

GEOMETRIA

La **geometria** (dal [greco antico](#) "γεωμετρία", composto dal prefisso *geo* che rimanda alla parola $\gamma\eta$ = "terra" e *μετρία*, *metria* = "misura", tradotto quindi letteralmente come *misurazione della terra*) è quella parte della [scienza matematica](#) che si occupa delle forme nel [piano](#) e nello [spazio](#) e delle loro mutue relazioni.

La [geometria piana](#) si occupa delle figure geometriche nel piano. A partire dal concetto primitivo di retta, vengono costruiti i [segmenti](#), e quindi i [poligoni](#) come il [triangolo](#), il [quadrato](#), il [pentagono](#), l'[esagono](#), ecc.

Le quantità numeriche importanti nella geometria piana sono la [lunghezza](#), l'[angolo](#) e l'[area](#). Ogni segmento ha una lunghezza, e due segmenti che si incontrano in un estremo formano un angolo. Ogni poligono ha un'area. Molti teoremi della geometria piana mettono in relazione le lunghezze, angoli e aree presenti in alcune figure geometriche. Ad esempio, la somma degli angoli interni di un triangolo risulta essere un [angolo piatto](#), e l'area di un [rettangolo](#) si esprime come prodotto delle lunghezze dei segmenti di *base* e *altezza*. La [trigonometria](#) studia le relazioni fra gli angoli e le lunghezze.

La [geometria solida](#) (o stereometria) studia le costruzioni geometriche nello spazio. Con segmenti e poligoni si costruiscono i [poliedri](#), come il [tetraedro](#), il [cubo](#) e la [piramide](#).

I poliedri hanno vertici, spigoli e facce. Ogni spigolo ha una lunghezza, ed ogni faccia ha un'area. In più, il poliedro ha un [volume](#). Si parla inoltre di [angoli diedrali](#) per esprimere l'angolo formato da due facce adiacenti in uno spigolo. Molti teoremi mettono in relazione queste quantità: ad esempio il volume della [piramide](#) può essere espresso tramite l'area della figura di base e la lunghezza dell'altezza.

La geometria euclidea considera anche alcune figure curve. Le figure "base" sono la [circonferenza](#) nel piano e la [sfera](#) nello spazio, definite come luogo dei punti equidistanti da un punto fissato. Partendo da queste figure, ne vengono definite altre come il [cono](#). A queste figure vengono associate grandezze analoghe ai poliedri: si parla quindi di lunghezza della circonferenza, di area del [cerchio](#) e di volume della sfera.

L'intersezione nello spazio di un cono con un piano forma una nuova figura curvilinea: a seconda dell'inclinazione del piano, questa è una [ellisse](#), una [parabola](#), un'[iperbole](#) o una [circonferenza](#). Queste [sezioni coniche](#) sono le curve più semplici realizzabili nel piano.

Ruotando una figura intorno ad una retta, si ottengono altre figure curve. Ad esempio, ruotando un'ellisse o una parabola si ottengono l'[ellissoide](#) ed il [paraboloide](#). Anche in questo caso, il volume dell'oggetto può essere messo in relazione con altre quantità.

La geometria euclidea non fornisce però sufficienti strumenti per dare una corretta definizione di lunghezza e area per molte figure curve.

La [geometria cartesiana](#) (o analitica) ingloba le figure ed i teoremi della geometria euclidea, introducendone di nuovi grazie a due altre importanti discipline della matematica: l'[algebra](#) e l'[analisi](#). Lo spazio (ed il piano) sono rappresentati con delle [coordinate cartesiane](#). In questo modo ogni figura geometrica è descrivibile tramite una o più [equazioni](#) (o [disequazioni](#)).

Rette e piani sono oggetti risultanti da [equazioni di primo grado](#), mentre le coniche sono definite tramite [equazioni di secondo grado](#). Equazioni [polinomiali](#) di grado superiore definiscono nuovi oggetti curvi.

Il [calcolo infinitesimale](#) permette di estendere con precisione i concetti di lunghezza e area a queste nuove figure. L'[integrale](#) è un utile strumento analitico per determinare queste quantità. Si parla in generale quindi di [curve](#) e [superfici](#) nel piano e nello spazio.

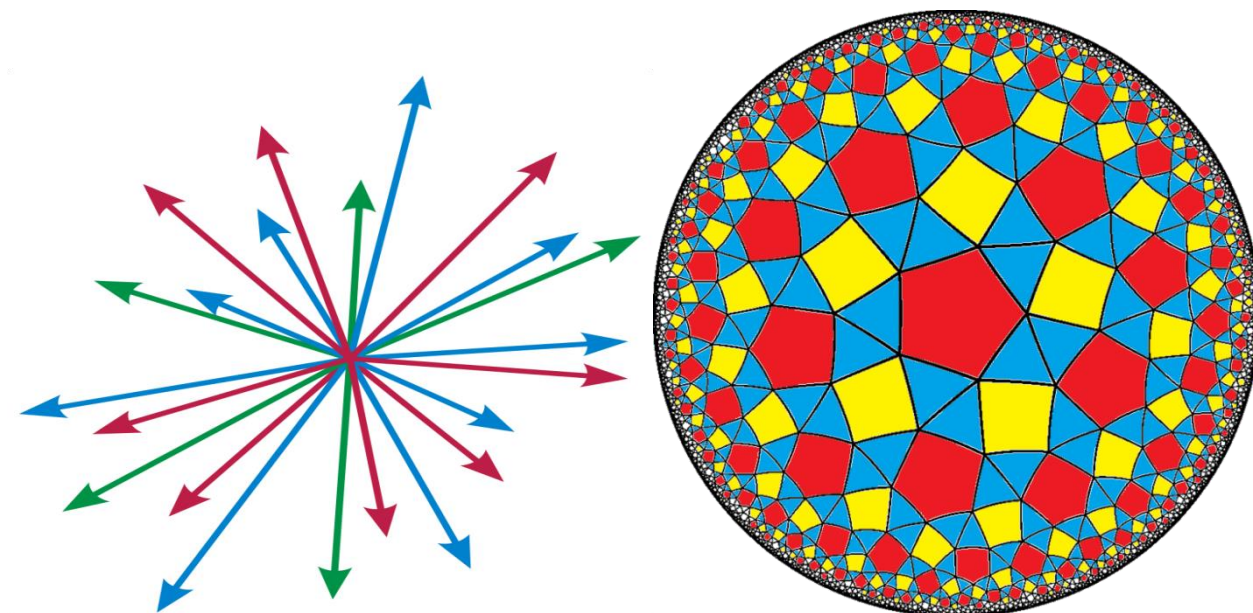
Retta (passante per l'origine), piano (contenente l'origine) e spazio sono esempi di [spazi vettoriali](#) di dimensione rispettivamente 1, 2 e 3: infatti ogni punto è esprimibile rispettivamente con 1, 2 o 3 coordinate. La geometria cartesiana è facilmente estendibile alle dimensioni superiori: in questo modo si definiscono spazi di dimensione 4 e oltre, come insiemi di punti aventi 4 o più coordinate.

Grazie all'[algebra lineare](#), lo studio delle rette e dei piani nello spazio può essere esteso allo studio dei [sottospazi](#) di uno spazio vettoriale, di dimensione arbitraria. Lo studio di questi oggetti è strettamente collegato a quello dei [sistemi lineari](#) e delle loro soluzioni.

In dimensione più alta, alcuni risultati possono contrastare con l'intuizione geometrica tridimensionale a cui siamo abituati. Ad esempio, in uno spazio di dimensione 4, due piani possono intersecarsi in un punto solo.

In uno spazio vettoriale l'origine (cioè il punto da cui partono gli assi, di coordinate tutte nulle) gioca un ruolo fondamentale: per poter usare in modo efficace l'[algebra lineare](#), si considerano infatti solo sottospazi passanti per l'origine. In questo modo si ottengono delle relazioni eleganti fra i sottospazi, come la [formula di Grassmann](#).

Nella [geometria affine](#) il ruolo predominante dell'origine è abbandonato. I sottospazi non sono vincolati, e possono quindi essere paralleli: questo crea una quantità considerevole di casistiche in più. In particolare, la formula di Grassmann **non è più valida**. Lo spazio affine è considerato (fino alla scoperta della [relatività ristretta](#)) come lo strumento migliore per creare modelli dell'universo, con 3 dimensioni spaziali ed eventualmente 1 dimensione temporale, senza "origini" o punti privilegiati.



In [matematica](#) un **vettore** è un [elemento](#) di uno [spazio vettoriale](#)^[1]. I vettori sono quindi elementi che possono essere sommati fra loro e moltiplicati per dei numeri, detti *scalari*.

I vettori sono comunemente usati in fisica per indicare grandezze che sono completamente definite solo quando sono specificati sia una magnitudine (o modulo) che una direzione ed un verso rispetto ad un altro vettore o un sistema di vettori^[2]. Le grandezze che possono essere descritte in questo modo sono chiamate [grandezze vettoriali](#), in contrapposizione alle [grandezze scalari](#) che sono caratterizzate unicamente dalla loro magnitudine^[2].

Il concetto matematico di vettore nasce dall'idea intuitiva di una grandezza fisica (come ad esempio [spostamento](#), [accelerazione](#) e [forza](#)) caratterizzata da intensità, direzione e verso nello spazio tridimensionale. A seguito dell'introduzione delle [coordinate cartesiane](#) una grandezza di questo tipo poteva essere rappresentata da una terna di numeri reali: le componenti relative a tre direzioni spaziali di riferimento. Nella successiva formalizzazione matematica si è giunti a definire il concetto generale di

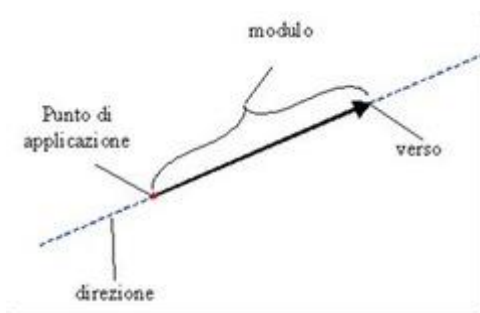
spazio vettoriale, come insieme in cui è definita l'operazione di combinazione lineare di due o più elementi.

In vari settori della matematica e della fisica, come l'[analisi funzionale](#) o la [meccanica quantistica](#), il concetto di [spazio vettoriale](#) è applicato agli [spazi di funzioni](#), in cui i vettori sono [funzioni](#), come gli [spazi di Hilbert](#) e gli [spazi di Banach](#).

Le grandezze vettoriali si rappresentano con **vettori**: un vettore è un **segmento orientato** definito da tre caratteristiche:

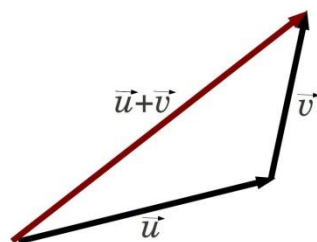
- la **direzio**ne, cioè la retta su cui giace il vettore
- il **verso**, cioè l'orientamento corrispondente alla freccia del segmento orientato
- il **modulo** o **intensità**, cioè la lunghezza del segmento.

Il **punto di applicazione** del vettore può essere scelto arbitrariamente, traslando il vettore. Un vettore si rappresenta con una freccia sul simbolo, ad esempio $\vec{v}$. Il modulo del vettore si indica con lo stesso simbolo del vettore, ma senza la freccia.



Operazioni matematiche sui vettori

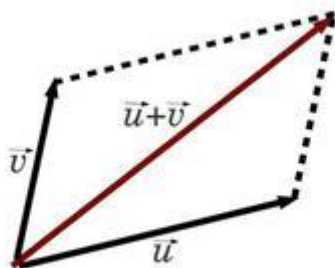
Le grandezze vettoriali possono sommarsi e sottrarsi: basta pensare allo spostamento, alla velocità o alla forza. Anche i vettori possono essere sommati e sottratti. Per sommare due vettori si possono usare due metodi: il **metodo punta-coda** e la **regola del parallelogramma**. La somma di due vettori è detta **risultante**.



Il metodo punta-coda

Per sommare due vettori, si fa coincidere la coda del secondo vettore con la punta del primo vettore, trasladoli nel modo opportuno. La somma dei vettori è il vettore che ha la coda del primo vettore e la punta del secondo vettore.

La regola del parallelogramma



Rappresentazione dei vettori sul piano cartesiano

I vettori possono essere rappresentati per mezzo di coordinate sul piano cartesiano. Quando si rappresentano i vettori sul piano cartesiano, si fa coincidere la coda dei vettori con l'origine degli assi. $\vec{v} = (v_x, v_y)$ significa che il vettore $\vec{v}$ ha la coda nell'origine e la punta nel punto (v_x, v_y) del piano cartesiano. v_x e v_y sono le **componenti** del vettore $\vec{v}$ parallele all'asse x e y .

Il modulo del vettore può essere calcolato con il **teorema di Pitagora**. Infatti, il vettore e le sue componenti formano un triangolo rettangolo. Le lunghezze dei cateti sono uguali alle componenti sugli assi, e l'ipotenusa è uguale al modulo del vettore.

(2)

$$v = \sqrt{v_x^2 + v_y^2}$$

Operazioni sui vettori nel piano cartesiano

La rappresentazione sul piano cartesiano dei vettori è molto comoda, in quanto le operazioni sui vettori si riducono alle operazioni sulle singole coordinate. Consideriamo due vettori, $\vec{v} = (v_x, v_y)$ e $\vec{w} = (w_x, w_y)$. Se sommiamo $\vec{v}$ e $\vec{w}$ otteniamo il vettore $\vec{u} = \vec{v} + \vec{w}$. Le coordinate del vettore $\vec{u} = (u_x, u_y)$ si trovano molto facilmente:

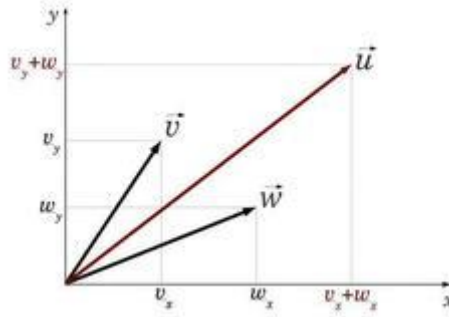
(3)

$$u_x = v_x + w_x \quad u_y = v_y + w_y$$

Questa regola, in altre parole, può essere scritta così:

(4)

$$(v_x, v_y) + (w_x, w_y) = (v_x + w_x, v_y + w_y)$$



La stessa regola vale per la sottrazione e la moltiplicazione dei vettori: se $\vec{u} = \vec{v} - \vec{w}$ allora

(5)

$$u_x = v_x - w_x \quad u_y = v_y - w_y$$

Se $\vec{u} = n \cdot \vec{v}$, allora

(6)

$$u_x = n \cdot v_x \quad u_y = n \cdot v_y$$

Queste regole possono anche essere scritte così:

(7)

$$(v_x, v_y) - (w_x, w_y) = n \cdot (v_x, v_y) \Rightarrow (v_x - w_x, v_y - w_y) = (n \cdot v_x, n \cdot v_y)$$

Abbiamo così introdotto i concetti di vettori, valori vettoriali e operazioni matematiche algebriche per calcolare il valore univoco del vettore.

Abbiamo detto che l'Universo è un mare infinito di energia sottoforma di onde stazionarie pulsanti.

Definiamo un'onda allora.

Il termine **onda**, prima che essere un termine scientifico, è una parola comune con una storia antichissima. Esso proviene dalla parola latina *unda*, che, come in italiano, indica le increspature alla superficie dell'acqua. Ma il collegamento con l'acqua è molto più profondo. Infatti il termine latino si rifa alla radice greca *hyd-* che compare nella parola *hydor*, che vuol dire, appunto, "acqua", e si ritrova in italiano in tutte le parole che iniziano per "idr-", come *idraulico*, *idrico*, ecc. La radice, tuttavia, è ancora più antica, e risale all'indoeuropeo, e cioè ad un tempo in cui quasi tutte le lingue europee (ed alcune asiatiche) erano un'unica lingua. La radice indoeuropea è *vud-*, o *vad-*, e tutt'oggi è riconoscibile in moltissime lingue antiche e moderne, ad indicare l'acqua, o concetti strettamente collegati. (Sanscrito: *udnah*, Hittita *watar*, Gotico *wato*, Inglese *water*, Tedesco *Wasser*, Fiammingo *water*, Lituano *vanduo*, Gaelico *uisge*,

Russo *voda*, e simile in molte lingue slave). Anche se le onde nell'acqua sono in realtà solo un particolare tipo di onde (si veda ad esempio onde trasversali e longitudinali ed equazione delle onde nell'acqua), mi piace pensare che ad una parola così ancestrale sia collegato un concetto che, in fisica, ha ugualmente larga diffusione, e grande importanza.

Ma una scienza esatta deve definire con precisione i suoi termini, a volte anche attribuendo a certe parole un significato diverso da quello comune.

Qual'è dunque il significato di *onda* in fisica?

l'onda è una **perturbazione** che si propaga nello spazio e che può trasportare energia da un punto all'altro. Tale perturbazione è costituita dalla variazione di qualunque grandezza fisica (es. variazione di pressione, temperatura, intensità del campo elettrico, posizione, ecc..)

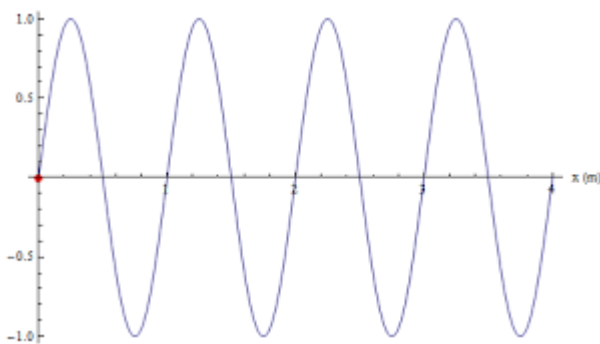
- L'aspetto più importante che emerge dalla definizione è che l'onda è una perturbazione che **viaggia**: a prima vista sembra necessario affinché ciò avvenga la presenza di un mezzo che sperimenti, al passaggio dell'onda, una qualche forma di oscillazione locale senza trasporto. Vale a dire che le particelle del mezzo stesso **non viaggiano** assieme all'onda, ma viaggia solo la perturbazione che esse subiscono. È ciò che avviene nelle cosiddette onde meccaniche. Quindi la risposta alla domanda posta come titolo del paragrafo è che **a vibrare sono le particelle del mezzo in cui si propaga l'onda**

A "vibrare", è un ente immateriale detto **campo elettrico-magnetico**: malgrado la sua immaterialità tale campo produce effetti reali a tutti noti (ad esempio le moderne telecomunicazioni si basano sulla propagazione di tali campi, o ancor più semplicemente, la luce non è altro che un'onda elettromagnetica particolare.

Il moto e la propagazione di un'onda quindi non avverrà mai in linea retta.

Infatti avrà sempre una oscillazione sul piano di propagazione, che farà sì che la stessa onda possa assumere valori positivi e negativi a seconda del punto nel quale essa viene intercettata o misurata.

L'onda stazionaria invece (per esempio le onde sulle corde di una chitarra), dove l'energia in tutte le direzioni è identica e non viene trasportata lungo lo spazio, perciò talvolta nella definizione di onda si cita solamente la propagazione di un disturbo senza richiedere il trasporto di energia o **quantità di moto**.^[4] Per le onde elettromagnetiche (ad esempio la luce) bisogna considerare ulteriormente che il concetto di mezzo non può essere applicato, in quanto queste si propagano anche nello spazio.



Possiamo quindi dire anche che un'onda si propaga nello spazio vibrando.

Una **vibrazione** può essere definita come il moto avanti e indietro intorno a un punto definito x , tuttavia una vibrazione non è necessariamente un'onda. Infatti in un'onda sulla superficie dell'acqua, oppure lungo una stringa, l'energia vibrazionale si muove dalla sorgente sotto forma di perturbazione senza un moto collettivo delle particelle dell'acqua o della corda in cui si propaga.^[3] Questa rappresentazione diventa però problematica quando si ha a che fare con le **onde stazionarie** (per esempio le onde sulle corde di una chitarra), dove l'energia in tutte le direzioni è identica e non viene trasportata lungo lo spazio, perciò talvolta nella definizione di onda si cita solamente la propagazione di un disturbo senza richiedere il trasporto di energia o **quantità di moto**.^[4] Per le **onde elettromagnetiche** (ad esempio la luce) bisogna considerare ulteriormente che il concetto di mezzo non può essere applicato, in quanto queste si propagano anche nello spazio.

Dobbiamo focalizzare ora il piano cartesiano

In matematica, un **sistema di riferimento cartesiano** è un sistema di riferimento formato da n rette ortogonali,^[1] intersecantesi tutte in un punto chiamato *origine*, su ciascuna delle quali si fissa un orientamento (sono quindi *rette orientate*) e per le quali si fissa anche un'unità di misura (cioè si fissa una metrica di solito euclidea) che consente di identificare qualsiasi punto dell'insieme mediante n numeri reali. In questo caso si dice che i punti di questo insieme sono in uno spazio di dimensione n .

Un sistema di riferimento cartesiano in due dimensioni viene chiamato **piano cartesiano**.

Per identificare la posizione di punti nello spazio fisico viene solitamente utilizzato un sistema di riferimento cartesiano a tre dimensioni. Tuttavia per descrivere la posizione di oggetti più complicati vengono utilizzati altri sistemi di riferimento non necessariamente cartesiani e un differente numero di dimensioni, dette in questo contesto gradi di libertà.

Usando un sistema di riferimento cartesiano, è possibile descrivere tramite equazioni algebriche forme geometriche come curve o superfici: i punti dell'oggetto geometrico sono quelli che soddisfano l'equazione associata. Per esempio è possibile descrivere una circonferenza nel piano cartesiano, oppure una quadrica nello spazio tridimensionale.

A QUESTO PUNTO ABBIAMO ACQUISITO I CONCETTI DI NUMERO, GEOMETRIA PIANA E SOLIDA E A N DIMENSIONI, ALGEBRA E PIANO CARTESIANO, VETTORI E ONDE. DIREI CHE SIAMO PRONTI PER PER COMPRENDERE LA MATEMATICA UTILIZZATA DALLE POPOLAZIONI SUMERE,EGIZIE,MAYA,CINESI ECC., CHE COME ABBIAMO AFFERMATO PRECEDENTEMENTE, UTILIZZATA NEI TEMPI MODERNI DA COLORO I QUALI SI SENTONO I PADRONI DEL MONDO ATTRAVERSO LA QUALE HANNO CREATO IL LINGUAGGIO CHE E' LA PRIMA FORMA DI MAGIA NERA.

K A B A L A



Passiamo ora alla spiegazione pratica di quello che affermo con assoluta certezza che i popoli prediluviani, sumeri, egizi, maya e

cinesi della dinastia “??????” conoscevano e cioè’ la matematica vettoriale delle **onde stazionarie** che serve per **terraformare pianeti e stabilizzare in N dimensioni un Universo, attraverso l’utilizzo della geometria (nel nostro caso 4d) dei solidi platonici. Il piu’ famoso costruito e’ sicuramente la PIRAMIDE.**



Abbiamo rilevato inoltre che la Tomba del faraone ha una posizione anomala rispetto ai punti cardinali. Sappiamo infatti che le Piramidi e la Sfinge sono perfettamente allineate con i punti cardinali, la Tomba, invece, presentava una disposizione diversa. Calcolandone la variazione di angolazione rispetto ai punti cardinali abbiamo notato che è la stessa rispetto alla separazione angolare di Sirio dall'Est (**67°38'59" rispetto a 67°58'22"**).

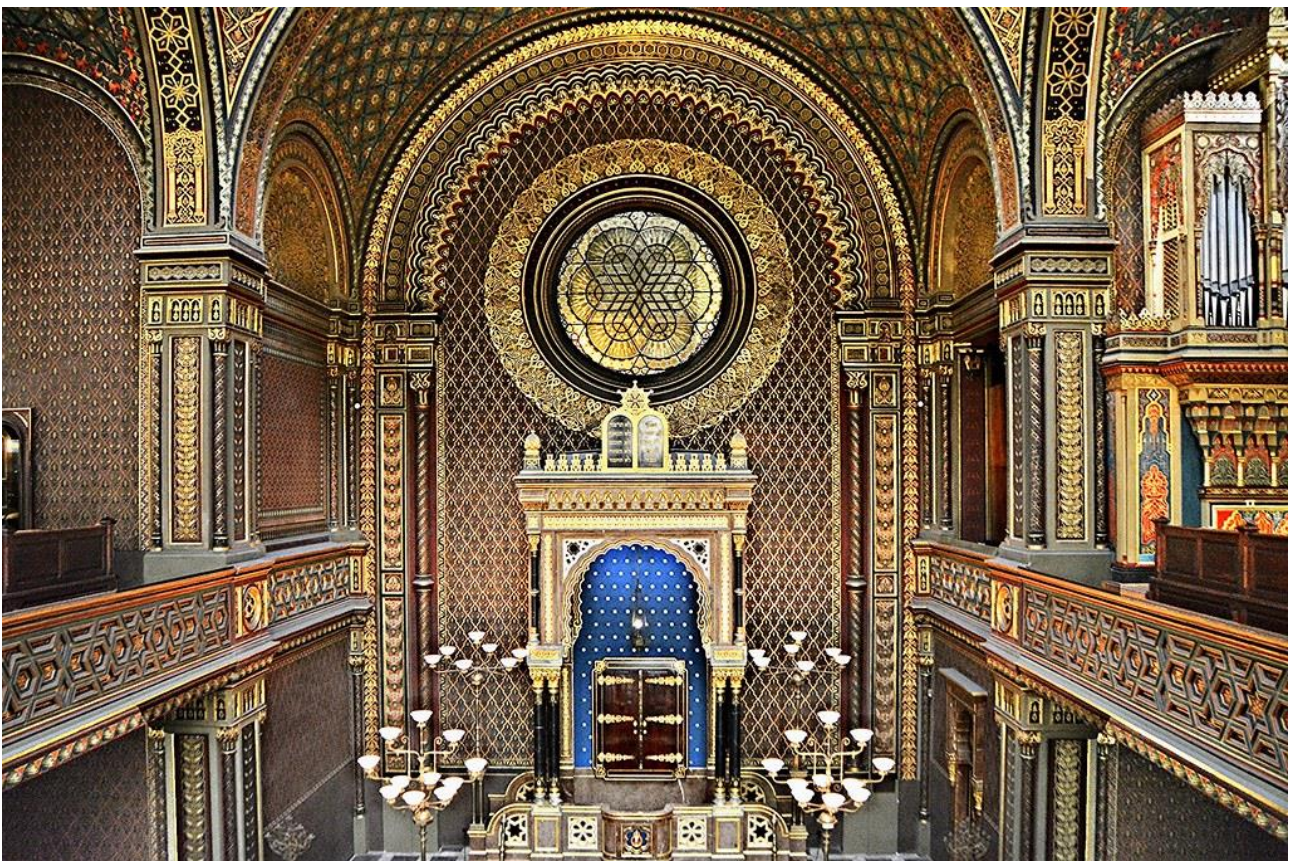
Perche' la geometria e' così importante ?

La geometria ci permette di ricavare i cosiddetti numeri reali una volta ottenuto il vettore spazio/tempo che attingerà l'energia creante dell'universo chiamata energia del punto zero, e vediamo come mai nelle chiese, nei templi massonici e in tutti i centri di potere si vedono oltre che delle geometrie perfette anche gli scacchi.

Facciamo un piccolo passo indietro, abbiamo detto che l'energia dell'universo e' negativa e/o non manifesta. Quindi abbiamo introdotto i concetti di numeri e di numeri primi (numeri divisibili per 1 e se stessi solo 2 divisori).

Vediamo inoltre che sommando di 1 unità ogni numero generiamo numeri dispari 1,3,5,7..... e numeri pari 2,4,6,8.....

Iniziamo a capire il ruolo della geometria e degli degli scacchi nella costruzione dei templi.

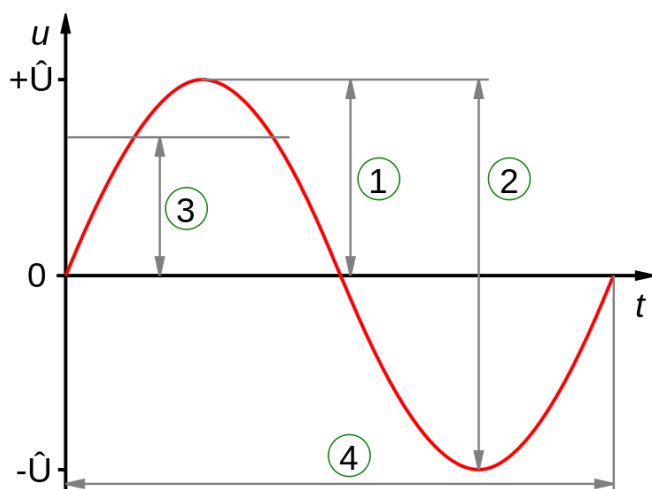






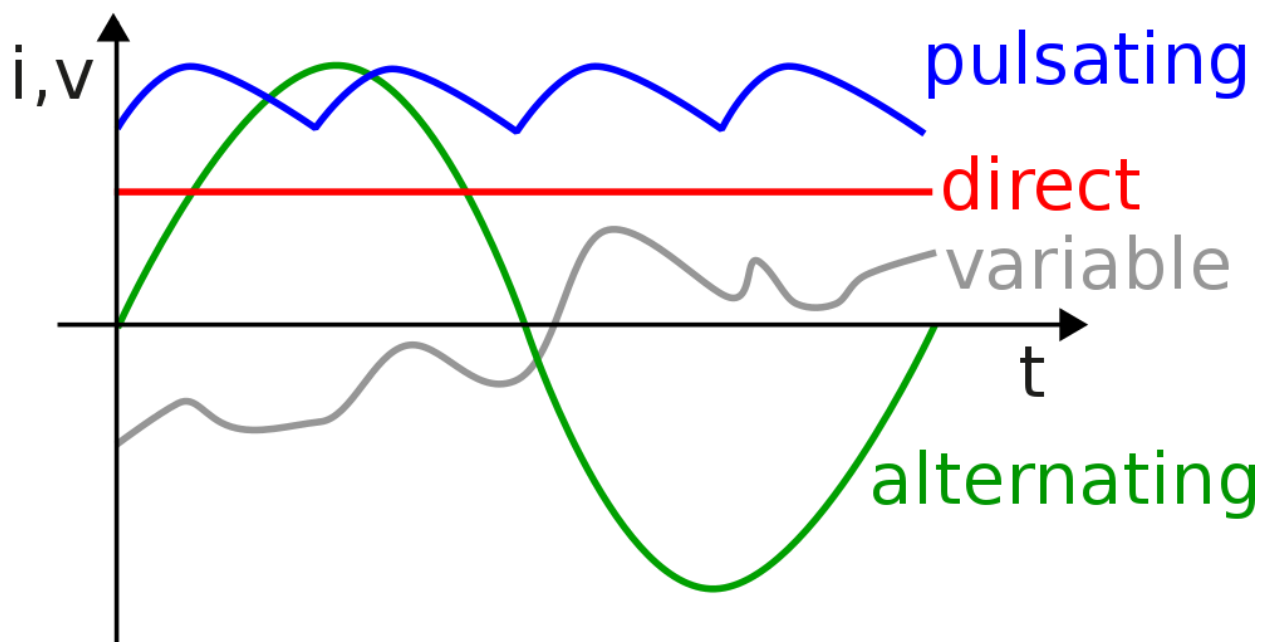
Lo spazio **che e' completamente pieno**, quindi, per permettere il passaggio dell'energia universale e/o informazione che come possiamo renderci conto sono potenze elevatissime, lo dovra' fare opponendo una energia quasi nulla, altrimenti si creeranno forze di attrito tali da far collassare in un attimo l'intero universo.

(Per capire il concetto, noi utilizziamo l'energia elettrica scoperta dal nostro amico in Onore NIKOLA TESLA che noi chiamiamo alternata dove i campi magnetici generanti corrente elettrica passando da un polo all'altro continuamente, non producono o meglio hanno un bassissimo attrito proprio perche' il campo elettrico sembra immobile o meglio sembra compiere un solo passo in avanti e indietro. Invece la corrente continua, quella prodotta dal massone EDISON, presenta fortissimi problemi di trasmissione nello spazio in l'energia elettrica non invertendo il campo di stato +- deve invece far spostare fisicamente le cariche elettriche che a loro volta produrranno un attrito molto alto nel mezzo di trasmissione.)



In [elettrotecnica](#) la **corrente alternata** (CA o AC dall'inglese: *Alternating Current*) è un tipo di [corrente elettrica](#) caratterizzata dal fatto di invertire la [polarità elettrica](#) continuamente nel tempo. In sostanza, a differenza della corrente continua, rappresentata in rosso nella figura, in cui la polarità è fissa ed invariabile, in alternata il polo positivo diventa negativo e viceversa con un'alternanza (da cui il nome) che avviene con periodicità fissa (tipicamente 50 Hz o 60 Hz).

L'inversione di polarità però non avviene in modo repentino ma con una variazione progressiva secondo un andamento chiamato [sinusoidale](#), nel quale il valore di corrente (e quindi di tensione) parte da zero e gradualmente aumenta in un determinato verso, raggiunge il suo valore massimo per poi diminuire fino a zero e riprendere nel verso opposto col medesimo andamento, quindi il ciclo si ripete. Riportando su un grafico i valori assunti dalla grandezza elettrica nel tempo si ottiene una [sinusoide](#), rappresentata in verde nella figura a destra, da cui il termine sinusoidale. Le caratteristiche di variazione progressiva sopracitate derivano direttamente dalla struttura fisica dei [generatori elettrici](#) rotanti, che producono l'energia per l'attraversamento di [campi magnetici](#) rotanti.



Quindi i campi magnetici rotanti producono corrente elettrica.

Vediamo così che sullo stesso piano fisico si possa manifestare sia l'energia elettrica positiva che negativa.

Iniziamo quindi a capire l'importanza degli scacchi e soprattutto della geometria e dei numeri.

Cramo adesso una piccola tabella rettangolare per rendere comprensibile e visibile il concetto, proprio in virtù del

fatto che ho definito la matematica dei sumeri (ho iniziato da loro), matematica vettoriale posizionale.

1	2	3	4	5	6
12	11	10	9	8	7
13	14	15	16	17	18
24	23	22	21	20	19
25	26	27	28	29	30
36	35	34	33	32	31
37	38	39	40	41	42
48	47	46	45	44	43
49	50	51	52	53	54
60	59	58	57	56	55
61	62	63	64	65	66

186	192	198	204	210	216
180	175	170	165	160	155

Come vedete già' da questa piccola tabella che in questo momento per noi rappresenta l'etere dielettrico sul piano universale, sommando i numeri in maniera alternata, iniziamo a vedere incrementi e decrementi misurabili e fissi.

I totali della linea di sopra partendo dalla somma di 186 si aumenterà di 6 unita' ($186+6=192+6=198+6=204..$)

Bene continuiamo con le somme degli scacchi e vediamo.....

1° colonna bianchi e neri + 2° colonna bianchi e neri.

186+175 = 361 Somma quadratini neri adiacenti

180+192 = 372 Somma quadratini bianchi adiacenti

Continuiamo...

2° colonna + 3° colonna

192 + 170 = 362

175 + 198 = 373

3° colonna + 4° colonna

198 + 165 = 363

Iniziate a vedere il palpito dell'uno??

361 nero + 1 = 362 bianco +1 363 nero