

	$\hat{A}^{\circ} E$ $\mathfrak{z}$ $\sim$ $\mathfrak{S}$ $\wedge$ $\dot{\mathfrak{i}}$ $\mathfrak{b}$ $\mathfrak{F}^{\sim}$ $\mathfrak{M}$ “$\mathfrak{V}$ $\mathfrak{J}$” $\frac{7}{8}\sim$ Π $\grave{a}$ $\circ$ $\mathfrak{z}$ $\sim$ $\mathfrak{p}$ Π $\mathfrak{I}$ $\sim$ $\mathfrak{h}$ $\mathfrak{z}$ $\mathfrak{U}^{\circ}$ $\mathfrak{z}$ $\mathfrak{A}$ $\mathfrak{A}$ $\sim$ “$\mathfrak{H}$” $\mathfrak{I}$ $\mathfrak{a}^{\circ}$ $\mathfrak{z}$ $\sim$ $\wedge$ $\mathfrak{F}^{\circ} E$ $\hat{A}$ $\mathfrak{L}$ 2. $\mathfrak{N}_0$ $\mathfrak{a}^{\circ}$ $\circ$ $\mathfrak{z}$ $\sim$ E $\mathfrak{J}$ $\mathfrak{H}$ $\mathfrak{J}$ $\sim$ $\mathfrak{U}^{\circ}$ $\sim$ $\mathfrak{a}^{\circ}$ $\mathfrak{z}$ $\sim$ $\mathfrak{T}$ $\mathfrak{U}^{\circ}$ $\neq$ $\sim$ E $\mathfrak{a}^{\circ}$ $\grave{a}$ $\hat{A}^{\circ} E$ $\mathfrak{I}^{\sim}$ $\mathfrak{z}$ $\sim$ $\mathfrak{a}^{\circ}$ $\mathfrak{z}^{\sim}$ $\sim$ $\mathfrak{V}$ $\sim$ E $\mathfrak{h}_{\mathfrak{L}}$ $\mathfrak{a}^{\circ}$ $\sim$ Π $\mathfrak{I}^{\circ}$ $\mathfrak{z}$ $\sim$ $\mathfrak{b}$ $\grave{a}$ $\mathfrak{J}$ $\grave{a}$ $\mathfrak{J}$ $\grave{a}$ $\mathfrak{N}_0$ $\sim$ $\mathfrak{T}$ $\grave{a}$ $\grave{a}$ ε $\bar{w}$ Π $\sim$ $\mathfrak{B}$ E $\hat{A}$ $\mathfrak{J}$ $\mathfrak{N}_0$ $\mathfrak{z}^{\sim}$ $\mathfrak{r}$ E $\hat{A}$ $\mathfrak{J}$ $\mathfrak{V}$ $\sim$ E $\mathfrak{U}^{\circ}$ $\mathfrak{a}^{\circ}$ $\mathfrak{V}$ $\mathfrak{I}$ $\mathfrak{V}$ 13% $\mathfrak{r}$ $\mathfrak{I}$ $\sim$ $\mathfrak{V}$ E $\mathfrak{b}$ $\hat{A}$ $\mathfrak{F}$ $\mathfrak{L}$ $\sim$ “$\mathfrak{J}$” $\mathfrak{e}$ $\sim$ $\mathfrak{V}$ E $\mathfrak{U}^{\circ}$ $\mathfrak{a}^{\circ}$ $\sim$ $\mathfrak{V}$ $\mathfrak{r}$ $\hat{A}$ $\mathfrak{L}$ 3. $\mathfrak{H}$ $\mathfrak{v}$ E $=$ $\mathfrak{U}^{\circ}$ $\mathfrak{a}^{\circ}$ $\sim$ $\mathfrak{P}$ $\mathfrak{T}$ E $\mathfrak{H}$ Ψ $\sim$ $\mathfrak{F}$ $\mathfrak{G}$ $\mathfrak{V}$ $\mathfrak{K}$ $\Leftrightarrow$ $\mathfrak{V}^{\sim}$ $\hat{A}$ $\mathfrak{H}$ $\mathfrak{b}$ $\mathfrak{V}$ $\mathfrak{T}$ $\mathfrak{J}$ $\bar{w}$ $\sim$ $\bar{w}$
--	---

