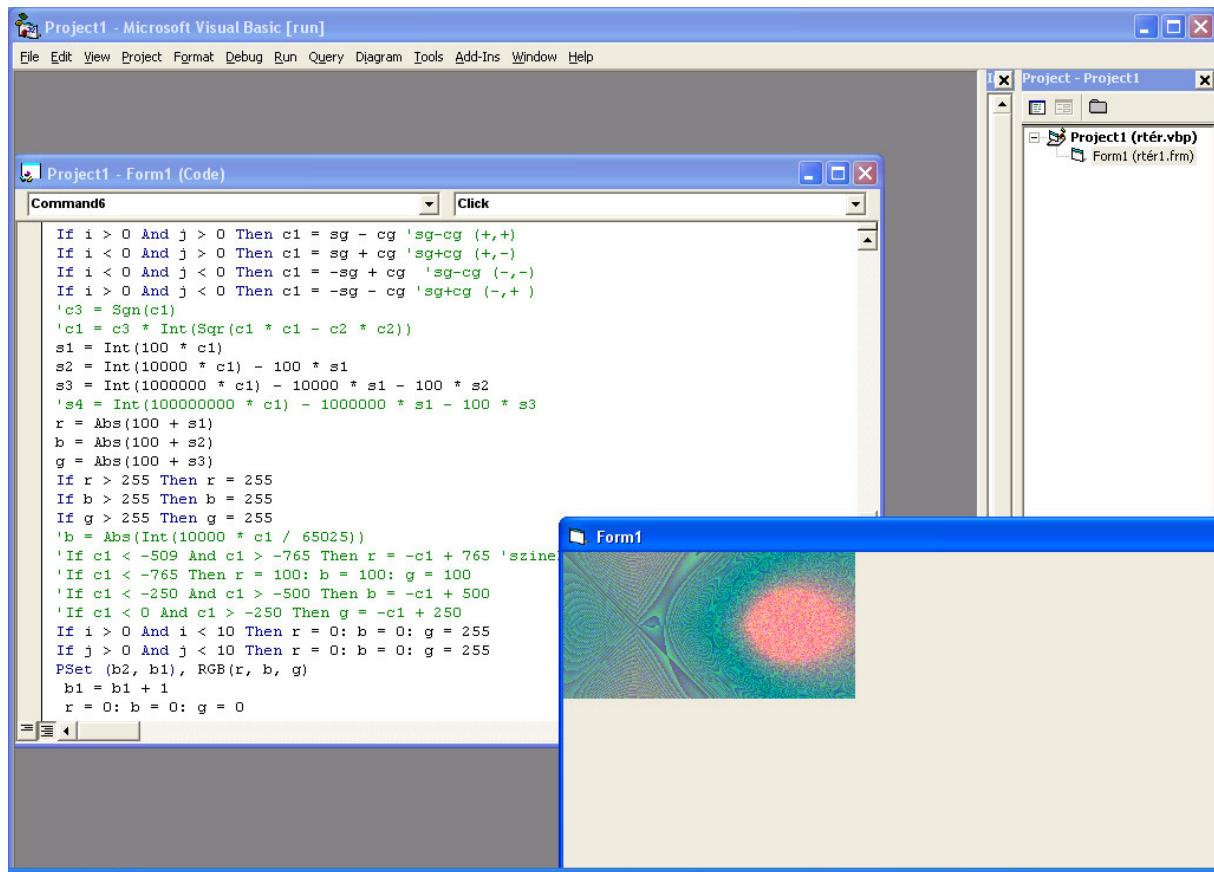


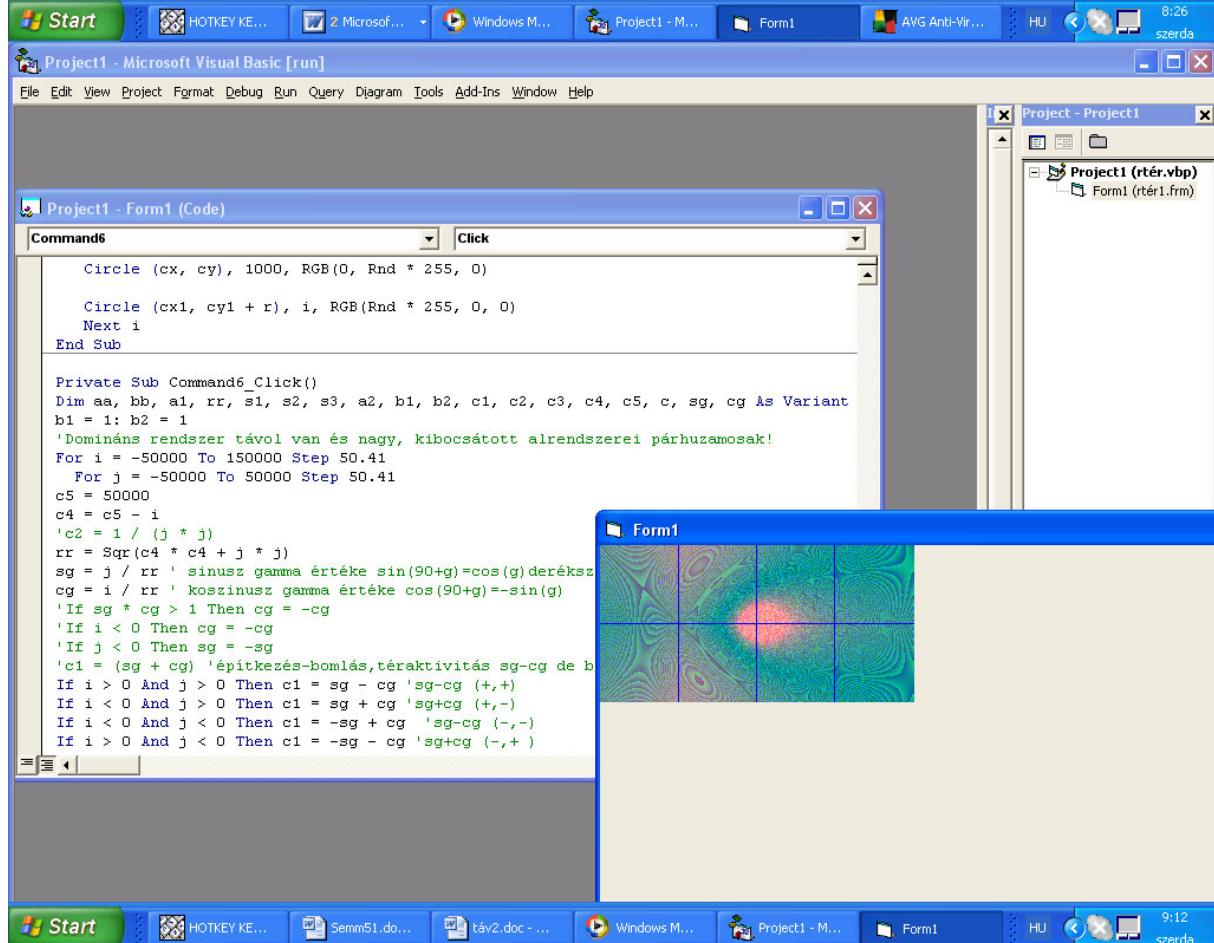
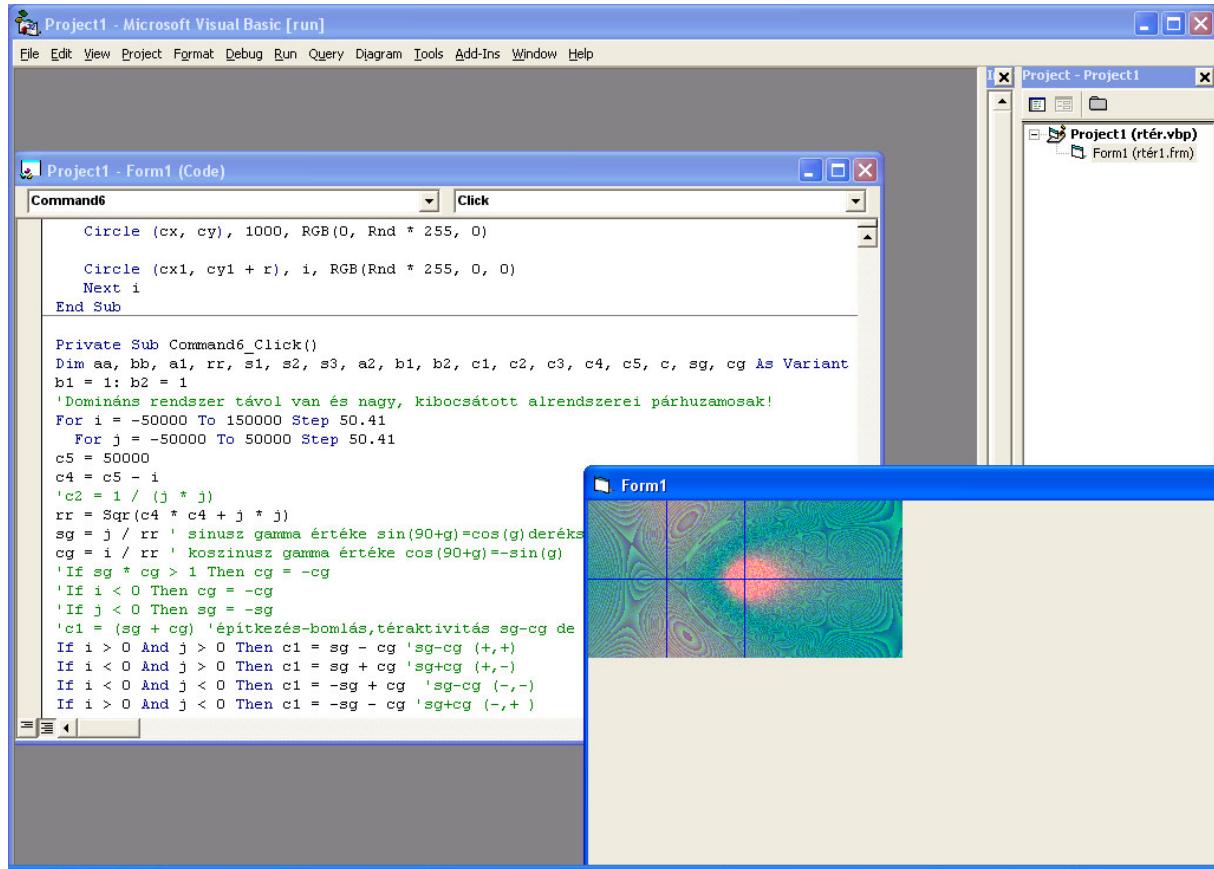


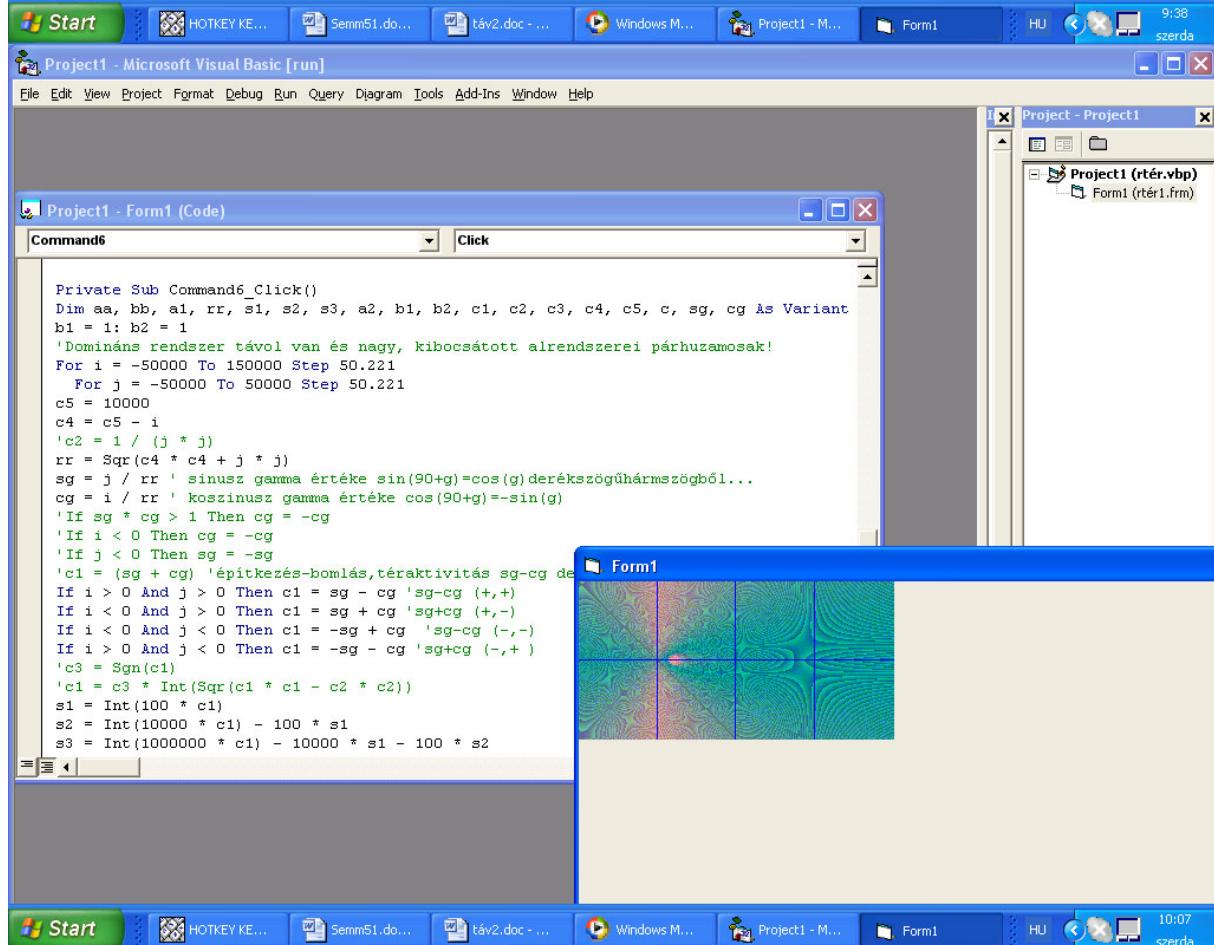
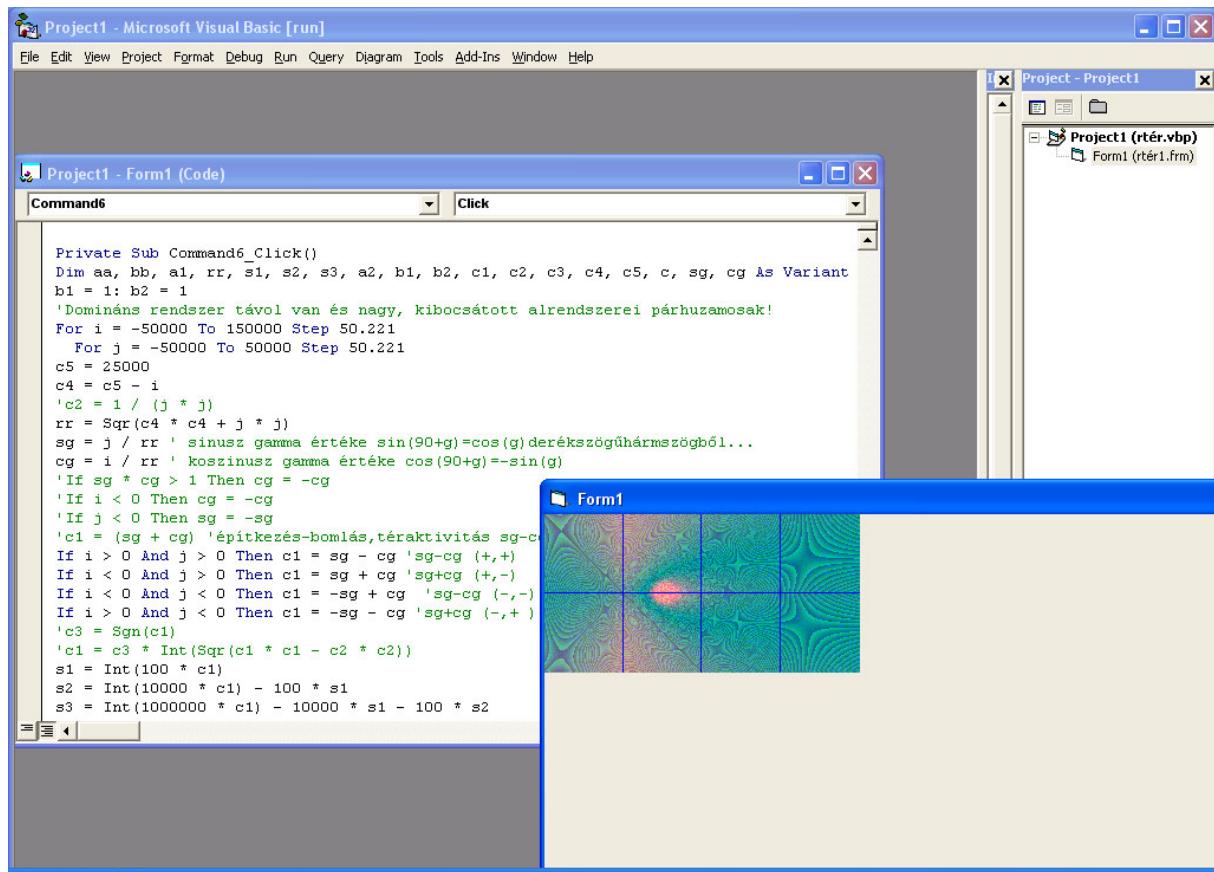












Három rendszer együttműködések

Project1 - Form1 (Code)

```
Command6 Click
```

```

Private Sub Command6_Click()
Dim aa, bb, a, b, c, cc, P1, P2, P3, clp5, slp3, clp2, slp2, c2p3,
a = 3 'rendszerlek távolsága AB táv
b1 = 1; b2 = 1
For i = -27 To 30 Step 0.01
    For j = -25 To 25 Step 0.01
        P1 = Sqr((i) * (i) + (j - a / 2) * (j - a / 2)) '1P táv
        P2 = Sqr((i + a / 2) * (i + a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2)) '2P táv
        P3 = Sqr((i - a / 2) * (i - a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2)) '3P táv
        clp3 = (P1 * P1 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P1 * P3
        slp3 = Sqr(Abs(1 - clp3 * clp3))
        clp2 = (P1 * P1 + P2 * P2 - a * a) / 2 * P1 * P2
        slp2 = Sqr(Abs(1 - clp2 * clp2))
        c2p3 = (P2 * P2 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P2 * P3
        slp3 = Sqr(Abs(1 - c2p3 * c2p3))

        c1 = (slp3 + slp2 + slp3 - clp3 - c2p3) 'A(g) téaktivitás
        f1 = 255 * c1 - Int((255 * c1))
        s1 = Abs(Int(255 * c1))
        f2 = 255 * f1 - Int((255 * f1))
    End If
Next j
Next i
End Sub

```

Project1 - Form1 (Code)

```
Command6 Click
```

```

Private Sub Command6_Click()
Dim aa, bb, a, b, c, cc, P1, P2, P3, clp5, slp3, clp2, slp2, c2p3, s2p3 As Variant
a = 3 'rendszerlek távolsága AB táv
b1 = 1; b2 = 1
For i = -6 To 6 Step 0.003
    For j = -6 To 5 Step 0.003

        P1 = Sqr((i) * (i) + (j - a / 2) * (j - a / 2)) '1P táv
        P2 = Sqr((i + a / 2) * (i + a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2)) '2P táv
        P3 = Sqr((i - a / 2) * (i - a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2)) '3P táv
        clp3 = (P1 * P1 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P1 * P3
        slp3 = Sqr(Abs(1 - clp3 * clp3))
        clp2 = (P1 * P1 + P2 * P2 - a * a) / 2 * P1 * P2
        slp2 = Sqr(Abs(1 - clp2 * clp2))
        c2p3 = (P2 * P2 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P2 * P3
        slp3 = Sqr(Abs(1 - c2p3 * c2p3))

        c1 = (slp3 + slp2 + slp3 - clp3 - c2p3) 'A(g) téaktivitás
        f1 = 255 * c1 - Int((255 * c1))
        s1 = Abs(Int(255 * c1))
        f2 = 255 * f1 - Int((255 * f1))
    End If
Next j
Next i
End Sub

```

Project1 - Form1 (Code)

```
Command7 Click
```

```

Dim aa, bb, a, b, c, cc, P1, P2, P3, clp5, slp3, clp2, slp2, c2p3,
a = 3 'rendszerlek távolsága AB táv
b1 = 1; b2 = 1
For i = -4 To 4 Step 0.001
    For j = -4 To 3 Step 0.001

        P1 = Sqr((i) * (i) + (j - a / 2) * (j - a / 2)) '1P táv
        P2 = Sqr((i + a / 2) * (i + a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2)) '2P táv
        P3 = Sqr((i - a / 2) * (i - a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2)) '3P táv
        clp3 = (P1 * P1 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P1 * P3
        slp3 = Sqr(Abs(1 - clp3 * clp3))
        clp2 = (P1 * P1 + P2 * P2 - a * a) / 2 * P1 * P2
        slp2 = Sqr(Abs(1 - clp2 * clp2))
        c2p3 = (P2 * P2 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P2 * P3
        slp3 = Sqr(Abs(1 - c2p3 * c2p3))

        c1 = 1000 * (slp3 + slp2 + slp3 - clp3 - c2p3)
        If c1 > 0 Then r = Int(c1)
        If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1))

    End If
Next j
Next i
End Sub

```

Project1 - Form1 (Code)

```
Command7 Click
```

```

Dim aa, bb, a, b, c, cc, P1, P2, P3, clp5, slp3, clp2, slp2, c2p3,
a = 3 'rendszerlek távolsága AB táv
b1 = 1; b2 = 1
For i = -3 To 3 Step 0.001
    For j = -3 To 2 Step 0.001

        P1 = Sqr((i) * (i) + (j - a / 2) * (j - a / 2)) '1P táv
        P2 = Sqr((i + a / 2) * (i + a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2)) '2P táv
        P3 = Sqr((i - a / 2) * (i - a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2)) '3P táv
        clp3 = (P1 * P1 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P1 * P3
        slp3 = Sqr(Abs(1 - clp3 * clp3))
        clp2 = (P1 * P1 + P2 * P2 - a * a) / 2 * P1 * P2
        slp2 = Sqr(Abs(1 - clp2 * clp2))
        c2p3 = (P2 * P2 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P2 * P3
        slp3 = Sqr(Abs(1 - c2p3 * c2p3))
        aa = slp3 + slp2 + slp3
        bb = clp3 + clp2 + c2p3
        c1 = 1000 * bb
        If c1 > 0 Then r = Int(c1)
        If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1))

    End If
Next j
Next i
End Sub

```

Private Sub Command7_Click()

Dim aa, bb, a, b, c, cc, P1, P2, P3, c1p5, s1p3, c1p2, s1p2, c2p3, s2p3 As Variant
 $a = 4.3$ 'rendszerék távolsága AB táv

b1 = 1: b2 = 1

For i = -5 To 5 Step 0.002

For j = -5 To 4 Step 0.002

P1 = Sqr((i) * (i) + (j - a / 2) * (j - a / 2)) '1P táv

P2 = Sqr((i + a / 2) * (i + a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2)) 'BP táv

P3 = Sqr((i - a / 2) * (i - a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2))

c1p3 = (P1 * P1 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P1 * P3

cc = (1 - c1p3 * c1p3)

If cc < 0 Then cc = Abs(cc)

s1p3 = Sqr(cc): g = 1000 * s1p3

c1p2 = (P1 * P1 + P2 * P2 - a * a) / 2 * P1 * P2

cc = (1 - c1p2 * c1p2)

If cc < 0 Then cc = Abs(cc)

s1p2 = Sqr(cc): g = g + 1000 * s1p2

c2p3 = (P2 * P2 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P2 * P3

cc = (1 - c2p3 * c2p3)

If cc < 0 Then cc = Abs(cc)

s2p3 = Sqr(cc): g = g + 1000 * s2p3

aa = s1p3 + s1p2 + s2p3

bb = c1p3 + c1p2 + c2p3

c1 = 1000 * (aa - bb)

If c1 > 0 Then r = Int(c1)

If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1))

If b > 255 Then b = b / 255

If b > 255 Then b = b / 255

If b > 255 Then b = 255

If c1 > 0 Then r = c1

If r > 255 Then r = r / 255

If r > 255 Then r = r / 255

If r > 255 Then r = 255

If g > 255 Then g = cc

If g > 255 Then g = g / 255

If g > 255 Then g = 255

PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

b1 = b1 + 1

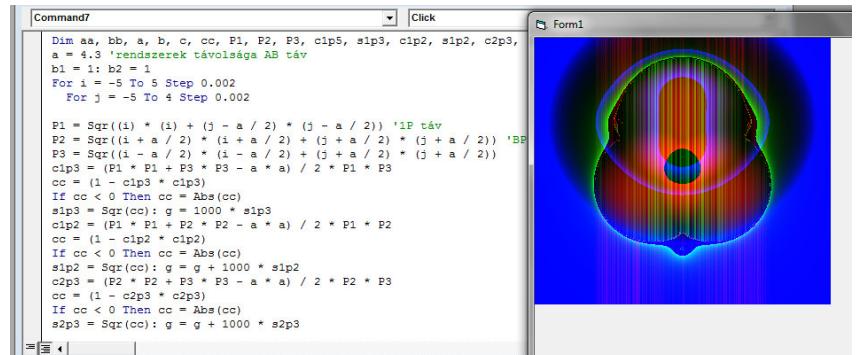
Next j

b1 = 1

b2 = b2 + 1

Next i

End Sub



```

Private Sub Command1_Click()
Dim aa, bb, al, r2, b1, b2, c, cc, sg As Variant
b1 = 1: b2 = 1
cc = 10
For i = -1200 To 1200 Step 0.5
    For j = -1200 To 1200 Step 0.5
        aa = Sqr(i * i + j * j)
        bb = Sqr((cc - i) * (cc - i) + j * j)
        If aa > bb Then c = 100 / aa
        If bb > aa Then c = 100 / bb
        If aa = 0 Then aa = 0.0001
        If bb = 0 Then bb = 0.0001
        sg = (1000 * j) / (aa * bb)
        c = Sqr(Abs(1 - sg * sg))
        c = Abs(Int(255 * sg)) - Abs(Int(255 * sg))
        c = Abs(Not(c))
        If c > 255 Then c = 255
        B = Abs(Int(2 * 255 * sg))
        B = Abs(g Or c)
        If B > 255 Then B = 255
        g = Abs(Int(3 * 255 * sg))
        g = Abs(B And g)
        If g > 255 Then g = 255
        PSet (b2, b1), RGB(B, g, c)
        b1 = b1 + 1
    Next j
    g = 1
    b1 = 1
    If cc < 0 Then cc = Abs(cc)
    s1p2 = Sqr(cc)
    clip2 = (P2 * P2 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P2 * P3
    g = g + 1000 * s1p2
    cc = (1 - c2p3 * c2p3)
    If cc < 0 Then cc = Abs(cc)
    s2p3 = Sqr(cc)
    g = g + 1000 * s2p3
    aa = s1p3 + s1p2 + s2p3

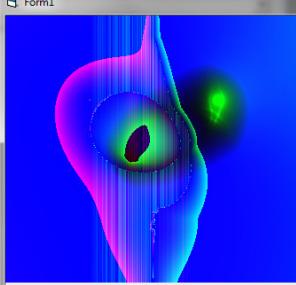
```



```

Command7 Click
Private Sub Command7_Click()
Dim aa, bb, a, b, c, cc, P1, P2, P3, s1p5, s1p3, clip2, s1p2, c2p3
a = 4.3 'rendszerlek távolsága AB táv
b1 = 1: b2 = 1
For i = -5 To 5 Step 0.002
    For j = -5 To 4 Step 0.002
        P1 = Sqr((i) * (i) + (j - a / 2) * (j - a / 2)) '1P táv
        P2 = Sqr((i + a / 2) * (i + a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2))
        P3 = Sqr((i - a / 2) * (i - a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2))
        clip3 = (P1 * P1 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P1 * P3
        cc = (1 - clip3 * clip3)
        If cc < 0 Then cc = Abs(cc)
        s1p3 = Sqr(cc)
        clip3 = (P1 * P1 + P2 * P2 - a * a) / 2 * P1 * P2
        g = 1000 * s1p3
        cc = (1 - clip2 * clip2)
        If cc < 0 Then cc = Abs(cc)
        s1p2 = Sqr(cc):
        clip2 = (P2 * P2 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P2 * P3
        g = g + 1000 * s1p2
        cc = (1 - c2p3 * c2p3)

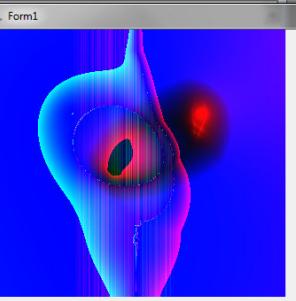
```

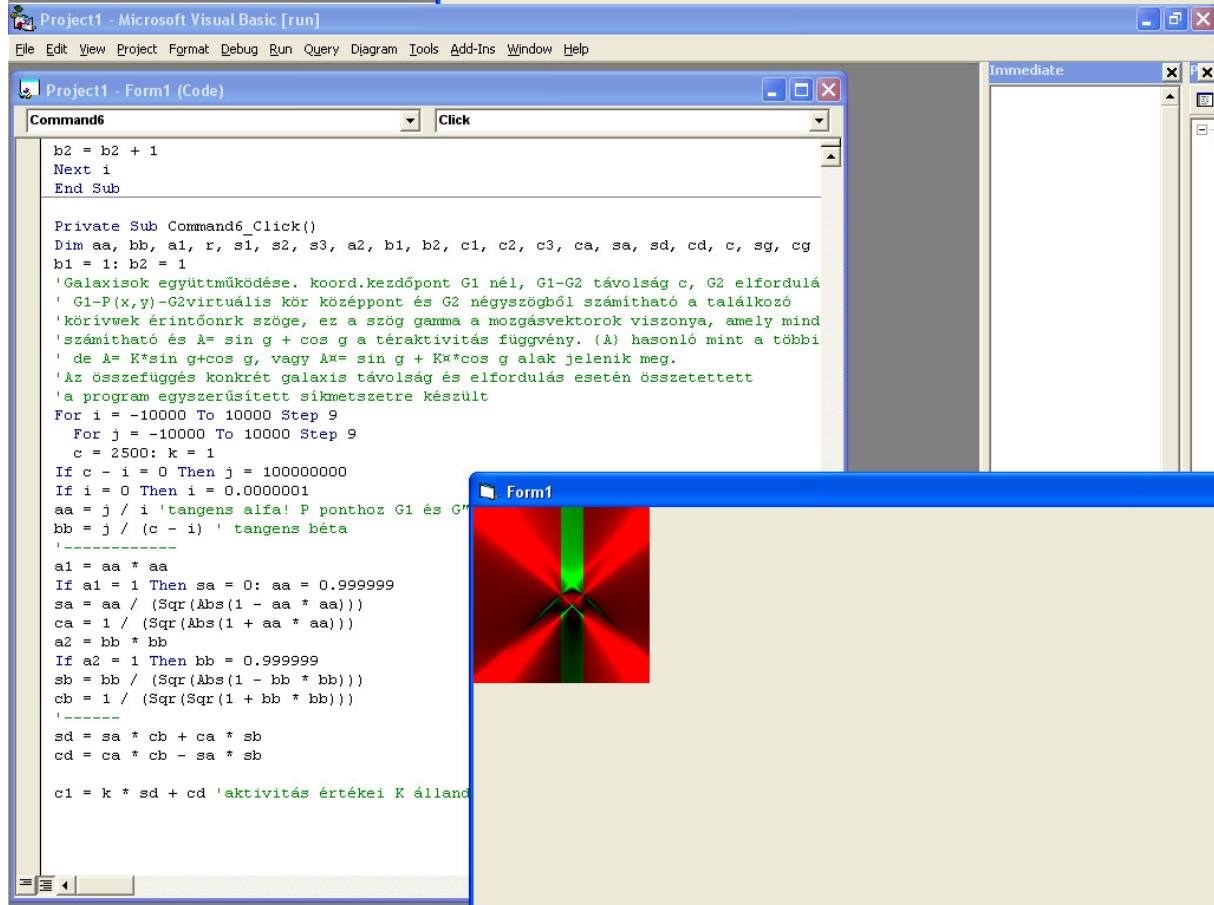
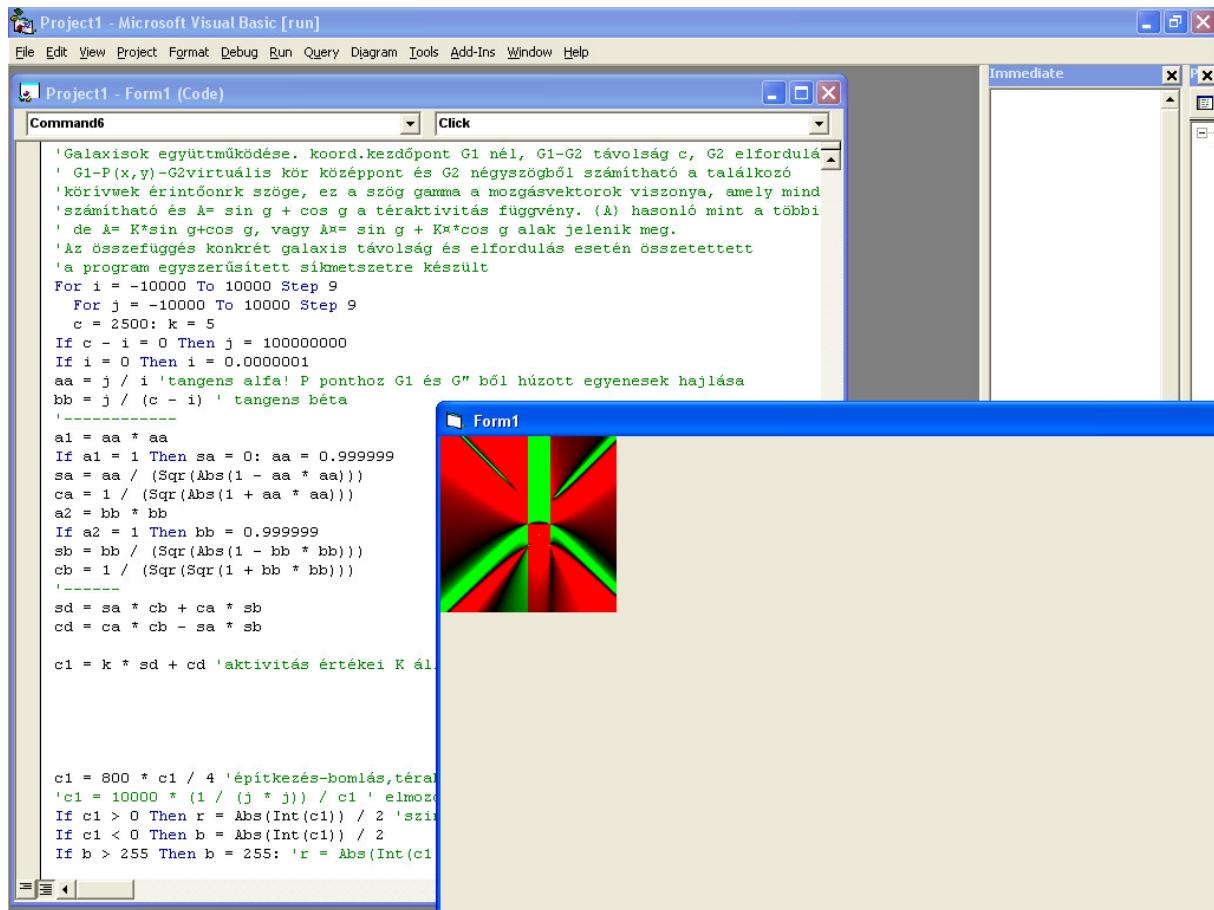


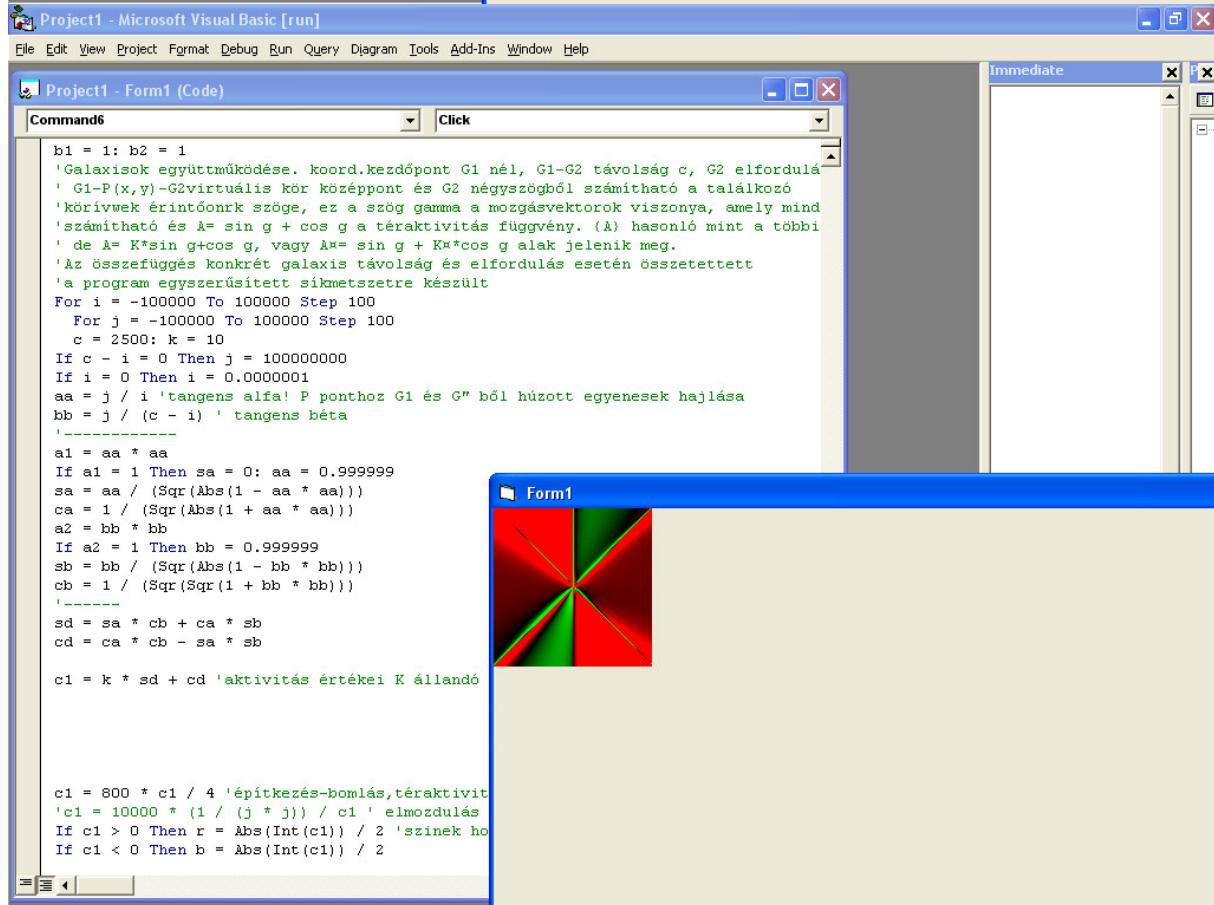
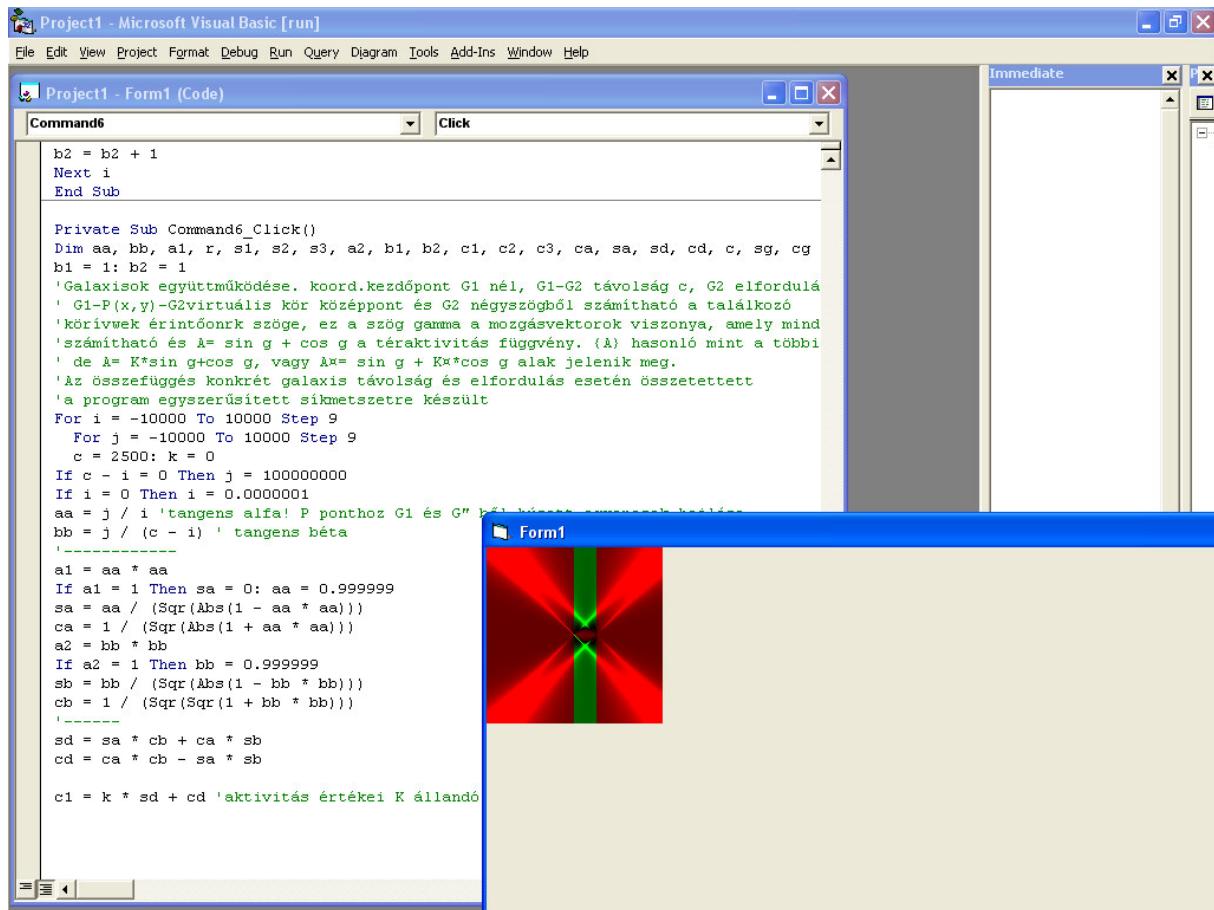
```

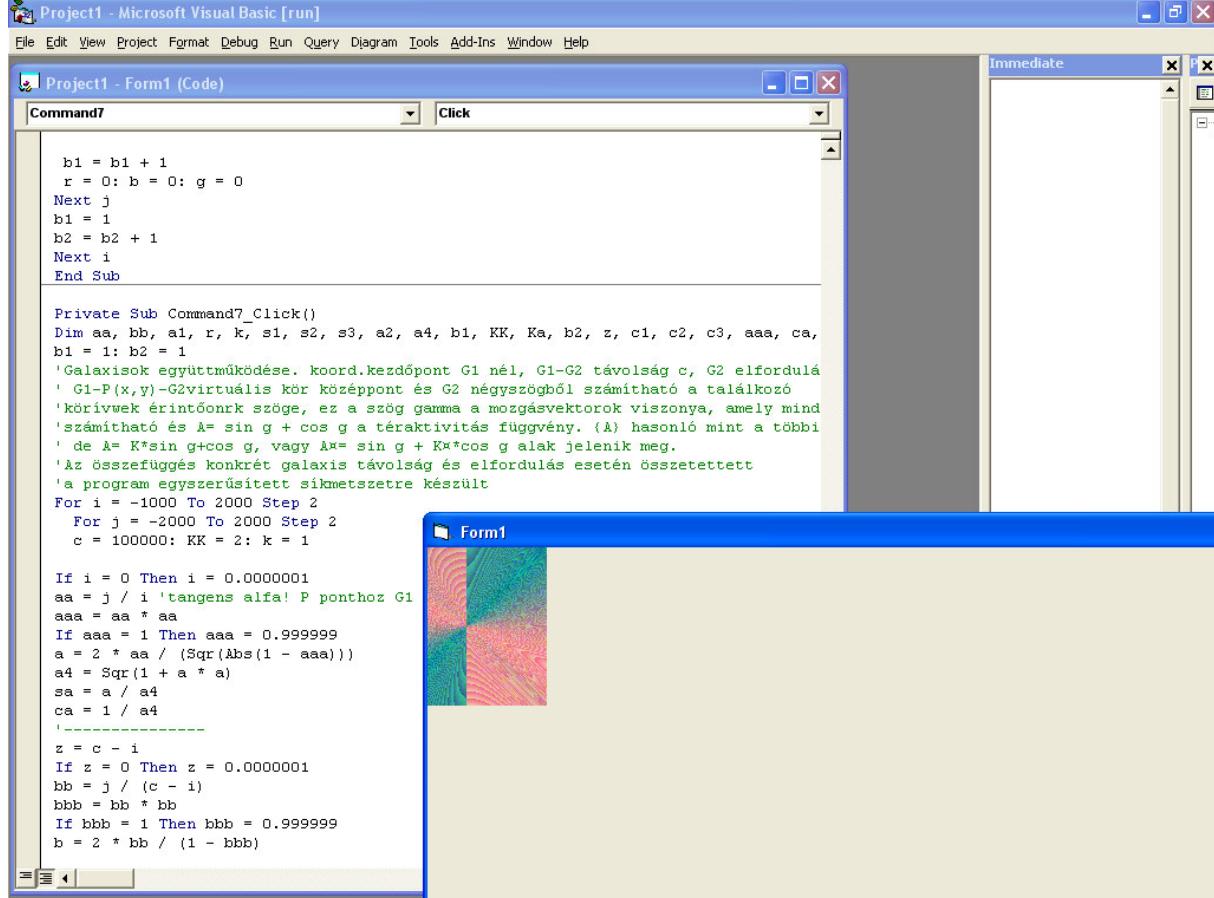
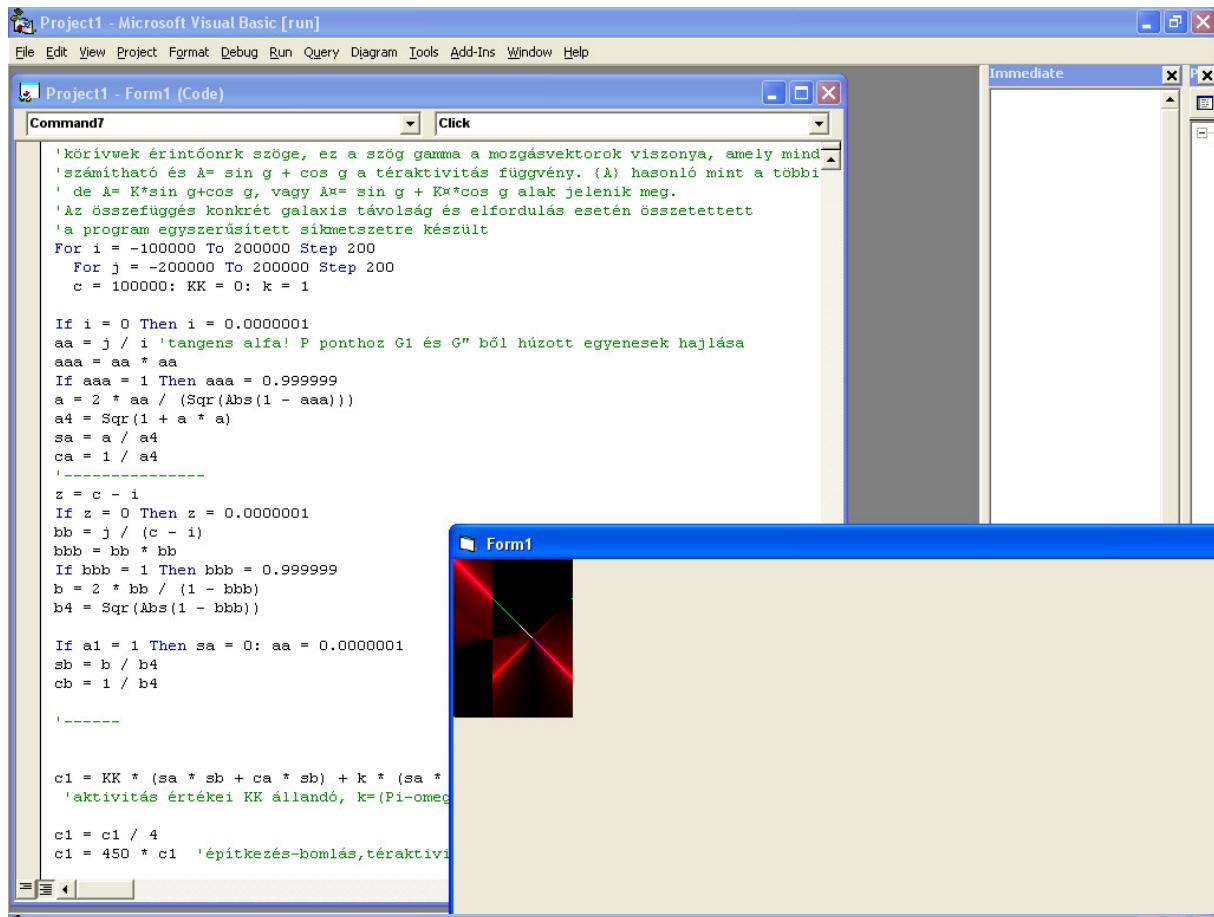
Project1
File Edit View
Private Sub Command7_Click()
Dim aa, bb, a, B, c, cc, P1, P2, P3, s1p5, s1p3, clip2, s1p2, c2p3
a = 4.3 'rendszerlek távolsága AB táv
b1 = 1: b2 = 1
For i = -5 To 5 Step 0.002
    For j = -5 To 4 Step 0.002
        P1 = Sqr((i) * (i) + (j - a / 2) * (j - a / 2)) '1P táv
        P2 = Sqr((i + a / 2) * (i + a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2))
        P3 = Sqr((i - a / 2) * (i - a / 2) + (j + a / 2) * (j + a / 2))
        clip3 = (P1 * P1 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P1 * P3
        cc = (1 - clip3 * clip3)
        If cc < 0 Then cc = Abs(cc)
        s1p3 = Sqr(cc)
        clip3 = (P1 * P1 + P2 * P2 - a * a) / 2 * P1 * P2
        g = 1000 * s1p3
        cc = (1 - clip2 * clip2)
        If cc < 0 Then cc = Abs(cc)
        s1p2 = Sqr(cc):
        clip2 = (P2 * P2 + P3 * P3 - a * a) / 2 * P2 * P3
        g = g + 1000 * s1p2
        cc = (1 - c2p3 * c2p3)
        If cc < 0 Then cc = Abs(cc)
        s2p3 = Sqr(cc)
        g = g + 1000 * s2p3
        aa = s1p3 + s1p2 + s2p3
        bb = s1p3 + s1p2 + s2p3
        c1 = 1000 * bb / (aa - bb)
        If c1 > 0 Then r = Int(c1)
        If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1))
        If b < 255 Then b = b / 255
        If b > 255 Then b = b / 255
        If b > 255 Then b = 255
        If c1 > 0 Then r = c1
        If r > 255 Then r = r / 255
        If r > 255 Then r = 255
        If g > 255 Then g = g / 255
        If g > 255 Then g = 255
        PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)
        b1 = b1 + 1
    Next j
    g = 1
    b1 = 1
    b2 = b2 + 1
    Next i
End Sub

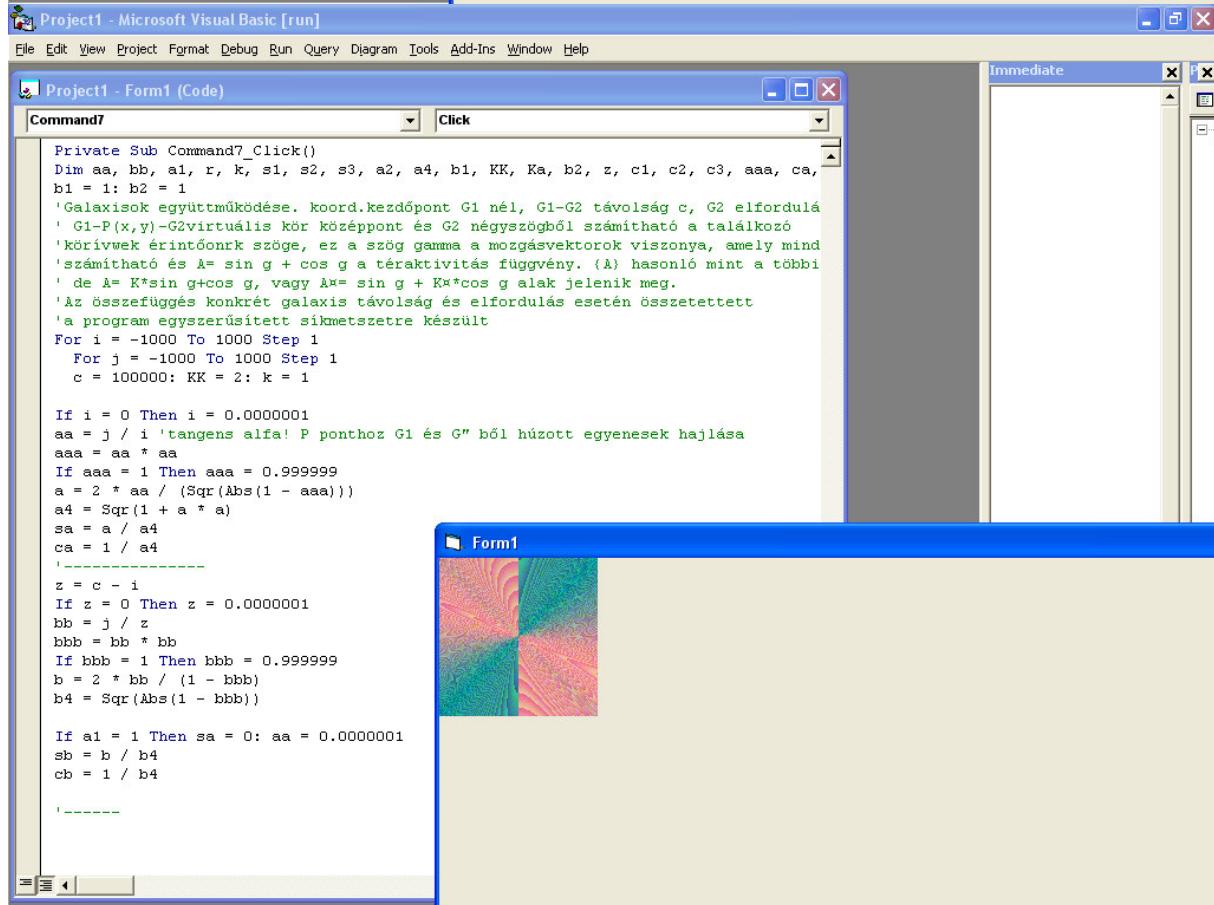
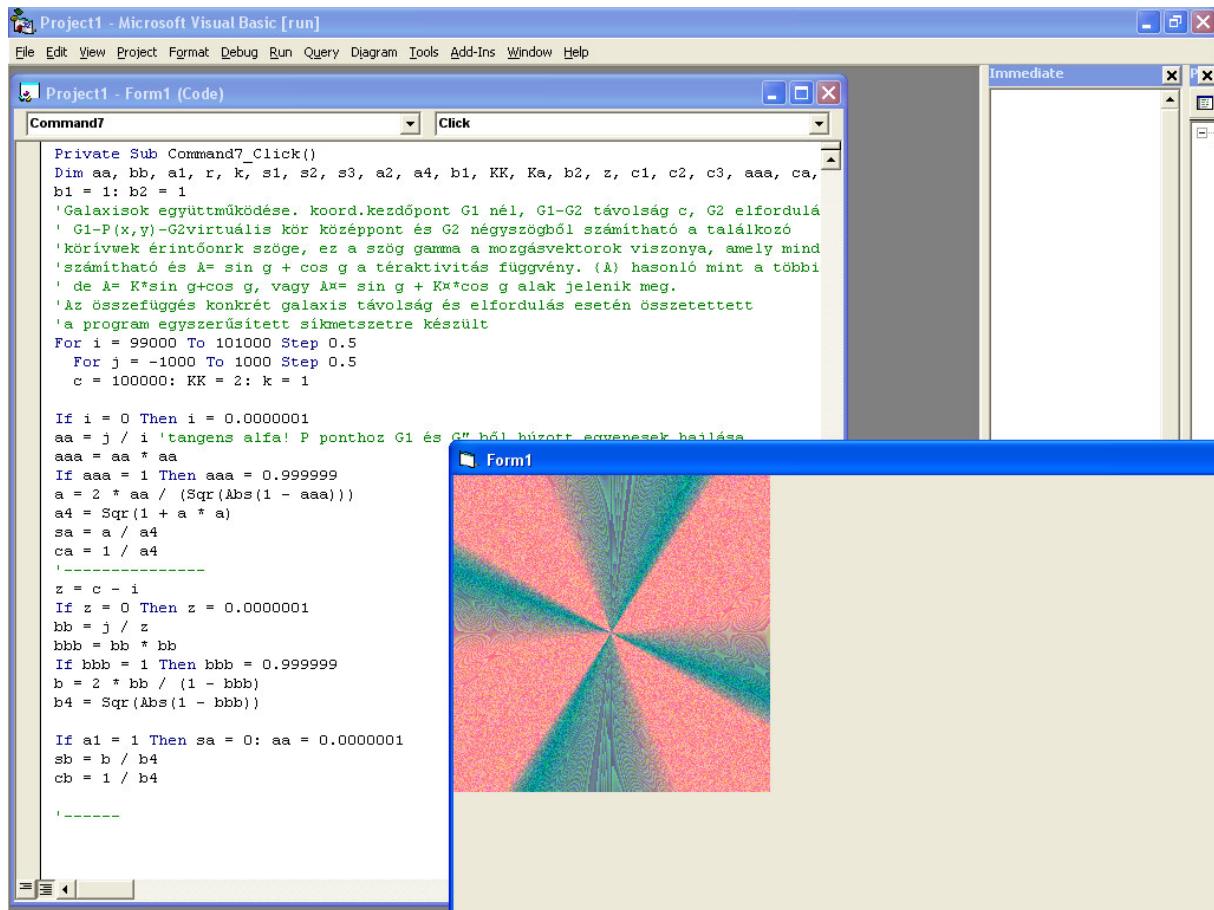
```

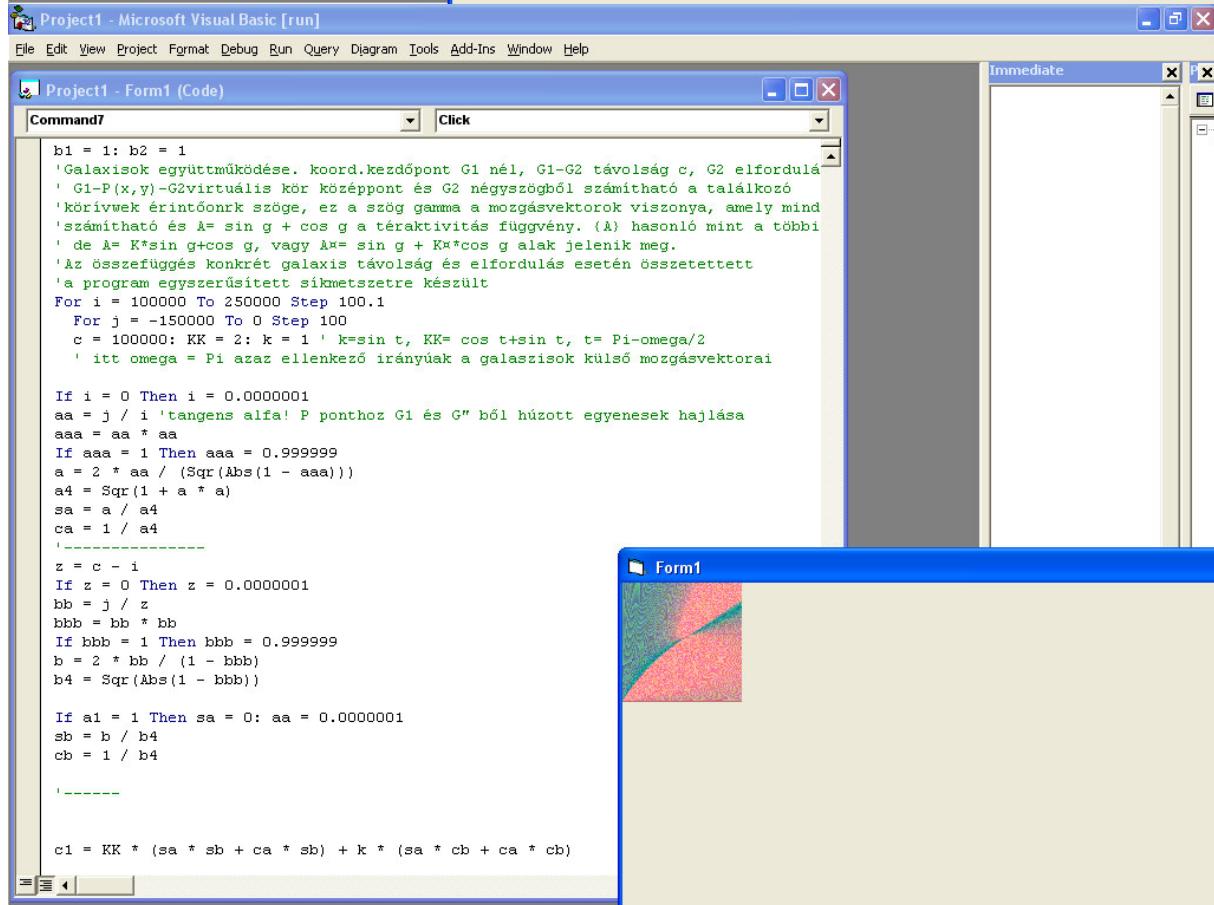
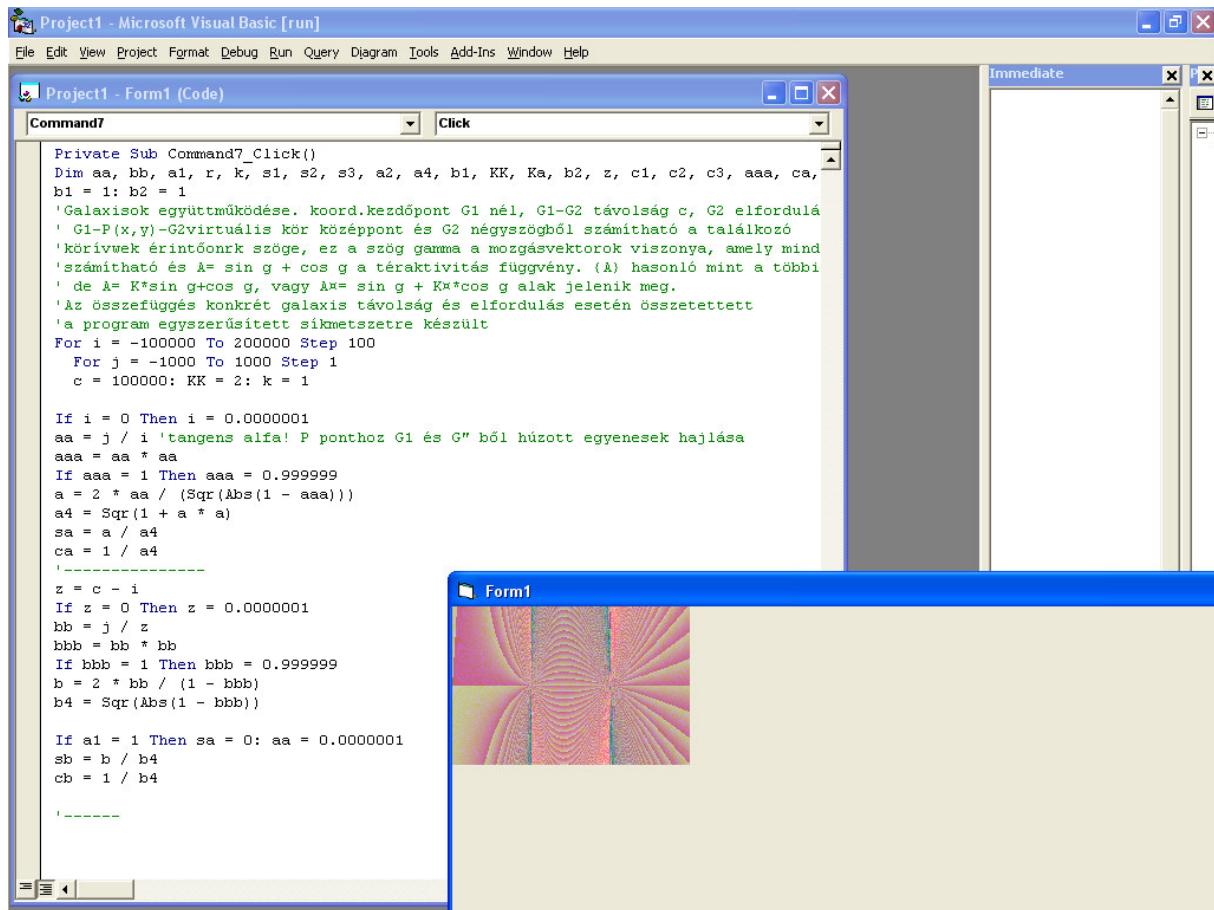


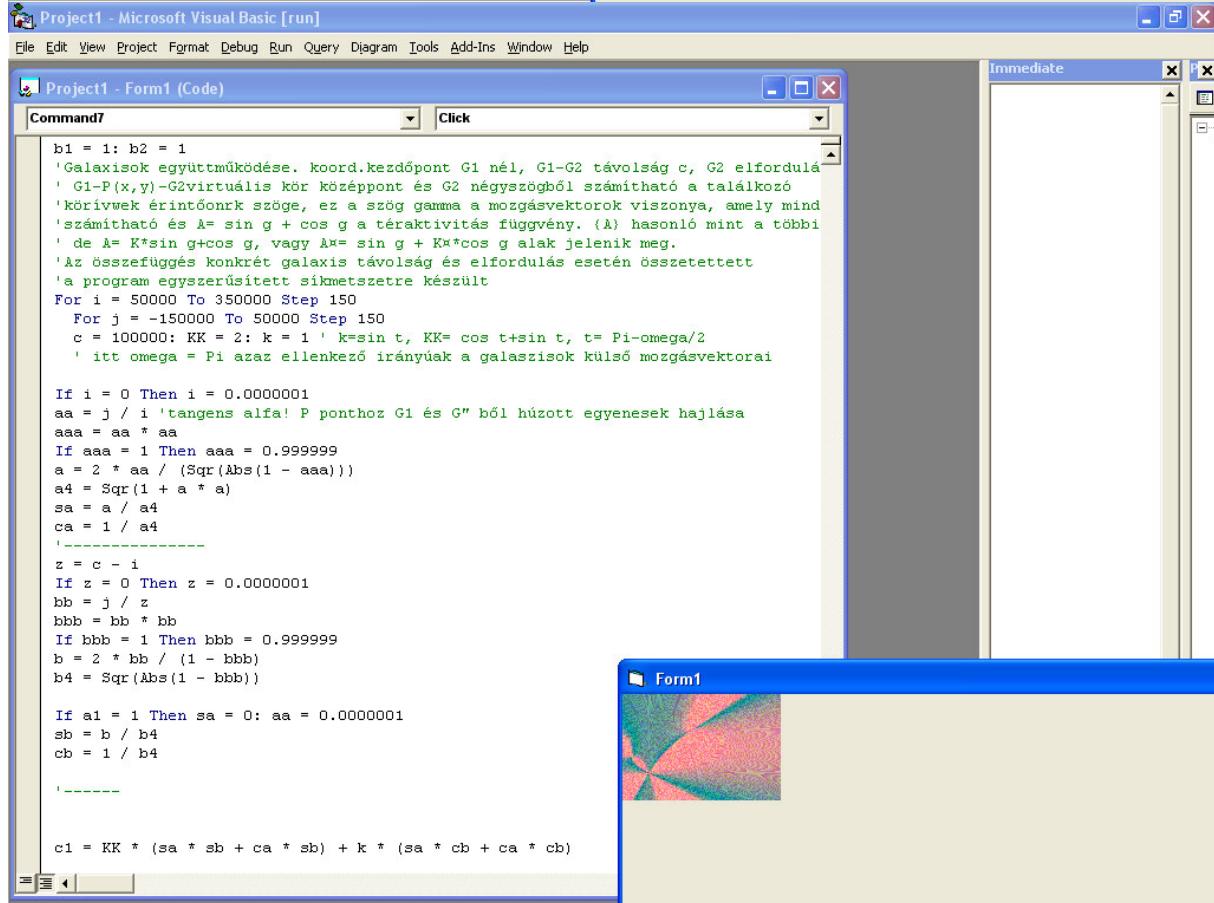
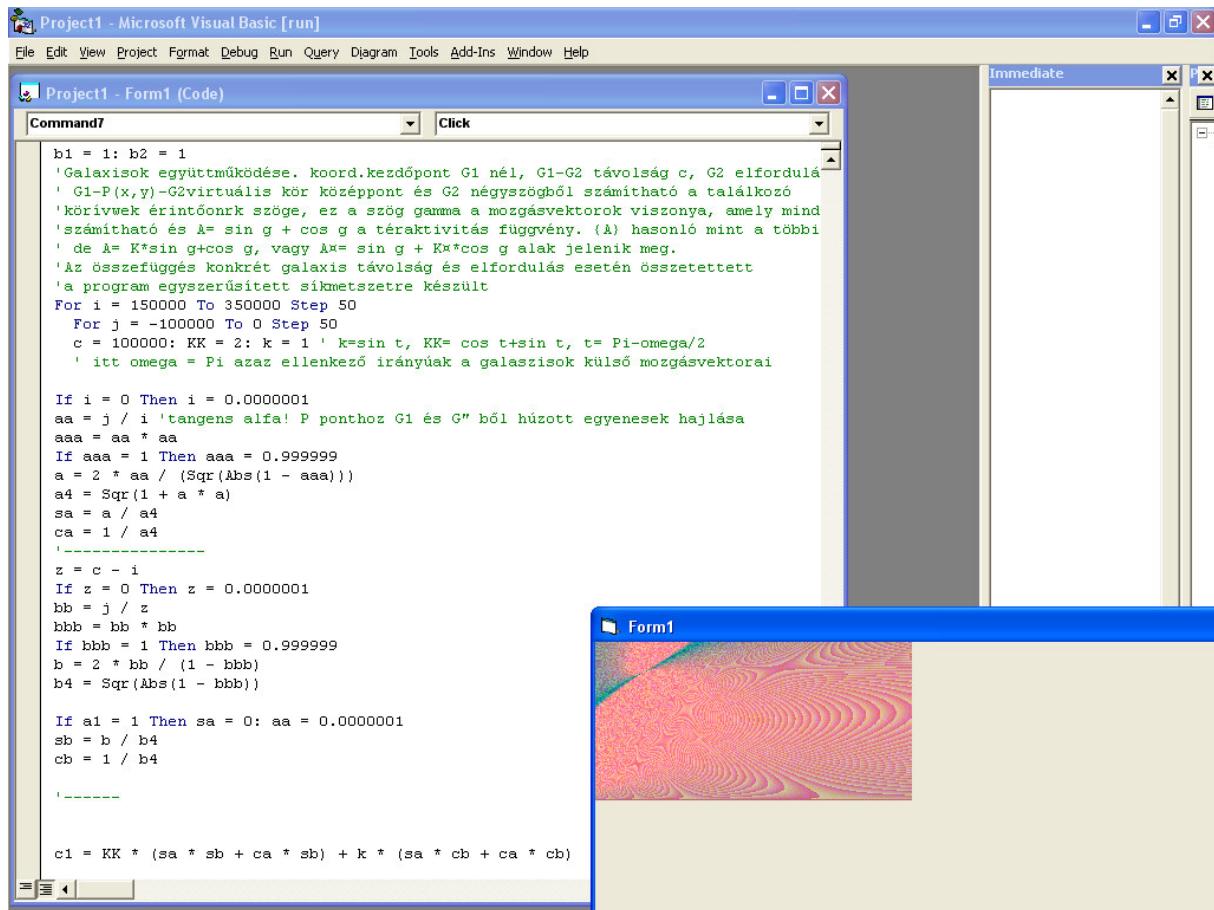












Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

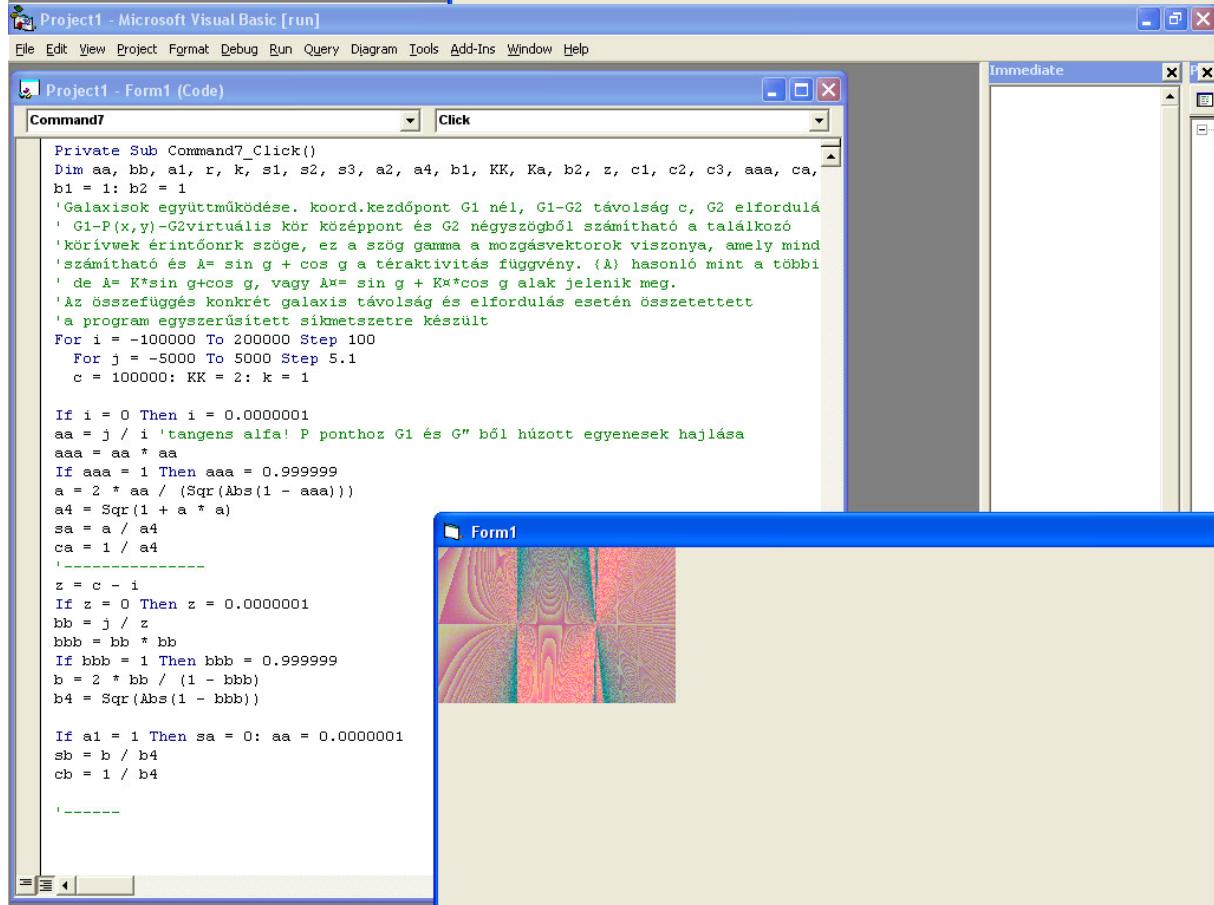
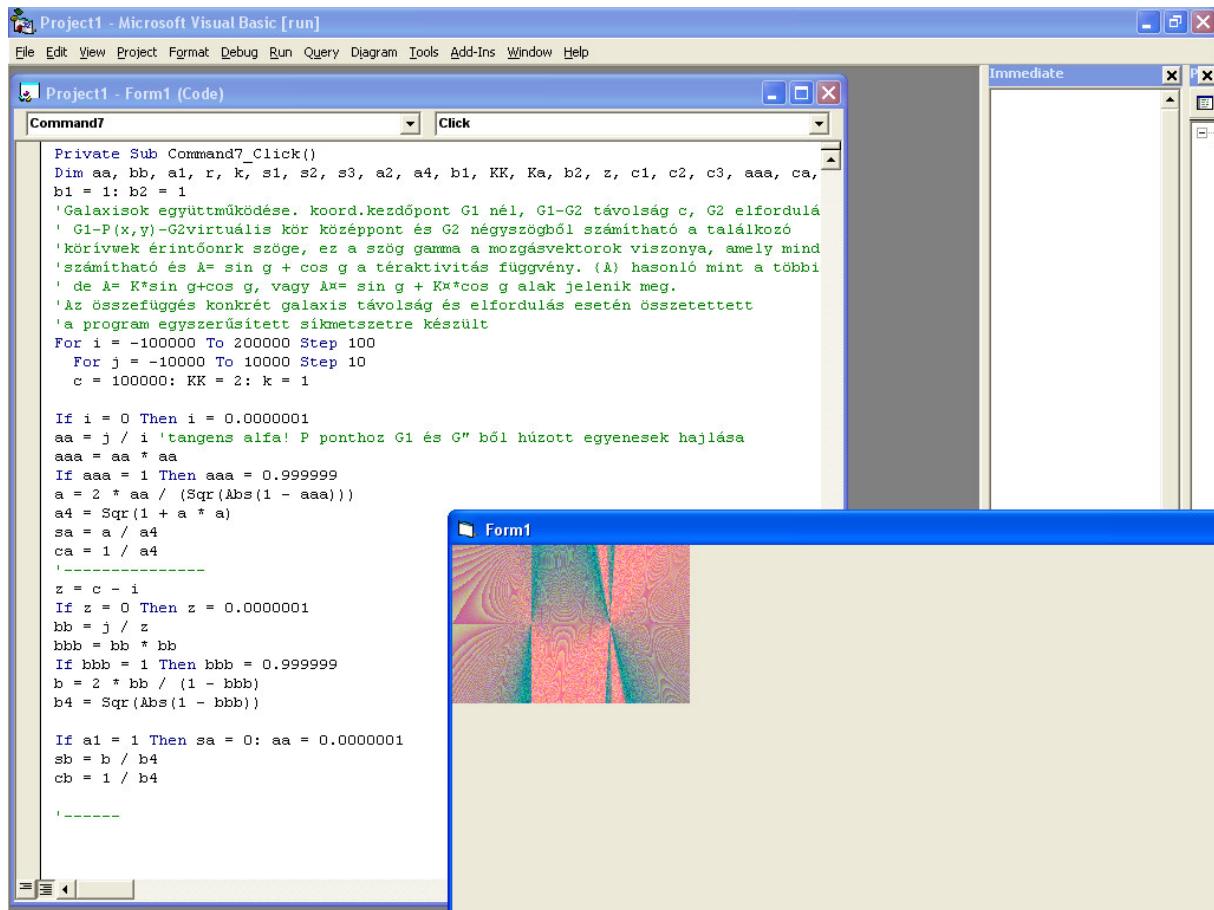
b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i
End Sub

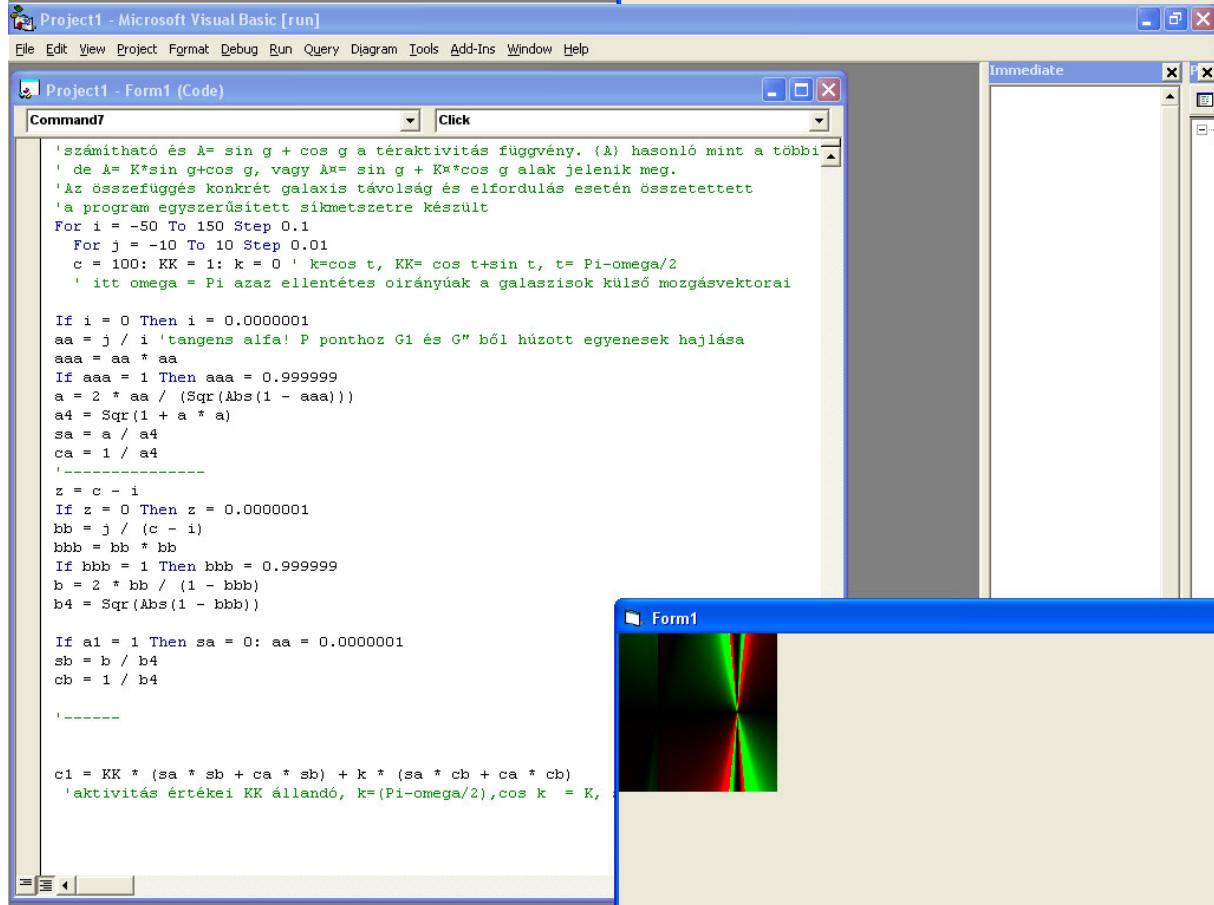
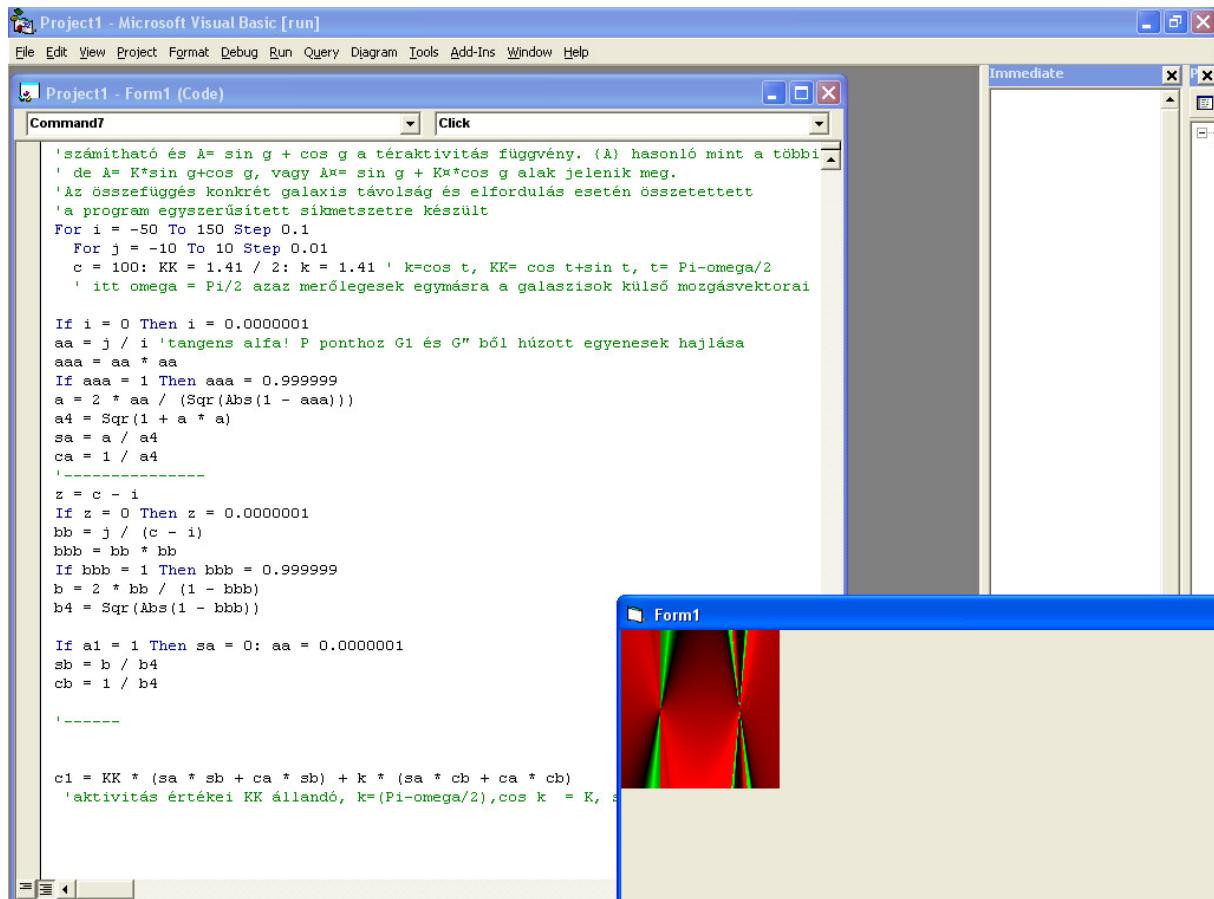
Private Sub Command7_Click()
Dim aa, bb, a1, r, k, s1, s2, s3, a2, a4, b1, KK, Ka, b2, z, c1, c2, c3, aaa, ca,
b1 = 1: b2 = 1
'Galaxisok együttműködése. koord.kezdőpont G1 nél, G1-G2 távolság c, G2 elfordulá
' G1-P(x,y)-G2virtuális kör középpont és G2 négyzetközéppontból számítható a találkozó
' körívek érintőinek szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
' számítható és  $A = \sin \gamma + \cos \gamma$  a térfelületi függvény. (A) hasonló mint a többi
' de  $A = K \sin \gamma + \cos \gamma$ , vagy  $A\alpha = \sin \gamma + K\alpha \cos \gamma$  alak jelenik meg.
' Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetett
' a program egyszerűsített síkmetszetre készült
For i = -1000000 To 2000000 Step 80
    For j = -1000000 To 1000000 Step 80
        c = 1000000: KK = 2: k = 1 ' k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaxisok különböző mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G2 ből húzott
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        -----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)

```

Form1





Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

'körívek érintőönök szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
'számítható és A= sin g + cos g a térfelület rögzítési függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy Ax= sin g + Kx*cos g alak jelenik meg.
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettet
'a program egyszerűsített síkmetszetre készült
For i = -50 To 150 Step 0.1
    For j = -10 To 10 Step 0.01
        c = 100: KK = 1: k = 0 ' k=cos t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellentétes irányúak a galaxisok külső mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K,
    
```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

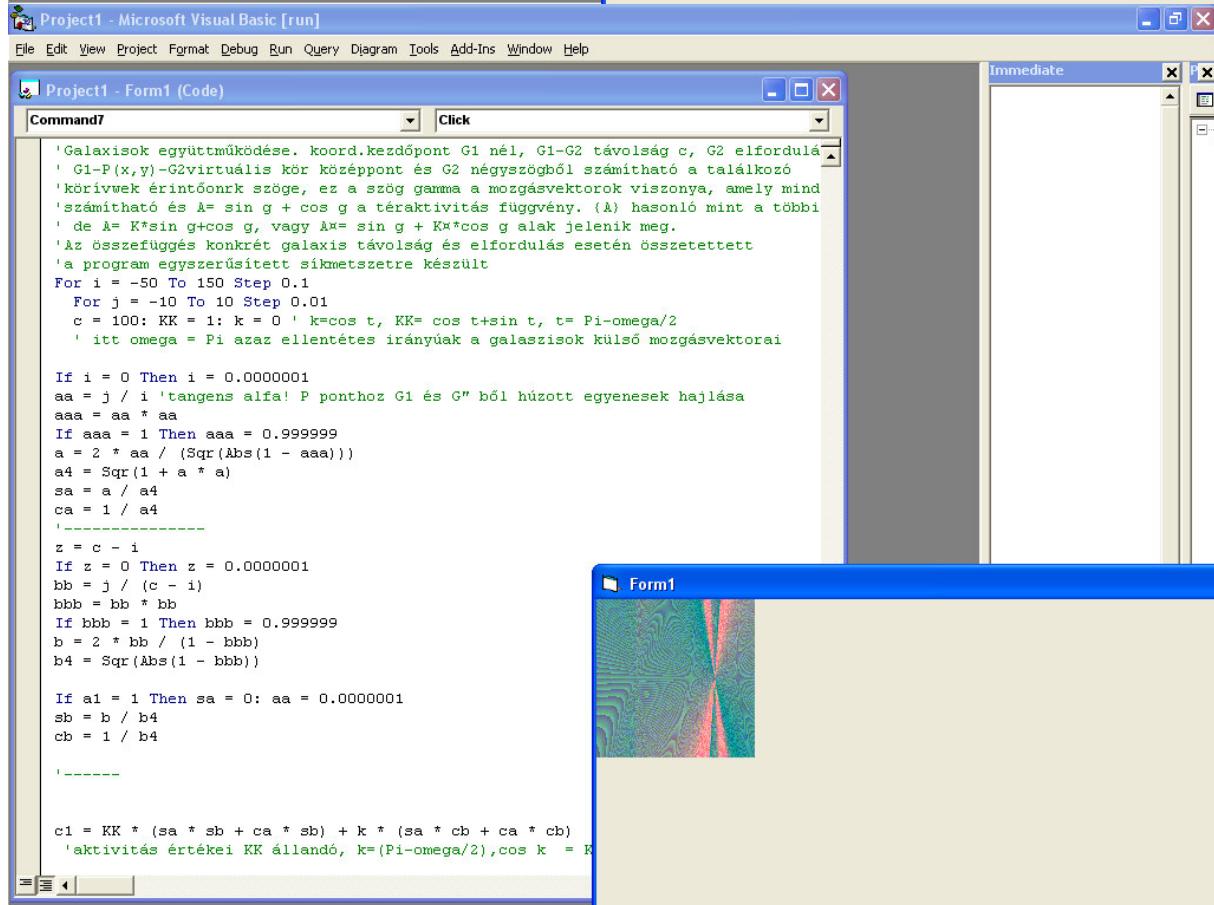
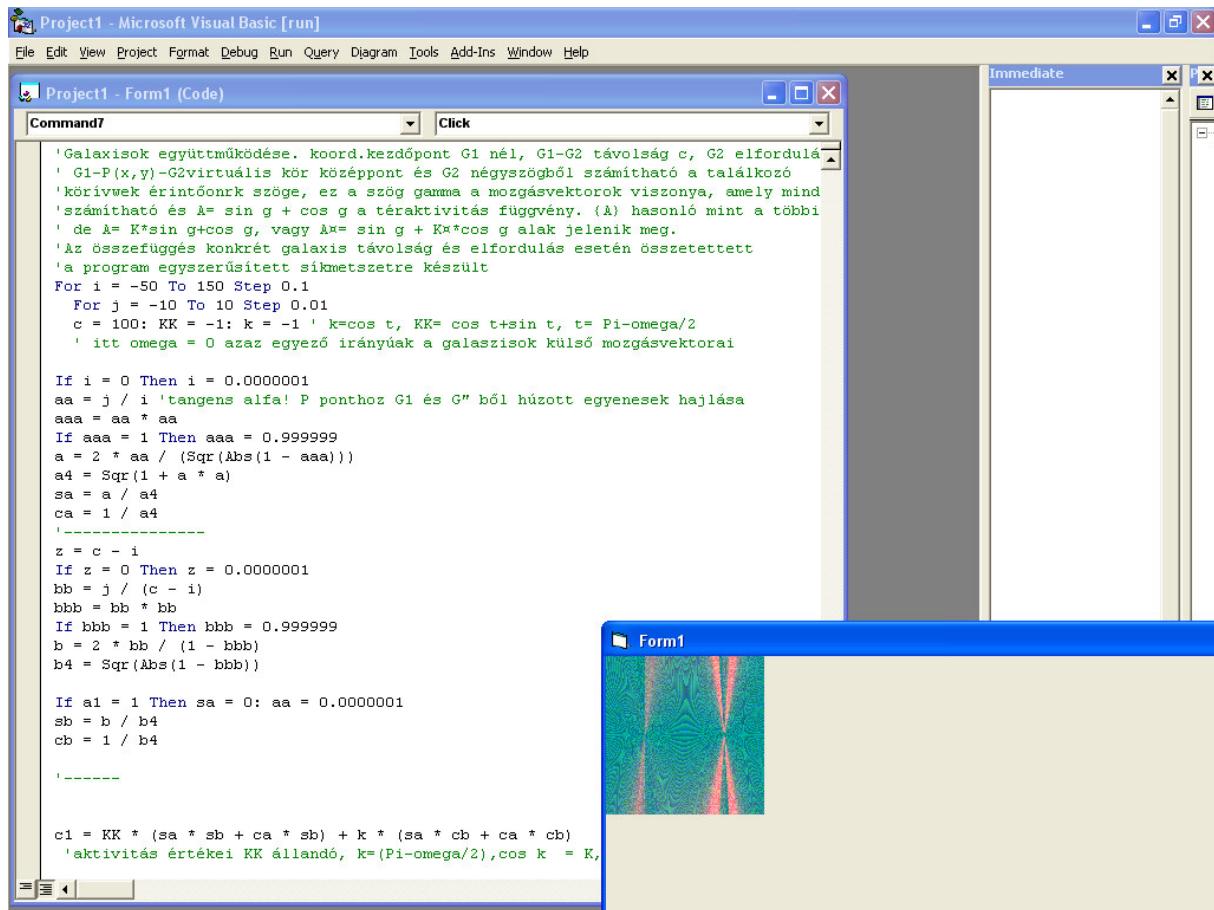
' de A= K*sin g+cos g, vagy Ax= sin g + Kx*cos g alak jelenik meg.
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettet
'a program egyszerűsített síkmetszetre készült
For i = -50 To 150 Step 0.1
    For j = -10 To 10 Step 0.01
        c = 100: KK = -1: k = -1 ' k=cos t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = 0 azaz egyező irányúak a galaxisok külső mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K,
        c1 = 450 * c1 'építkezés-bomlás,térfelület
    
```

Form1



Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```
'Galaxisok együttműködése. koord.kezdőpont G1 nél, G1-G2 távolság c, G2 elfordulá
' G1-P(x,y)-G2virtuális kör középpont és G2 négyzögből számítható a találkozó
' körívvek érintőinek szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
' számítható és A= sin g + cos g a térfelváltás függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy A= sin g + K*cos g alak jelenik meg.
' Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetett
'a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -50 To 150 Step 0.1
    For j = -10 To 10 Step 0.01
        c = 100: KK = 1.41: k = 1.41 / 2 ' k=cos t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi/2 azaz merőleges irányuk a galaxisok külső mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K,
```

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

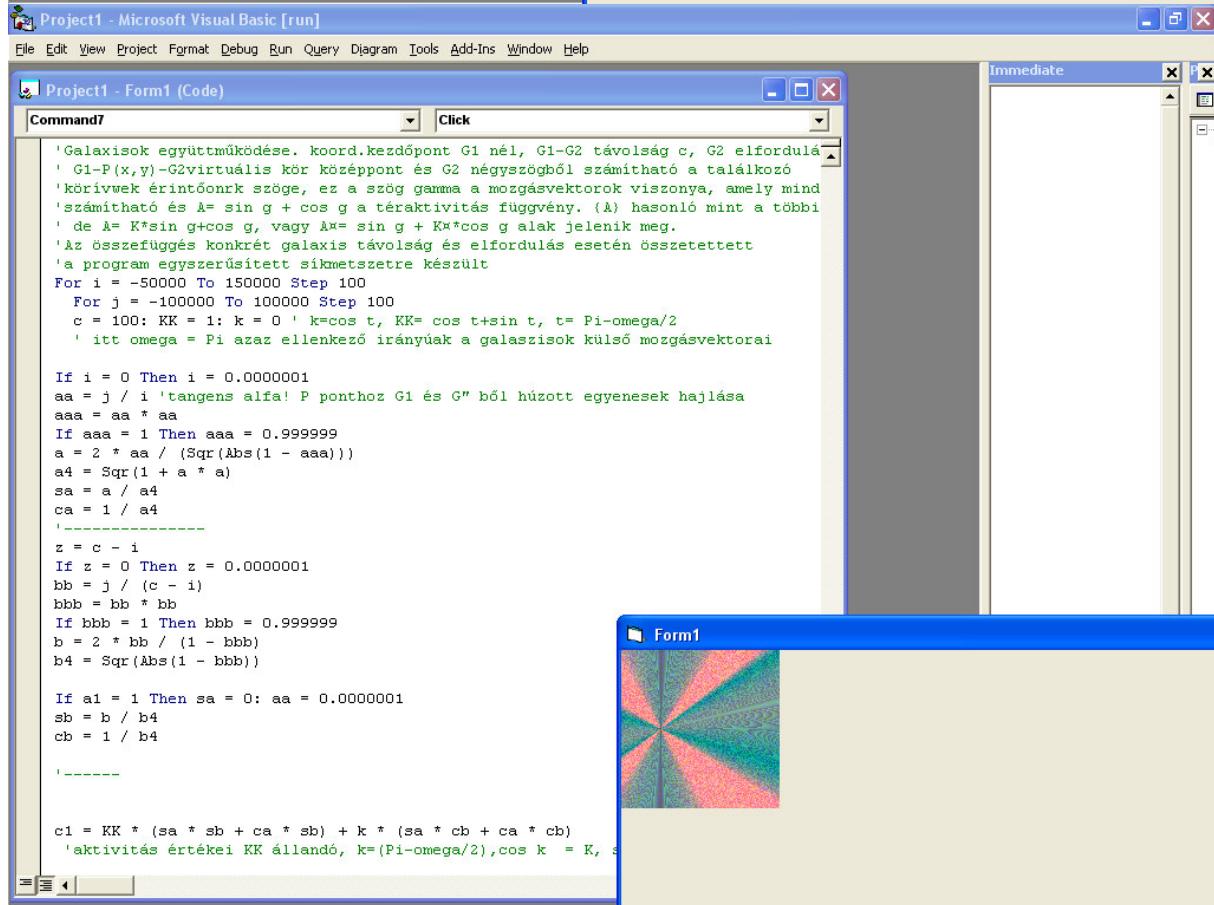
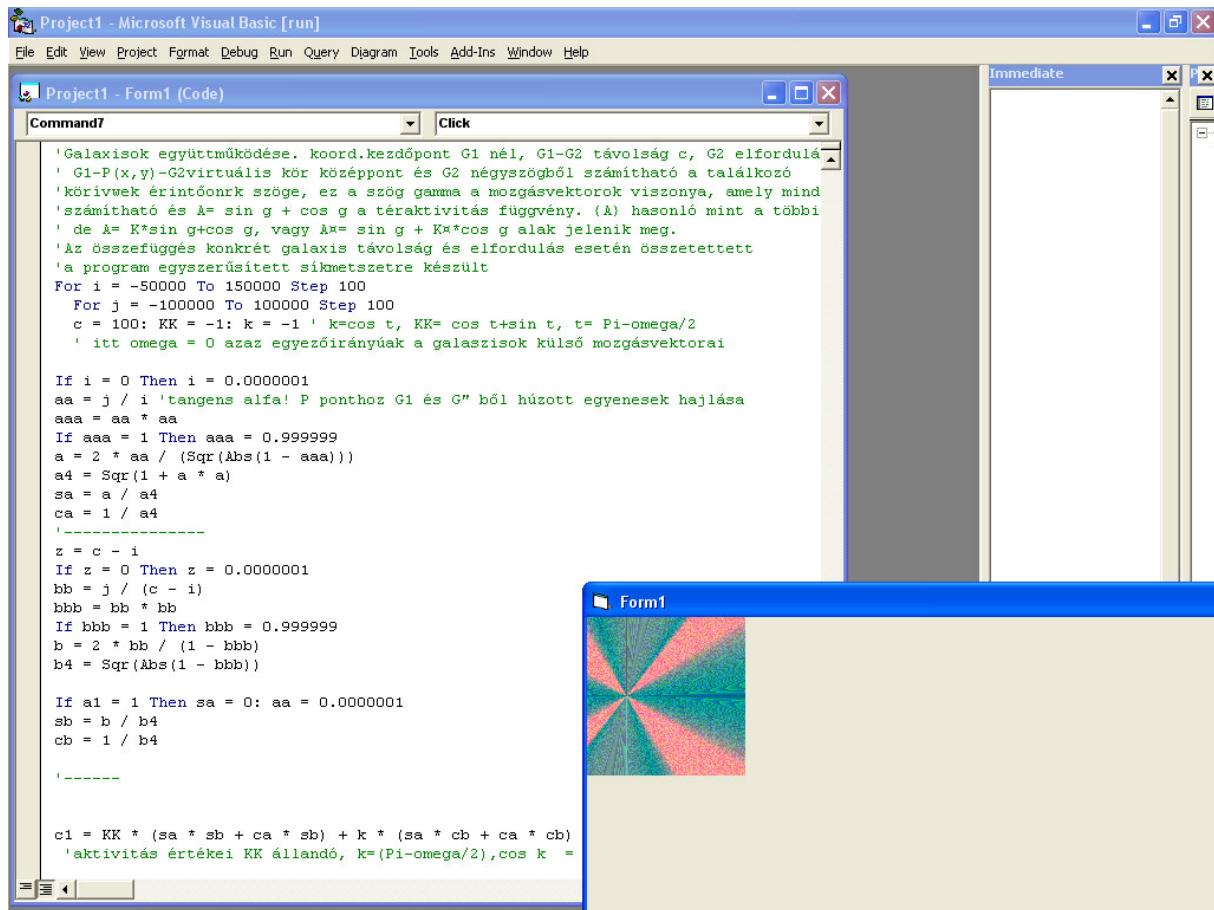
Command7 Click

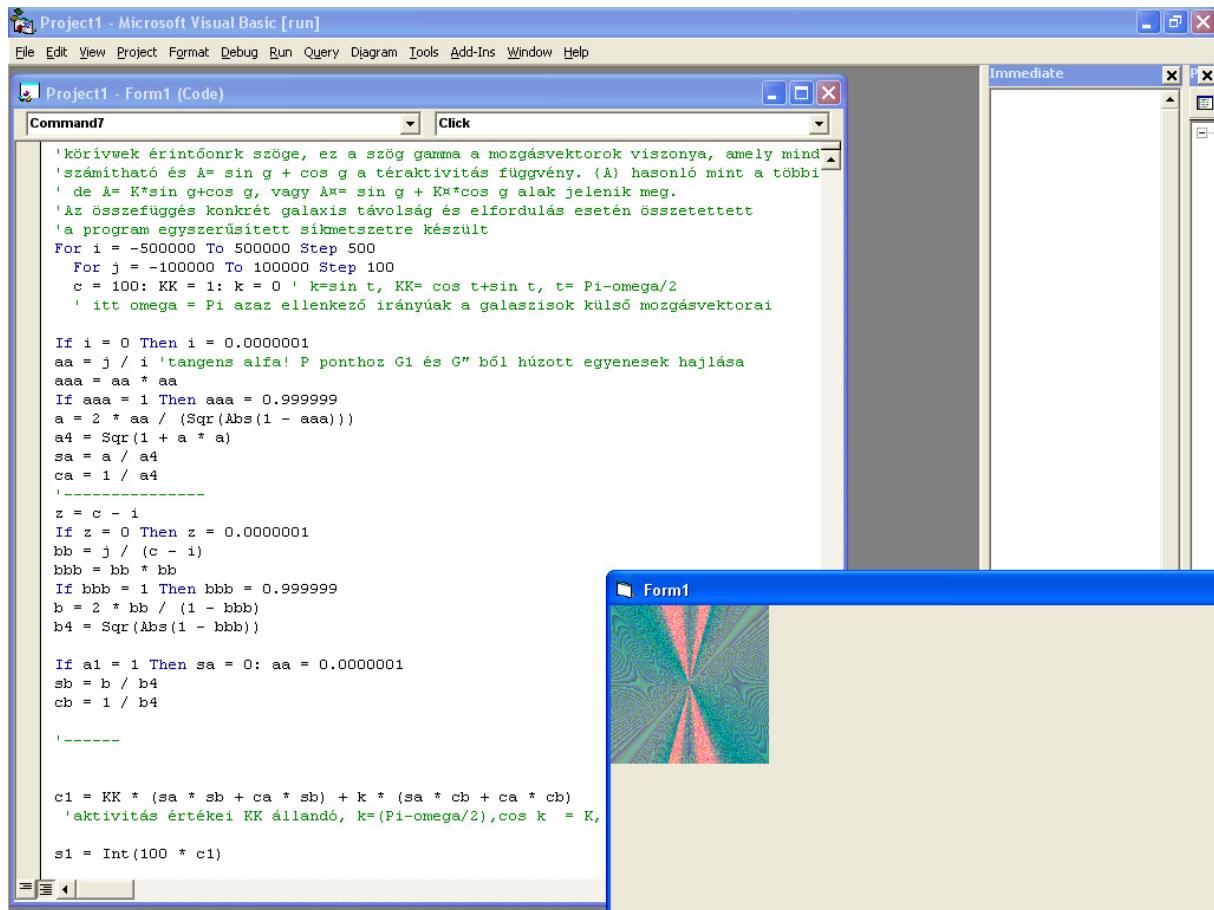
```
'Galaxisok együttműködése. koord.kezdőpont G1 nél, G1-G2 távolság c, G2 elfordulá
' G1-P(x,y)-G2virtuális kör középpont és G2 négyzögből számítható a találkozó
' körívvek érintőinek szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
' számítható és A= sin g + cos g a térfelváltás függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy A= sin g + K*cos g alak jelenik meg.
' Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetett
'a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -500000 To 1500000 Step 100
    For j = -1000000 To 1000000 Step 100
        c = 100: KK = 1.41: k = 1.41 / 2 ' k=cos t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi/2 azaz merőleges irányuk a galaxisok külső mozgásvektorai

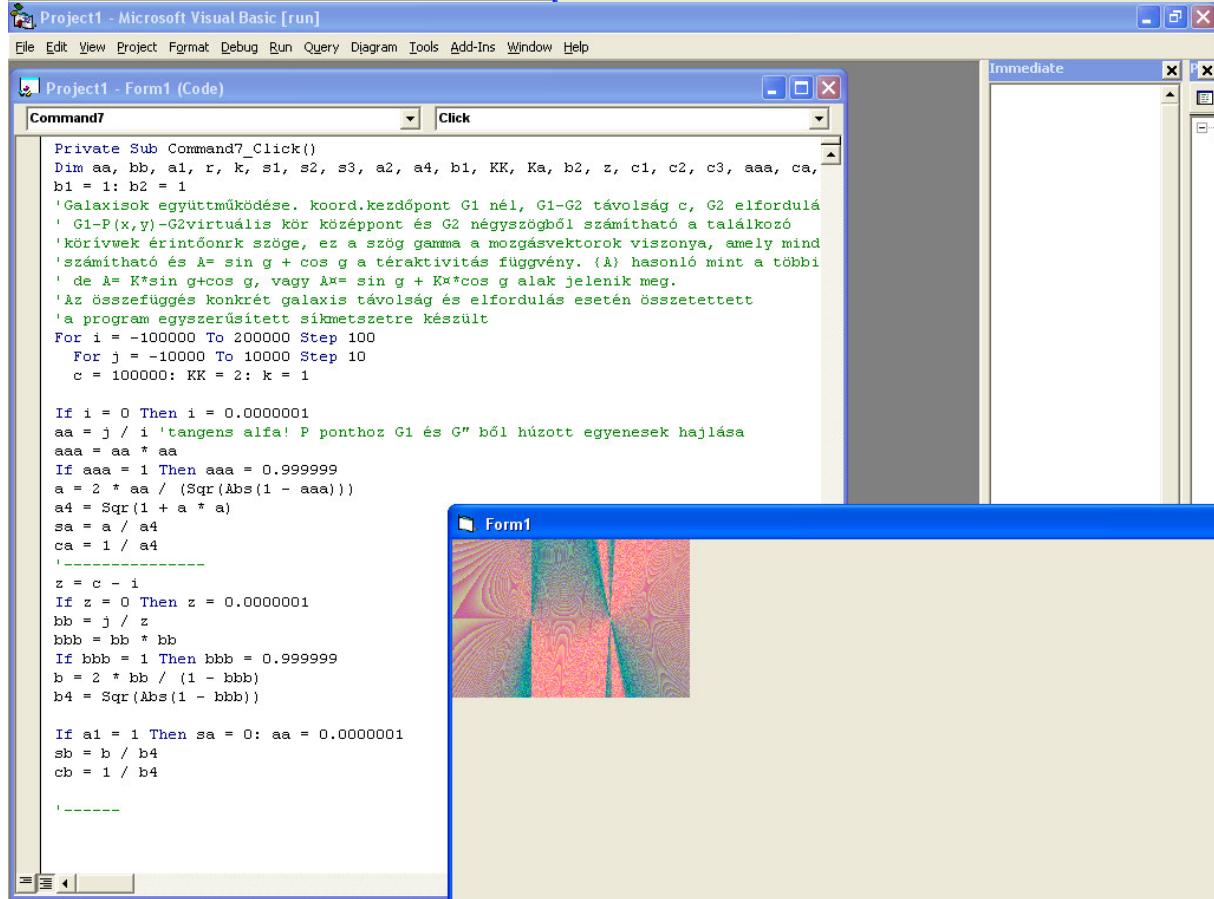
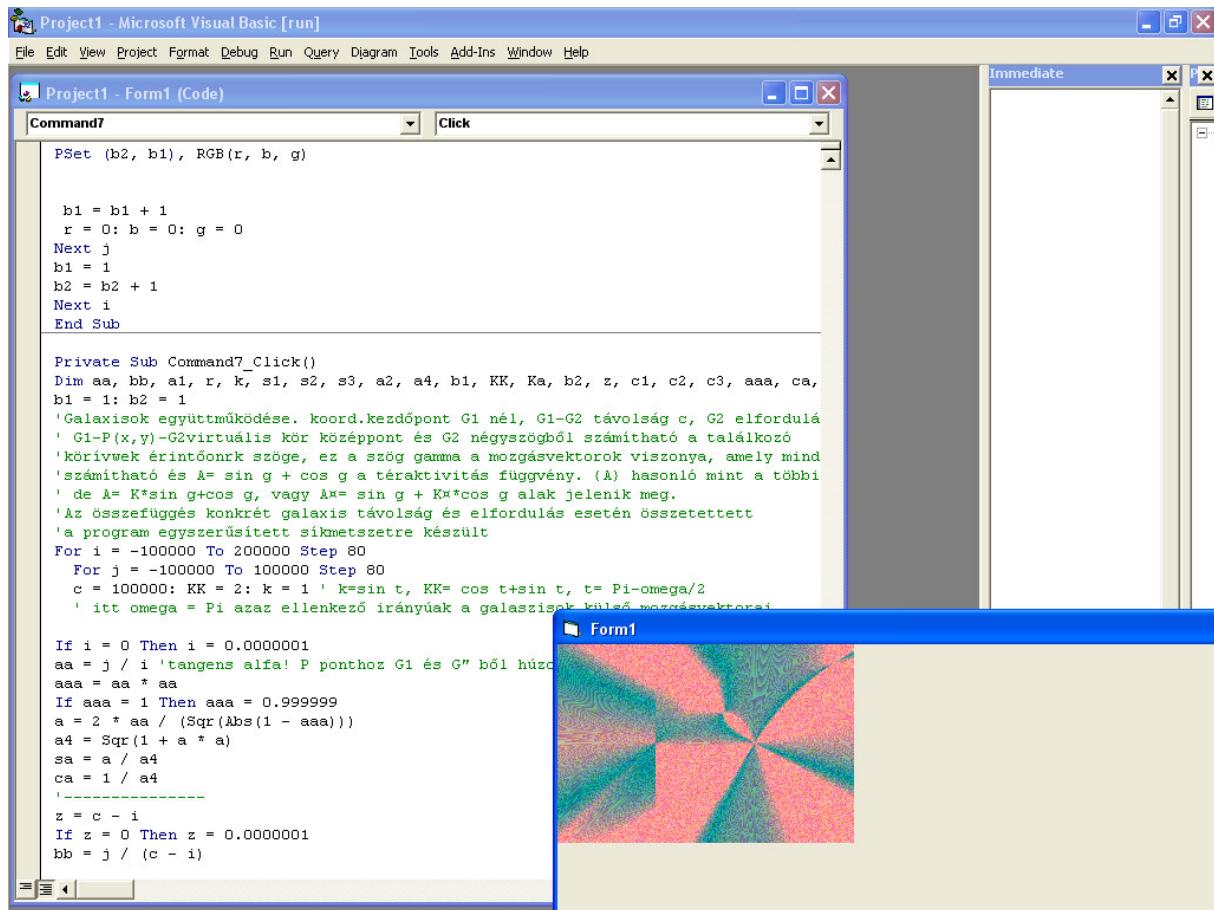
        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

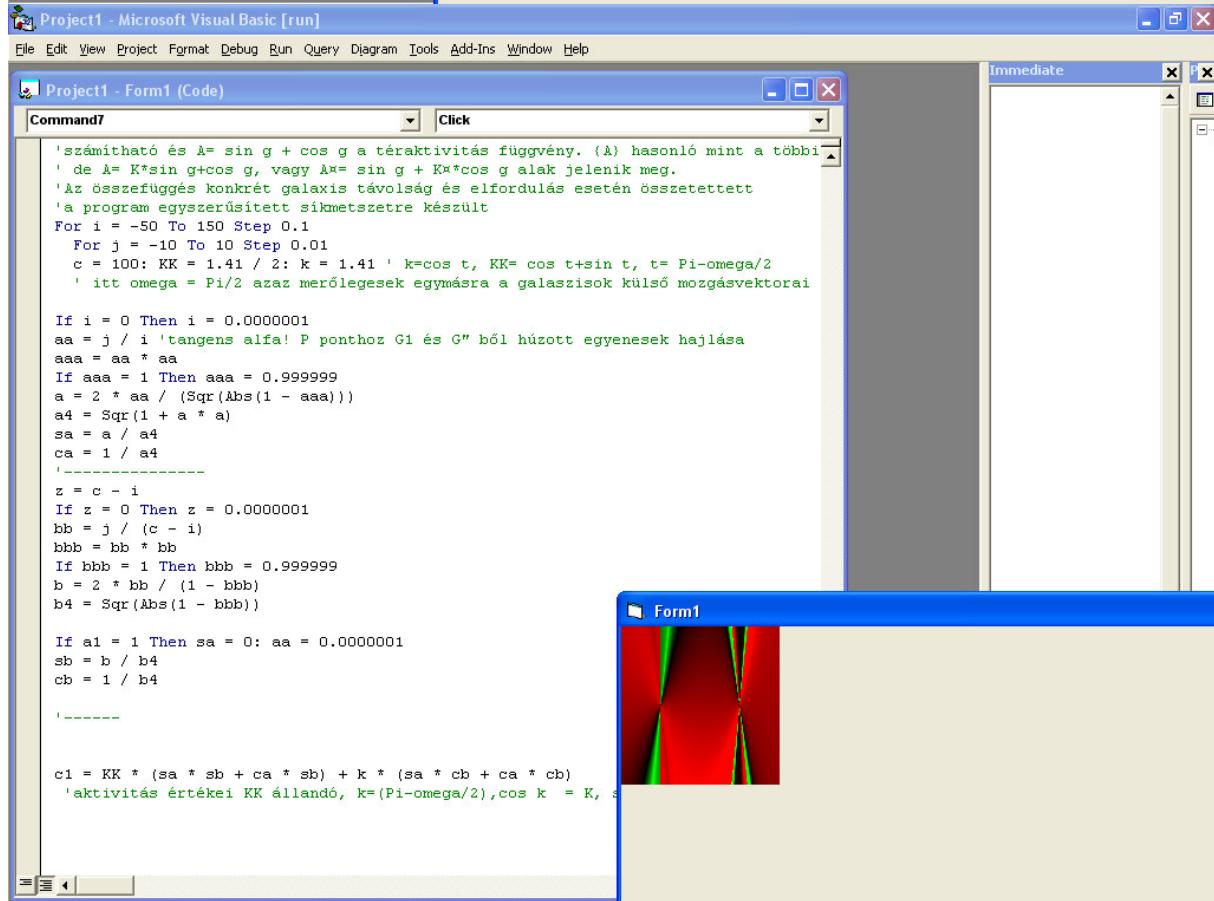
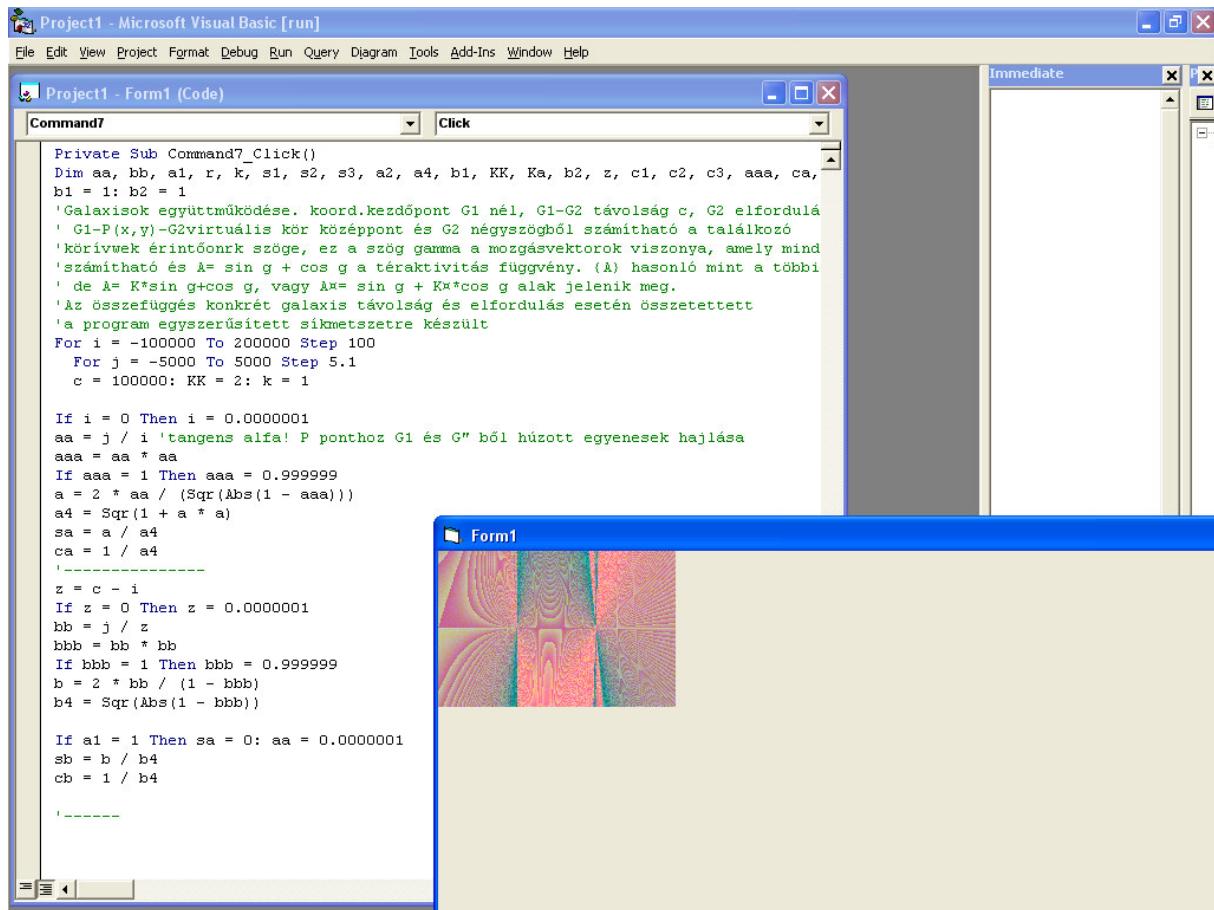
        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

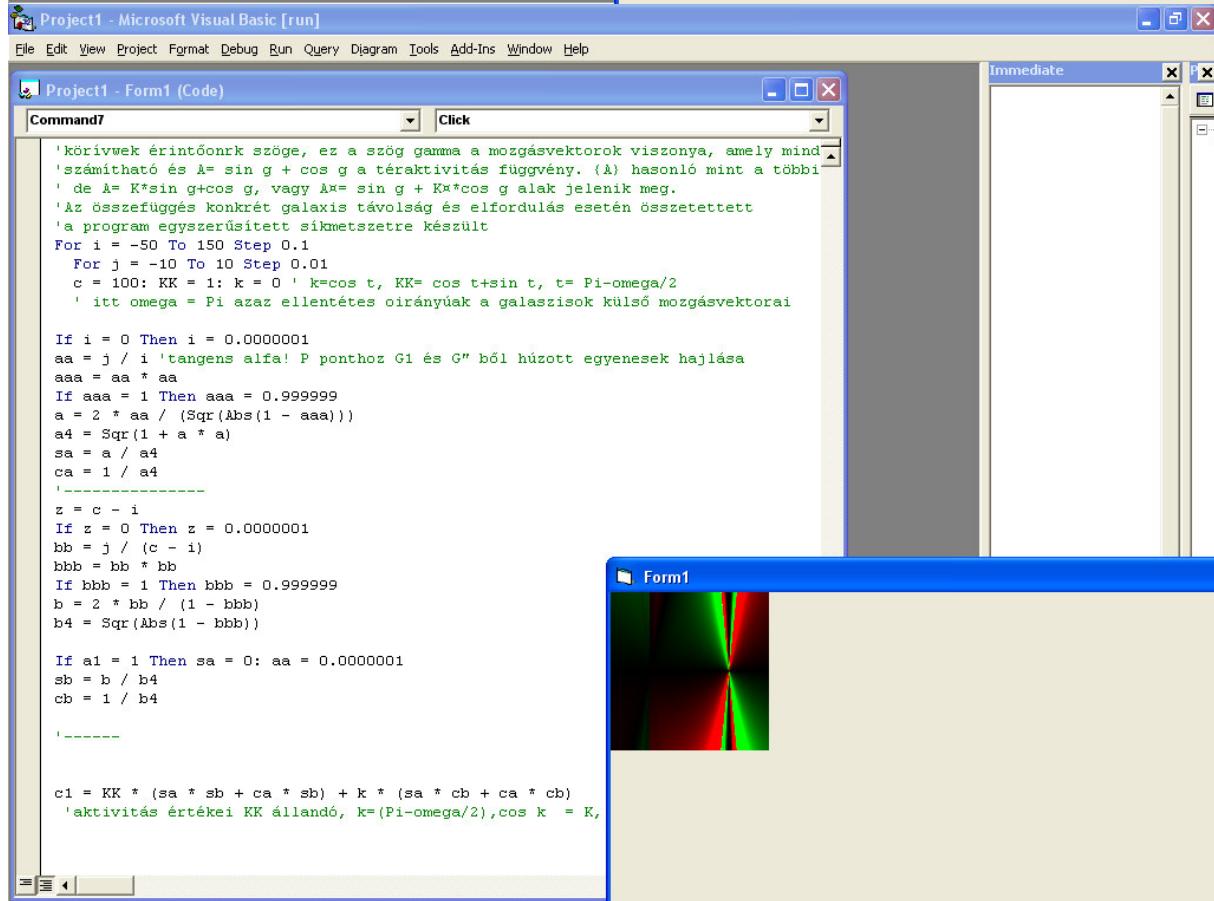
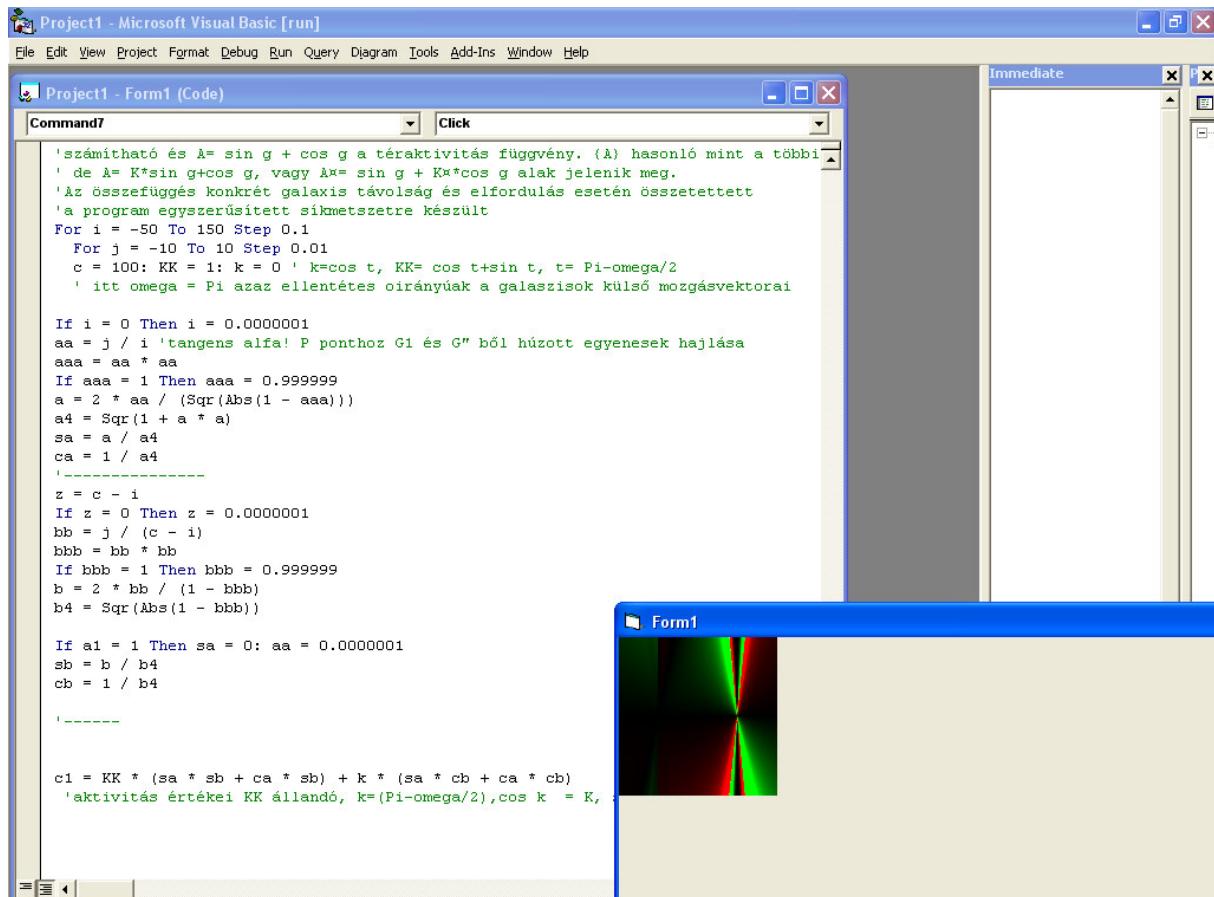
        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k =
```











Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

' de A= K*sin g+cos g, vagy Ax= sin g + Kx*cos g alak jelenik meg.
' Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettet
'a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -50 To 150 Step 0.1
    For j = -10 To 10 Step 0.01
        c = 100: KK = -1: k = -1 ' k=cos t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = 0 azaz egyező irányúak a galazzisok külö mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * cb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K

        c1 = 450 * c1 'építkezés-bomlás,téraktivitás
    
```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

' Galaxisok együttműködése. koord.kerzőpont G1 nél, G1-G2 távolság c, G2 elfordulá
' G1-P(x,y)-G2virtuális kör középpont és G2 négyzögöből számítható a találkozó
' körívvek érintőinr szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
'számítható és A= sin g + cos g a térfelület függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy Ax= sin g + Kx*cos g alak jelenik meg.
' Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettet
'a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -50 To 150 Step 0.1
    For j = -10 To 10 Step 0.01
        c = 100: KK = -1: k = -1 ' k=cos t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = 0 azaz egyező irányúak a galazzisok külö mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * cb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K,
    
```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```
'Galaxisok együttműködése. koord.kezdőpont G1 nél, G1-G2 távolság c, G2 elfordulá
' G1-P(x,y)-G2virtuális kör középpont és G2 négyzögből számítható a találkozó
' körívek érintőinek szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
' számítható és A= sin g + cos g a térfelváltás függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy Ak= sin g + K*cos g alak jelenik meg.
' Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetett
' a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -50 To 150 Step 0.1
    For j = -10 To 10 Step 0.01
        c = 100: KK = 1: k = 0 ' k=cos t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellentétes irányúak a galaxisok külső mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If ai = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * cb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K

```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```
'Galaxisok együttműködése. koord.kezdőpont G1 nél, G1-G2 távolság c, G2 elfordulá
' G1-P(x,y)-G2virtuális kör középpont és G2 négyzögből számítható a találkozó
' körívek érintőinek szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
' számítható és A= sin g + cos g a térfelváltás függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy Ak= sin g + K*cos g alak jelenik meg.
' Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetett
' a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -50 To 150 Step 0.1
    For j = -10 To 10 Step 0.01
        c = 100: KK = 1.41: k = 1.41 / 2 ' k=cos t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi/2 azaz merőleges irányúak a galaxisok külső mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If ai = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * cb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K

```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```
'Galaxisok együttműködése. koord.kezdőpont G1 nél, G1-G2 távolság c, G2 elfordulá
' G1-P(x,y)-G2virtuális kör középpont és G2 négyzögből számítható a találkozó
' körívvek érintőönök szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
' számítható és A= sin g + cos g a térfelváltás függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy A= sin g + K*cos g alak jelenik meg.
' Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetett
' a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -500000 To 150000 Step 100
    For j = -1000000 To 1000000 Step 100
        c = 100: KK = 1.41: k = 1.41 / 2 ' k=cos t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi/2 azaz merőleges irányuk a galaxisok külső mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G2 ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k =

```

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

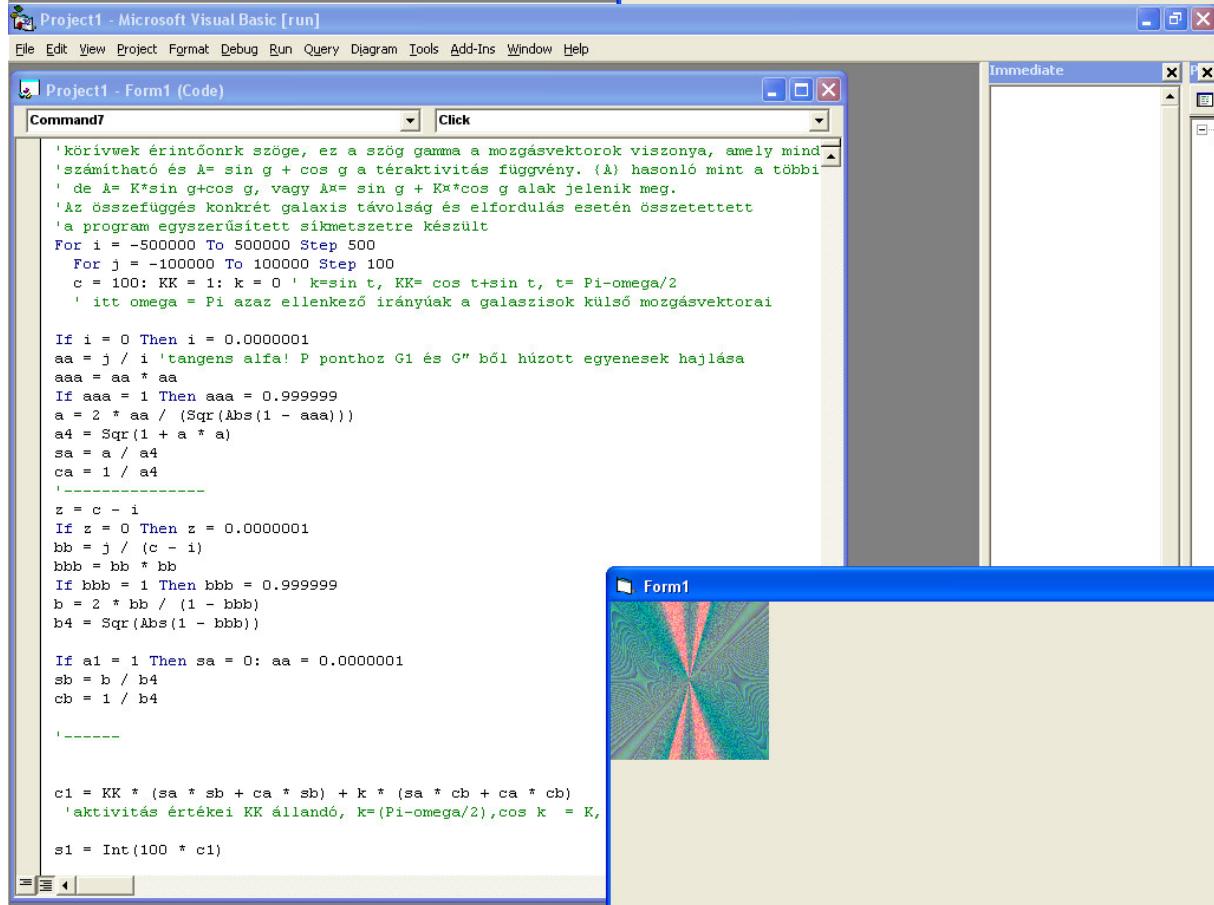
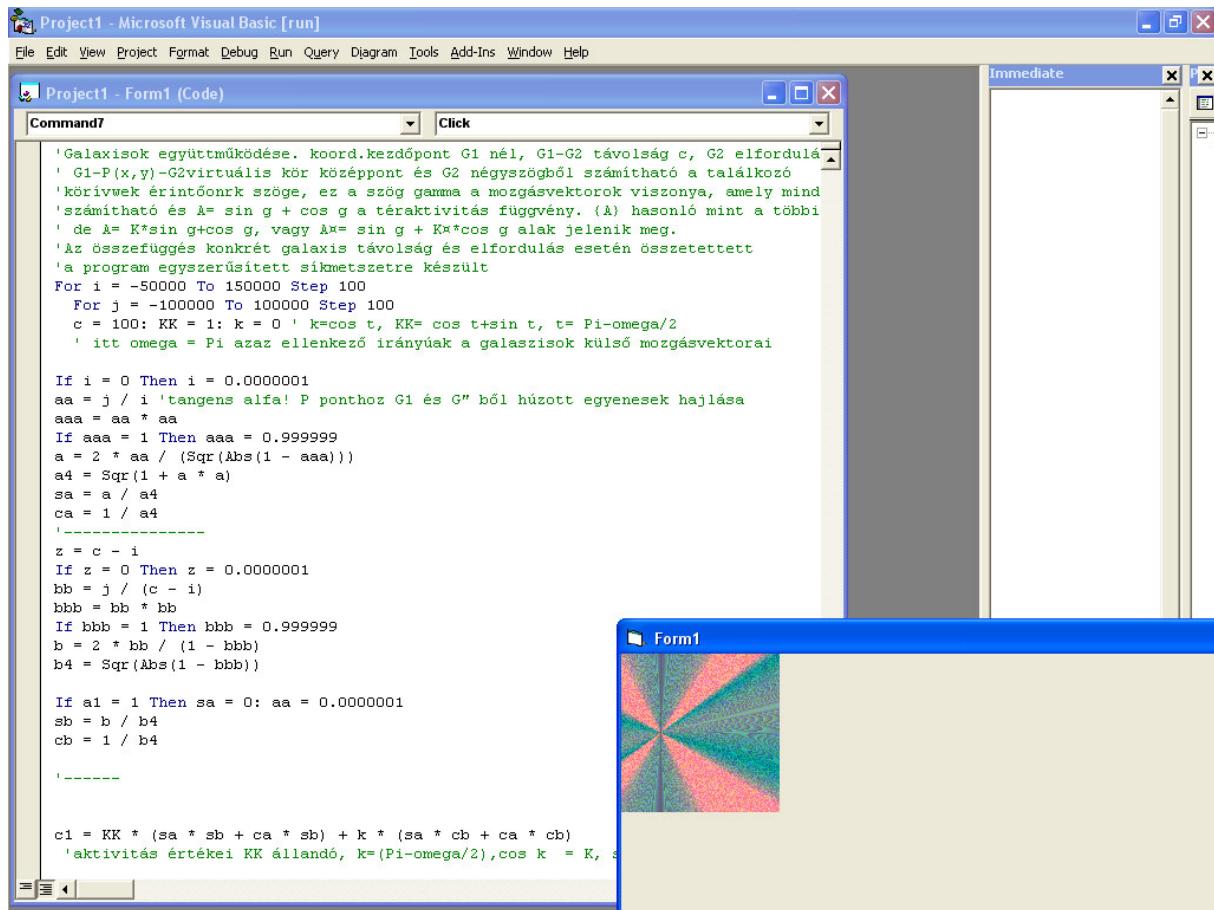
```
'Galaxisok együttműködése. koord.kezdőpont G1 nél, G1-G2 távolság c, G2 elfordulá
' G1-P(x,y)-G2virtuális kör középpont és G2 négyzögből számítható a találkozó
' körívvek érintőönök szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
' számítható és A= sin g + cos g a térfelváltás függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy A= sin g + K*cos g alak jelenik meg.
' Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetett
' a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -500000 To 150000 Step 100
    For j = -1000000 To 1000000 Step 100
        c = 100: KK = -1: k = -1 ' k=cos t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = 0 azaz egyezőirányuk a galaxisok külső mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G2 ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k =

```



Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

'körívek érintőönök szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
'számítható és A= sin g + cos g a térfelület függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy A= sin g + K*cos g alak jelenik meg.
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettet
'a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -500000 To 500000 Step 500
    For j = -100000 To 100000 Step 100
        c = 100: KK = -1: k = 0 'k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaszisok különböző mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbbb = bb * bb
        If bbbb = 1 Then bbbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K, sa = sin t, cb = cos t
        s1 = Int(100 * c1)
    
```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

'körívek érintőönök szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
'számítható és A= sin g + cos g a térfelület függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy A= sin g + K*cos g alak jelenik meg.
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettet
'a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -500000 To 500000 Step 500
    For j = -100000 To 100000 Step 100
        c = 100: KK = -1: k = 0 'k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaszisok különböző mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbbb = bb * bb
        If bbbb = 1 Then bbbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K, sa = sin t, cb = cos t
        s1 = Int(100 * c1)
    
```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i
End Sub

Private Sub Command7_Click()
Dim aa, bb, al, r, k, s1, s2, s3, a2, a4, b1, KK, Ka, b2, z, c1, c2, c3, aaa, ca,
b1 = 1: b2 = 1
'Galaxisok együttműködése. koord.kezdőpont G1 nél, G1-G2 távolság c, G2 elfordulá
'G1-P(x,y)-G2virtuális kör középpont és G2 négyzögöből számítható a találkozó
'körívvek érintőönök szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
'számítható és  $\lambda = \sin g + \cos g$  a térfelváltás függvény. (A) hasonló mint a többi
' de  $\lambda = \sin g + \cos g$ , vagy  $\lambda = \sin g + \text{KK} \cdot \cos g$  alak jelent meg.
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetett
'a program egyszerűsített sikmetszetre készült

For i = -100000 To 200000 Step 80
    For j = -5000 To 5000 Step 4
        c = 100000: KK = 2: k = 1 ' k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaxisok különböző mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G2 ből
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        r = Abs(100 + z)
        b = Int(100 * r)
        g = Int(100 * (1 - r))
        Form1.Picture1
    Next j
Next i
End Sub

```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

'a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -100000 To 200000 Step 100
    For j = -1500 To 1500 Step 1
        c = 100000: KK = -1: k = 0 ' k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaxisok különböző mozgásvektorai

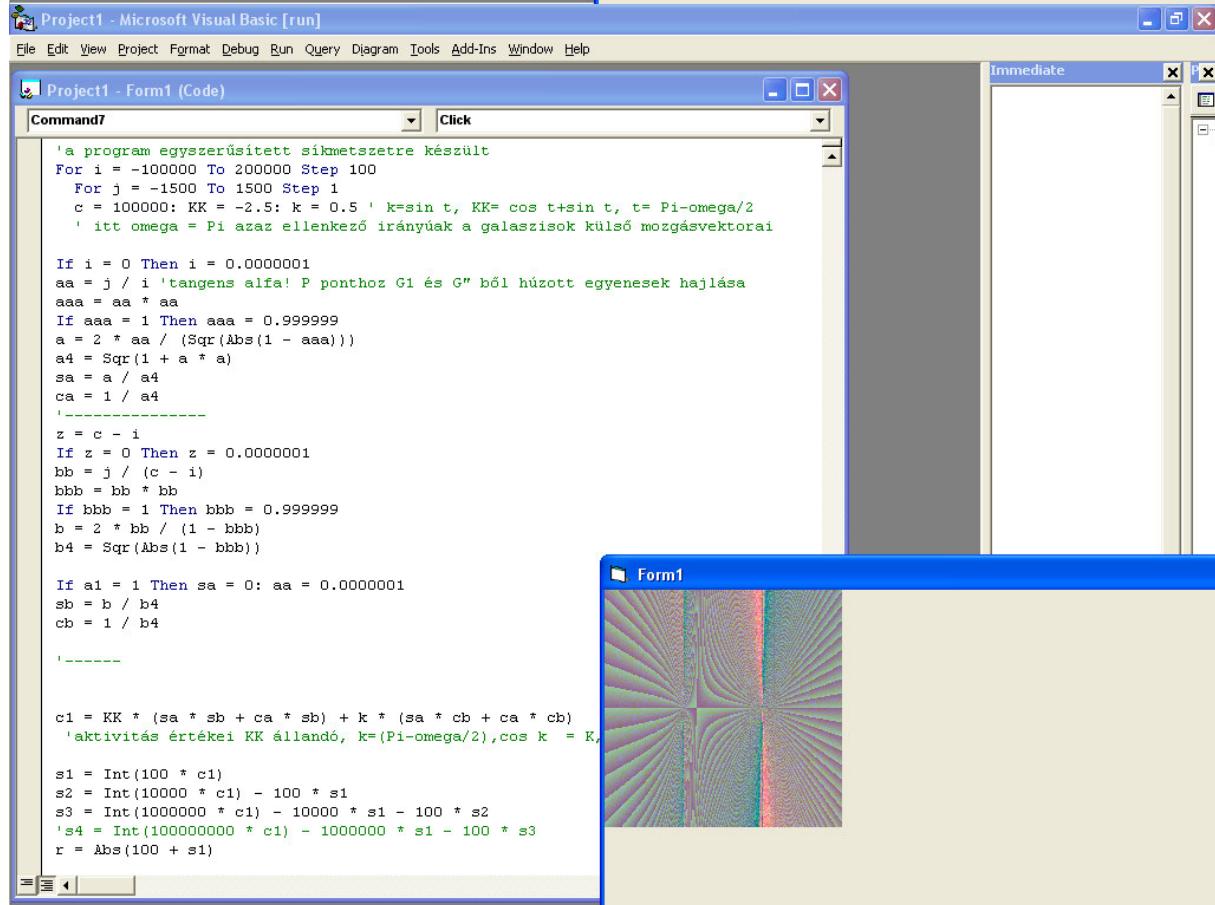
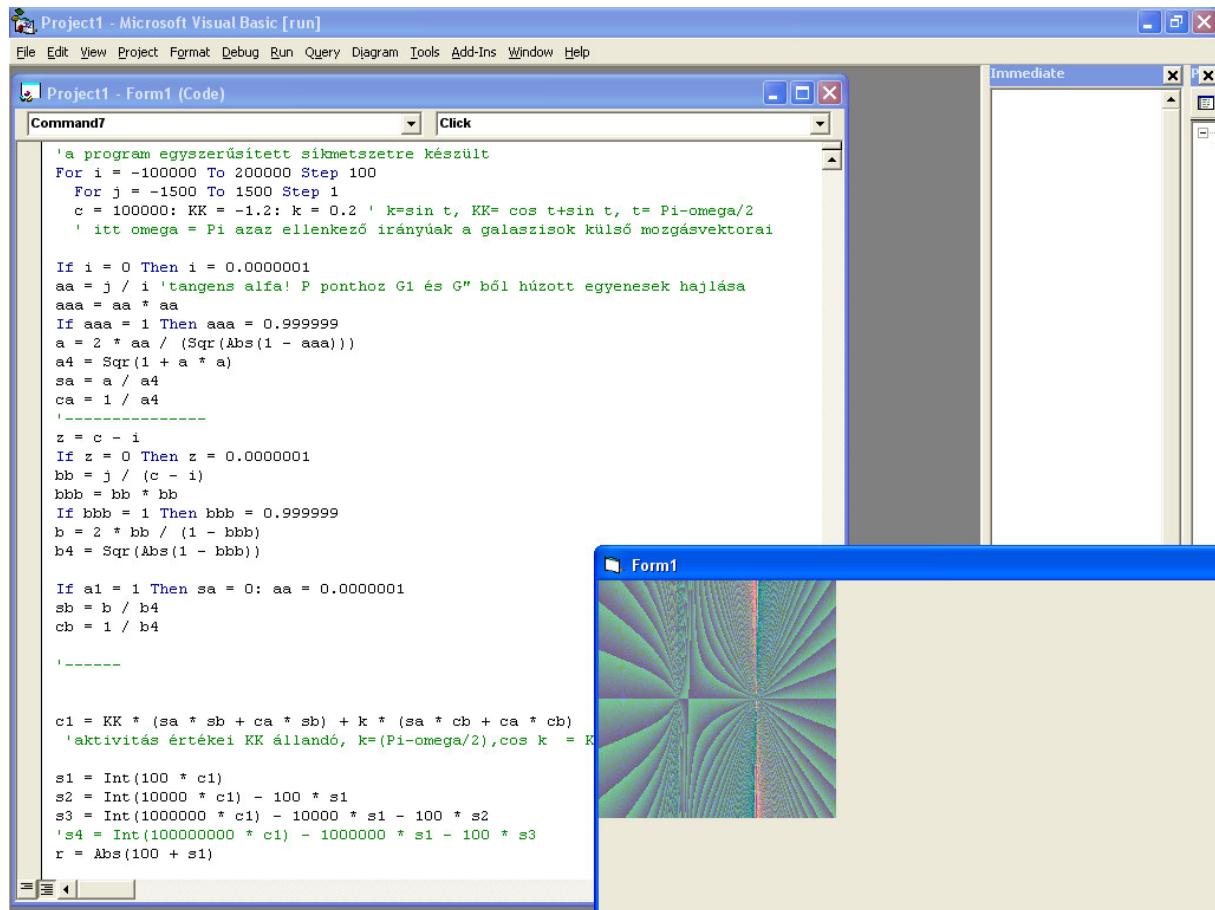
        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G2 ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

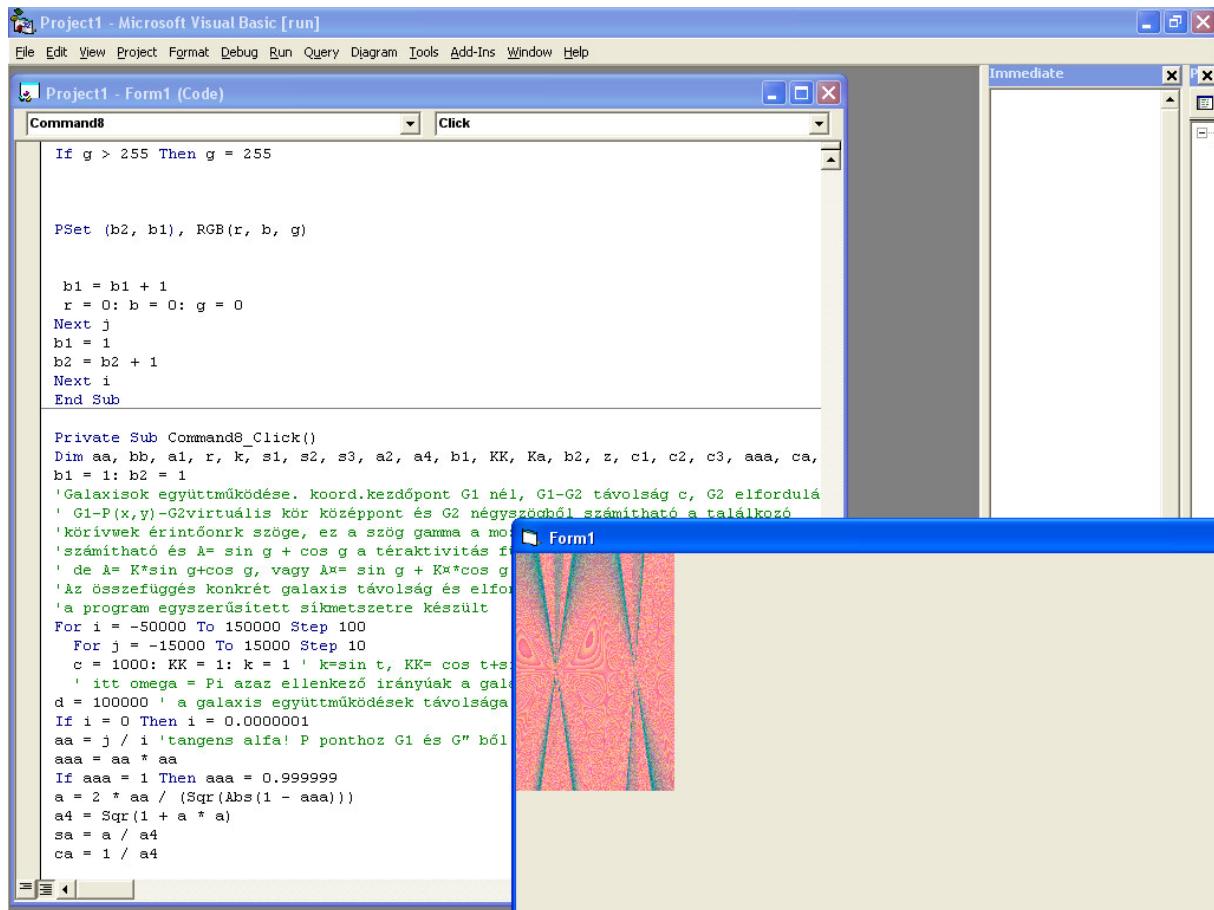
        If al = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K,
        s1 = Int(100 * c1)
        s2 = Int(10000 * c1) - 100 * s1
        s3 = Int(1000000 * c1) - 10000 * s1 - 100 * s2
        's4 = Int(10000000 * c1) - 1000000 * s1 - 100 * s3
        r = Abs(100 + s1)
        Form1.Picture1
    Next j
Next i
End Sub

```

Form1





Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command8 Click

```
'körívek érintőönök szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
'számítható és A= sin g + cos g a térfelület függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy A= sin g + K*cos g alak jelenik meg.
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettet
'a program egyszerűsített síkmetszetre készült
For i = -1000000 To 1000000 Step 500
    For j = -500000 To 500000 Step 500
        c = 1000; KK = 1; k = 0 'k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaxisok különböző mozgásvektorai
        d = 100000 ' a galaxis együttsűködésük távolsága
        If i = 0 Then i = 0.000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbbb = bb * bb
        If bbbb = 1 Then bbbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----
        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = 1
        'G2
        dd = i + d
        Form1
```

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command8 Click

```
'körívek érintőönök szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden
'számítható és A= sin g + cos g a térfelület függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy A= sin g + K*cos g alak jelenik meg.
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettet
'a program egyszerűsített síkmetszetre készült
For i = -1000000 To 2000000 Step 100
    For j = -1000000 To 1000000 Step 100
        c = 1000; KK = 1; k = 0 'k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaxisok különböző mozgásvektorai
        d = 100000 ' a galaxis együttsűködésük távolsága
        If i = 0 Then i = 0.000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / (c - i)
        bbbb = bb * bb
        If bbbb = 1 Then bbbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----
        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = 1
        'G2
        dd = i + d
        Form1
```

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

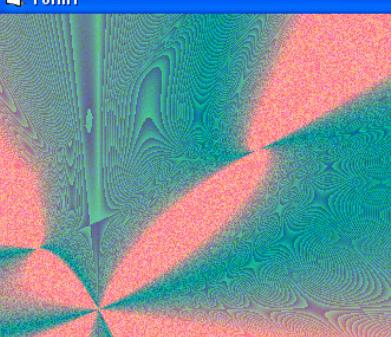
Command7 Click

```

b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i
End Sub

Private Sub Command7_Click()
Dim aa, bb, al, r, k, s1, s2, s3, a2, a4, b1, KK, Ka, b2, z, c1, c2, c3, aaa, ca,
b1 = 1: b2 = 1
'Galaxisok együttműködése. koord.kezdőpont G1 nél, G1-G2 távolság c, G2 elfordulá
' G1-P(x,y)-G2virtuális kör középpont és G2 négyzszögbel számítható a találkozó
'körívnek érintőinrök szöge, ez a szög gamma a mozzásvektorok viszonya, amely minden
'számítható és A= sin g + cos g a térfelületi aktivitás
'de A= K*sin g+cos g, vagy A= sin g + K*cos g
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elhelyezkedése
'program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = 50000 To 250000 Step 40
    For j = -15000 To 15000 Step 40
        c = 100000: KK = -2.5: k = 0.5 ' k=sin t, KK=
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaxisok
        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G2" ből
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / z
        bbb = bb * bb

```



Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command8 Click

```

aa = j / dd 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G2" ból húzott egyenesek hajlása
aaa = aa * aa
If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
a4 = Sqr(1 + a * a)
sa = a / a4
ca = 1 / a4
'-----
z = (c - i) + d
If z = 0 Then z = 0.0000001
bb = j / (c - i + d)
bbb = bb * bb
If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
b = 2 * bb / (1 - bbb)
b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

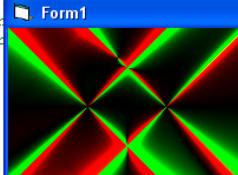
If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
sb = b / b4
cb = 1 / b4
c2 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)

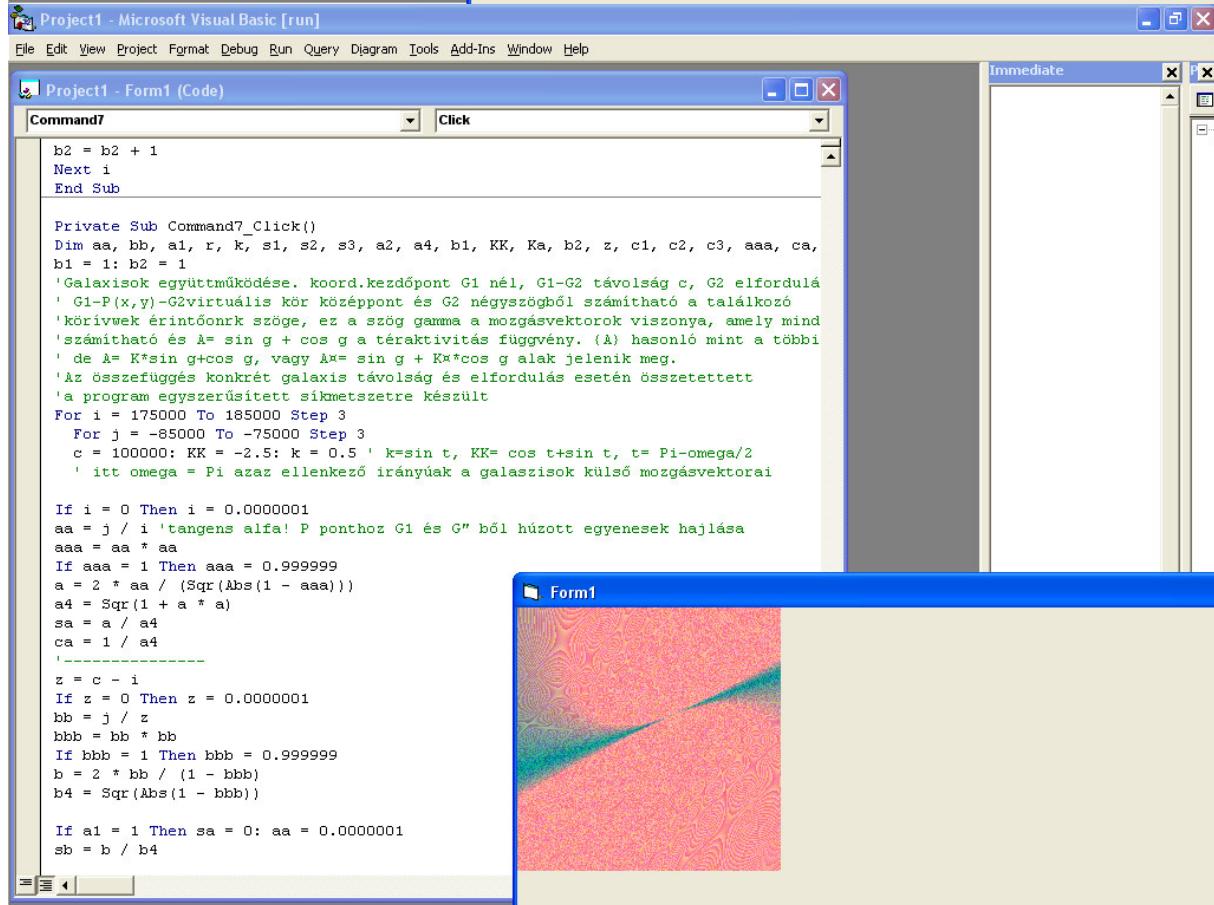
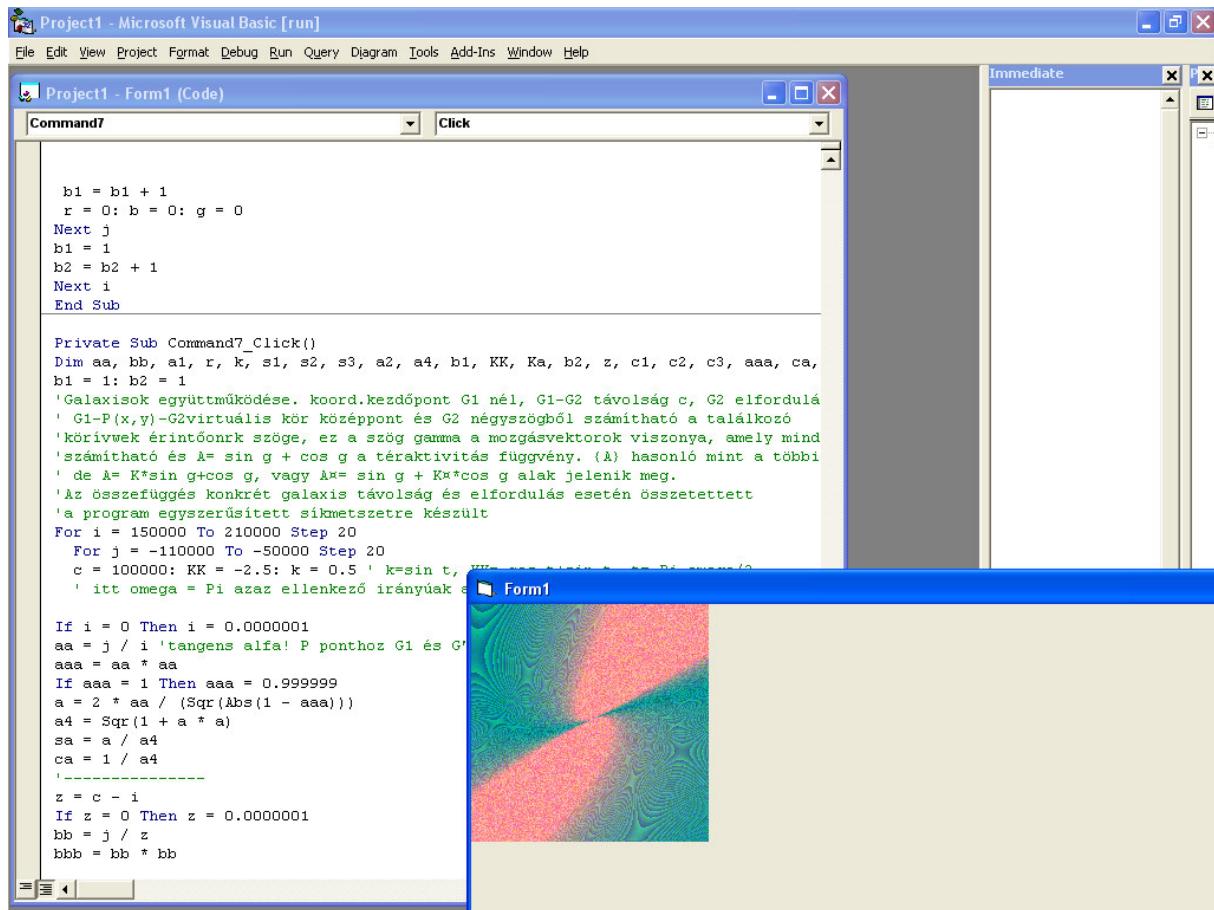
c1 = c1 + c2

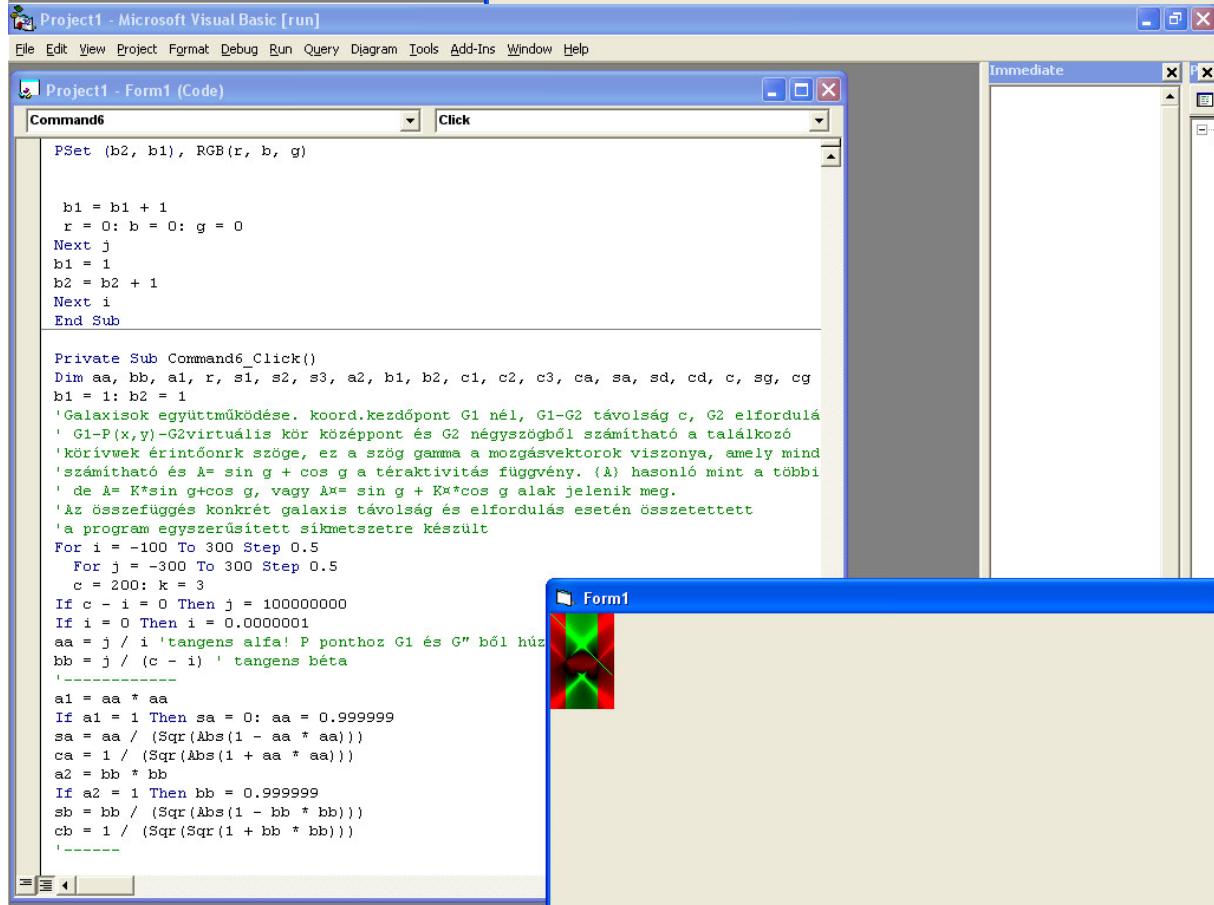
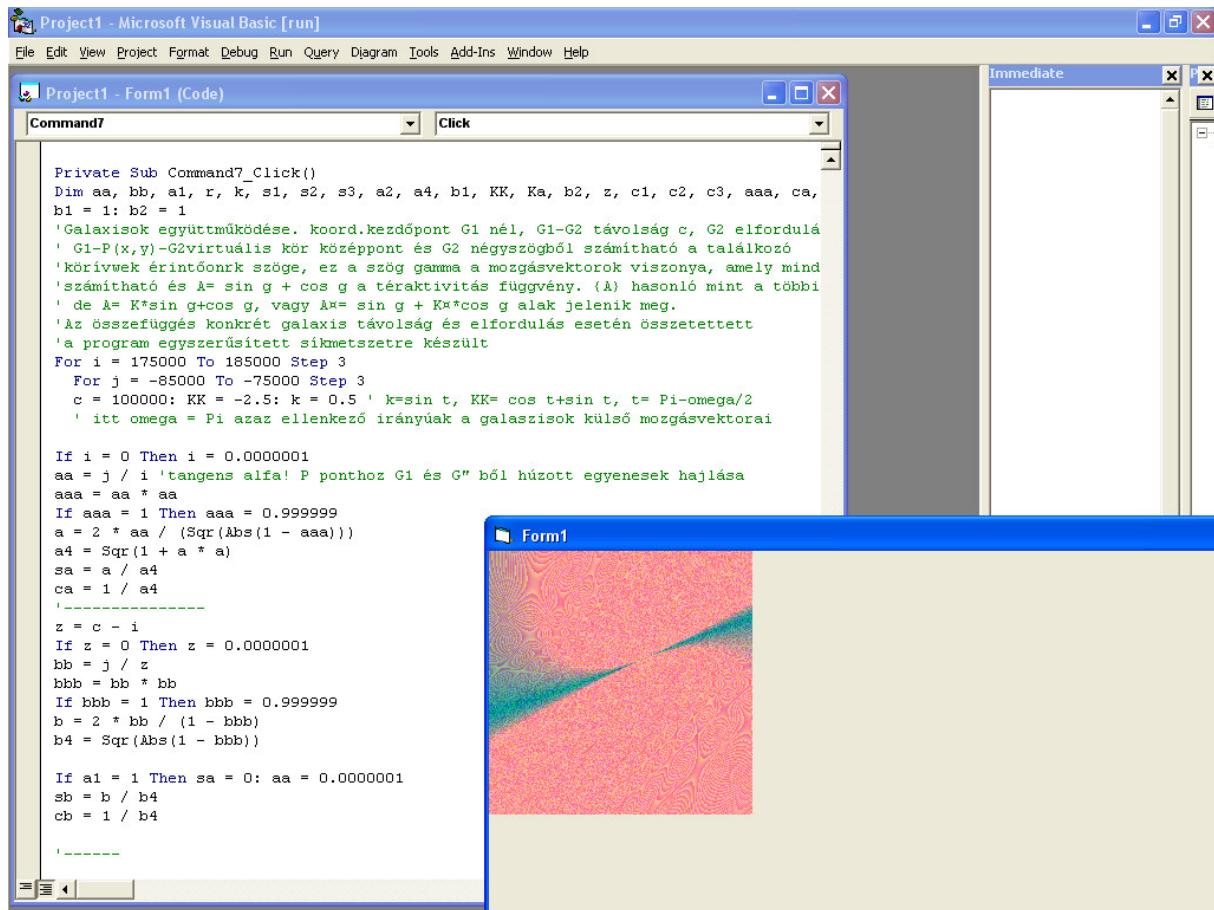
c1 = c1 / 8
c1 = 450 * c1 'építkezés-homlás,térfelületi
'c1 = 10000 * (1 / (j * jj)) / c1 'elmozdulás szín
If c1 > 0 Then r = Abs(Int(c1)) / 2 'színek hozzáadása
If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1)) / 2
If b > 255 Then b = 255: 'r = Abs(Int(c1 / 255))
If b < 0 Then b = 0
If r > 255 Then r = 255: 'g = Abs(Int(c1 / 255))
If g > 255 Then g = 255

PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

```







Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

' de A= K*sin g+cos g, vagy Ax= sin g + Kx*cos g alak jelenik meg.
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettetett
'a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -50 To 500 Step 0.1
    For j = -300 To 100 Step 0.1
        c = 200: KK = 1: k = 1 ' k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaszisok külső mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / z
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K

        c1 = c1 / 2
        c1 = 450 * c1 'építkezés-bomlás,téraktivitás
        'c1 = 10000 * (1 / (j * j)) / c1 'elmozdulás szinusza(te

```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

' de A= K*sin g+cos g, vagy Ax= sin g + Kx*cos g alak jelenik meg.
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettetett
'a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -50 To 500 Step 0.1
    For j = -300 To 100 Step 0.1
        c = 200: KK = 1: k = 1 ' k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaszisok külső mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / z
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

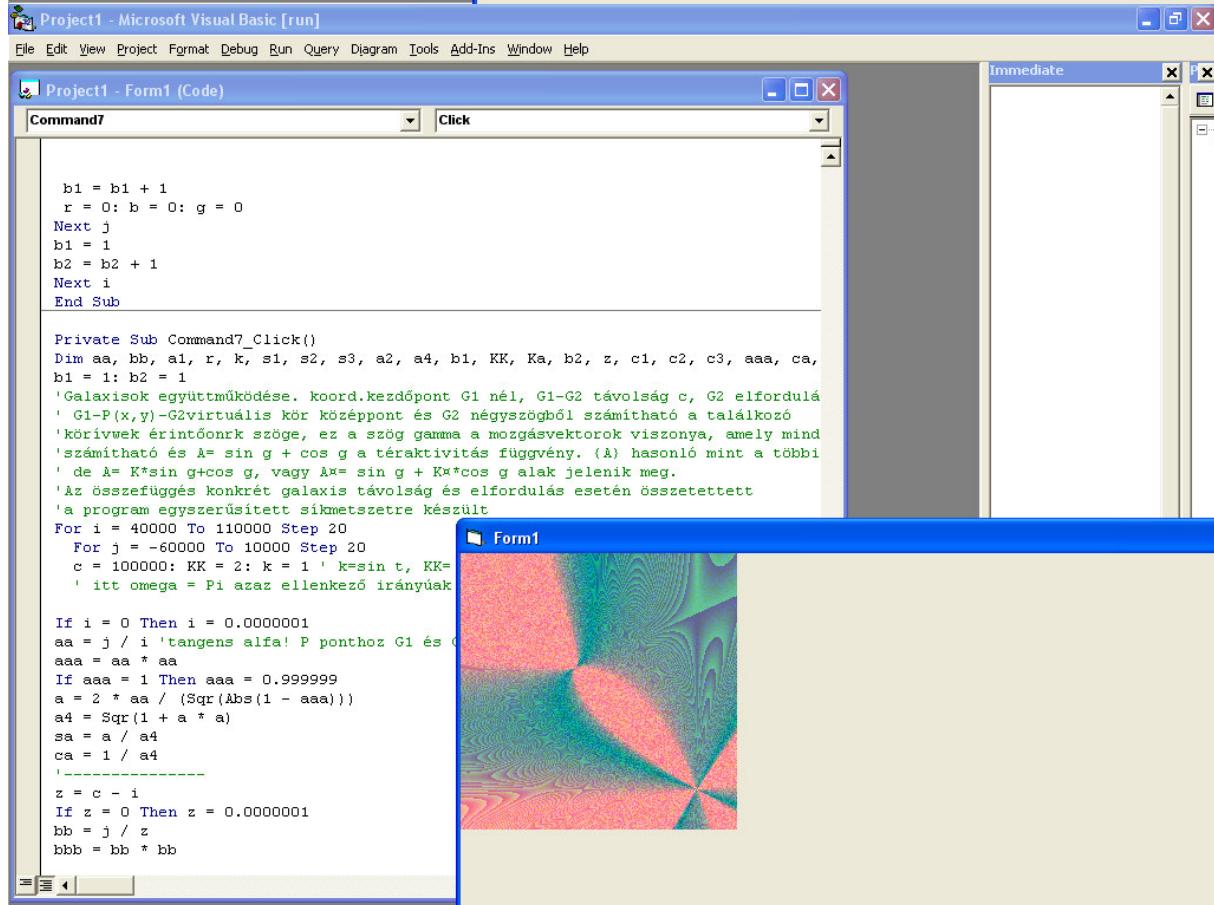
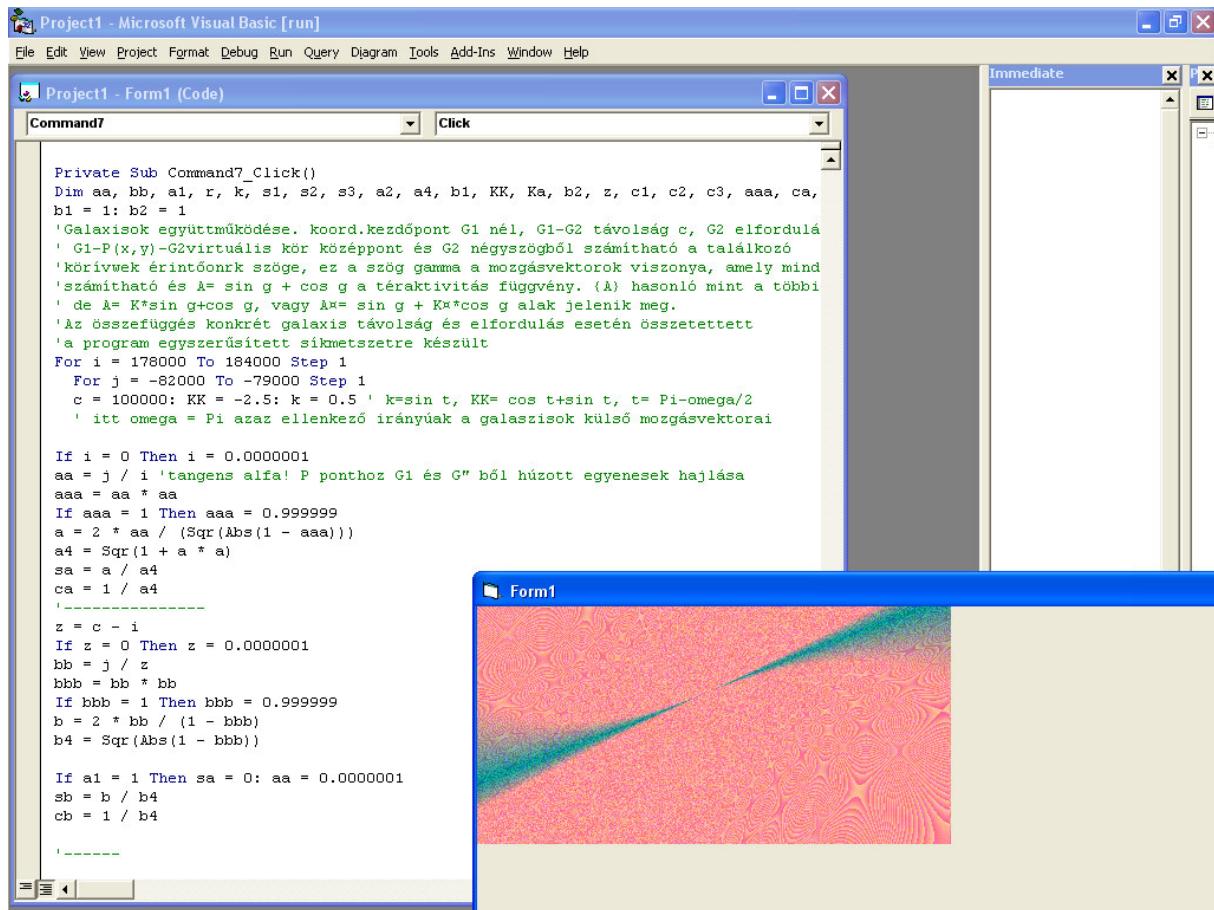
        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        '-----

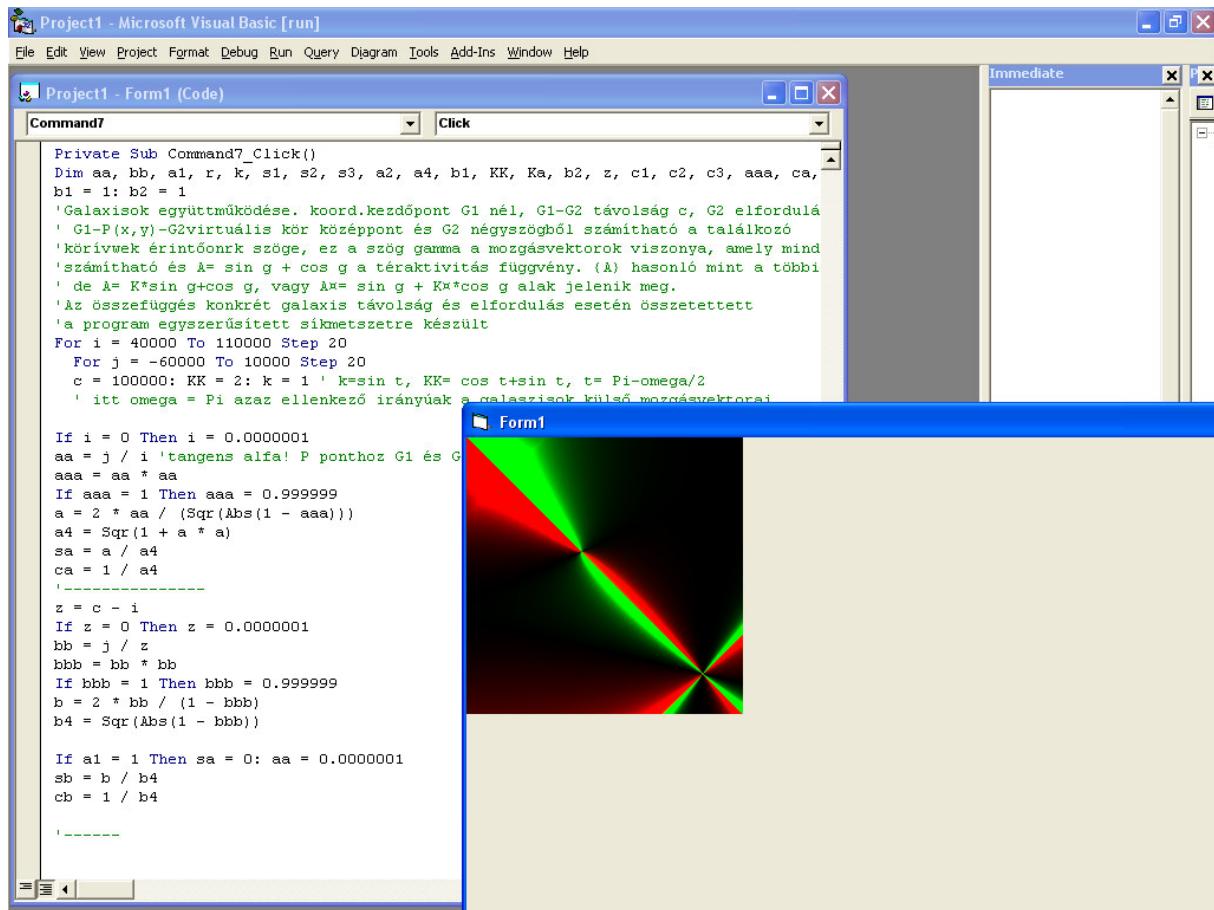
        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K

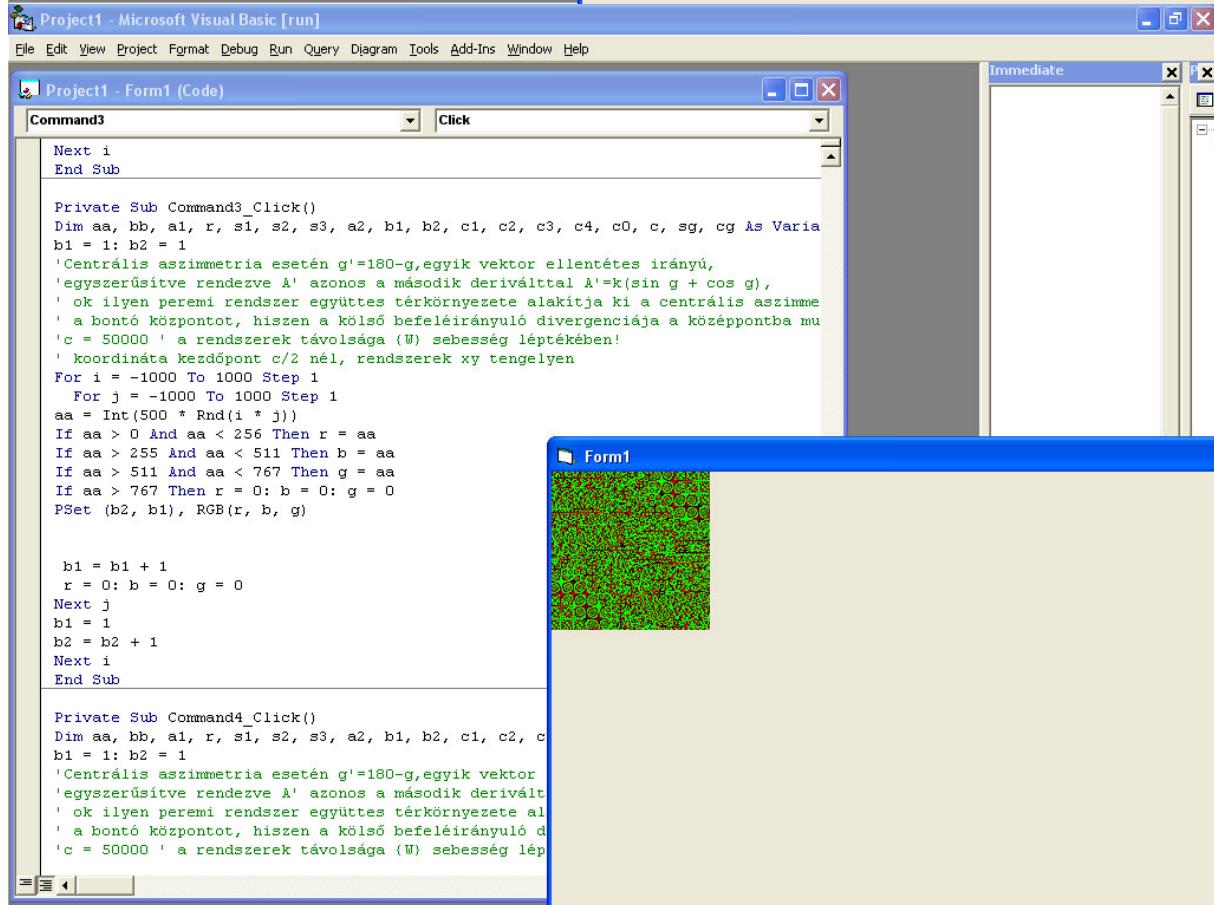
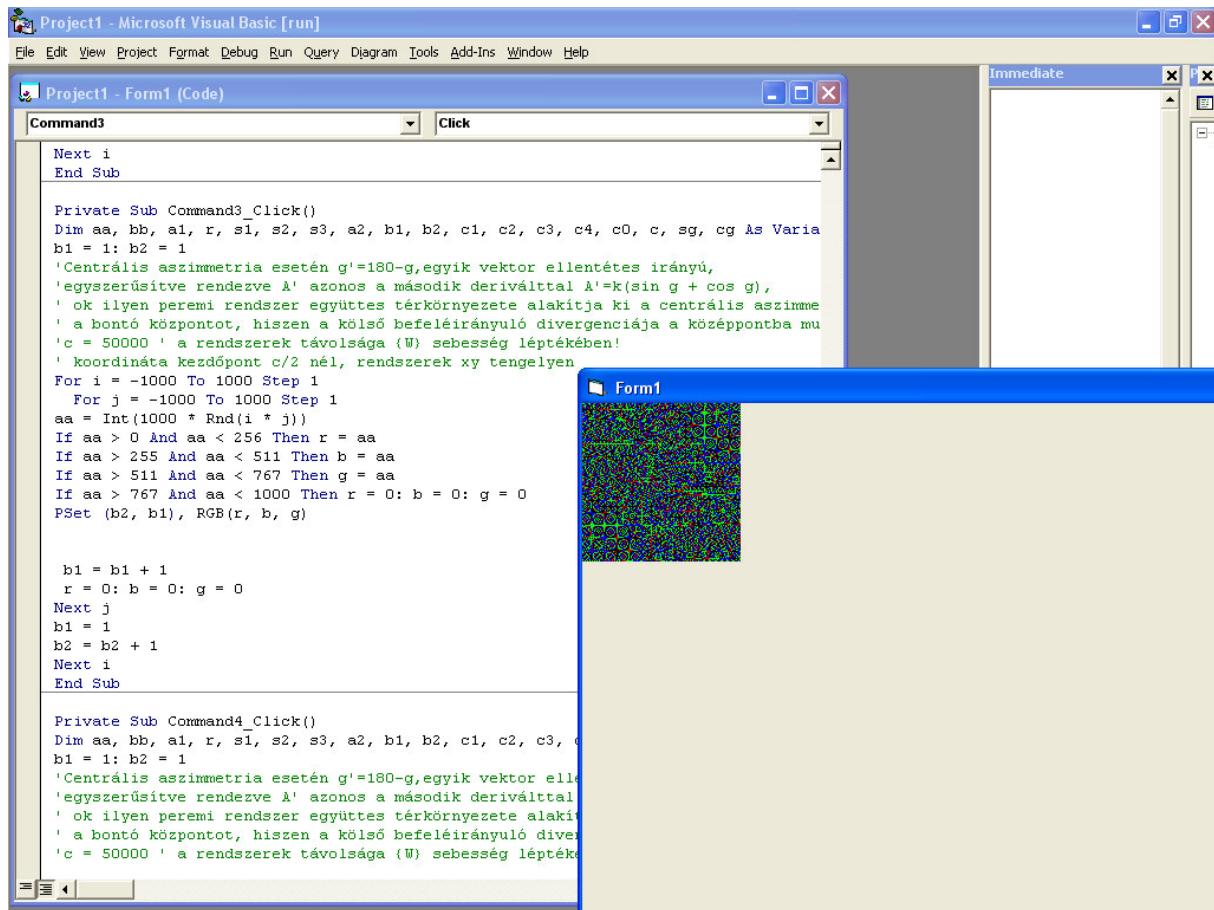
        c1 = c1 / 2
        c1 = 450 * c1 'építkezés-bomlás,téraktivitás
        'c1 = 10000 * (1 / (j * j)) / c1 'elmozdulás szinusza(te

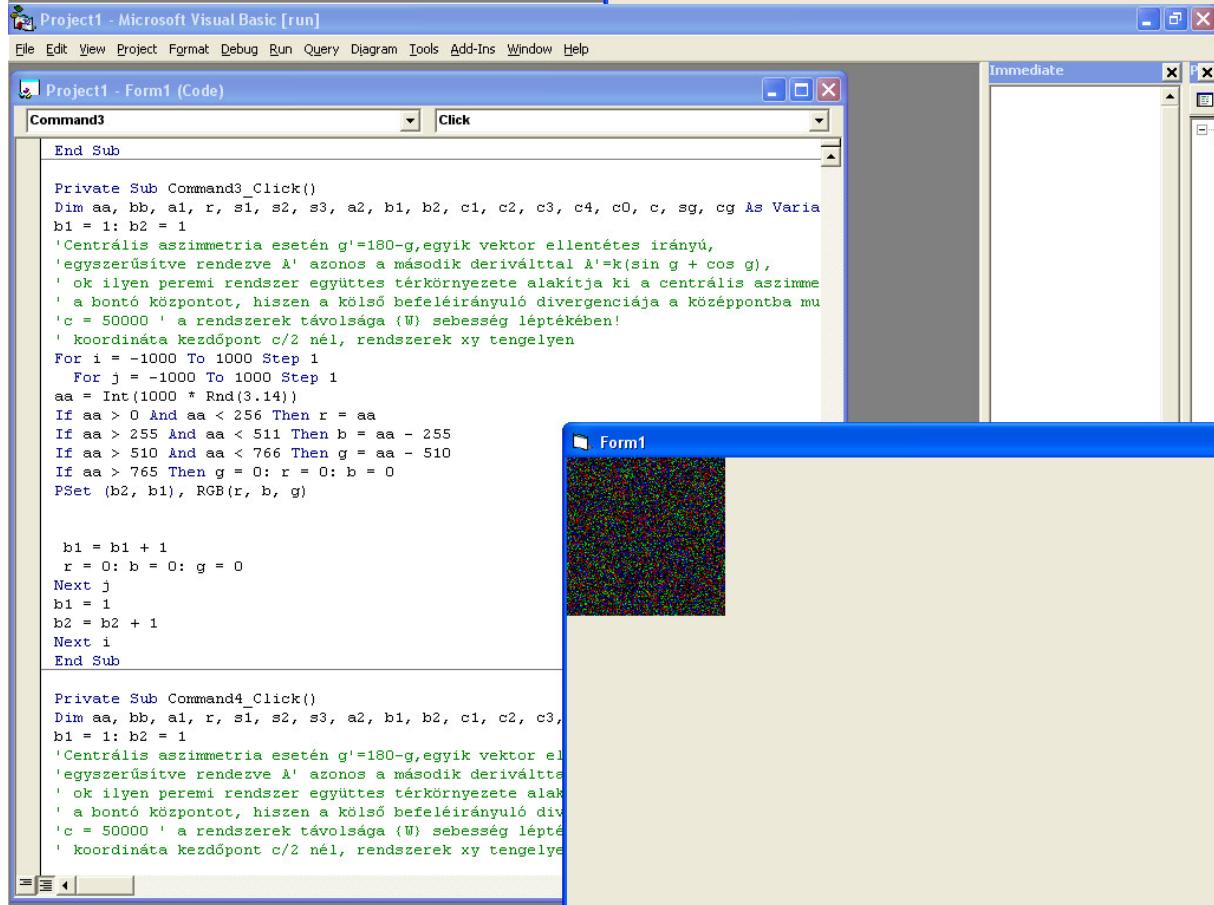
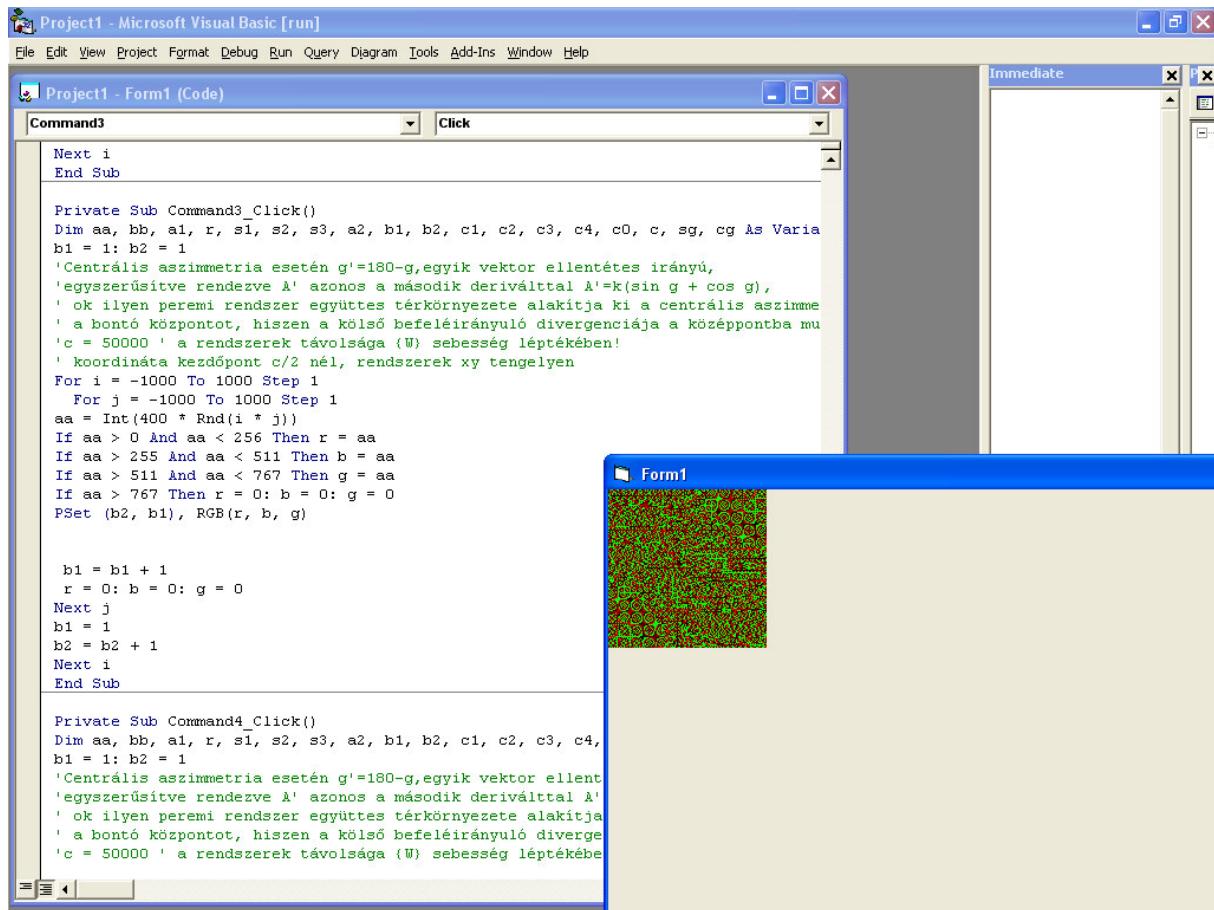
```

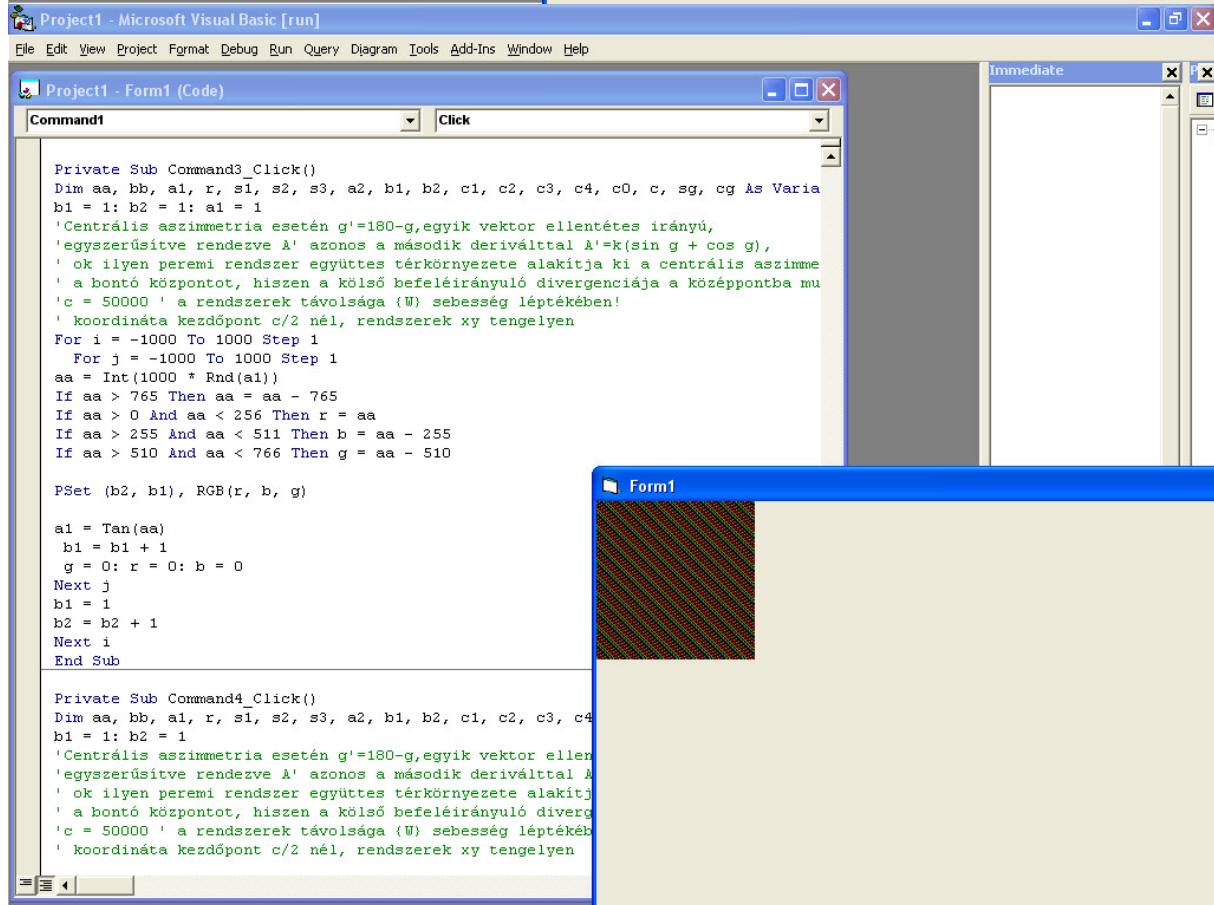
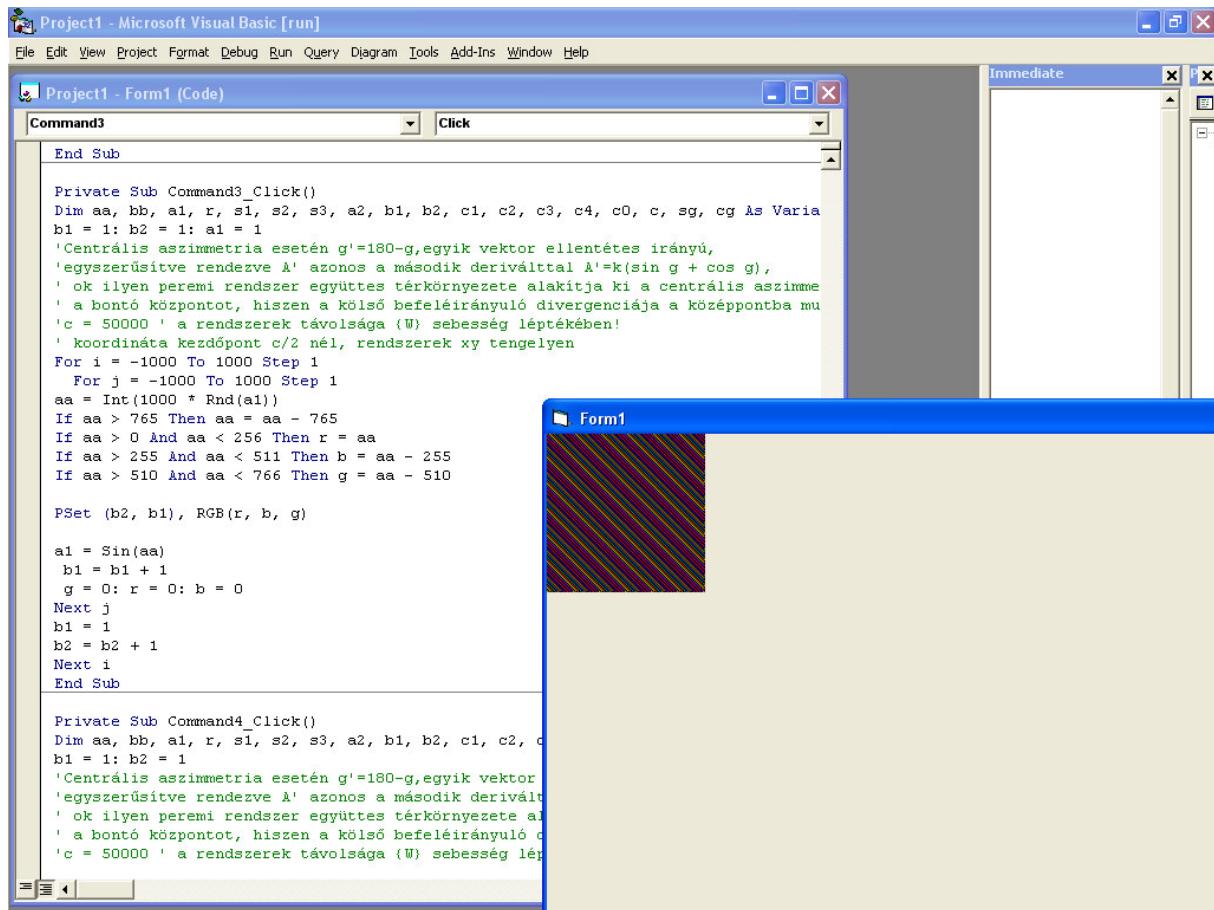
Form1

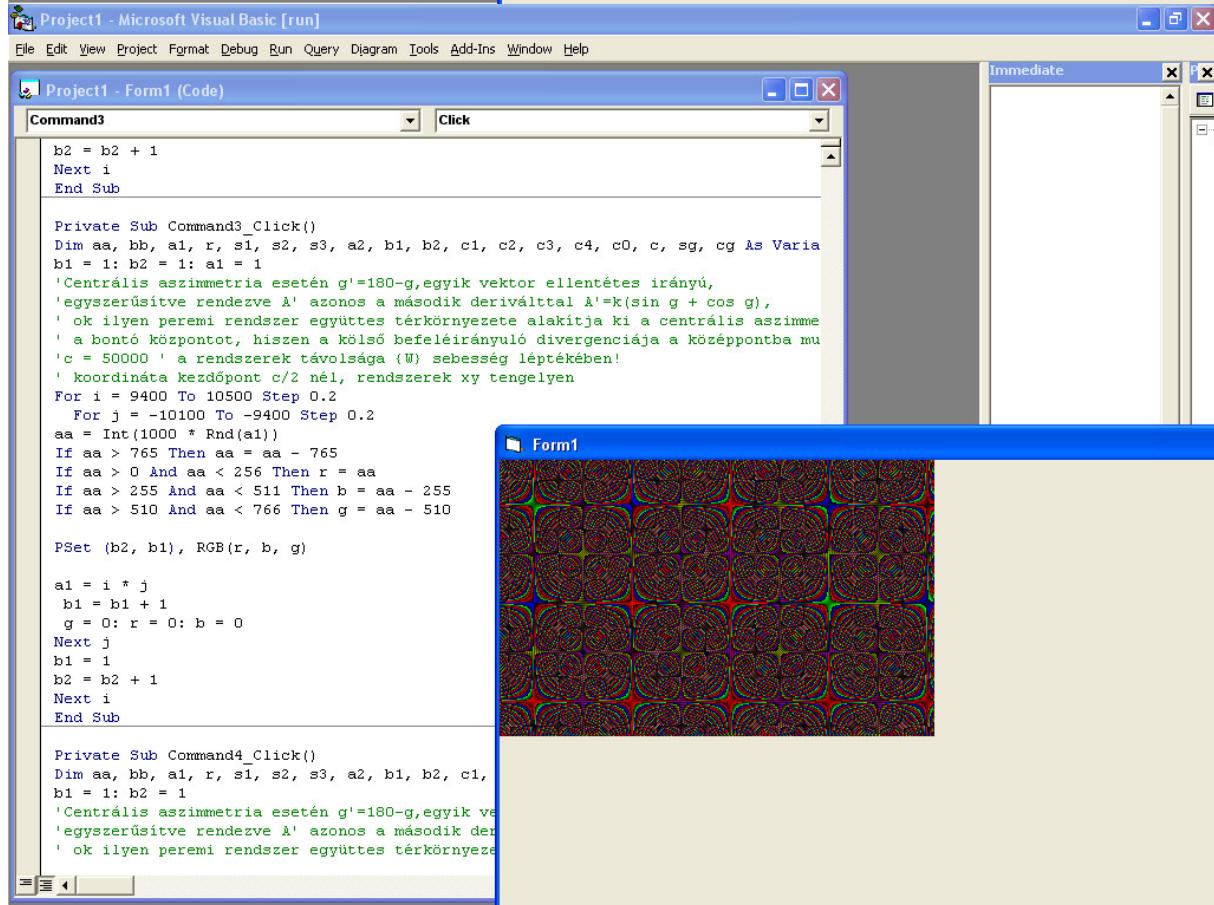
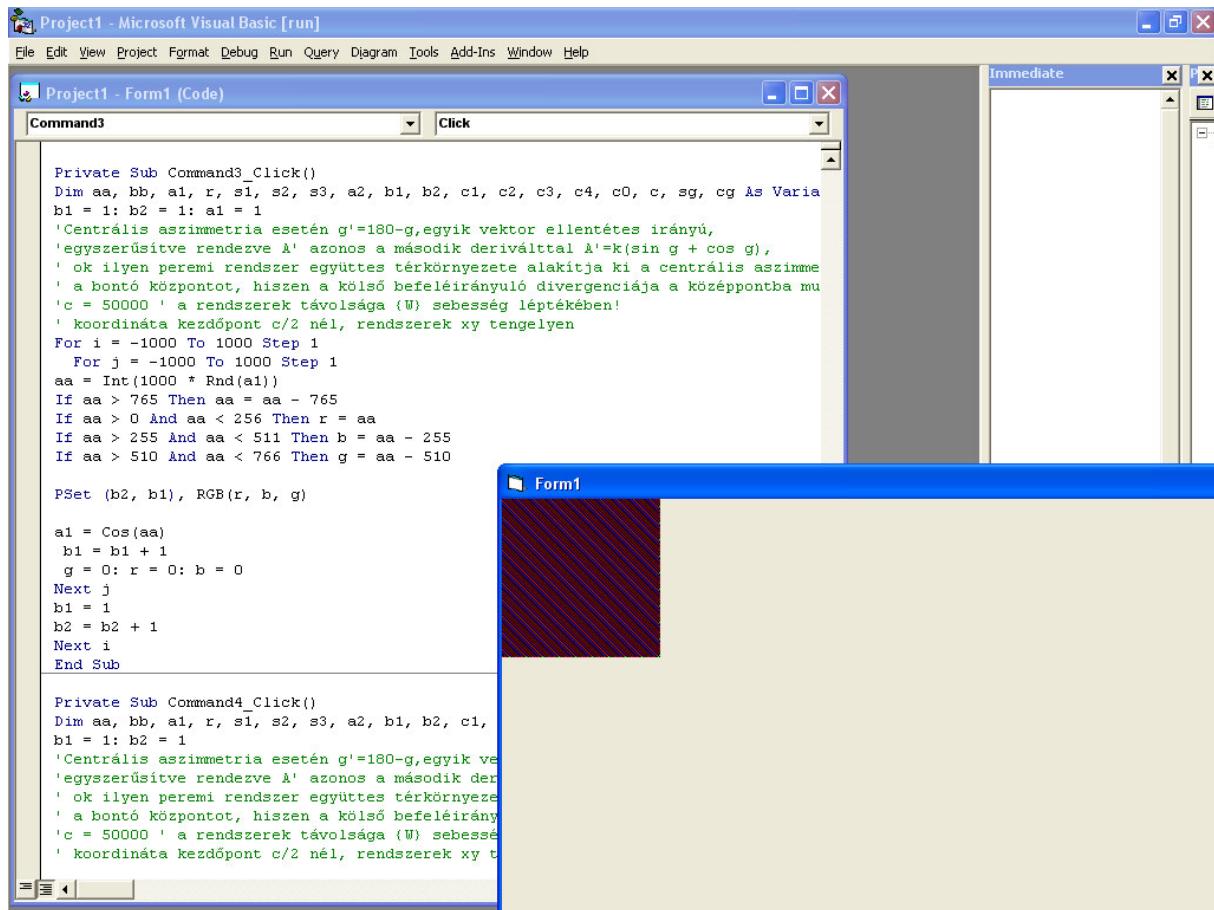


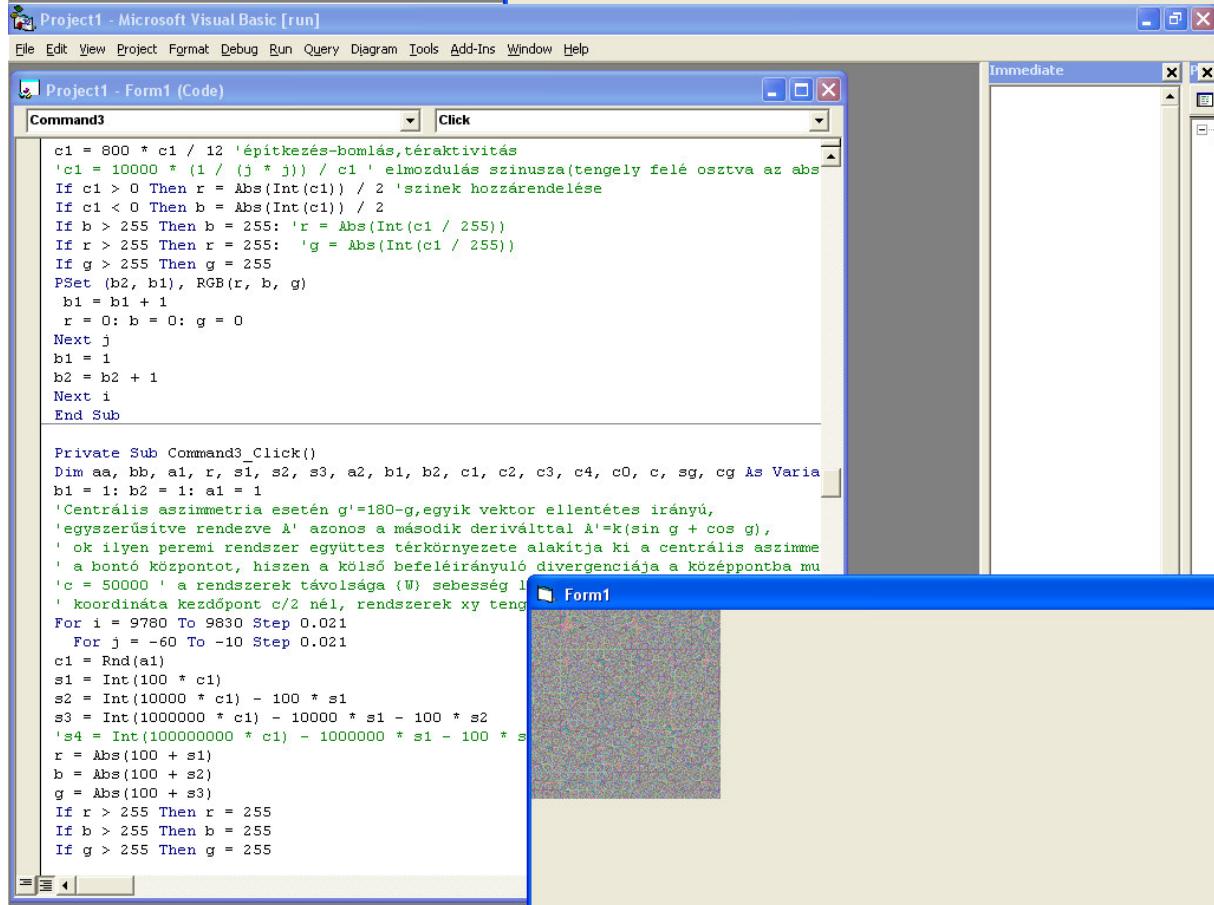
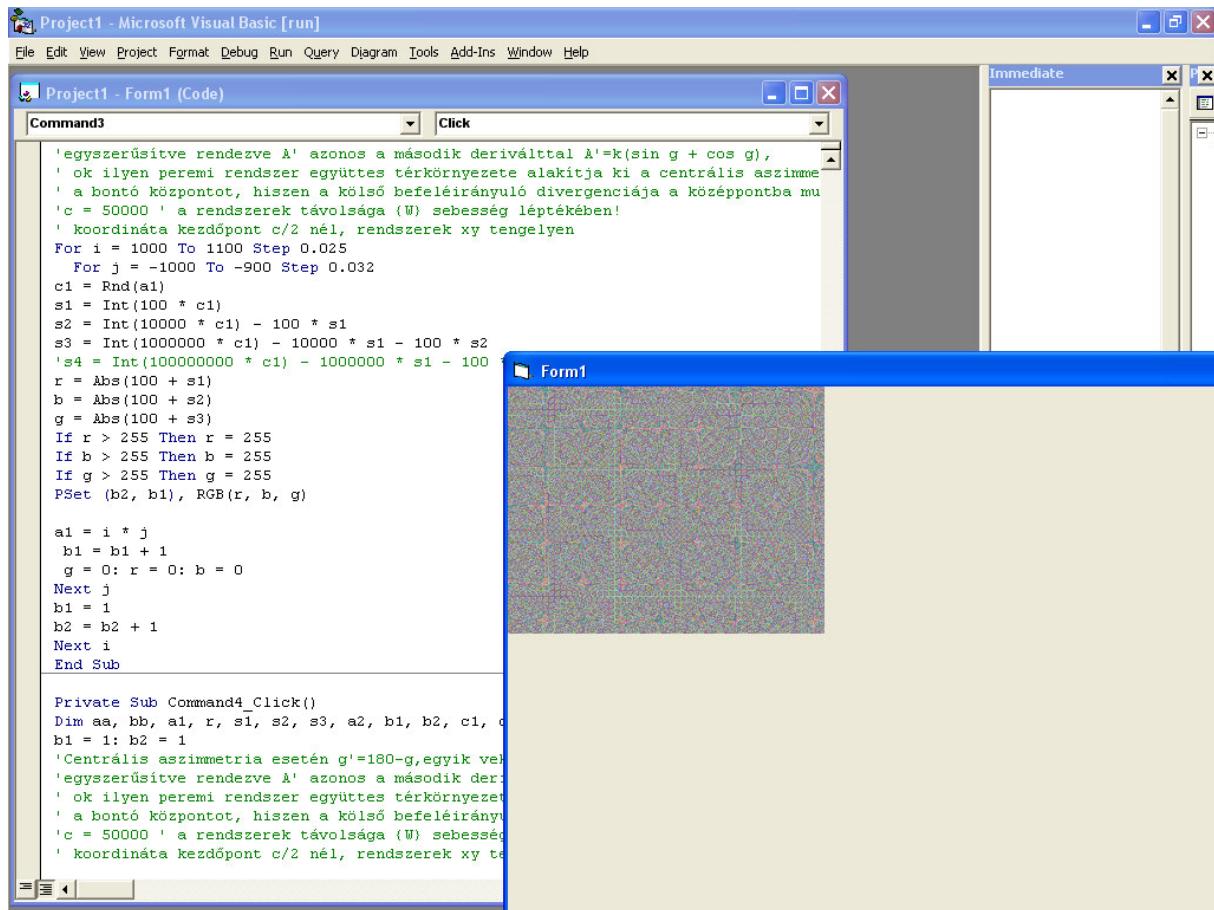


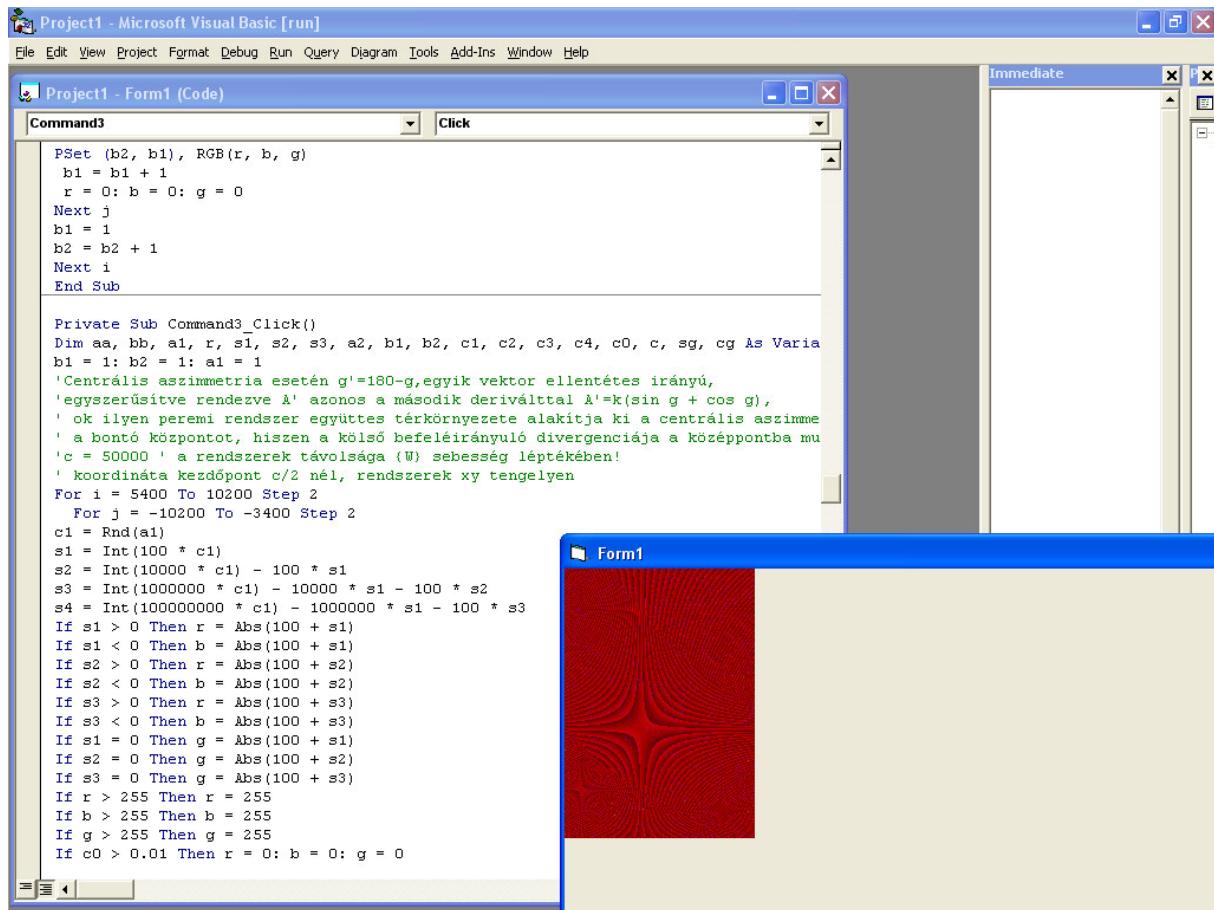












Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
a4 = Sqr(1 + a * a)
sa = a / a4
ca = 1 / a4
'-----
z = c - i
If z = 0 Then z = 0.0000001
bb = j / z
bbb = bb * bb
If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
b = 2 * bb / (1 - bbb)
b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
sb = b / b4
cb = 1 / b4

'-----

c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K,
c1 = 450 * c1 / 2 'építkezés-bomlás,téraktivitás
'c1 = 10000 * (1 / (j * j)) / c1 'elmozdulás szinusza(teng
If c1 > 0 Then r = Abs(Int(c1)) / 2 'szinek hozzárendelése
If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1)) / 2
If b > 255 Then b = 255: 'r = Abs(Int(c1 / 255))
If b < 0 Then b = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))
If r > 255 Then r = Abs(Int(r / 255))
If r > 255 Then r = Abs(Int(r / 255))
If g > 255 Then g = 255

PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

```

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

'számítható és A= sin g + cos g a térkaktivitás függvény. (A) hasonló mint a többi
' de A= K*sin g+cos g, vagy A= sin g + Kx*cos g alak jelenik meg.
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettet
'a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -100000 To 300000 Step 60
    For j = -150000 To 100000 Step 60
        c = 100000: KK = 2: k = 1 ' k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaxisok külső mozgásvektorai

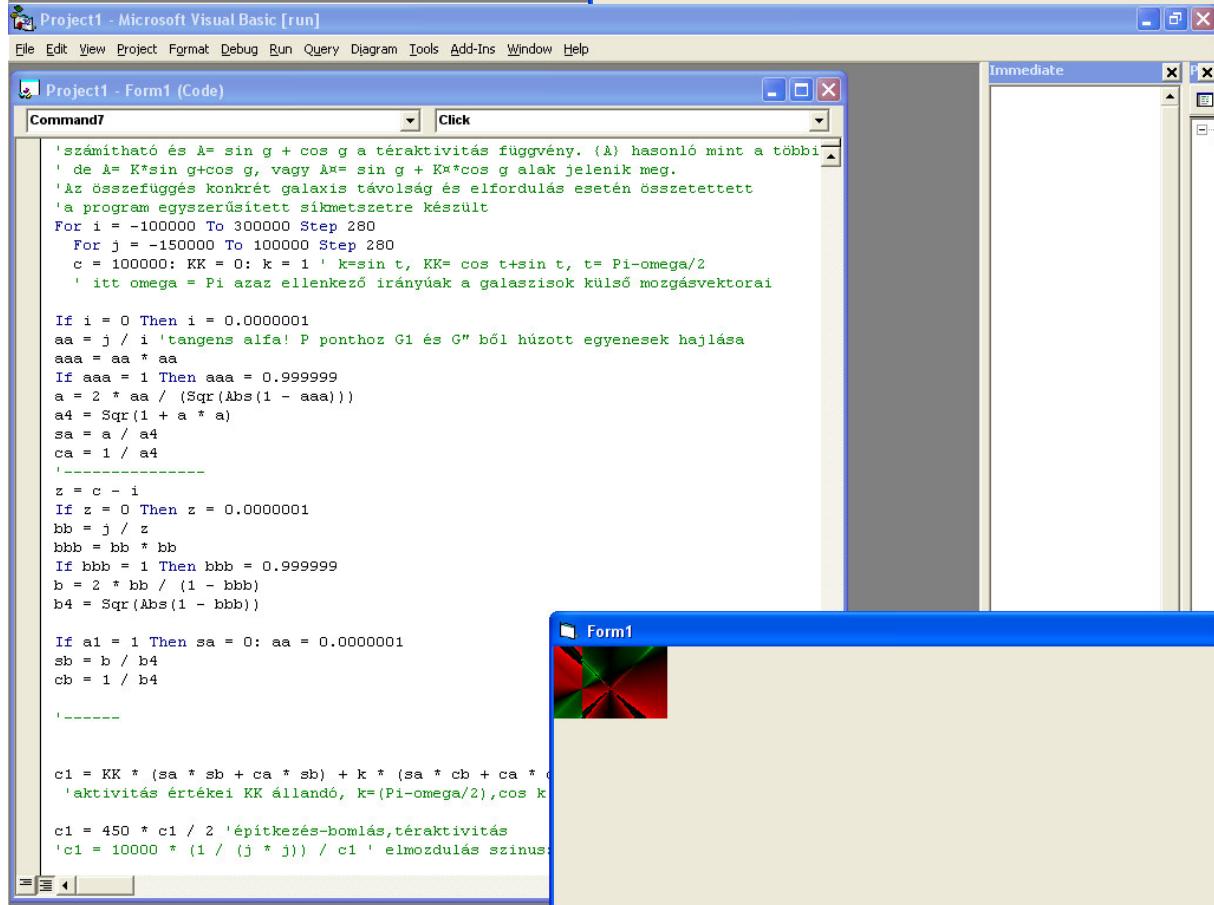
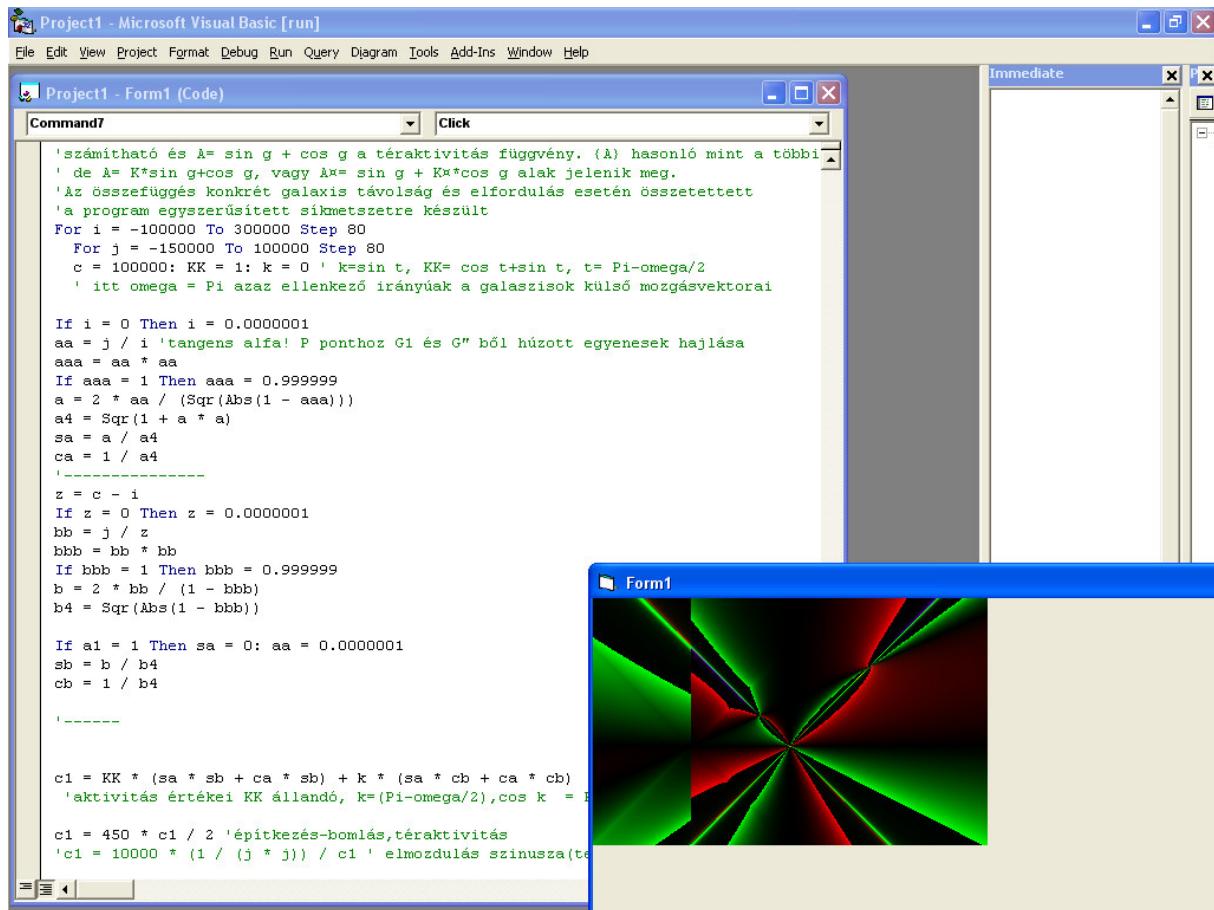
        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        '-----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / z
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4

        '-----

        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k =
        c1 = 450 * c1 / 2 'építkezés-bomlás,téraktivitás
        'c1 = 10000 * (1 / (j * j)) / c1 'elmozdulás szinusza(teng

```



Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```
'számítható és  $\lambda = \sin g + \cos g$  a térankivitás függvény. ( $\lambda$ ) hasonló mint a többi
' de  $\lambda = K \sin g + \cos g$ , vagy  $\lambda = \sin g + K \cos g$  alak jelenik meg.
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettet
'a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -210000 To 210000 Step 200
    For j = -150000 To 150000 Step 200
        c = 1000: KK = 1: k = 1 ' k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaszisok különböző mozgásvektorai

        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        -----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / z
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        -----
        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k
        c1 = c1 / 6
        c1 = 450 * c1 'építkezés-bomlás,térankivitás
```

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

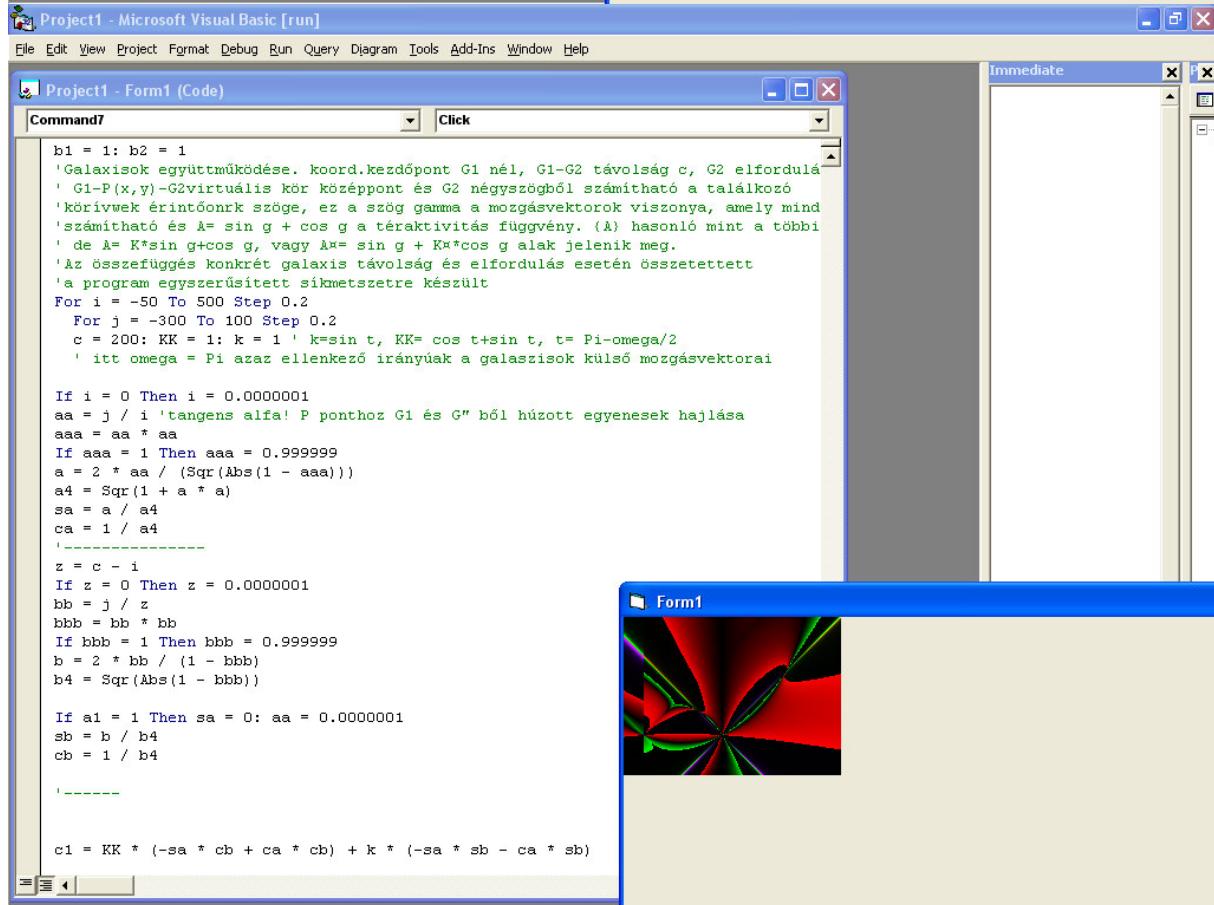
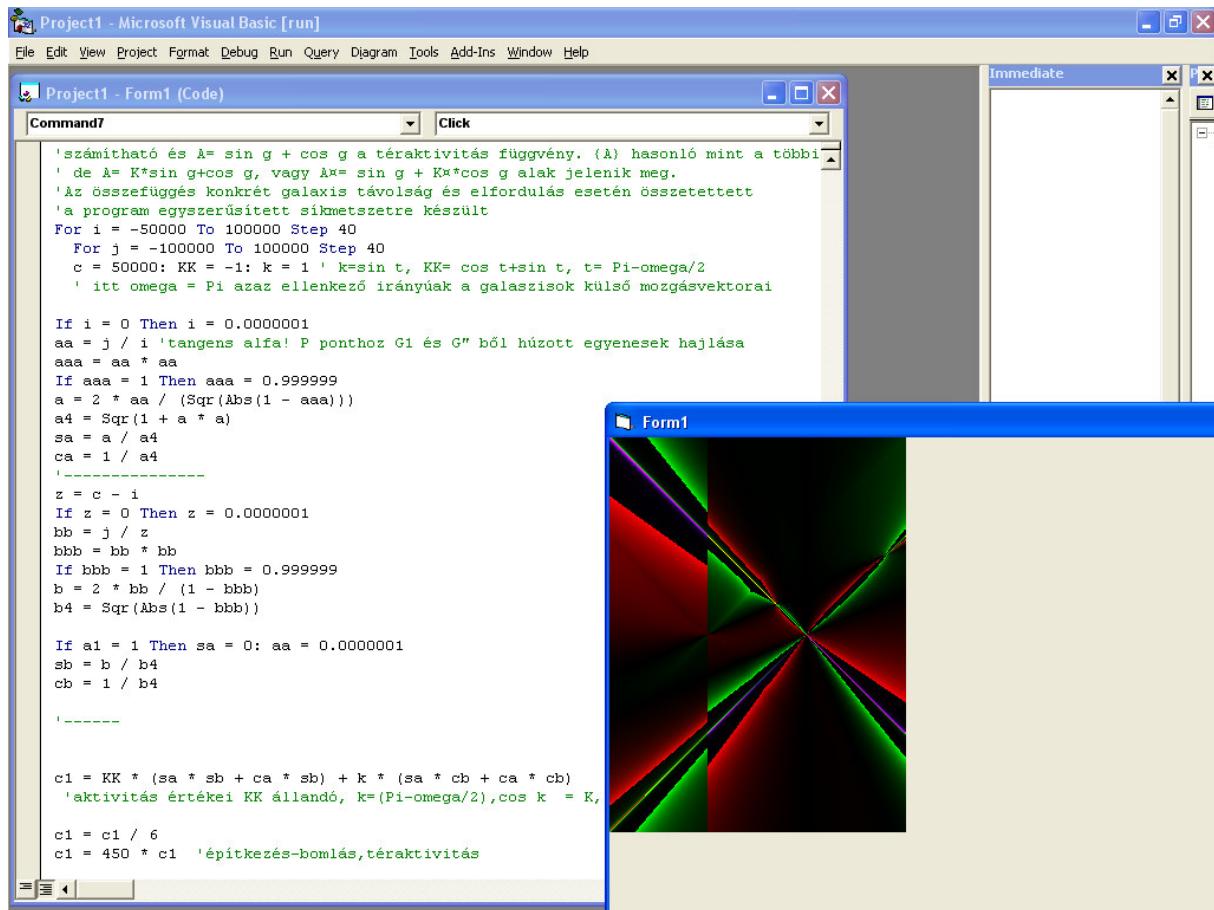
Project1 - Form1 (Code)

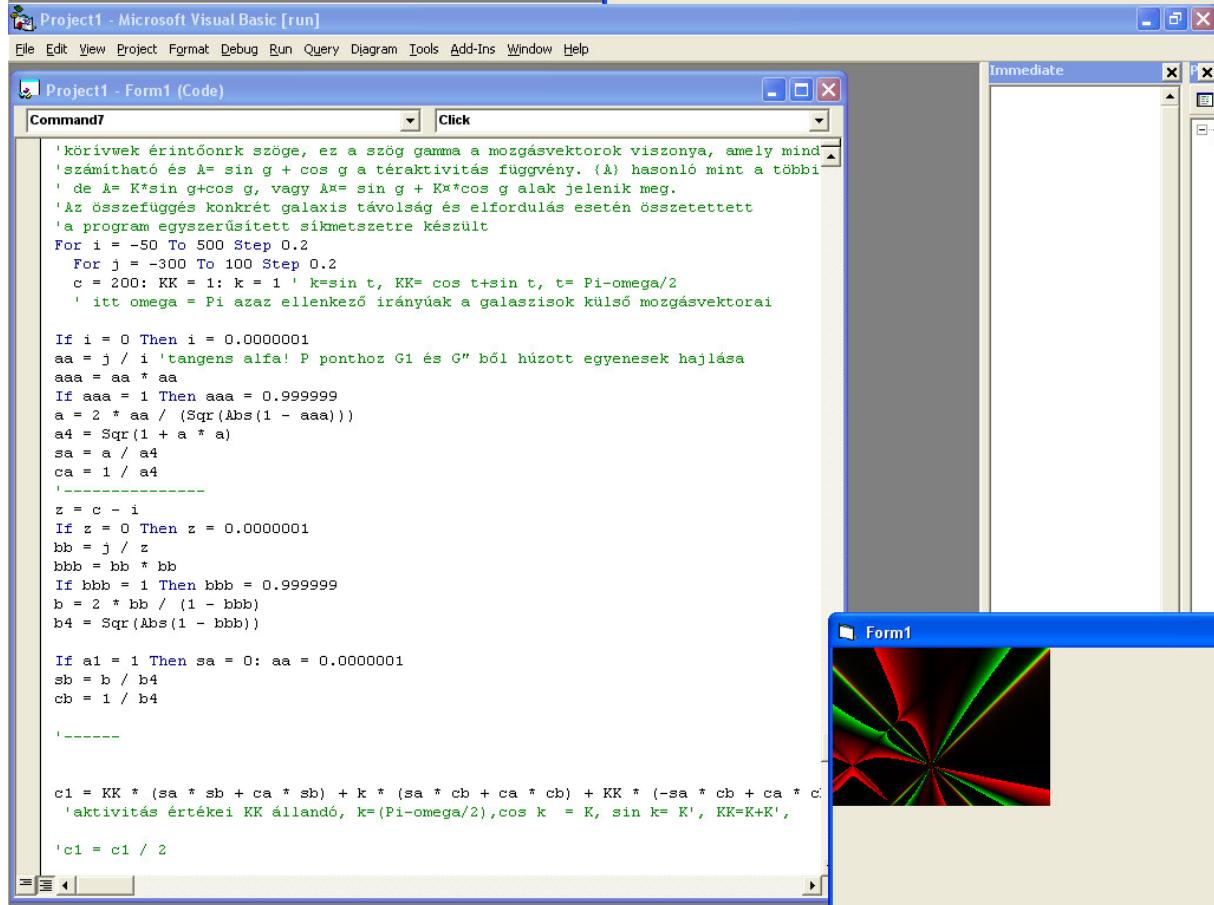
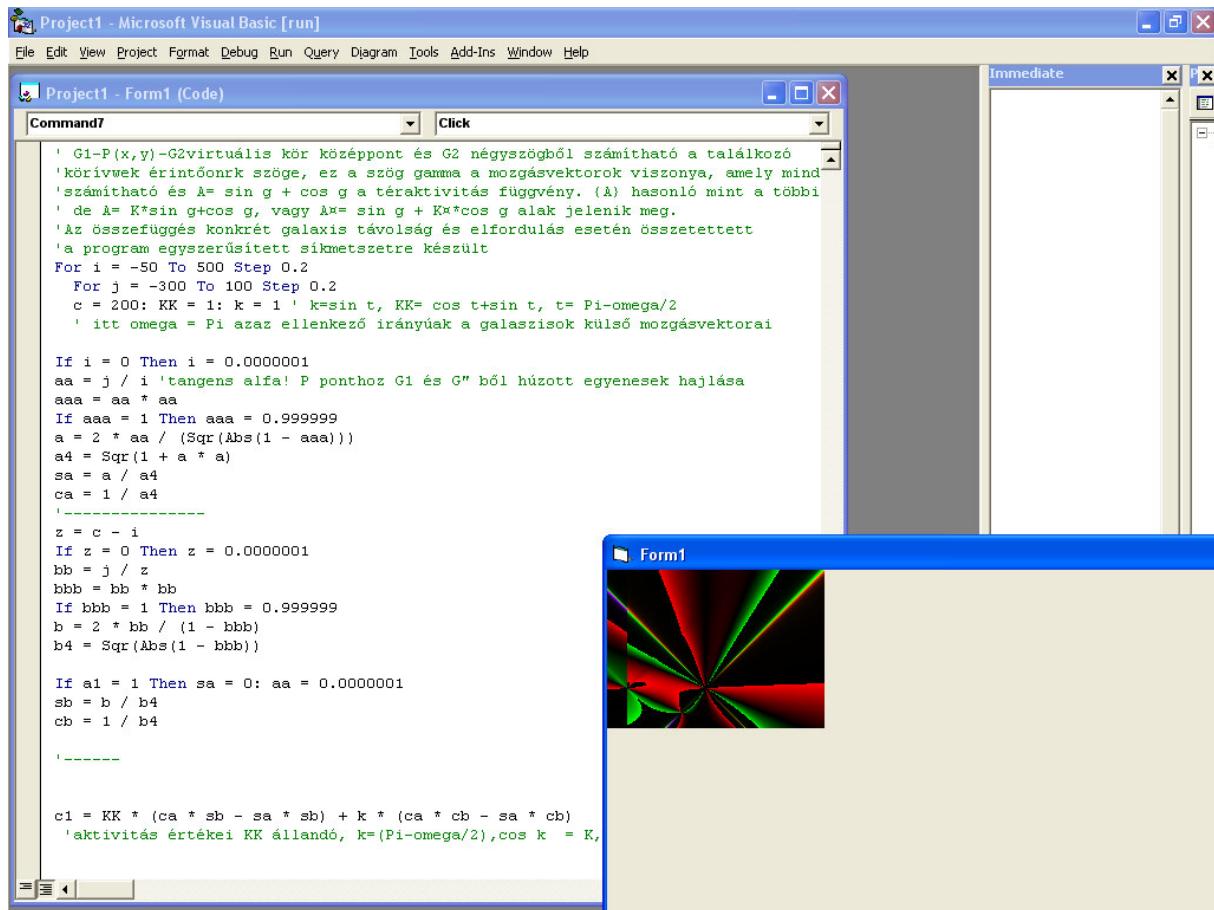
Command7 Click

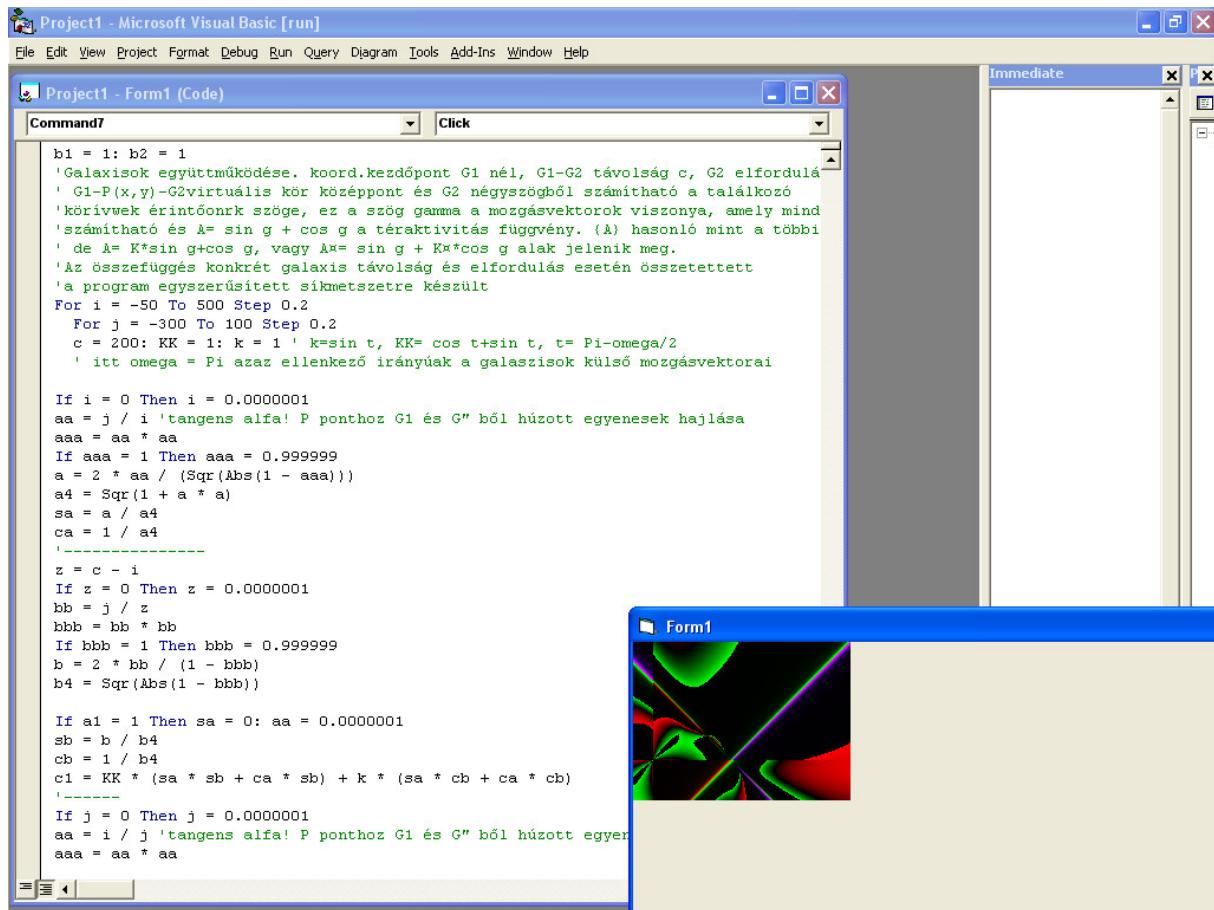
```
'számítható és  $\lambda = \sin g + \cos g$  a térankivitás függvény. ( $\lambda$ ) hasonló mint a többi
' de  $\lambda = K \sin g + \cos g$ , vagy  $\lambda = \sin g + K \cos g$  alak jelenik meg.
'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettet
'a program egyszerűsített sikmetszetre készült
For i = -210000 To 210000 Step 200
    For j = -150000 To 150000 Step 200
        c = 5000: KK = 1: k = 1 ' k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2
        ' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaszisok különböző mozgásvektorai

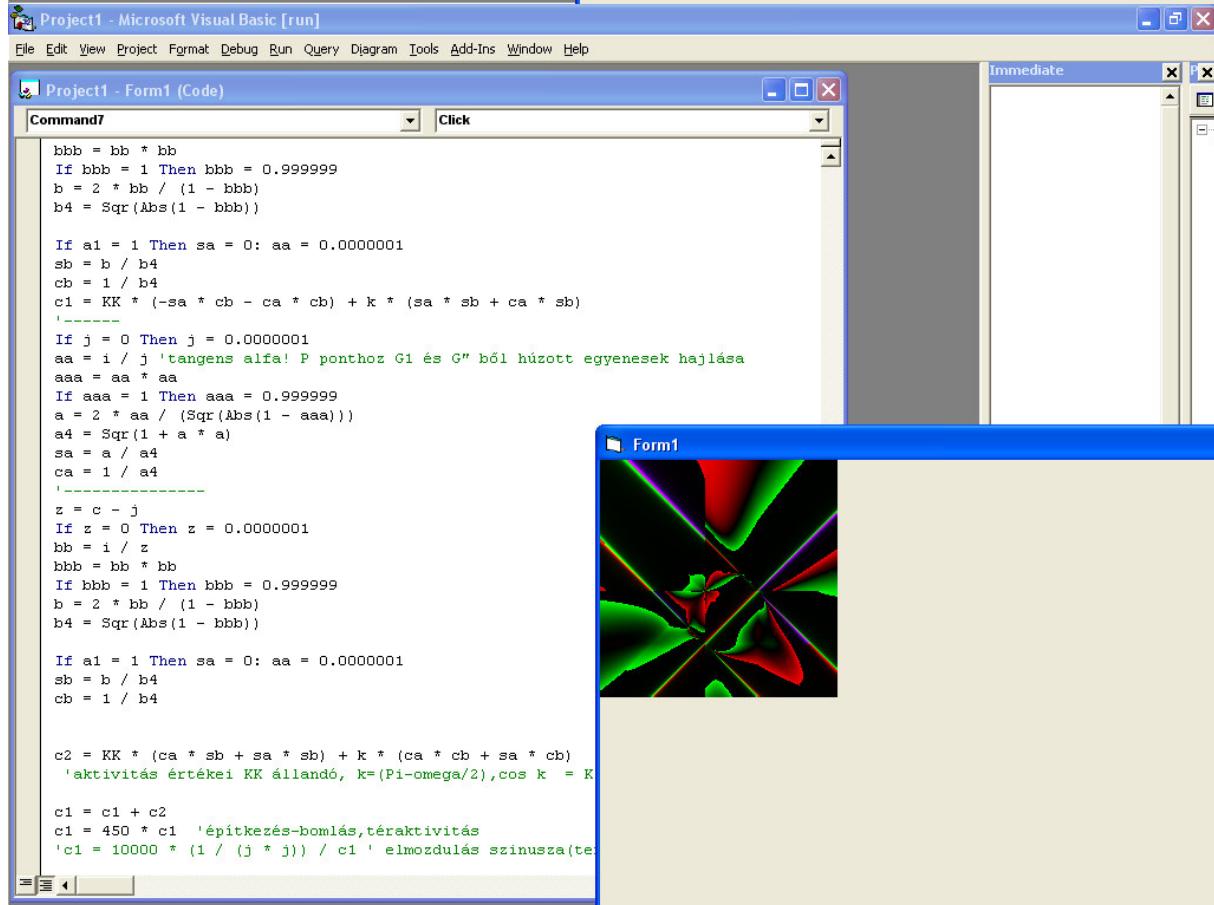
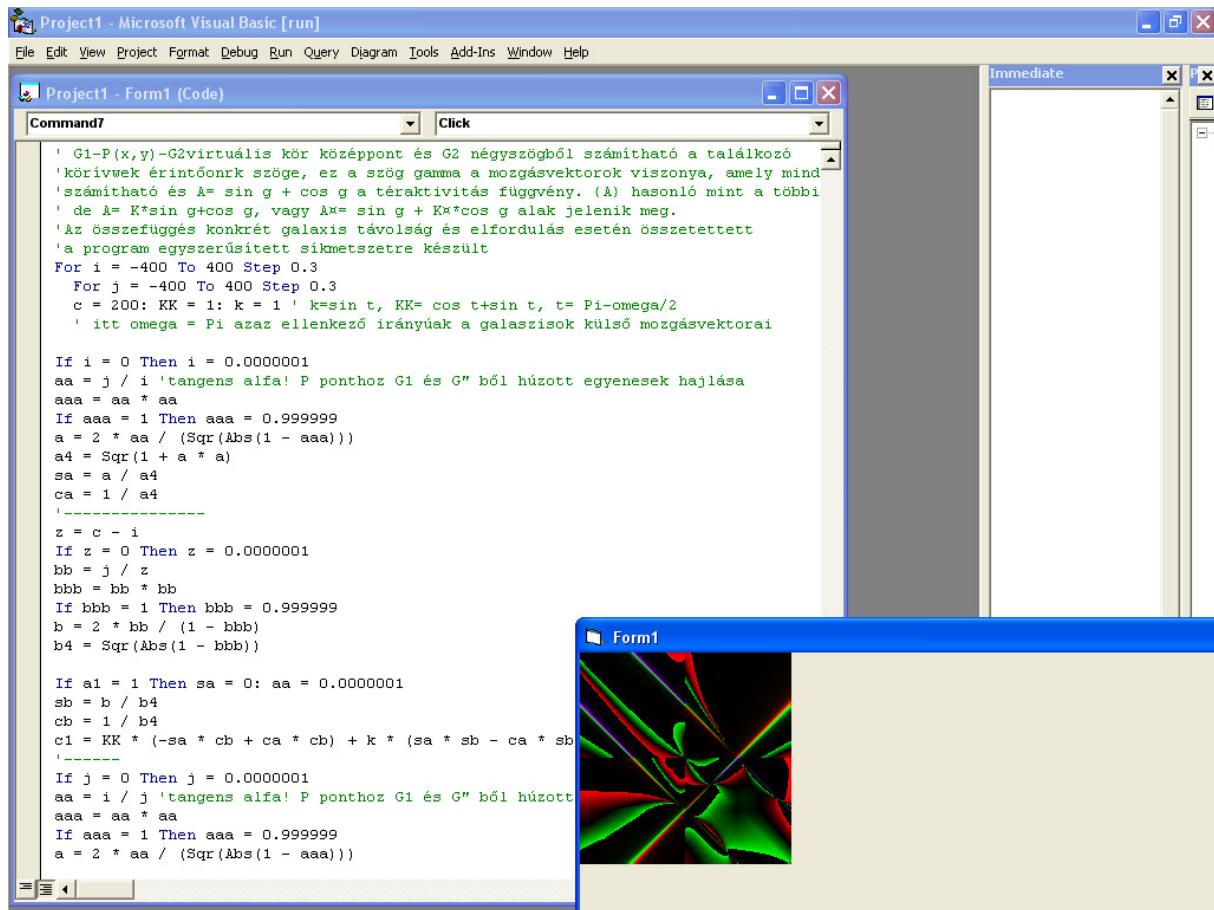
        If i = 0 Then i = 0.0000001
        aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
        aaa = aa * aa
        If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
        a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
        a4 = Sqr(1 + a * a)
        sa = a / a4
        ca = 1 / a4
        -----
        z = c - i
        If z = 0 Then z = 0.0000001
        bb = j / z
        bbb = bb * bb
        If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
        b = 2 * bb / (1 - bbb)
        b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

        If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
        sb = b / b4
        cb = 1 / b4
        -----
        c1 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
        'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k
        c1 = c1 / 6
        c1 = 450 * c1 'építkezés-bomlás,térankivitás
```









Private Sub Command7_Click()

Dim aa, bb, a1, r, k, s1, s2, s3, a2, a4, b1, KK, Ka, b2, z, c1, c2, c3, aaa, ca, sa, sd, cd, c, sg, cg
As Variant

b1 = 1: b2 = 1 'PILLANGÓ

'Galaxisok együttműködése. koord.kezdőpont G1 nél, G1-G2 távolság c, G2 elfordulási szöge omega.

'G1-P(x,y)-G2virtuális kör középpont és G2 négyzetközéppont számítható a találkozó

'körívek érintőinek szöge, ez a szög gamma a mozgásvektorok viszonya, amely minden pozícióban

'számítható és $A = \sin g + \cos g$ a térfogatitás függvény. {A} hasonló mint a többi esetben

'de $A = K * \sin g + \cos g$, vagy $A\alpha = \sin g + K\alpha * \cos g$ alak jelenik meg.

'Az összefüggés konkrét galaxis távolság és elfordulás esetén összetettet

'a program egyszerűsített síkmetszetre készült

For i = -400 To 500 Step 0.3

For j = -500 To 400 Step 0.3

c = 200: KK = 1: k = 1 ' k=sin t, KK= cos t+sin t, t= Pi-omega/2

' itt omega = Pi azaz ellenkező irányúak a galaxisok külső mozgásvektorai

If i = 0 Then i = 0.0000001

aa = j / i 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása

aaa = aa * aa

If aaa = 1 Then aaa = 0.999999

a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))

a4 = Sqr(1 + a * a)

sa = a / a4

ca = 1 / a4

'-----

z = c - i

If z = 0 Then z = 0.0000001

bb = j / z

bbb = bb * bb

If bbb = 1 Then bbb = 0.999999

b = 2 * bb / (1 - bbb)

b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001

sb = b / b4

cb = 1 / b4

c1 = KK * (-sa * cb - ca * cb) + k * (sa * sb + ca * sb)

'-----

If j = 0 Then j = 0.0000001

aa = i / j 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása

aaa = aa * aa

If aaa = 1 Then aaa = 0.999999

a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))

a4 = Sqr(1 + a * a)

sa = a / a4

ca = 1 / a4

'-----

z = c - j

If z = 0 Then z = 0.0000001

```
bb = i / z  
bbb = bb * bb  
If bbb = 1 Then bbb = 0.999999  
b = 2 * bb / (1 - bbb)  
b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))
```

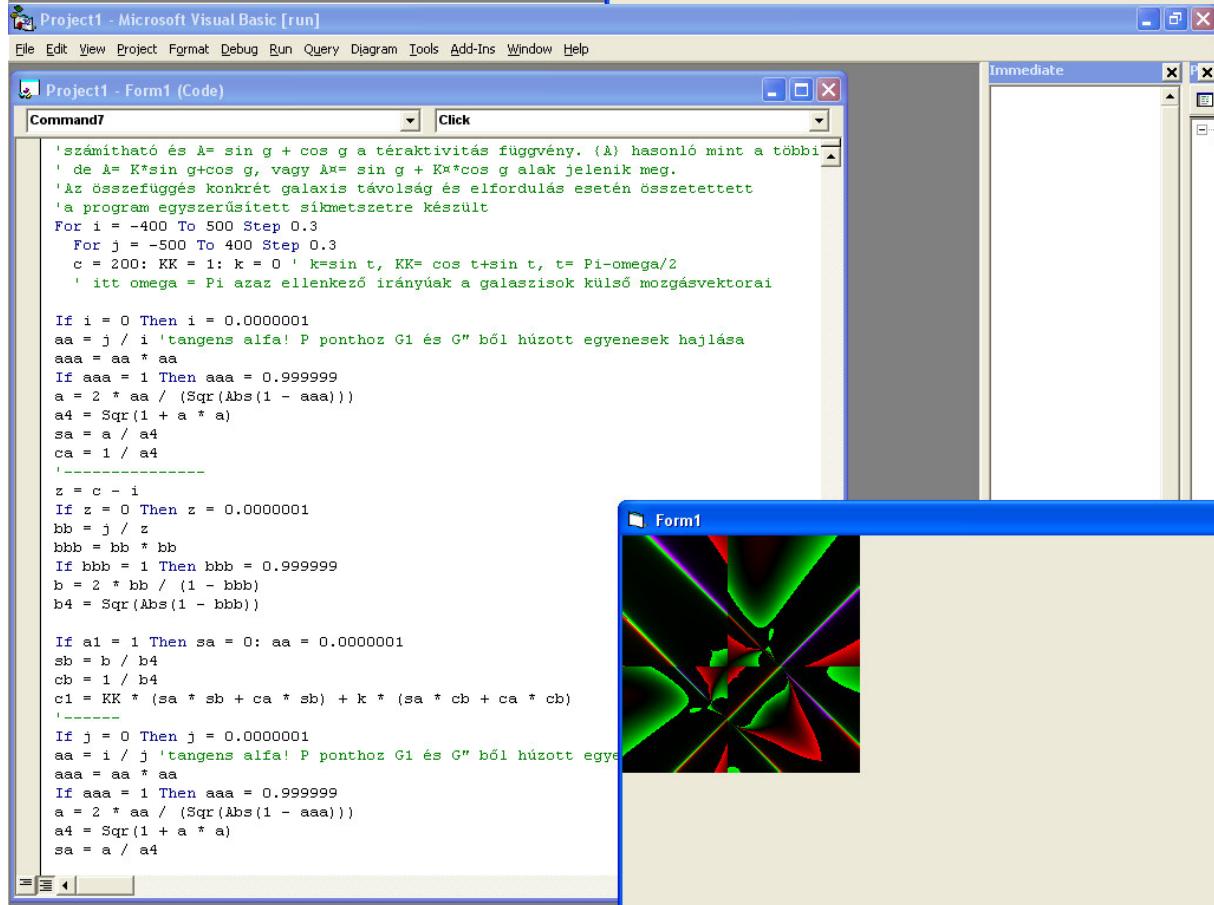
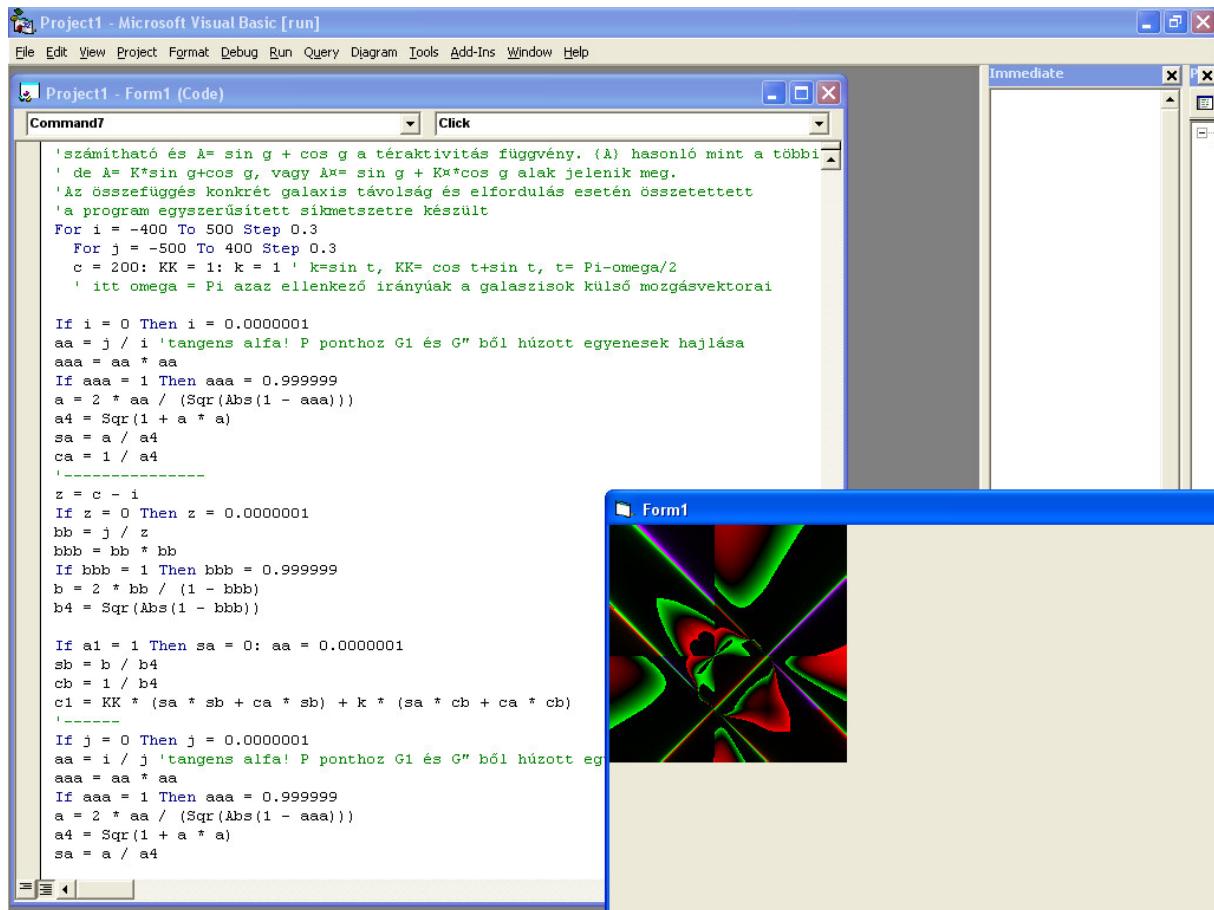
```
If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001  
sb = b / b4  
cb = 1 / b4
```

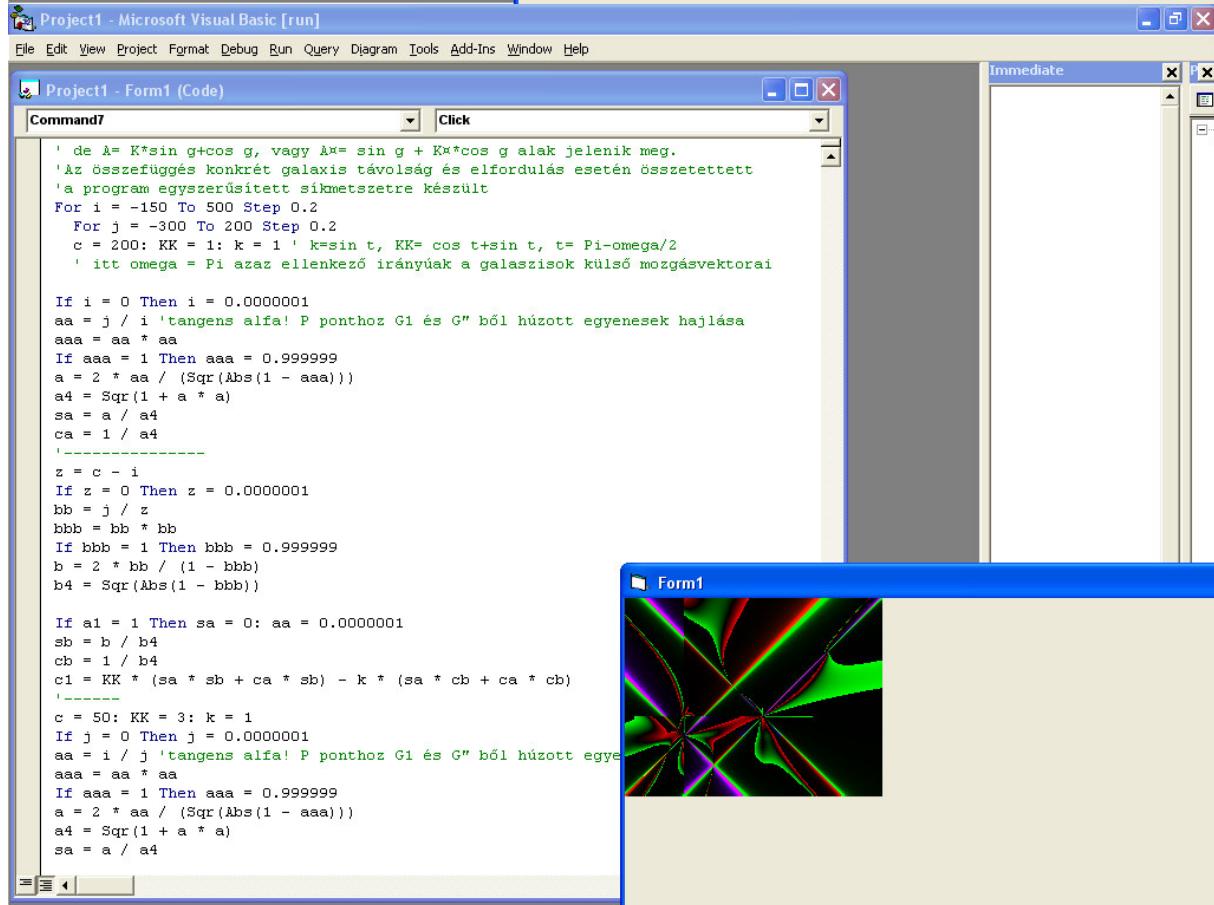
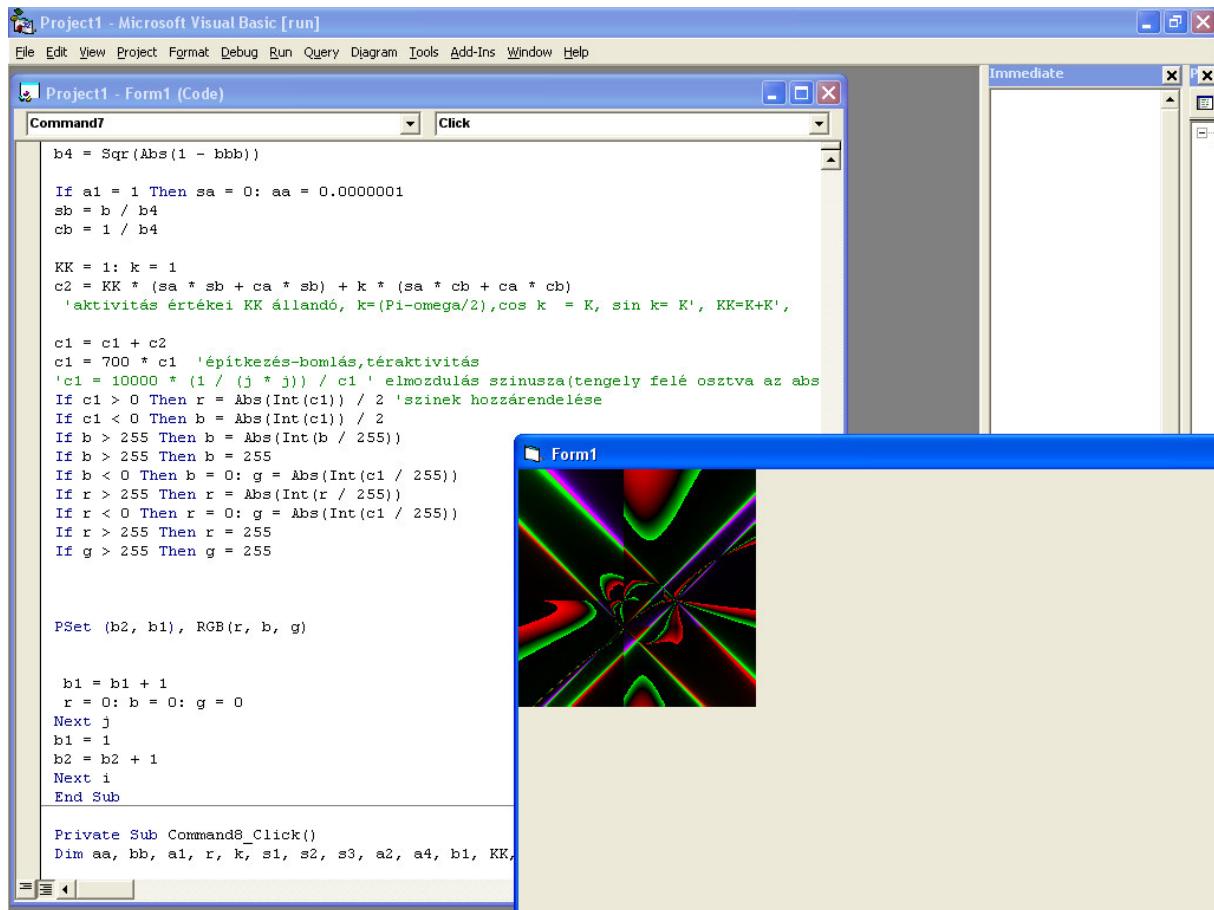
c2 = KK * (ca * sb + sa * sb) + k * (ca * cb + sa * cb)
'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K, sin k= K', KK=K+K',

```
c1 = c1 + c2  
c1 = 450 * c1 'építkezés-bomlás,téraktivitás  
'c1 = 10000 * (1 / (j * j)) / c1 'elmozdulás szinusza(tengely felé osztva az absz elmozdulással)  
If c1 > 0 Then r = Abs(Int(c1)) / 2 'szinek hozzárendelése  
If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1)) / 2  
If b > 255 Then b = Abs(Int(b / 255))  
If b > 255 Then b = 255  
If b < 0 Then b = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))  
If r > 255 Then r = Abs(Int(r / 255))  
If r < 0 Then r = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))  
If r > 255 Then r = 255  
If g > 255 Then g = 255
```

PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

```
b1 = b1 + 1  
r = 0: b = 0: g = 0  
Next j  
b1 = 1  
b2 = b2 + 1  
Next i  
End Sub
```





Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

bbb = bb * bb
If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
b = 2 * bb / (1 - bbb)
b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
sb = b / b4
cb = 1 / b4

c2 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K, sin k= K', KK=K+K'
r = c1 + c2
c1 = Cos(c1)
c1 = 450 * c1 'építkezés-bomlás,téraktivitás
'c1 = 10000 * (1 / (j * j)) / c1 'elmozdulás szinusza(tengely felé osztva az abs
If c1 > 0 Then r = Abs(Int(c1)) / 2 'színek hozzárendelése
If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1)) / 2
If b > 255 Then b = Abs(Int(b / 255))
If b > 255 Then b = 255
If b < 0 Then b = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))
If r > 255 Then r = Abs(Int(r / 255))
If r < 0 Then r = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))
If r > 255 Then r = 255
If g > 255 Then g = 255

PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i
End Sub

```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

If j = 0 Then j = 0.0000001
aa = i / j 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
aaa = aa * aa
If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
a4 = Sqr(1 + a * a)
sa = a / a4
ca = 1 / a4
-----
c = 100: KK = 2: k = 1
z = c - j
If z = 0 Then z = 0.0000001
bb = i / z
bbb = bb * bb
If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
b = 2 * bb / (1 - bbb)
b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
sb = b / b4
cb = 1 / b4

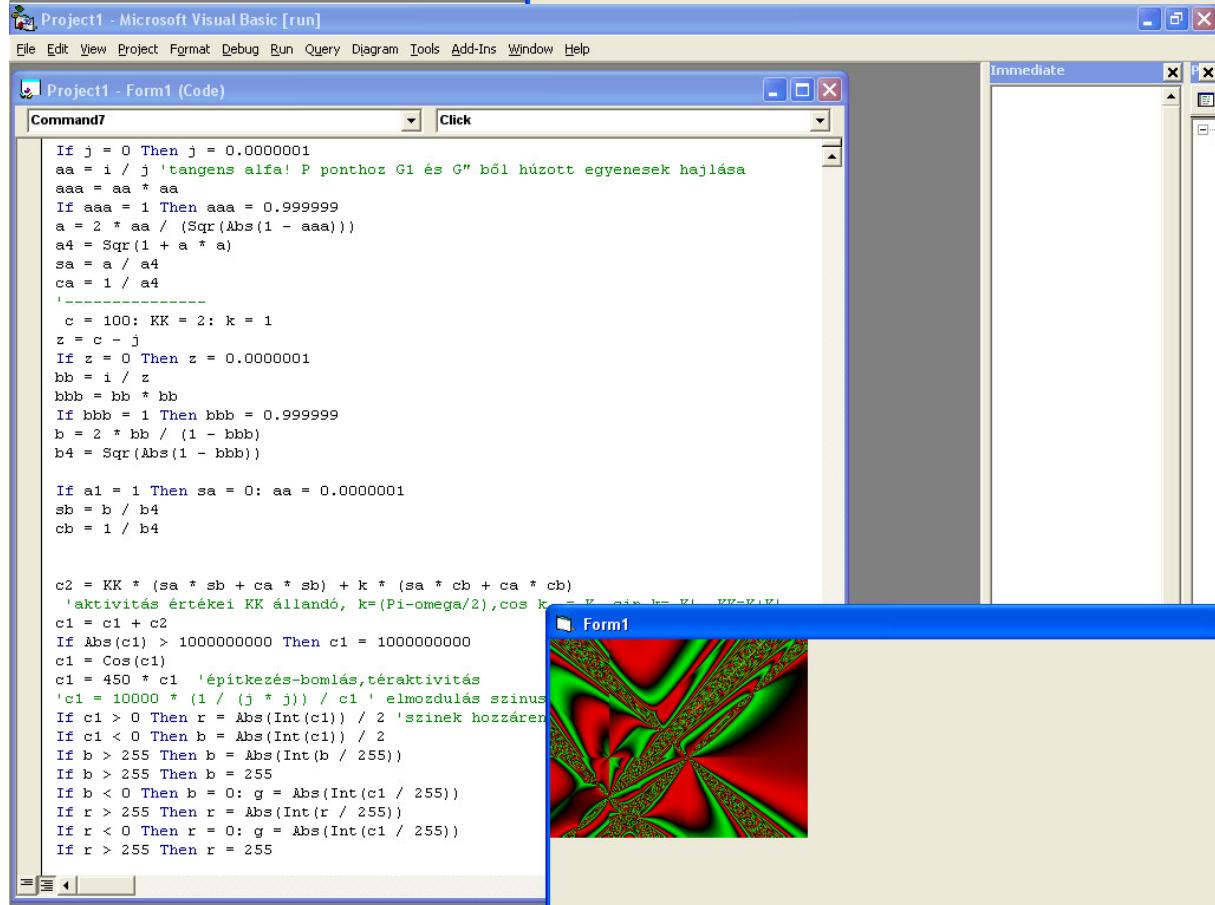
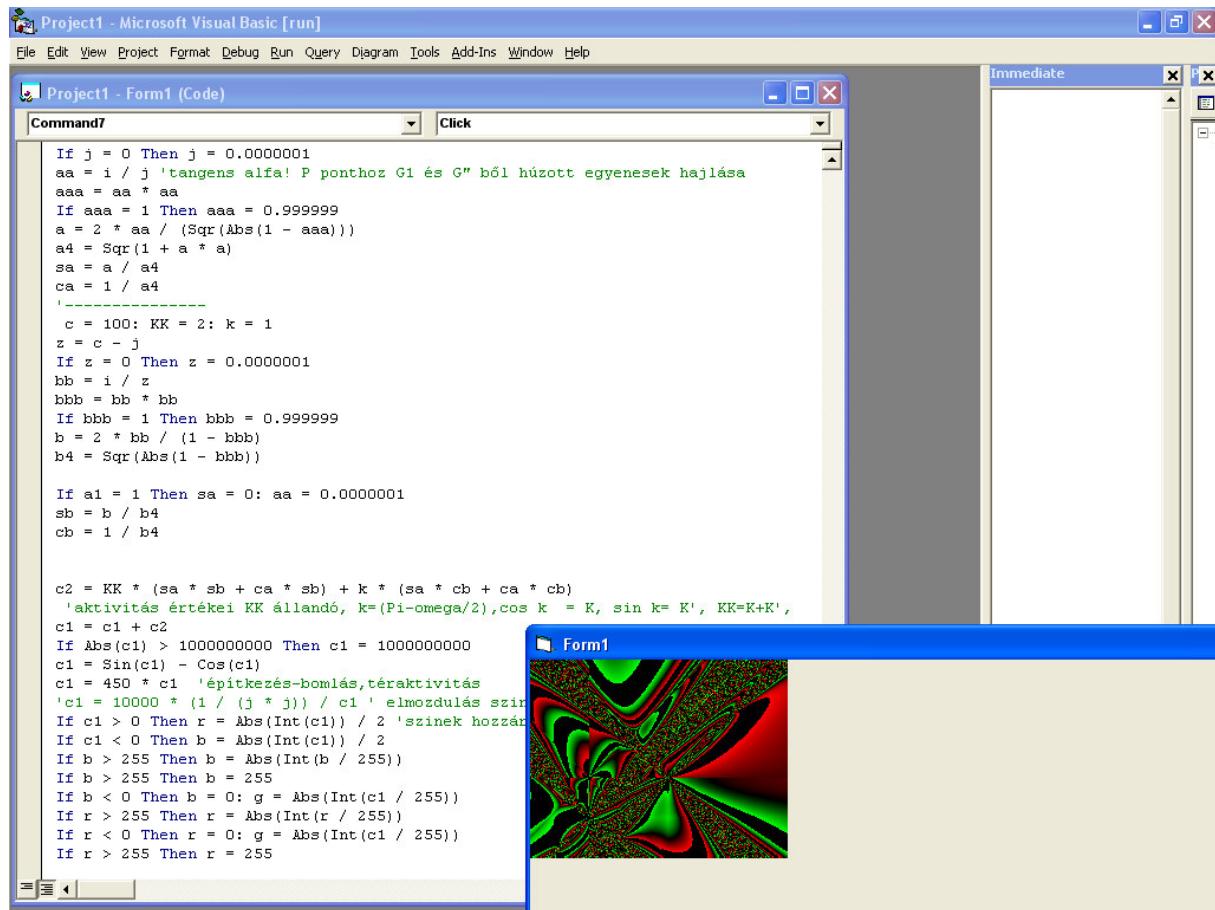
c2 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K, sin k= K', KK=K+K'
c1 = c1 + c2
If Abs(c1) > 1000000000 Then c1 = 1000000000
c1 = Sin(c1)
c1 = 450 * c1 'építkezés-bomlás,téraktivitás
'c1 = 10000 * (1 / (j * j)) / c1 'elmozdulás szinusza(tengely felé osztva az abs
If c1 > 0 Then r = Abs(Int(c1)) / 2 'színek hozzárendelése
If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1)) / 2
If b > 255 Then b = Abs(Int(b / 255))
If b > 255 Then b = 255
If b < 0 Then b = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))
If r > 255 Then r = Abs(Int(r / 255))
If r < 0 Then r = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))
If r > 255 Then r = 255

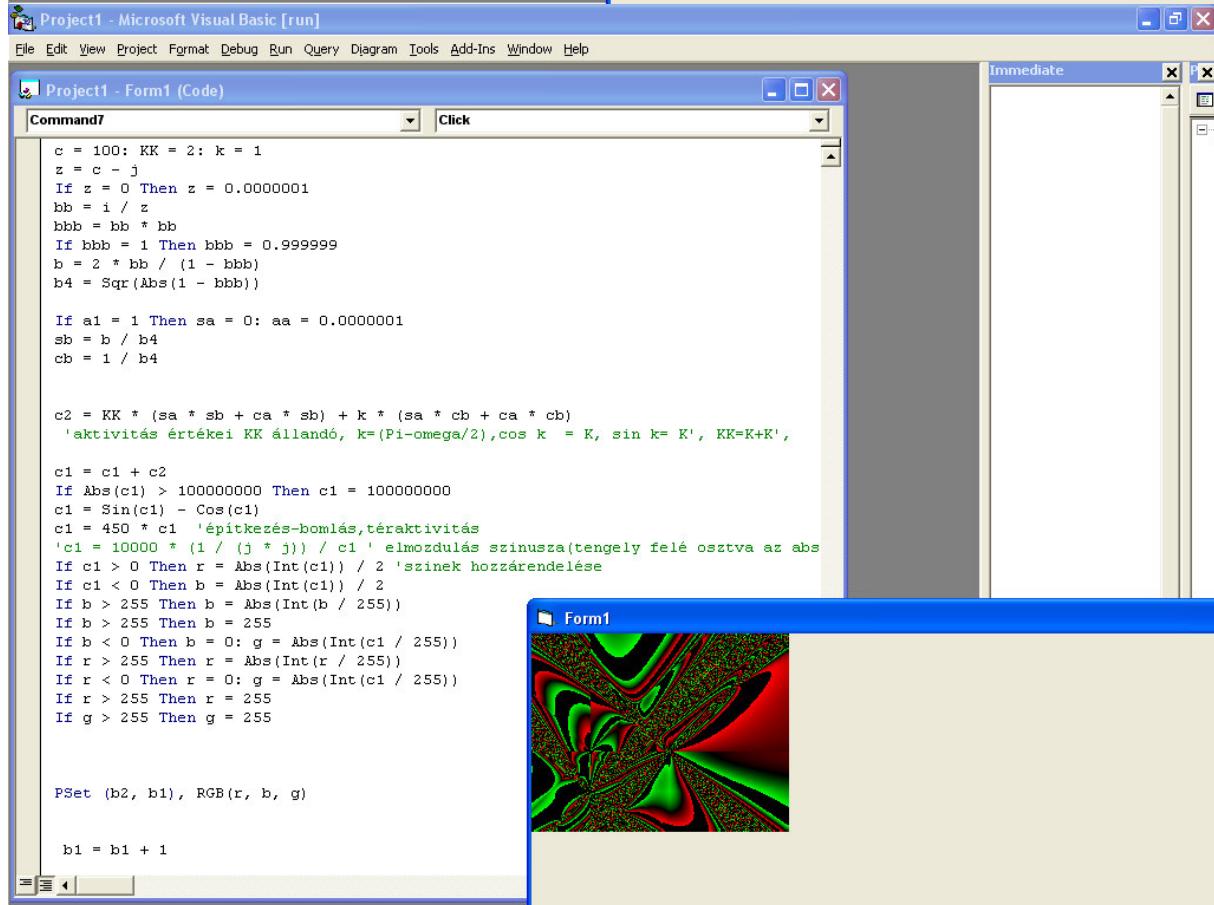
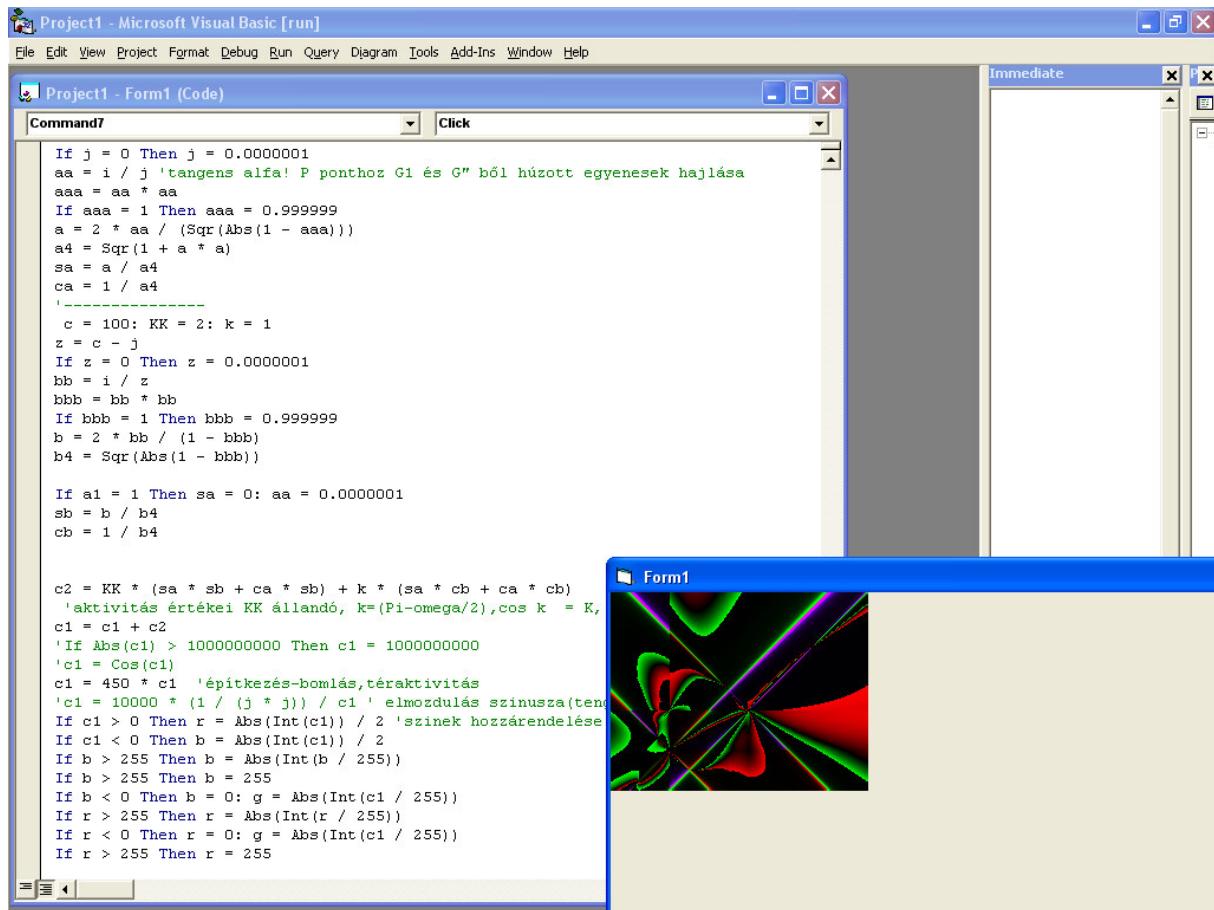
PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

b1 = b1 + 1
r = 0: b = 0: g = 0
Next j
b1 = 1
b2 = b2 + 1
Next i
End Sub

```

Form1





Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

c = 100: KK = 2: k = 1
z = c - j
If z = 0 Then z = 0.0000001
bb = i / z
bbb = bb * bb
If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
b = 2 * bb / (1 - bbb)
b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
sb = b / b4
cb = 1 / b4

c2 = KK * (sa * sb + ca * cb) + k * (sa * cb + ca * cb)
'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K, sin k= K', KK=K+K'

c1 = c1 * c2
If Abs(c1) > 100000000 Then c1 = 100000000
c1 = Sin(c1) - Cos(c1)
c1 = 450 * c1 'épitkezés-bomlás,téraktivitás
'c1 = 10000 * (1 / (j * j)) / c1 'elmozdulás szinusza(tengely felé osztva az abs
If c1 > 0 Then r = Abs(Int(c1)) / 2 'színek hozzárendelése
If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1)) / 2
If b > 255 Then b = 255
If b < 0 Then b = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))
If r > 255 Then r = Abs(Int(r / 255))
If r < 0 Then r = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))
If r > 255 Then r = 255
If g > 255 Then g = 255

PSet (b2, b1), RGB(r, b, g)

b1 = b1 + 1

```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

If j = 0 Then j = 0.0000001
aa = i / j 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
aaa = aa * aa
If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
a4 = Sqr(1 + a * a)
sa = a / a4
ca = 1 / a4
'-----
c = 100: KK = 2: k = 1
z = c - j
If z = 0 Then z = 0.0000001
bb = i / z
bbb = bb * bb
If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
b = 2 * bb / (1 - bbb)
b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
sb = b / b4
cb = 1 / b4

c2 = KK * (sa * sb + ca * cb) + k * (sa * cb + ca * cb)
'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K, sin k= K', KK=K+K'

c1 = c1 * c2
If Abs(c1) > 100000000 Then c1 = 100000000
c1 = Sin(c1) + Cos(c1)
c1 = 450 * c1 'épitkezés-bomlás,téraktivitás
'c1 = 10000 * (1 / (j * j)) / c1 'elmozdulás szinusza(tengely felé osztva az abs
If c1 > 0 Then r = Abs(Int(c1)) / 2 'színek hozzárendelése
If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1)) / 2
If b > 255 Then b = Abs(Int(b / 255))
If b < 0 Then b = 255
If b < 0 Then b = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))
If r > 255 Then r = Abs(Int(r / 255))
If r < 0 Then r = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))

```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

If j = 0 Then j = 0.0000001
aa = i / j 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
aaa = aa * aa
If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
a4 = Sqr(1 + a * a)
sa = a / a4
ca = 1 / a4
'
c = 100: KK = 2: k = 1
z = c - j
If z = 0 Then z = 0.0000001
bb = i / z
bbb = bb * bb
If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
b = 2 * bb / (1 - bbb)
b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
sb = b / b4
cb = 1 / b4

c2 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K, sin k= K', KK=K+K'

c1 = c1 / c2
If Abs(c1) > 100000000 Then c1 = 100000000
c1 = Sin(c1) + Cos(c1)
c1 = 450 * c1 'építkezés-bomlás,téraktivitás
'c1 = 10000 * (1 / (j * j)) / c1 'elmozdulás szinusza(tengely)
If c1 > 0 Then r = Abs(Int(c1)) / 2 'színek hozzárendelése
If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1)) / 2
If b > 255 Then b = Abs(Int(b / 255))
If b > 255 Then b = 255
If b < 0 Then b = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))
If r > 255 Then r = Abs(Int(r / 255))
If r < 0 Then r = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))

```

Form1

Project1 - Microsoft Visual Basic [run]

File Edit View Project Format Debug Run Query Diagram Tools Add-Ins Window Help

Project1 - Form1 (Code)

Command7 Click

```

If j = 0 Then j = 0.0000001
aa = i / j 'tangens alfa! P ponthoz G1 és G" ből húzott egyenesek hajlása
aaa = aa * aa
If aaa = 1 Then aaa = 0.999999
a = 2 * aa / (Sqr(Abs(1 - aaa)))
a4 = Sqr(1 + a * a)
sa = a / a4
ca = 1 / a4
'
c = 100: KK = 2: k = 1
z = c - j
If z = 0 Then z = 0.0000001
bb = i / z
bbb = bb * bb
If bbb = 1 Then bbb = 0.999999
b = 2 * bb / (1 - bbb)
b4 = Sqr(Abs(1 - bbb))

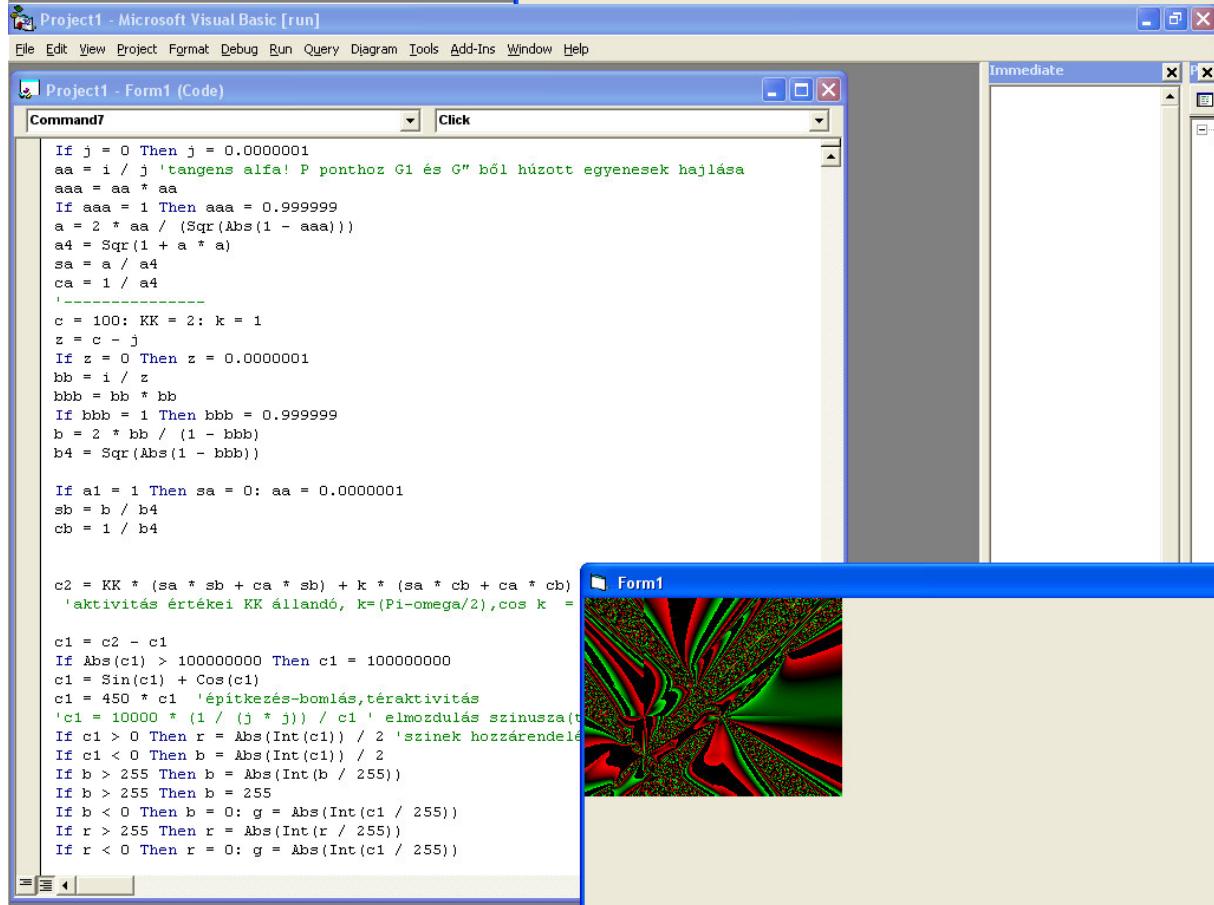
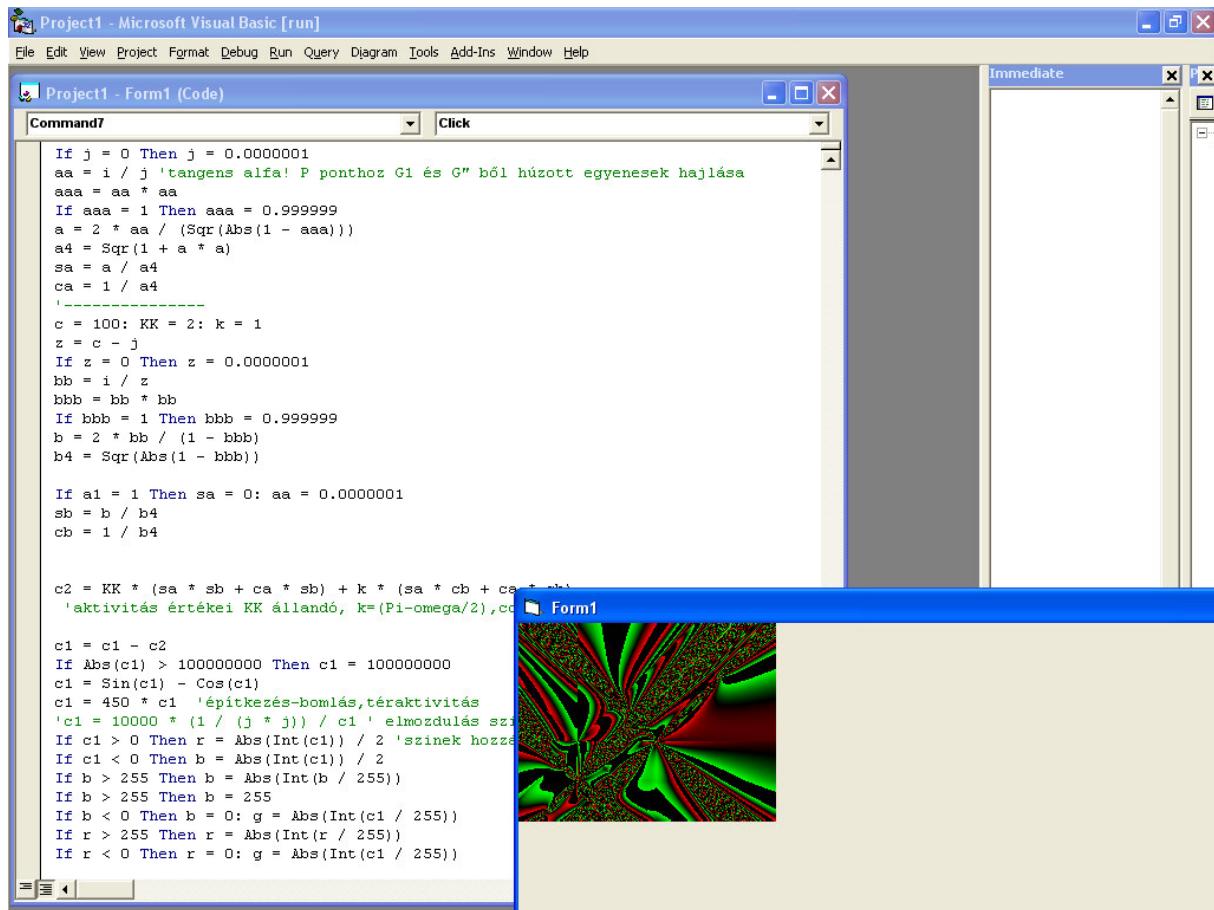
If a1 = 1 Then sa = 0: aa = 0.0000001
sb = b / b4
cb = 1 / b4

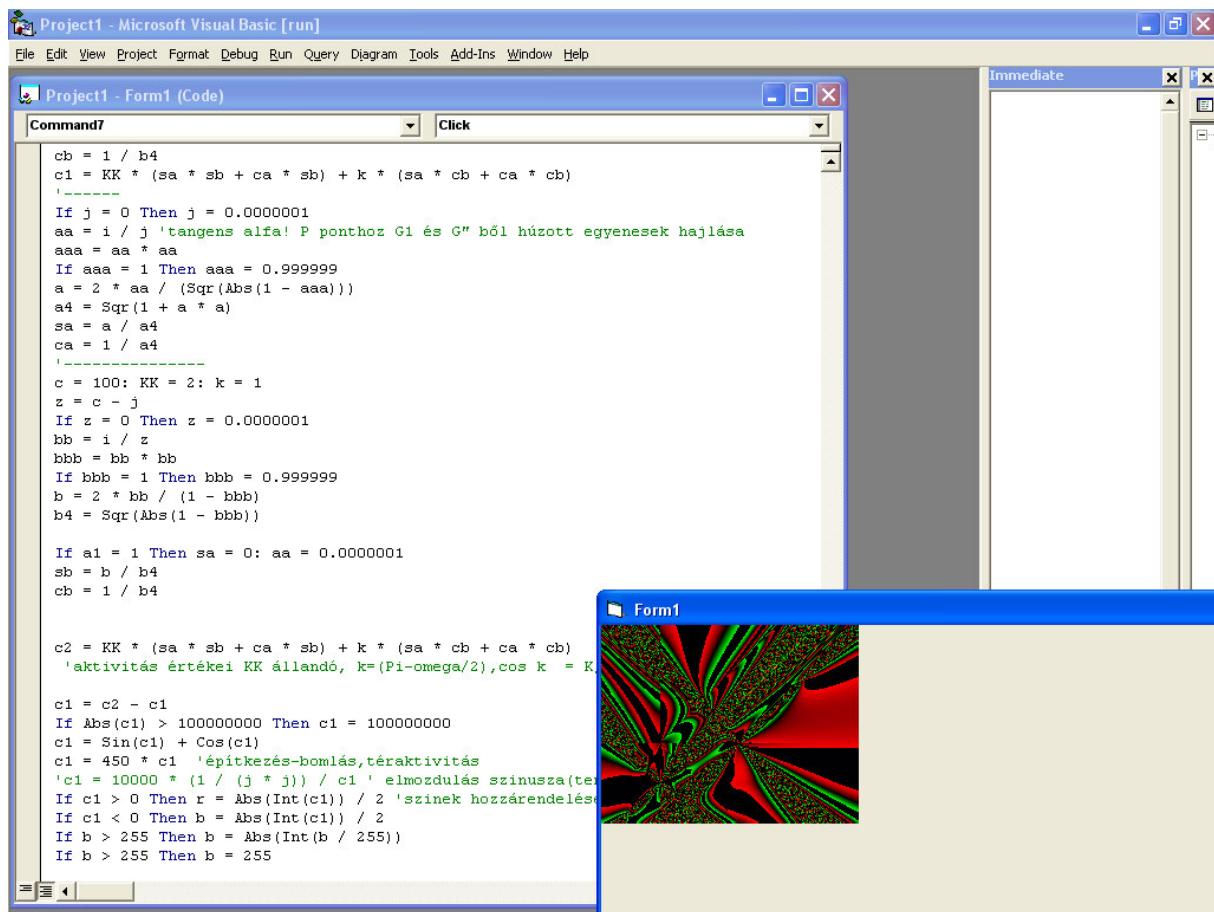
c2 = KK * (sa * sb + ca * sb) + k * (sa * cb + ca * cb)
'aktivitás értékei KK állandó, k=(Pi-omega/2),cos k = K, sin k= K', KK=K+K'

c1 = c2 / c1
If Abs(c1) > 100000000 Then c1 = 100000000
c1 = Sin(c1) - Cos(c1)
c1 = 450 * c1 'építkezés-bomlás,téraktivitás
'c1 = 10000 * (1 / (j * j)) / c1 'elmozdulás szinusza(tengely)
If c1 > 0 Then r = Abs(Int(c1)) / 2 'színek hozzárendelése
If c1 < 0 Then b = Abs(Int(c1)) / 2
If b > 255 Then b = Abs(Int(b / 255))
If b > 255 Then b = 255
If b < 0 Then b = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))
If r > 255 Then r = Abs(Int(r / 255))
If r < 0 Then r = 0: g = Abs(Int(c1 / 255))

```

Form1





Alsóörs, 2025. 10. 02. /feltöltés!/

