

IBOSZOO OU

La Première chose qui attire l'attention quand ils (les oummites) parlent de ces composants de base de la réalité, est qu'ils sont présentés comme étant préalables à l'espace et au temps. L'espace apparaît comme une composition psychologique qui se produit dans certains réseaux des IBOZOO UU (je parle des réseaux qui composent les cerveaux humains) eux-mêmes avec capacité d'interpréter des différences angulaires entre autres différentes IBOZOO UU comme "distance". De façon semblable ces réseaux des IBOZOO UU "auto conscientes" peuvent interpréter d'autres différences angulaires comme temps, masse, gravitation, charge électrique, moment magnétique, force fort, spin, énergie, etc. Mais, comme ils sont, comme ils opèrent ces facteurs mystérieux?

Un IBOZOO UU nous pouvons le concevoir, ils nous disent, comme un ensemble d'orientations orthogonales. Ces orientations ou axes ne peuvent pas se couper puisqu'elles ne sont pas des droites dans l'espace. Les IBOZOO UU **ne sont pas placés dans l'espace** (ni tridimensionnel ni décadimensionnel) et c'est pourquoi est incorrect de les imaginer comme des "hérissons", ceci est comme un ensemble des axes orientés orthogonaux (TEXTE 2) dans l'espace. Dans un autre passage ils nous disent qu'ils pourraient nous présenter les IBOZOO UU comme étant des polyèdres orientées (TEXTE 1), bien qu'ils ne le développent ensuite pas, puisqu'ils considèrent qu'ils peuvent introduire de la confusion avec cette métaphore, mais le fait qu'ils suggèrent cette image m'a faite réfléchir.

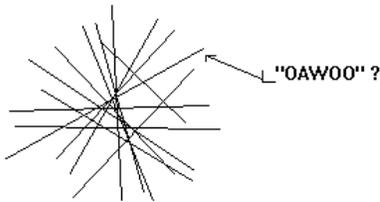
TEXTE 1.- <http://www.ummo-sciences.org/fr/D105-1.htm> Peut-être l'exemple aurait-il été plus parlant en substituant, aux cartes, des polyèdres à faces multiples qui représenteraient mieux des IBOZOO UU, mais ce modèle aurait perdu de sa simplicité d'explication.

En effet cette image est valable. Un hexaèdre régulier pourrait nous représenter un IBOZOO UU de trois axes orthogonaux. Chaque paire de faces opposées/parallèles du hexaèdre exprimerait une direction dans laquelle l'IBOZOO UU "vue" ou "regarde", ceci est, la direction perpendiculaire à ces dernières, et si nous supposons que le hexaèdre est infiniment petit jusqu'à le faire disparaître, nous aurons l'image d'un quelque chose, d'un "néant", avec trois directions orientées perpendiculaires. Il nous suffirait (si nous étions capables de cela) d'imaginer un polyèdre tellement petit qu'arrive à être inexistant, de vingt faces, étant chaque paire de faces opposées/parallèles, perpendiculaires à toutes les autres, pour avoir une image d'une "entité" orienté décadimensionnellement, et étant une alternative à celle de l'ensemble d'axes orientés et orthogonaux. Peut-être avec cette image nous aurions créé un nouveau problème, puisque nous pourrions imaginer l'IBOZOO UU comme un point, ou comme un volume (polyèdre) infinitésimal, ce qui présuppose un espace dans lequel se situer, mais en définitive, eux-mêmes nous disent qu'il n'est pas facile pour notre ESPRIT de s'approcher au véritable concept d'IBOZOO UU puisqu'il a été instruit de manière incorrecte (ah les psychovirus !). Il nous manquera une grande discipline mentale pour s'éloigner des erreurs déjà signalées. Comme méthode pédagogique, eux-mêmes, après nous avoir signalé de leur inadéquation, **ne doutent pas à utiliser l'image d'un faisceau d'axes orthogonaux.**

TEXTE 2.- <http://www.ummo-sciences.org/fr/D59-3.htm> En définissant provisoirement l'IBOZOO comme une entité élémentaire, bien que différenciée, composée par un faisceau d'axes orthogonaux qui ne peuvent se recouper entre eux, nous avons précisément introduit (bien qu'à des fins pédagogiques) un concept que vous devez rejeter à priori: celui, exprimé avec un mot très familier sur Terre, de l'AXE. Si vous associez notre mot OAWOO ("AXE" ou DIRECTION) avec une ligne droite orientée, nous retournons au point de départ puisque vous n'aurez rien compris de nos précédentes explications.

Evidemment il y a là un obstacle sérieux car nous parlons des langages mathématiques différents. Langages qui par définition (comme nous l'avons noté dans un document antérieur) sont conditionnés par un ensemble de conceptions psychologiques différentes entre vous et nous. Quand, dès les premiers stades infantiles, l'UUGEEYIE s'est éduqué à l'intérieur de moules logiques définis et étroits et, éprouvant du respect pour des postulats mathématiques irréels, il lui sera très difficile, pour ne pas dire impossible, d'éduquer ses mécanismes mentaux pour dissocier des images illusoirs apparentées à son mode de perception.

Pour cela: si nous invitons les profanes en mathématiques à imaginer l'IBOZOO UU [L] comme une série d'axes (lignes droites indéfinies, idéales)



nous invitons les MATHÉMATIENS à reconsidérer que notre concept d'OAWOO qui, bien qu'impliquant une " DIRECTION " ne pourra jamais être assimilé à des axes ou droites réelles ou idéales.

Une fois défini provisoirement l'IBOZOO UU comme un faisceau des axes orientés, les oummites nous disent que les "ampleurs" qu'il perçoit (ou qu'il conçoit, pour mieux dire) notre esprit à partir de l'information apportée par nos sens, proviennent dernièrement des différences angulaires entre certaines orientations des différents IBOZOO UU. Aux orientations (je préfère les appeler ainsi, mieux qu'axes orientés) d'un IBOZOO UU les oummites l'appellent OAWOO et à l'angle que forment deux orientations de deux IBOZOO UU différents, ils appellent IOAWOO. C'est cette différence angulaire entre les OAWOO des différents IBOZOO UU, celle qui a pour eux une importance transcendante dans la configuration des mondes ou des univers, puisque étant les IBOZOO UU des entités si homogènes, c'est **seulement a partir de ces différences, c'est a dire dans ces angles, où on peut codifier de l'information.**

Une première condition pour travailler avec les IBOZOO UU est ce de les pouvoir représenter mathématiquement. Les oummites nous informent de que pour travailler sur les relations angulaires entre deux IBOZOO UU différentes, nous ne devons chercher aucun système de référence interne a chacun d'eux et non plus externe à eux, ce qui est logique puisque les IBOZOO UU comme nous avons déjà dit, ils ne sont pas placés dans aucun endroit spécifique, car l'espace n'existe pas préalablement a les propres IBOZOO UU, il n'a pas de sens de parler d'eux comme placés spatialement, il nous suffira, ils nous disent, de prendre un IBOZOO UU quelconque parmi eux comme élément de référence. Pour aller pas à pas nous allons d'abord voir comment nous représenterions mathématiquement un IBOZOO UU de trois orientations orthogonales, auquel nous appellerons IU (3D). Représentons ainsi un IBOZOO UU (**rouge**) en ce qui concerne un autre quelconque (**noir**) pris comme référence. Par confort pour le raisonnement je suppose dans le Image 2 (Figura 2) que les deux IBOZOO UU ont une origine commune. Ceci, est évidemment une licence pour pouvoir obtenir la représentation d'un IBOZOO UU a partir d'un autre, puisqu'en réalité les IBOZOO UU n'ont pas d'origine, n'ont pas d'axes et ils ne peuvent pas se déplacer pour les faire coïncider. Avec tout ceci en compte nous voyons que l'orientation **u'** de l'IBOZOO UU **rouge**, forme avec chacune des orientations **u, v, w** de l'IBOZOO UU de référence, des angles **α, β, γ** (voir "Figura 2").

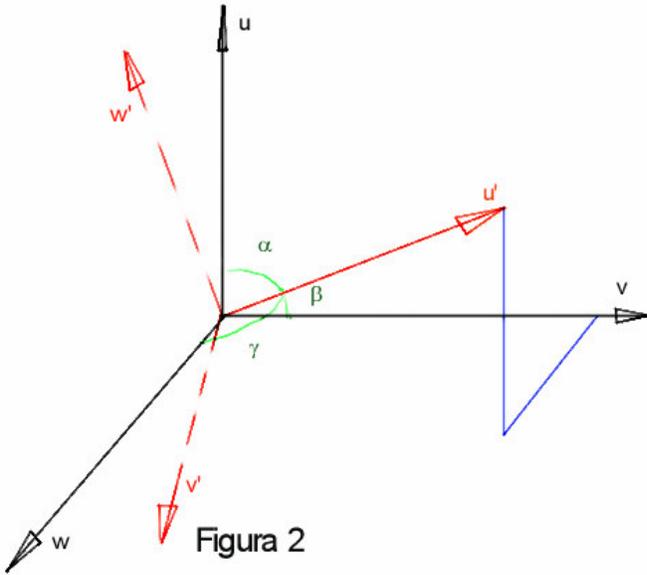


Figura 2

Une format de représentation standard de l'orientation \mathbf{u}' relative à \mathbf{u} , \mathbf{v} , \mathbf{w} est celle que se base sur les cosinus directeurs, ceci est, dans les projections de \mathbf{u}' (supposée \mathbf{u}' de module un) sur \mathbf{u} , \mathbf{v} , \mathbf{w} . Ces cosinus directeurs $\cos(\alpha)$, $\cos(\beta)$ et $\cos(\gamma)$ définissent univoquement la direction \mathbf{u}' ce qui nous permet de la représenter comme:

$$\mathbf{u}' \equiv (\cos(\alpha), \cos(\beta), \cos(\gamma)).$$

Une condition que accomplissent les cosinus directeurs (dans un espace euclidien) est :

$$\cos^2(\alpha) + \cos^2(\beta) + \cos^2(\gamma) = 1.$$

La même chose nous pourrions dire pour \mathbf{v}' et \mathbf{w}' .

D'une manière plus synthétique nous pouvons écrire les cosinus directeurs :

$$\mathbf{u}' \equiv (a_{11}, a_{12}, a_{13})$$

$$\mathbf{v}' \equiv (a_{21}, a_{22}, a_{23})$$

$$\mathbf{w}' \equiv (a_{31}, a_{32}, a_{33})$$

que devront accomplir les conditions de :

$$\text{Normalisation : } (a_{i1})^2 + (a_{i2})^2 + (a_{i3})^2 = 1, (i = 1, 2 \text{ et } 3)$$

$$\text{Orthogonalité : } a_{i1} * a_{j1} + a_{i2} * a_{j2} + a_{i3} * a_{j3} = 0, (i \neq j ; i \text{ et } j = 1, 2 \text{ et } 3)$$

Dans l'ensemble nous pourrions décrire l'IBOZOO UU (**rouge**) avec une matrice 3x3 qui contiendrait ordonnés les cosinus directeurs de chacune de ses orientations en ce qui concerne celles de l'IBOZOO UU de référence, ceci est (excuses par la représentation matriciel mais je n'ais pas de "LaTeX" ou un autre outil pour écrire des éléments mathématiques et les peux d'expressions mathématiques écrits proprement que vous trouverez en avant m'ont été fournis par Javier Fraile. Merci Javier :-)) :

$$\text{I.U. (rouge)} \equiv \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix}$$

Bien qu'il soit futile de le mentionner, le IBOZOO UU de référence en ce qui concerne lui-même serait représenté par :

$$\text{I.U (ref.)} \equiv \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

En retournant aux IBOZOO UU authentiques, les oummites nous disent que "ils expriment" un univers décadimensionnel, et ceci je l'interprète, bien qu'il ne soit

spécifiquement dit dans aucun document, comme étant donné qu'eux-mêmes, les IBOZOO UU, soient composés de 10 orientations orthogonales. Nous verrons plus tarde que ceci est compatible avec qui ils expriment un univers décadi-dimensionnel.

Les oummites, après nous donner l'avis de que le IBOZOO UU n'a pas de structure interne (n'est pas formé des "parts") ils nous le pressentent, a effet purement de sa définition mathématique, comme ayant celle d'une hypersphère n-dimensionnelle, dans laquelle une fois normalisé le rayon, nous pouvons considérer n orientations orthogonales qui déterminent dans la hypersphère n vecteurs unitaires (orthogonaux) que nous pouvons décrire par leurs cosinus directeurs référés aux OAWOO d'un autre IBOZOO UU quelconque prise comme référence, puisqu'il est absurde de considérer un système d'axes absolu interne à l'IBOZOO UU lui-même. Voyons ça.

TEXTE 2.- LE CONCEPT DE L'IBOZOO UU <http://www.ummo-sciences.org/fr/D59-2.htm>

Le WAAM que nous connaissons est un ENSEMBLE LIÉ (AYUU) ou RÉSEAU de IBOZOO UU tel que si nous identifions cet ensemble avec une série ordonné de nombres naturels : N tends vers l'infini. : (N ----> infini).

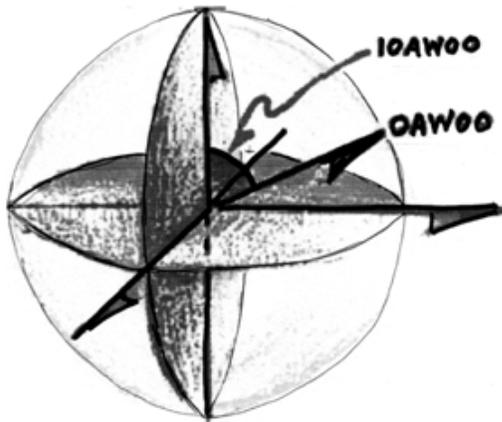
Il est nécessaire de vous donner une image la plus fidèle de la véritable nature de l'IBOZOO UU qui n'ait rien à voir avec le POINT MATHÉMATIQUE, ni avec une PARTICULE, ni avec un QUANTUM d'énergie selon les conceptions terrestres. Vous devez donc débarrasser vos esprits d'images aussi familières que le POINT et la DIMENSION LINÉAIRE.

Si vous avez une formation mathématique vous connaissez le concept d'HYPERSPHÈRE dans un N-ESPACE. Nous pouvons représenter analytiquement un tel corps géométrique. Son équation correspondante est familière pour les étudiants.

Si nous représentons les grandeurs définies dans les N axes par $a_1, a_2, a_3, \dots, a_n$, le rayon R de l' HYPERSPHÈRE sera défini par :

$$R = \sqrt{(a_1 - a_1')^2 + (a_2 - a_2')^2 + \dots + (a_n - a_n')^2}$$

Comme nous ne pouvons pas représenter graphiquement une telle HYPERSPHÈRE, nous supposons une SPHÈRE tridimensionnelle dont les axes seraient orientés orthogonalement.



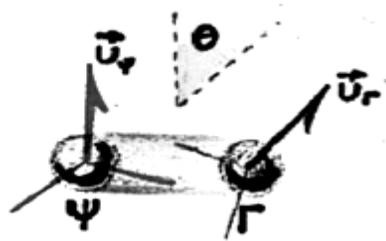
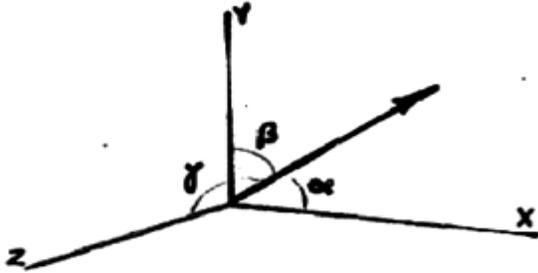
Nous essayons de choisir un modèle mathématique (symbolique) qui représente L'IBOZOO UU. Tenez en compte : quand nous nous référerons à un rayon vecteur par exemple, personne ne devra supposer que ce rayon sera matérialisé réellement dans L'IBOZOO UU.

Nous considérons dans la sphère de la figure S59-f10 un OAWOO (avec ce nom nous spécifierons dans la sphère aussi bien le concept d'AXE des mathématiciens terrestres, que le VECTEUR avec ses attributs de module, origine et extrémité). Dans ce cas vous traduirez OAWOO par RAYON VECTEUR U (U fléché).

Si nous considérons une HYPERSPHÈRE à N dimensions, nous pouvons concevoir autant d'autres OAWOO (RAYONS VECTEURS) que représentent ces grandeurs.

Soient $U_1, U_2, U_3, \dots, U_n$, (U fléchés) dont les orientations respectives sont orthogonales, c'est-à-dire forment des angles de $\pi/2$ radians entre elles.

Vu ainsi, l'IBOZOO UU pourrait s'interpréter comme un espace pluridimensionnel fermé, et vous recommanderiez à l'imaginer avec ses points, droites, plans, hyperplans, volumes immergés et hypervolumes. Rien n'est plus éloigné du véritable concept réel de l'IBOZOO UU. Quand nous nous référons, au sein de l'IBOZOO UU, à un OAWOO (AXE) et à son orientation, il est clair qu'une telle orientation n'a pas de sens géométrique sans un cadre de référence. Ainsi quand l'un de vous s' imagine une droite dans l'espace, il doit tracer par la pensée un système d'axes (que vous appelez cartésiens) pour que la droite soit définie aussi bien par son module (exprimé par six cotes sur les axes) que par ses cosinus directeurs : Cos(Alpha), Cos(Beta) et Cos(Gamma) (59-f11, partie gauche)



Mais vous pouvez observer que ce système de référence a été choisi arbitrairement au sein de l'Espace euclidien que vous avez imaginé. IL EST TRÈS IMPORTANT QUE VOUS VOUS RENDIEZ COMPTE DE CETTE DIFFÉRENCE par rapport à l'IBOZOO UU.

IL N'EST PAS POSSIBLE DE CHOISIR DANS LE MÊME IBOZOO UU un système référentiel. Un tel SYSTÈME RÉFÉRENTIEL DOIT ÊTRE APPORTÉ PAR UN AUTRE IBOZOO UU, arbitrairement choisi. Ainsi (dans la figure 11, à droite), si nous supposons deux IBOZOO UU (Ψ) (Γ), ce serait un non-sens de se référer aux cosinus directeurs

$$\cos(\alpha) \cos(\beta) \cos(\gamma)$$

que l'OAWOO UU formerait avec un trièdre idéal, dont l'origine serait le "CENTRE" de L'HYPERSPHÈRE. Ainsi nous pouvons seulement nous référer à l'ANGLE θ IOAWOO que U_r (U fléché) de (Γ) forme avec l'OAWOO (RAYON VECTEUR) U_v (U fléché) de (Ψ).

Si nous prenons un IBOZOO UU "IU0" comme référence, en étendant ce qui a été dit pour ceux de trois orientations, nous pourrions représenter un autre IBOZOO UU "IU1" par la matrice ordonnée des cosinus directeurs que chaque orientation de IU1 forme avec chacune des orientations de IU0. Ceci est:

$$IU1 \equiv \begin{pmatrix} a_{00} & a_{01} & a_{02} & a_{03} & a_{04} & a_{05} & a_{06} & a_{07} & a_{08} & a_{09} \\ a_{10} & a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} & a_{15} & a_{16} & a_{17} & a_{18} & a_{19} \\ a_{20} & a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} & a_{26} & a_{27} & a_{28} & a_{29} \\ a_{30} & a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} & a_{35} & a_{36} & a_{37} & a_{38} & a_{39} \\ a_{40} & a_{41} & a_{42} & a_{43} & a_{44} & a_{45} & a_{46} & a_{47} & a_{48} & a_{49} \\ a_{50} & a_{51} & a_{52} & a_{53} & a_{54} & a_{55} & a_{56} & a_{57} & a_{58} & a_{59} \\ a_{60} & a_{61} & a_{62} & a_{63} & a_{64} & a_{65} & a_{66} & a_{67} & a_{68} & a_{69} \\ a_{70} & a_{71} & a_{72} & a_{73} & a_{74} & a_{75} & a_{76} & a_{77} & a_{78} & a_{79} \\ a_{80} & a_{81} & a_{82} & a_{83} & a_{84} & a_{85} & a_{86} & a_{87} & a_{88} & a_{89} \\ a_{90} & a_{91} & a_{92} & a_{93} & a_{94} & a_{95} & a_{96} & a_{97} & a_{98} & a_{99} \end{pmatrix}$$

Les conditions de normalisation et d'orthogonalité, nous pourrions maintenant les résumer ainsi :

$$\text{Normalisation: } \sum (a_{ij})^2 = 1 \quad [i = (0 ; 9) \text{ pour } j = (0 ; 9)]$$

$$\text{Orthogonalité: } \sum a_{ij} * a_{kj} = 0 \quad [i \neq k, i \text{ et } k = (0 ; 9), j = (0 ; 9)]$$

Evidement, un autre IBOZOO UU orienté identiquement a celui de référence (chose impossible, puisque selon leur logique a propos des IBOZOO UU, il deviendrait ce dernier de référence)

TEXTE 3.- <http://www.ummo-sciences.org/fr/D59-3>. Mais si nous déplaçons ce raisonnement au cosmos: si vous localisez deux IBOZOO UU qui étaient jusqu'à maintenant distincts puisque leur "axes" (OAWOO) étaient orientés dans des directions différentes, et si maintenant vous les contemplez avec cette perspective et que les deux IBOZOO UU sont égaux ; vous devrez alors utiliser un autre raisonnement dissocié de la logique divalente et affirmer que ces "deux" IBOZOO UU sont le "même" IBOZOO UU.

il serait représenté :

$$IU0 \equiv \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Avant d'avancer avec les IBOZOO UU authentiques de dix orientations, nous allons travailler un peu avec ceux de trois, puisque nous pouvons les imaginer meilleur et part des conclusions que nous tirerons d'eux nous pourrons les exporter aux IBOZOO UU des "n" dimensions.

Sous-ensemble d'IBOZOO UU (3D) qui définissent une orientation (2D) et un espace (1D)

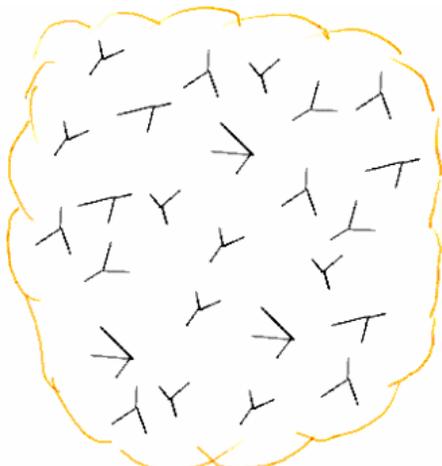


Figura 3

Imaginons l'ensemble formé par tous les IBOZOO UU (3D). Bien qu'inévitablement nous nous les imaginions comme un nuage d'axes tridimensionnels, nous savons qu'il n'est pas ainsi puisque ils sont préalables à l'espace, c'est-à-dire, ils sont placés nul part (Figura 3) mais l'unique qu'il nous intéresse est leurs orientations relatives

Je représente les IBOZOO UU dans un sort de "nuage" pour indiquer qu'ils ne sont pas placés dans l'espace. En fait l'espace n'existe pas en réalité selon les oummites, mais comme une conception de notre esprit.

Pour éviter la tendance à imaginer les IBOZOO UU distribués dans l'espace, moi j'aime l'image de la mémoire d'un ordinateur. En effet nous savons que dans la mémoire d'un ordinateur, l'information est stockée dans de petites cellules, codifiée sous forme d'octets (bytes) et distribuée au hasard. Entre l'information qui est en mémoire à un moment déterminé, on trouve celle qui définit la position (pixel) la couleur, l'intensité, le

brillant, etc. de chacun des pixel ou points qui composent l'écran. Ce serait une information préalable a la représentation que l'ordinateur fera sur l'écran (représentation de l'espace), ou dit autrement ce serait une information "pré-géométrique". J'aime penser l'écran de l'ordinateur (où vas se réaliser la géométrie) comme l'équivalent à l'image psychologique que notre esprit (CPU + logiciel) élabore à partir d'une information non spatiale. En effet l'information qui manie la CPU pour représenter les points de l'écran, n'importe pas ou es qu'elle est placée a la mémoire. Nous pourrions établir la comparative,

- "bytes codificateurs de l'information d'écran" \leftrightarrow IBOZOO UU,
- CPU + logiciel \leftrightarrow esprit ou conscience
- "Représentation graphique sur l'écran" \leftrightarrow "représentation mentale de l'espace"

En définitive une information (codifiée dans les IBOZOO UU ou dans les bytes de mémoire) qui n'a pas besoin d'être imaginée comme assimilé à un point spatial, vas déterminer, induit par le moyen d'un système interprétatif ((CPU + logiciel) ou Conscience), une représentation "spatiale". (Cette image est évidemment imparfait puisque la mémoire d'ordinateur elle est située dans l'espace et les IBOZOO UU sont préalables absolument a l'espace, mais... je crois qu'on comprend ce que je veux dire)

Parmi tous les IBOZOO UU qu'ils existent Image 3 en haut (Figura 3), imaginons que nous les groupions avec le critère qu'ils aient deux de leurs orientations parallèles à un plan déterminé. Nous pouvons les imaginer comme petits parapluies orientés dans toutes les directions et tels qui, ceux qui ont le "plan" défini par la toile (deux axes) parallèle à une même direction (plan), vont être dénotés par la même couleur (Figura 4). Et, par exemple, choisissons maintenant uniquement ceux de couleur verte.

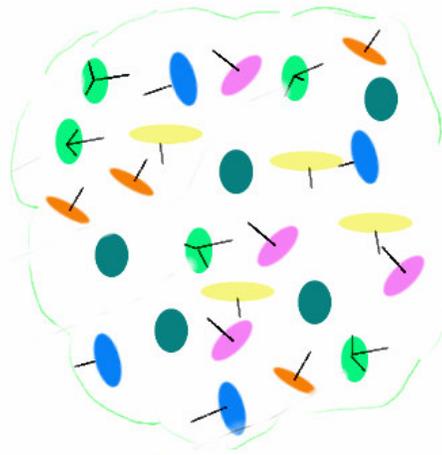


Figura 4

Ceux IBOZOO UU "verts" ont la caractéristique de que **"ils produisent (l'illusion de) un espace unidimensionnel dans un sous-espace de deux dimensions, placé dernièrement dans l'espace tridimensionnel"** (Aller jeter un coup d'oeil a la Figura 5 maintenant et puis continuer a lire ce qui vas après).

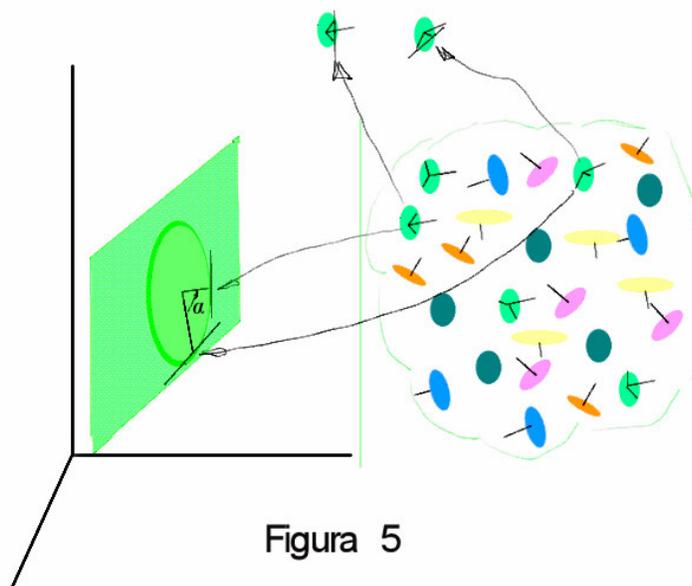


Figura 5

"verts" (ceux avec deux de ses axes -OAWOO- orientés parallèles au plan vert), NOUS

POUVONS IMAGINER ou construire ou définir (ou comme nous voulions l'appeler puisque je procède comme si l'espace classique n'existait pas et nous devons l'abstraire à partir de ces éléments préalables, les IBOZOO UU) UN ESPACE TRIDIMENSIONNEL (ce qui pourrait être imaginé à partir de toutes les orientations possibles de tous les IBOZOO UU existants) DANS LEQUEL DEVIENDRAIT ENSUITE DEFINIES LES ORIENTATIONS DE PLUSIEURS PLANS (ESPACES BIDIMENSIONNELS) -c'est à dire les plan de couleurs- ET DANS CHAQUE ORIENTATION BIDIMENSIONNEL, l'orientation verte par exemple NOUS AURIONS UN SUBESPACE UNIDIMENSIONNEL (la circonférence verte intense de la Figura 5) DONT CHAQUE TRONÇON INFINITESIMAL (nous verrons ensuite que non tellement petit comme nous le voulions) DE CIRCONFERENCE SERAIT UNIVOQUEMENT DEFINI PAR DEUX IBOZOO UU "CONNEXES", ceci est, tel qui il n'y aura pas aucun autre IBOZOO UU autre entre ces deux, tel qui "sera éloigné" un angle plus petit, ET DANS LEQUEL LA DISTANCE DEFINIE POUR DEUX IBOZOO UU SERAIT DONNEE PAR LA DIFFERENCE ANGULAIRE (α dans la Figura 5) ENTRE L'ORIENTATION (OAWOO bidimensionnel) FORMEE PAR LES DEUX OAWOO DES CES DEUX IBOZOO UU QUI TOURNENT (sont placés) SUR CE PLAN (vert).

Arrivés à ce point je vais avancer que, les IBOZOO UU de dix orientations (les IBOZOO UU réelles des quels parlent les oummites) ils vont "**produire** (l'illusion de.., ou la conception de..) **un espace décadimensionnel** (ça sera le WAAM WAAM), **ou seront placés infinies espaces tétradimensionnels diversement orientés** (de façon semblable à comme les espaces bidimensionnels, -les plans de couleurs-, sont orientés diversement dans l'espace de trois dimensions) **et où, sur chacun, on pourra définir la géométrie et la métrique** (les distances) **d'un espace tridimensionnel** (chaque pair WAAM UWAAM formé par le droite et l'envers d'une superficie hiper-sphérique avec trois dimensions placé dans cet espace à quatre dimensions, tel que l'était la circonférence unidimensionnel dans le plan bidimensionnel) **par l'intermédiation de las différences angulaires de les IBOZOO UU que codifient cet orientation tétradimensionnel spécifique dans le WAAM WAAM."**

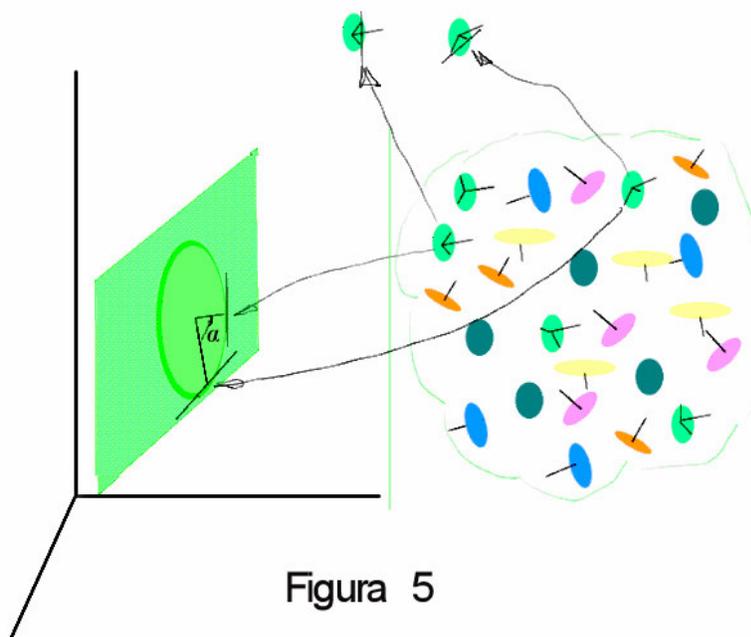


Figura 5

En revenant à la Figura 5. Si nous choisissons dans cet espace d'une dimension (la circonférence) évoqué par ces IBOZOO UU "verts", et supposée la circonférence de radio immense, un environnement très limité d'elle, nous savons que dans cet environnement la circonférence peut être assimilée à une ligne droite et les différences angulaires pourraient être assimilées aux ampleurs scalaires classiques que nous appelons des distances.

La même chose nous pourrions avoir fait pour l'orientation "bleue", "rosée", "jaune", etc.

Si nous retournons à la représentation mathématique que nous avons choisi, nous aurons que, étant donné un IBOZOO UU "IU0" quelconque et pour deux quelconques de ses OAWOO (orientés selon le plan "vert"), il sera définie l'orientation d'un espace bidimensionnel et dans lui la géométrie et la métrique d'un espace d'une dimension de la manière suivante.

$$IU0 \equiv \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} \qquad IU1 \equiv \begin{vmatrix} a_{00} & a_{01} & 0 \\ a_{10} & a_{11} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix}$$

Évidemment les axes qui "tournent" sur le plan "vert" n'ont pas une projection sur l'axe perpendiculaire au plan et par ceux-là les cosinus directeurs sur cette orientation seront zéro. Si nous appliquons les conditions de normalisation et orthogonalité, nous aurons que l'ensemble des IBOZOO UU qu'ont deux de leurs orientations parallèles à un plan, adopte de manière générale la forme suivante (il est ce que d'autres ont appelé matrice de virement. Voir une explication en Figura 6).

$$IU1 = \begin{bmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha & 0 \\ -\sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

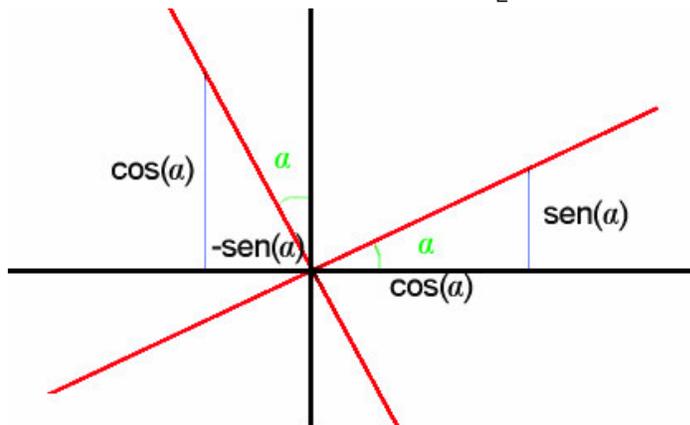


Figura 6

La même chose que nous avons faite pour l'orientation bidimensionnelle "verte" nous pourrions avoir fait pour la "rose", "bleue", "jaune", "orange" etc. En définitive nous voyons que ces pseudo IBOZOO UU de trois orientations, produisent la géométrie ainsi que la métrique des espaces unidimensionnels (circonférences) situés à son tour chacun sur chacune des orientations infinies qu'un plan peut avoir dans un espace de trois dimensions défini ou évoqué par l'ensemble des orientations de tous les IBOZOO UU. Autrement exprimé, ces IBOZOO UU a trois orientations, contiennent, grâce à les différences angulaires parmi ses OAWOO, pareille information à celle qui pourrai découler de la géométrie et de la métrique d'un espace unidimensionnel (la circonférence) placé dans un espace bidimensionnel (le plan) orienté d'une façon quelconque dans un espace général tridimensionnel.

Sous-ensemble de IBOZOO UU qui définissent une orientation (2D) et un espace (1D)

Si nous abandonnons les IBOZOO UU (3D) et nous retournons à ceux de dix orientations, nous aurons que ce qui a été dit précédemment sera approximativement valable maintenant.

Ainsi nous pouvons imaginer l'ensemble de tous les IBOZOO UU de dix orientations et les grouper avec le critère qu'ils aient deux d'entre elles placés parallèles à une surface bidimensionnelle plate (bien sur un IBOZOO UU peut être considéré comme appartenant a plusieurs groupes en fonction de quels paires de OAWOO du IBOZOO UU nous choisissons)

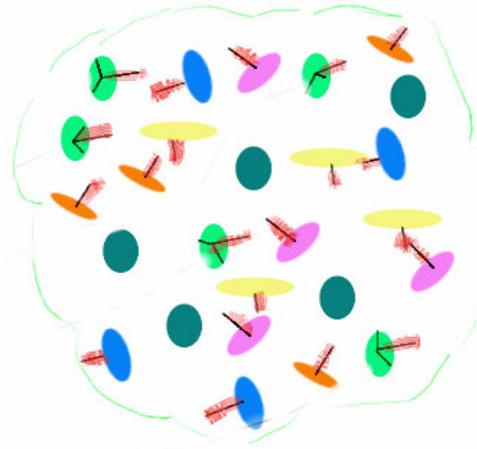


Figura 7

Nous pouvons les représenter comme a l'Image 7 (Figura 7), qui est semblable à la Figura 4, mais dans laquelle nous avons remplacé "l'orientation" unidimensionnelle perpendiculaire au plan de couleur, par des grandes lignes rouges qui veulent représenter un espace 8-dimensionnel déterminé par les autres 8 orientations. Ceci est évidemment une licence imaginative puisque nous ne pouvons pas absolument représenter la projection sur un plan (feuille de papier) d'espaces plus grands de trois dimensions. Je vais toutefois utiliser cette ressource plusieurs fois désormais.

La représentation mathématique de l'ensemble des IBOZOO UU qui ont deux de ses orientations "en tournant" parallèles à l'espace bidimensionnel ("vert") défini par deux OAWOO quelconques d'un autre IBOZOO UU quelconque prise comme référence et avec le reste de ses orientations (OAWOO) parallèles chacune a une autre équivalent de celui de référence, sera donnée par la matrice :

$$IU(n) \equiv \begin{pmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -\sin \alpha & \cos \alpha & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Si nous voulons être plus généraux et nous voulons représenter l'ensemble des IBOZOO UU qu'ont deux de leurs orientations "en tournant" parallèles, (c'est-à-dire: ces deux OAWOO sont contenues ou sont parallèles a le plan vert par exemple) à l'espace bidimensionnel formé par deux quelconque d'un IBOZOO UU quelconque prise comme référence, et le reste de leurs orientations contenues totalement dans l'espace de 8 dimensions parallèle à celui défini par les autres 8 restantes de le IBOZOO UU de référence, nous aurons qu'il sera défini par la matrice :

$$IU(n) \equiv \begin{pmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -\sin \alpha & \cos \alpha & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & a_{22} & a_{23} & a_{24} & a_{25} & a_{26} & a_{27} & a_{28} & a_{29} \\ 0 & 0 & a_{32} & a_{33} & a_{34} & a_{35} & a_{36} & a_{37} & a_{38} & a_{39} \\ 0 & 0 & a_{42} & a_{43} & a_{44} & a_{45} & a_{46} & a_{47} & a_{48} & a_{49} \\ 0 & 0 & a_{52} & a_{53} & a_{54} & a_{55} & a_{56} & a_{57} & a_{58} & a_{59} \\ 0 & 0 & a_{62} & a_{63} & a_{64} & a_{65} & a_{66} & a_{67} & a_{68} & a_{69} \\ 0 & 0 & a_{72} & a_{73} & a_{74} & a_{75} & a_{76} & a_{77} & a_{78} & a_{79} \\ 0 & 0 & a_{82} & a_{83} & a_{84} & a_{85} & a_{86} & a_{87} & a_{88} & a_{89} \\ 0 & 0 & a_{92} & a_{93} & a_{94} & a_{95} & a_{96} & a_{97} & a_{98} & a_{99} \end{pmatrix}$$

Mais définissons davantage avec clarté le OAWOO (l'orientation) plongé dans un sous-espace n-dimensionnel et pour cela faire, allons jeter un coup d'oeil une autre fois à la Figura 7.

Dans cette image nous prétendons représenter l'ensemble des IBOZOO UU. Dans chacun d'eux, nous nous fixons sur deux OAWOO quelconques et nous dessinons avec un cercle (une ellipse dans la projection sur le papier) de différentes couleurs "l'orientation" de le sous-espace bidimensionnel que ces deux OAWOO définissaient. Au reste de 8 orientations, orthogonales entre eux et orthogonales aussi à les deux premières, nous les représentons, pour simplifier le dessin, avec des grandes lignes rouges. Ensuite nous choisissons une orientation quelconque (ce qui est verte par exemple) et nous voyions que dans ce "plan" (réellement dans cet sous-espace bidimensionnel placé dans l'espace général de dix dimensions) et pour l'ensemble des IBOZOO UU choisis, les orientations de ses deux OAWOO contenus en lui, pouvaient être dirigés dans toutes les directions en comprenant dans l'ensemble un angle plat de 2π . À partir de cette caractéristique nous disions que par une règle interprétative sans équivoques nous pouvions établir la correspondance avec un espace linéaire, ou unidimensionnel, qui serait une circonférence, et dans cet espace elle était fixée une métrique, puisque les distances nous les définissions comme l'angle (IOAWOO) qui formaient les OAWOO, parallèles à ce plan, de deux différents IBOZOO UU qu'à son tour ils étaient en correspondance chaque deux d'entre eux "connexes" avec un tronçon minimal de la circonférence, ou pour être plus précis, le IOAWOO correspondant il définit un tronçon de circonférence ou quantum de distance angulaire. Mais parler de l'angle (IOAWOO) que deux OAWOO (ces deux contenus dans l'orientation verte pour chaque IBOZOO UU) forment avec autres deux est redondant et lourd. Dans la série d'images que j'inclus ensuite nous allons voir comment nous réduisons à un seul OAWOO (et sans perte d'information) les deux OAWOO qu'ils tournent dans cet espace vert de référence (ce que les oummites appellent le OAWOO réel. Nous verrons ça plus tard).

Dans la Figura 15 j'ai voulu représenter ce que nous pourrions appeler une vision "frontale" des deux axes parallèles à la direction bidimensionnelle "verte". (J'ai seulement dessiné les deux OAWOO de certains de ces IBOZOO UU).

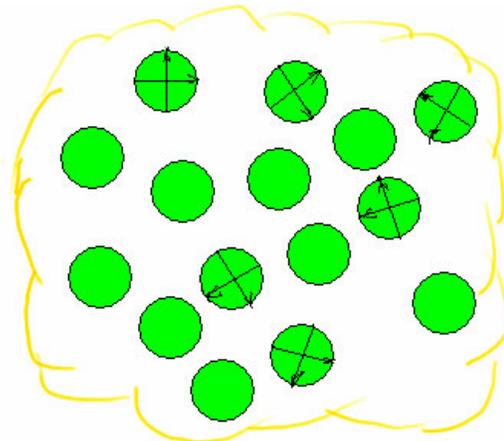


Figura 15

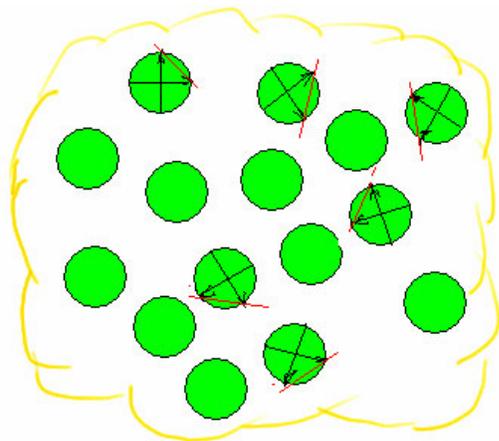


Figura 16

Nous voyons dans la Figura 16 que chaque paire des OAWOO "définit" une orientation dans le plan vert (OAWOO réel comme nous verrons plus tarde que les oummites l'appellent) que j'ai représentée avec les droites rouges (l'orientation aussi nous pourrions la représenter par une flèche perpendiculaire a cette droite rouge comme nous le verrons a la Figura 18).

Dans la Figura 17 nous voyons comme on pourrait mettre en correspondance chaque IBOZOO UU (réellement chaque paire "connexe") avec un tronçon minimal d'une circonférence située sur le plan (subespace bidimensionnel orienté) "vert", que dans ce cas nous supposons qu'il est ce de la feuille du papier.

En réalité c'est un abus de dire (tel qu'il est représenté) qu'on met chaque IBOZOO UU en correspondance avec chaque point de la circonférence, puisque le plus correct serait de dire qu'entre deux

OBOZOO UU, tels que ses orientations sont tellement proches qu'il n'y a pas aucun autre qui lui est plus, produisent un tronçon discret mais minimum de circonférence. Ça voudrait dire que les distances (angles) dans la circonférence, seront quantifiés ou discrètes, ou bien que cet espace unidimensionnel est formé par un maillage des petits

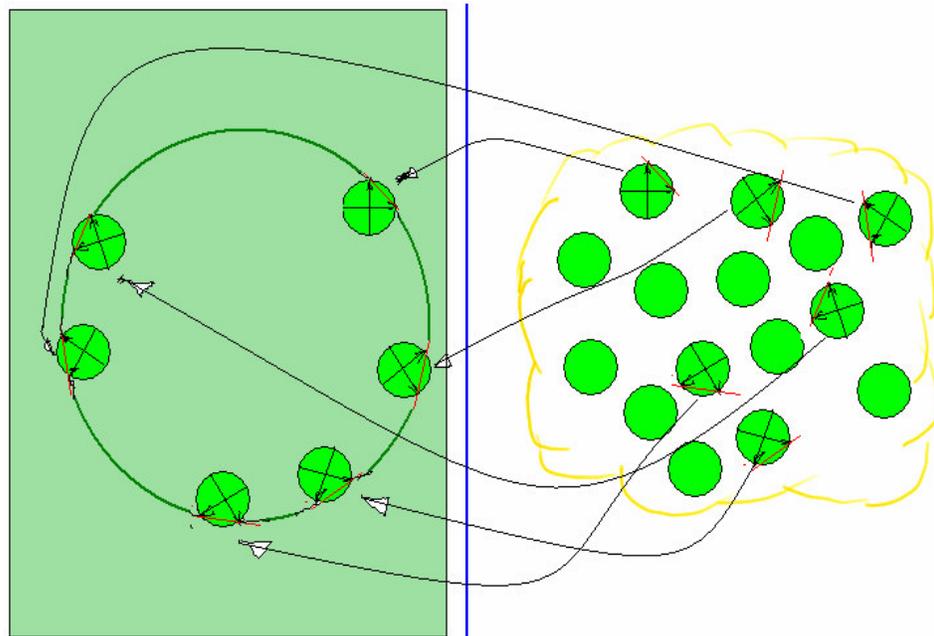


Figura 17

tronçons, chacun défini par un paire des IBOZOO UU connexes. Mais je le fais le dessin ainsi pour simplifier l'image.

On voie en fin, que étant donné la orientation du OAWOO réel (le résultat des deux paires de OAWOO) a partir de deux IBOZOO UU connexes, on peu facilement déduire a quel endroit de cet Univers unidimensionnel ce quantum de IOAWOO correspond, car ce IOAWOO minimal est orienté de façon spécifique et ne peu pas être mis en correspondance qu'avec un seule tronçon de cet univers circulaire.

TEXTE 4.- <http://www.ummo-sciences.org/fr/D59-2.htm> Vous ne devez en aucune manière penser qu'un POINT DE CETTE DROITE pourrait être représenté par un IBOZOO UU, car nous vous avons déjà dit qu'un IBOZOO UU en lui-même n'a aucun sens. Dans tous les cas nous définirons un **segment élémentaire** comme une paire liée d'IBOZOO UU. A réfuter aussi une fois pour toute le CONCEPT DE POINT GÉOMÉTRIQUE que les mathématiciens terrestres ont introduit dans vos cerveaux. Si vous n'avez pas compris cela, c'est que vous n'êtes pas parvenu à assimiler le sens authentique de notre physique.

Dans un environnement suffisamment petit (petit par rapport a la grandeur absolu de cet univers linéaire mais suffisamment grand par rapport a la taille de la créature qui fait la mesure) d'un de ces points (ou tronçons), un organisme unidimensionnel qui vivrait dans cet espace, imaginerait que l'ampleur distance était un scalaire (et l'univers le semblerai comme étant une droite).

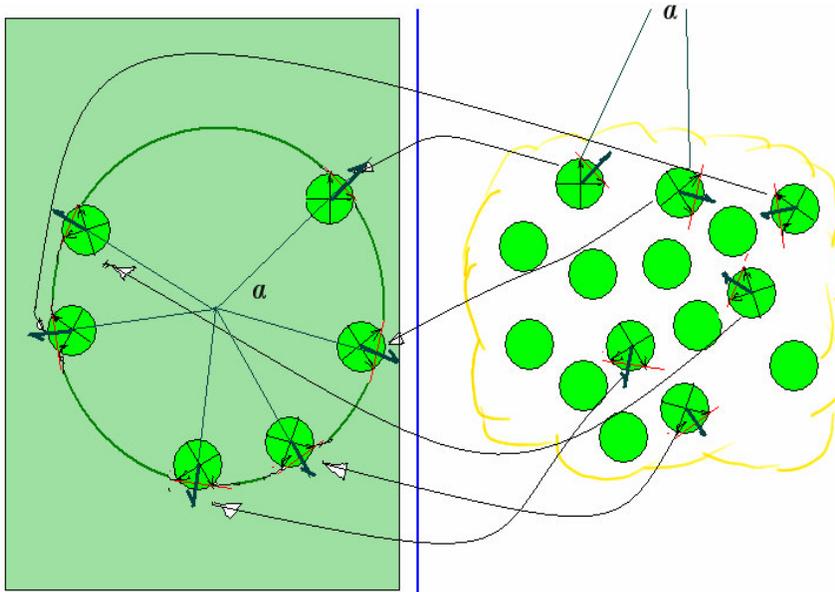


Figure 17-1

Mais bien que l'orientation selon la ligne (rouge) qui unit les deux OAWOO qui tournent dans l'espace bidimensionnel elle soit intuitive pour nous suggérer, sur la base de tangentes, la circonférence, nous pouvons aussi voir le IOAWOO (l'angle) qu'ils forment ces OAWOO, si nous remplaçons les deux OAWOO qu'ils tournent sur le plan "vert", par un seulement, perpendiculaire à la droite rouge comme il est vu

dans la Figure 17-1. Nous verrons plus tard que les oummites nous disent que, effectivement, il faut considérer l'ensemble des OAWOO qui sont placés dans cette orientation comme un unique OAWOO (réel, ils ajoutent). Nous verrons ça à plusieurs reprises.

Cette réduction **des deux OAWOO** qui sont contenues pour chaque IBOZOO UU dans une direction bidimensionnelle quelconque, **a un seule OAWOO** qui peut s'orienter -pour chaque IBOZZO UU- en tournant 2π dans cette orientation, nous la pouvons assimiler mathématiquement a diagonaliser la matrice des cosinus directeurs précités des deux OAWOO que s'orientent dedans cette orientation bidimensionnelle verte.

C'est-a-dire, (si mes souvenirs d'algèbre, continuent a être valides) nous savons que une matrice carré construit sur une basse orthonormal, peut être toujours diagonalisé, ça veut dire qu'on peut trouver toujours une autre matrice équivalent - et du même ordre- dont toutes ses éléments seront zéro, exception faite des éléments placés sur la diagonal.

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} \qquad \begin{vmatrix} u_1 & 0 \\ 0 & u_2 \end{vmatrix}$$

Pour représenter mathématiquement maintenant l'angle qui forme un OAWOO (réduit) spécifique avec un autre quelconque, en tournant les deux dans cet sous-espace bidimensionnel défini par celui de référence, nous n'avons rien plus qu'à représenter ces OAWOO que "tournent" (son placés dans..) par les cosinus directeurs par rapport aux deux OAWOO de celui de référence et qui seront précisément les éléments de la diagonal.

Récapitulation. Nous voyons que parmi les infinis (dénombrables) IBOZOO UU lesquels conforment le WAAM WAAM, nous avons choisi arbitrairement un quelconque qui, par la suite, a devenue celui de référence. Parmi les dix OAWOO de ce-ci, nous avons choisi deux au hasard, lesquels nous définit une orientation (le plan vert) dans l'espace décadimensionnel, sous forme de sous-espace bidimensionnel. Il y aura un immense nombre d'IBOZOO UU qu'auront deux de leurs OAWOO parallèles ou "en tournant" dans cette orientation, et maintenant par rapport à cet IBOZOO UU de référence, nous pouvons "interpréter" ou réduire ces deux OAWOO qu'ils tournent dans cet espace bidimensionnel, par un seulement, qui tourne avec toute liberté (a revoir Figura 17 et Figura 17-1) dans cet espace et moyennant des règles interprétatives, que nous avons répété si tant, donneront naissance à la géométrie et métrique d'un espace unidimensionnel sous forme de circonférence.

Seulement et pour ce qui concerne le calcul, nous dessinons sur le plan de la feuille du papier, les deux OAWOO (en noir) qui définissent cette orientation de l'IBOZOO UU de référence, ainsi que les OAWOO réduites (en rouge) de chacun des deux IBOZOO UU, auxquelles nous représenterons par les vecteurs unitaires \mathbf{u} et \mathbf{v} , entre lesquels nous voulons mesurer la distance angulaire α (Figura 18).

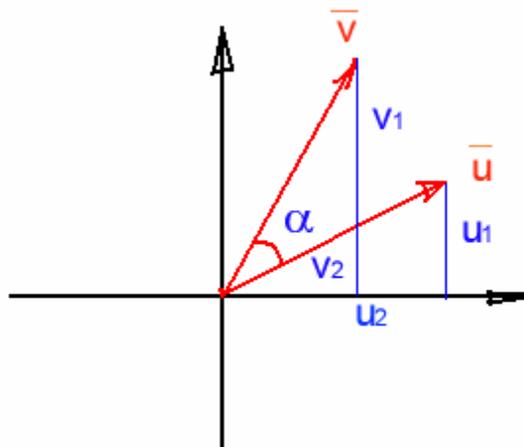


Figura 18

Nous pouvons représenter, $\mathbf{u} \equiv (u_1, u_2)$ et $\mathbf{v} \equiv (v_1, v_2)$.

D'autre part nous savons que le produit scalaire de deux vecteurs de module un:

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \cos(\alpha) = u_1 v_1 + u_2 v_2$$

Si nous recouperons la formule fournie par les oummites à la lettre D59-2 :

$$\cos \theta = \frac{\varepsilon[u_0 v_0 / \lambda^2 + u_1 v_1 + u_2 v_2 + \square + u_n v_n]}{\{[u_0^2 / \lambda^2 + u_1^2 + \square + u_n^2][v_0^2 / \lambda^2 + v_1^2 + \square + v_n^2]\}^{1/2}} \quad (\text{Formule 1})$$

Nous voyons que le produit $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$, c'est-à-dire $\cos(\alpha)$, correspondant à l'angle que forment les deux OAWOO, coïncide avec celui de la formule précédente pour ϵ et $\lambda = 1$, ceci est pour un espace euclidien. Toutefois la Formule 1 est valable dans un espace de Minkowski n-dimensionnel en contenant l'espace-temps, à lequel nous arriverons pas à pas par la suite (l'identification de cette formule comme appartenant à une géométrie d'espace de Minkowski est due aux recherches de Nom Prénom).