РАЗДЕЛ VII. ФИЗИКА

Гюлинг Р.Д.^{1,2}, Крыжановский А.Ю.³
Формулярная база теории общего равновесия в природе

¹Медицинская академия им. С.И. Георгиевского

²ФГАОУ ВО «КФУ им. В.И. Вернадского»

³Гуманитарно-Педагогическая Академия (Филиал) ФГАОУ ВО «Крымский Федеральный Университет им. В.И. Вернадского»
 (Россия, Симферополь)

doi: 10.18411/trnio-09-2021-17

Аннотация

Статья посвящена общему форматированию физических величин в единый стандарт на основании их метрической мерности и периодичности. Также в процессе исследования представлена формализация процессов между двумя физическими объектами с унификацией по их приложению. Кроме того, автором уделено особое внимание основным постоянным величинам, которые широко используются в физике, но смысл которых, до сих пор ускользал от понимания широкой научной общественности. Особый акцент в статье сделан на обосновании универсальной формулы мироздания. Полученные формулярные взаимоотношения между частицами или материальными телами, применимы не только к их статическим положениям, но и к динамическим ситуациям или, даже, к смешанным: статодинамическим.

Ключевые слова: равновесие, природа, формула мироздания, материальные тела, статистические положения.

Abstract

The article is devoted to the general formatting of physical quantities into a single standard based on their metric dimension and periodicity. Also, in the process of research, the formalization of processes between two physical objects with unification according to their application is presented. In addition, the author paid special attention to the main constant values that are widely used in physics, but whose meaning has so far eluded the understanding of the general scientific community. Particular emphasis in the article is made on the substantiation of the universal formula of the universe. The resulting formal relationships between particles or material bodies are applicable not only to their static positions, but also to dynamic situations, or even to mixed ones: statodynamic ones.

Keywords: balance, nature, the formula of the universe, material bodies, statistical positions.

Ниже приведена таблица сравнения обозначений физических величин, используемых в современной физике и в нашей теории. В ней будут последовательно рассмотрены преимущества нашего подхода и показаны недостатки существующей системы взглядов по данной теме. За основу взят принцип пространственно-временной размерности, то есть все физические величины привязаны либо к метрическим мерам, либо к циклическим мерам, то есть к периодам и/или частотам, либо к взаимодействию метрических мер с циклическими мерами. В таблицу не внесены обозначения, привязанные к понятию светимости, так как они требуют отдельного анализа и неактуальны для формата данной монографии.

Таблица 1

Сравнение физических величин, используемых в современной физике и в авторской теории

№	Физическая величина	Обозначение, используемое в современной физике	Обозначение, используемое в нашей теории
1	Длина	Метр (м)	Метр (м)
2	Ширина	Метр (м)	Метр (м)
3	Высота	Метр (м)	Метр (м)

4	Время/период	Секунда (с)	Секунда (с)
5	Площадь	Метр в квадрате (m^2)	Метр в квадрате (m^2)
6	Объём	Метр в кубе (m^3)	Метр в кубе (m^3)
7	Скорость	Метр за секунду (м/с)	Метр за секунду (м/с)
8	Ускорение	Метр за секунду в квадрате (m/s^2)	Метр за секунду в квадрате (m/s^2)
9	Напряжение	Вольт (В)	Метр за секунду в квадрате (m/s^2) (см. ускорение)
10	Расширение/сжатие площади за период	Понятие и обозначение отсутствуют	Метр в квадрате за секунду (m^2/s)
11	Расширение/сжатие объёма за период	Понятие и обозначение отсутствуют	Метр в кубе за секунду (m^3/s)
12	Температура	В градусах Кельвина ($^{\circ}K$)	Метр в квадрате за секунду в квадрате (m^2/s^2)
13	Масса	Грамм (г) (либо килограмм) (g)	Метр в кубе за секунду в квадрате (m^3/s^2)
14	Заряд	Кулон (Кл)	Метр в четвёртой степени за секунду в квадрате (m^4/s^2)
15	Сила тока	Ампер (А)	Метр в четвёртой степени за секунду в кубе (m^4/s^3)
16	Плотность	Грамм на сантиметр в кубе ($г/см^3$)	Единица, делённая на секунду в квадрате ($1/s^2$)
17	Напряжённость	Ньютон на кулон (Н/Кл)	Единица, делённая на секунду в квадрате ($1/s^2$) (см. плотность)
18	Сила	Ньютон (Н)	Метр в четвёртой степени за секунду в четвёртой степени (m^4/s^4)
19	Энергия	Джоуль (Дж)	Метр в пятой степени за секунду в четвёртой степени (m^5/s^4)
20	Мощность	Ватт (Вт)	Метр в пятой степени за секунду в пятой степени (m^5/s^5)
21	Фотон	Понятие и обозначение отсутствуют	Метр в шестой степени за секунду в четвёртой степени (m^6/s^4)
22	Чёрная дыра	Понятие и обозначение отсутствуют	Метр в шестой степени за секунду в пятой степени (m^6/s^5)
23	Вездесущность	Понятие и обозначение отсутствуют	Метр в шестой степени за секунду в шестой степени (m^6/s^6)
24	Ёмкость	Фарада (Ф)	Метр в кубе (m^3) (см. объём)
25	Магнитная индукция	Тесла (Тл)	Метр в минус первой степени за секунду (m^{-1}/s)
26	Сопротивление	Ом	Секунда, умноженная на метр в минус третьей степени ($s \cdot m^{-3}$)
27	Электрическая индукция	Кулон на метр в квадрате ($Кл/м^2$)	Метр в квадрате за секунду в квадрате (m^2/s^2) (см. температура)
28	Напряжённость магнитного поля	Ампер на метр (А/м)	Метр в кубе за секунду в кубе (m^3/s^3)

Как видно из приведённой таблицы, в варианте, предложенном нами, все величины приведены к единому формату и удобны в обращении вследствие их наглядности. Также становится понятным их физический смысл, а значит, появляется возможность оперировать любыми физическими величинами в любом направлении и любой размерности[1,2]. Мы покажем, как это работает далее, на примерах некоторых основных формул физики. Но перед тем как мы перейдём в этот раздел, мы бы хотели, в начале, заострить внимание на

основных постоянных величинах, широко используемых в физике, но смысл которых, до сих пор ускользал от понимания широкой научной общественности.

Гравитационная постоянная

$G = 6,6743 \cdot 10^{-11}$, в современной физике величина этой константы обозначается как $\text{Н} \cdot \text{м}^2 / \text{кг}^2$, однако в нашей теории, она принимает безразмерное обозначение. Это становится понятным, если мы заменим символы формулы $F = \frac{G \cdot m_1 \cdot m_2}{d^2}$, на обозначения их величин, то есть, $\text{м}^4 / \text{с}^4 = G \cdot (\text{м}^3 / \text{с}^2)^2 / \text{м}^2$, то отсюда $G = (\text{м}^4 / \text{с}^4) \cdot (\text{с}^4 / \text{м}^4) = 1$, или другими словами G становится величиной безразмерной. Эмпирическим путём было найдено, что $G = \frac{R_e^m}{(\pi-1) \cdot R_p} = \frac{R_p^m}{(\pi-1) \cdot R_e}$, где G -гравитационная постоянная, π - число пи, R_e^m - радиус объёма, в котором заключена масса электрона, R_p^m - радиус объёма, в котором заключена масса протона, R_e - классический радиус электрона, R_p - измеренный радиус протона [3].

Электрическая постоянная

$\epsilon_0 = 8,8541878128 \cdot 10^{-12}$, по классификации современной физики, величина обозначается как $\text{Ф} / \text{м}$. В нашей же физике, величина обозначается через м^2 , так как $\Phi = \text{м}^3$, то есть $\text{м}^3 / \text{м} = \text{м}^2$ (см. таблицу выше). Правильность подхода проверяется, используя формулу из закона Кулона: $F = \frac{q_1 \cdot q_2}{d^2 \cdot 4 \cdot \pi \cdot \epsilon_0}$, отсюда $\epsilon_0 = \frac{q_1 \cdot q_2}{4 \cdot \pi \cdot d^2 \cdot F}$. Меняем в последней формуле символы на обозначения их величин и получаем $\epsilon_0 = \frac{\text{Кл}^2}{\text{Н} \cdot \text{м}^2} = \frac{(\text{м}^4 / \text{с}^2)^2}{(\text{м}^4 / \text{с}^4) \cdot \text{м}^2} = \text{м}^2$. Как мы видим, два разных подхода дали один и тот же результат, который согласуется с общими выводами теории [4].

Магнитная постоянная

$\mu_0 = 1,256637062 \cdot 10^{-6}$, по классификации современной физики, величина обозначается $\text{Гн} / \text{м}$, где $\text{Гн} = \frac{\text{В} \cdot \text{с}}{\text{А}}$, а в нашей теории: $\text{с}^2 / \text{м}^4$. Это следует из следующих замен: $\text{Гн} = \frac{\text{м}}{\text{с}^2} \cdot \text{с} \cdot \frac{\text{с}^3}{\text{м}^4} = \frac{\text{с}^2}{\text{м}^3}$, теперь получаем $\mu_0 = \frac{\text{с}^2}{\text{м}^3} \cdot \frac{1}{\text{м}} = \frac{\text{с}^2}{\text{м}^4}$. Проверяем полученное обозначение по следующей формуле: $\text{В} = \frac{\mu_0}{2 \cdot \pi} \cdot \frac{I}{R}$. Отсюда, $\mu_0 = \frac{2 \cdot \pi \cdot R \cdot \text{В}}{I}$. Меняем символы на обозначения их величин и получаем, что $\mu_0 = \frac{1}{\text{м} \cdot \text{с}} \cdot \text{м} \cdot \frac{\text{с}^3}{\text{м}^4} = \frac{\text{с}^2}{\text{м}^4}$, что сходится с первоначальным выводом [5].

Постоянное число Больцмана

$B = 1,380649 \cdot 10^{-23}$, по классификации современной физики, величина обозначается, как $\text{Дж} / \text{К}$. В нашей же теории эта величина безразмерная. Вывод был сделан на основании замены символов на их обозначения в формуле Клайперона-Менделеева: $P \cdot V = \frac{m \cdot B \cdot T(^{\circ}\text{К}) \cdot N_A}{M}$, откуда $B = \frac{P \cdot V \cdot M}{m \cdot T(^{\circ}\text{К}) \cdot N_A} = \frac{\text{м}^2}{\text{с}^4} \cdot \text{м}^3 \cdot \frac{\text{с}^2}{\text{м}^3} \cdot \frac{\text{с}^2}{\text{м}^2} = 1$ (см. таблицу выше). Эмпирически была выведена следующая формула для постоянного числа Больцмана: $B = \frac{q \cdot d}{c^2 \cdot \lambda \cdot 2 \cdot \pi \cdot \epsilon_0} = \frac{q}{c^2 \cdot 2 \cdot \pi \cdot \epsilon_0} \cdot K_B$, где ϵ_0 -электрическая постоянная, c -скорость света, q -точечный заряд, λ -длина волны излучения, d -дистанция от центра ядра атома до места, где произошло излучение, при этом коэффициент Больцмана (K_B)- это величина постоянная, безразмерная и вычисляется следующим образом:

$$K_B = \frac{d}{\lambda} = 431,015 [6].$$

Постоянная Планка

$h = 6,62607015 \cdot 10^{-34}$, по современной классификации обозначается как $\text{Дж} \cdot \text{с}$, по нашей как $\text{м}^5 / \text{с}^3$. Эмпирически было выявлено следующее разложение h : $h = q \cdot c \cdot B$, где q -точечный заряд, c -скорость света, B - постоянное число Больцмана. Заменяем символы в формуле на обозначения их величин, то получим: $h = \frac{\text{м}^4}{\text{с}^2} \cdot \frac{\text{м}}{\text{с}} = \frac{\text{м}^5}{\text{с}^3}$. Проверяем правомерность использования нашего обозначения постоянной Планка. Берём формулу $E = h \cdot \nu$, отсюда

$h = \varepsilon/\nu$. Делаем замену символов на обозначения их величин: $h = \frac{m^5}{c^4} * c = \frac{m^5}{c^3}$, что сходится с первоначальным выводом [7].

Универсальная формула мироздания

Теперь, представив весь необходимый материал для понимания дальнейшего изложения, мы переходим к краеугольному камню всей теории. В основании теории лежит формула, которую мы назвали универсальной формулой мироздания. Такое название она получила вследствие того факта, что в процессе преобразований этой формулы были получены ещё 5 фундаментальных формул, лежащих в основах различных разделов физики и давно известных человечеству и широко им использованных. Эту связь мы продемонстрируем сразу после её представления.

Итак, УФМ является представленной в следующей формулировке:

$$G * \frac{m_1 * m_2}{D_m^2} = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{q_1 * q_2}{4 * \pi * \varepsilon_0 * D_c^2}, \quad (1)$$

где:

G-гравитационная постоянная;

m_1 -масса первого объекта;

m_2 -масса второго объекта;

D_m -дистанция между массами;

B-постоянная Больцмана;

$T^{\circ}K$ -температура среды между двумя объектами (по Кельвину);

q_1 -заряд первого объекта;

q_2 -заряд второго объекта;

v_1 -скорость первого объекта;

v_2 -скорость второго объекта;

ε_0 -электрическая постоянная;

D_c -дистанция между зарядами.

А. Попробуем формулу (1) привести к следующему виду: $B = \frac{\mu_0 * I}{2 * \pi * d}$.

1. $G * \frac{m_1 * m_2}{D_m^2} = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{q_1 * q_2}{4 * \pi * \varepsilon_0 * D_c^2}$ (умножаем обе половины на $\frac{D_m^2}{G}$)
2. $m_1 * m_2 = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{q_1 * q_2}{4 * \pi * \varepsilon_0 * D_c^2} * \frac{D_m^2}{G}$ (делим обе половины на $q_1 * q_2$)
3. $\frac{m_1 * m_2}{q_1 * q_2} = \frac{B * T^{\circ}K * D_m^2}{v_1 * v_2 * \varepsilon_0 * D_c^2 * 4 * \pi * G}$ (заменяем $\frac{m_1 * m_2}{q_1 * q_2}$ на $\frac{1}{d_1 * d_2}$)
4. $\frac{1}{d_1 * d_2} = \frac{B * T^{\circ}K * D_m^2}{v_1 * v_2 * \varepsilon_0 * D_c^2 * 4 * \pi * G}$ (умножаем обе половины на v_1)
5. $\frac{v_1}{d_1 * d_2} = \frac{B * T^{\circ}K * D_m^2}{v_2 * \varepsilon_0 * D_c^2 * 4 * \pi * G}$ (заменяем $\frac{v_1}{d_1 * d_2}$ на B_2)
6. $B_2 = \frac{B * T^{\circ}K * D_m^2}{v_2 * \varepsilon_0 * D_c^2 * 4 * \pi * G}$ (заменяем $\frac{T^{\circ}K}{2 * v_2}$ на v_2)
7. $B_2 = \frac{B * v_2 * D_m^2}{\varepsilon_0 * 2 * \pi * G * D_c^2}$ (заменяем $\frac{1}{\varepsilon_0}$ на $c^2 * \mu_0$)
8. $B_2 = \frac{B * c^2 * D_m^2 * v_2 * \mu_0}{2 * \pi * G * D_c^2}$ (заменяем B на $\frac{q * d}{2 * \pi * c^2 * \lambda * \varepsilon_0}$)
9. $B_2 = \frac{q * d * v_2 * \mu_0 * D_m^2}{2 * \pi * \lambda * G * 2 * \pi * \varepsilon_0 * D_c^2}$ ($\frac{d * v_2 * D_m^2}{4 * \pi * G * \lambda * \varepsilon_0 * D_c} = v$)
10. $B_2 = \frac{\mu_0 * q * v}{2 * \pi * D_c}$ ($I = q * v$; $B_2 = B$)
11. $B = \frac{\mu_0 * I}{2 * \pi * D_c}$ ($D_c = d$)
12. $B = \frac{\mu_0 * I}{2 * \pi * d}$

Из данного примера видно, что магнитная индукция является следствием взаимодействия одного стационарного объекта и одного, движущегося в сфере влияния первого. Вторым выводом является то, что формула магнитной индукции-это частный случай универсальной формулы. Третьим выводом является то, что сила тока вытекает из частоты колебаний в среде. Также, переходом из системы двух стационарных объектов к

системе, в которой первый объект находится в движении, а второй - в относительно неподвижном состоянии, мы показали условность нашего восприятия таких понятий как движение и неподвижность.

Б. Попробуем формулу (1) привести к следующему виду: $R = \frac{U}{I}$.

1. $G * \frac{m_1 * m_2}{D_m^2} = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{q_1 * q_2}{4 * \pi * \epsilon_0 * D_c^2}$ (умножаем обе половины на $\frac{D_m^2}{G}$)
2. $m_1 * m_2 = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{q_1 * q_2}{4 * \pi * \epsilon_0 * D_c^2} * \frac{D_m^2}{G}$ (подставляем вместо ϵ_0 : $\frac{1}{c^2 * \mu_0}$)
3. $m_1 * m_2 = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{c^2 * \mu_0 * q_1 * q_2}{4 * \pi * D_c^2} * \frac{D_m^2}{G}$ ($c^2 = \frac{D_c^2}{t^2}$)
4. $m_1 * m_2 = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{\mu_0 * q_1 * q_2}{4 * \pi * t^2} * \frac{D_m^2}{G}$ ($\frac{q_1 * q_2}{t^2} = I_1 * I_2$)
5. $m_1 * m_2 = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{\mu_0 * I_1 * I_2}{4 * \pi} * \frac{D_m^2}{G}$ (заменяем $\frac{T^{\circ}K}{2 * v_2}$ на v_2)
6. $m_1 * m_2 = \frac{B * v_2}{v_1} * \frac{\mu_0 * I_1 * I_2}{2 * \pi} * \frac{D_m^2}{G}$ (умножаем обе половины на v_1)
7. $m_1 * v_1 * m_2 = B * v_2 * \frac{\mu_0 * I_1 * I_2}{2 * \pi} * \frac{D_m^2}{G}$ ($m_1 * v_1 = P_1 = I_1$)
8. $I_1 * m_2 = B * \frac{\mu_0 * I_1 * I_2}{2 * \pi} * \frac{D_m^2}{G}$ (умножаем обе половины на $\frac{2 * \pi * G}{B * D_m^2}$)
9. $I_1 * m_2 * \frac{G}{D_m^2} * \frac{2 * \pi}{B} = v_2 * \mu_0 * I_1 * I_2$ ($m_2 * \frac{G}{D_m^2} * \frac{2 * \pi}{B} = U$)
10. $I_1 * U = v_2 * \mu_0 * I_1 * I_2$ ($\mu_0 = \frac{R}{v_2}$)
11. $I_1 * U = R * I_1 * I_2$ (делим обе половины на $I_1 * I_2$)
12. $\frac{U}{I_2} = R$.

(3)

Мы получили закон Ома напрямую из УФМ, что, в очередной раз, доказывает практическую ценность, выведенной формулы.

В. Попробуем формулу (1) привести к следующему виду:

$$p * V = \frac{m}{M} * K_{ug} * T^{\circ}K.$$

1. $G * \frac{m_1 * m_2}{D_m^2} = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{q_1 * q_2}{4 * \pi * \epsilon_0 * D_c^2}$ (подставляем вместо ϵ_0 : $\frac{1}{c^2 * \mu_0}$)
2. $G * \frac{m_1 * m_2}{D_m^2} = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{q_1 * q_2 * \mu_0 * c^2}{4 * \pi * D_c^2}$ ($c^2 = \frac{D_c^2}{t^2}$)
3. $G * \frac{m_1 * m_2}{D_m^2} = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{q_1 * q_2 * \mu_0}{4 * \pi * t^2}$ ($\frac{q_1 * q_2}{t^2} = I_1 * I_2$)
4. $G * \frac{m_1 * m_2}{D_m^2} = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{I_1 * I_2 * \mu_0}{4 * \pi}$ ($\mu_0 = \frac{R}{v_2}$)
5. $G * \frac{m_1 * m_2}{D_m^2} = \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2^2} * \frac{R * I_1 * I_2}{4 * \pi}$ (умножаем обе половины на $\frac{v_2^2}{2}$)
6. $G * \frac{m_1 * m_2 * v_2^2}{2 * D_m^2} = \frac{B * T^{\circ}K * R * I_1 * I_2}{8 * \pi * v_1}$ ($\exists = \frac{m_2 * v_2^2}{2}$)
7. $G * \frac{m_1 * \exists}{D_m^2} = \frac{B * T^{\circ}K * R * I_1 * I_2}{8 * \pi * v_1}$ ($\exists = F * d$)
8. $G * \frac{F * d * m_1}{D_m^2} = \frac{B * T^{\circ}K * R * I_1 * I_2}{8 * \pi * v_1}$ ($p = \frac{F}{D_m^2}$)
9. $G * p * d * m_1 = \frac{B * T^{\circ}K * R * I_1 * I_2}{8 * \pi * v_1}$ ($R = \frac{U}{I_2}$)
10. $G * p * d * m_1 = \frac{B * T^{\circ}K * U * I_1}{8 * \pi * v_1}$ ($U * I_1 = W_1$, где W – мощность)
11. $G * p * d * m_1 = \frac{B * T^{\circ}K * W_1}{8 * \pi * v_1}$ (делим обе половины на $G * m_1$)
12. $p * d = \frac{B * T^{\circ}K * W_1}{8 * \pi * G * m_1 * v_1}$ ($W_1 = \frac{m_1 * m_2 * v_1}{S}$)
13. $p * d = \frac{B * T^{\circ}K * m_2}{8 * \pi * G * S}$ (умножаем обе половины на S)
14. $p * V = \frac{B * T^{\circ}K * m_2}{8 * \pi * G}$ ($\frac{m_2}{8 * \pi * G} = \frac{m * N_A}{M}$)
15. $p * V = \frac{B * T^{\circ}K * m * N_A}{M}$ ($B * N_A = K_{ug}$)
16. $p * V = \frac{m}{M} * K_{ug} * T^{\circ}K$

(4)

Мы получили формулу Клайперона-Менделеева, а заодно, доказали универсальность УФМ.

Г. Попробуем формулу (1) привести к следующему виду: $\Xi = h * v$.

$$\begin{aligned}
 1. \quad G * \frac{m_1 * m_2}{D_m^2} &= \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{q_1 * q_2}{4 * \pi * \epsilon_0 * D_c^2} && (\text{умножаем обе половины на } \frac{D_m^2}{G}) \\
 2. \quad m_1 * m_2 &= \frac{B * T^{\circ}K}{v_1 * v_2} * \frac{q_1 * q_2 * D_m^2}{4 * \pi * G * \epsilon_0 * D_c^2} && (\frac{T^{\circ}K}{2 * v_2} = v_2) \\
 3. \quad m_1 * m_2 &= \frac{B * v_2}{v_1} * \frac{q_1 * q_2 * D_m^2}{4 * \pi * G * \epsilon_0 * D_c^2} && (B = \frac{h}{q * c}) \\
 4. \quad m_1 * m_2 &= \frac{h * v_2}{q_2 * c * v_1} * \frac{q_1 * q_2 * D_m^2}{4 * \pi * G * \epsilon_0 * D_c^2} && (\text{подставляем вместо } \epsilon_0: \frac{1}{c^2 * \mu_0}) \\
 5. \quad m_1 * m_2 &= \frac{h * v_2}{q_2 * v_1} * \frac{q_1 * q_2 * D_m^2}{4 * \pi * G * D_c^2} && (c = \lambda * v) \\
 6. \quad m_1 * m_2 &= \frac{h * v_2}{q_2 * v_1} * \frac{q_1 * q_2 * \lambda * v * \mu_0 * D_m^2}{4 * \pi * G * D_c^2} && (v = \frac{d * v_2 * D_m^2}{4 * \pi * G * \lambda * \epsilon_0 * D_c}) \\
 7. \quad m_1 * m_2 &= \frac{h * \epsilon_0}{q_2 * v_1} * \frac{v^2 * q_1 * q_2 * \mu_0}{1} && (\mu_0 * \epsilon_0 = \frac{1}{c^2}) \\
 8. \quad m_1 * m_2 &= \frac{h}{q_2 * v_1} * \frac{v^2 * q_1 * q_2}{c^2} && (\text{умножаем обе половины на } c^2) \\
 9. \quad m_1 * m_2 * c^2 &= \frac{h}{q_2 * v_1} * v^2 * q_1 * q_2 && (\Xi = c^2 * m_2) \\
 10. \quad \Xi * m_1 &= \frac{h}{q_2 * v_1} * v^2 * q_1 * q_2 && (\text{делим обе половины на } m_1) \\
 11. \quad \Xi &= \frac{h}{q_2 * v_1} * \frac{v^2 * q_1 * q_2}{m_1} && (m_1 * v_1 = v * q_1) \\
 12. \quad \Xi &= \frac{h * v^2 * q_1 * q_2}{v * q_1 * q_2} = h * v && (5)
 \end{aligned}$$

Таким образом, мы подтвердили способность формулы отображать существующую реальность и изменяться при акцентуации на любой параметр, который мы хотим рассмотреть. Это означает, что даже если мы наблюдаем аномалии в тех или иных явлениях, то чтобы понять значение наблюдаемого эффекта, достаточным условием является произвести необходимые перестановки таким образом, чтобы они соответствовали параметрам этого эффекта. В данном обзоре, мы не приводим примеры аналогичных переходов между формулами 2-5, указанных выше, в обход УФМ, однако мы провели весь необходимый набор расчётных мероприятий для подтверждения данного утверждения. Таким образом, по нашему мнению, можно утверждать, что полученные формулярные взаимоотношения между частицами или материальными телами, применимы не только к их статическим положениям, но и к динамическим ситуациям или, даже, к смешанным: статодинамическим.

1. Одинцов В.П. Системы единиц физических величин // Международный студенческий научный вестник. 2021. № 2. С. 144.
2. Каршенбойм С.Г. Уточнение значений фундаментальных физических констант: основа новых «квантовых» единиц СИ // Физика элементарных частиц и атомного ядра. 2018. Т. 49. № 2. С. 409-475.
3. Менде Ф.Ф., Дубровин А.С. Двоичная система метрических единиц и ее обоснование // Инженерная физика. 2018. № 1. С. 4-7.
4. Трунев А.П. Теория физических констант и супергравитация в 112D // Политематический сетевой электронный научный журнал Кубанского государственного аграрного университета. 2016. № 118. С. 1223-1245.
5. Беляков Д.И., Шифрин В.Я., Кривцов Е.П., Шилов А.Е. Состояние эталонной базы ВНИИМ в области метрологического обеспечения измерений магнитной индукции // Альманах современной метрологии. 2020. № 4 (24). С. 260-271.
6. Андреев А.Н., Колесниченко Д.А., Колесниченко Н.М. Измерение и первичная обработка сигнала датчика магнитной индукции в рабочей зоне электромеханической системы // Измерительная техника. 2018. № 8. С. 51-54.
7. Волегова Е.А., Малыгин М.А., Маслова Т.И., Волегов А.С. Государственный первичный эталон единиц мощности магнитных потерь, магнитной индукции постоянного магнитного поля в диапазоне от 0,1 до 2,5 тл и магнитного потока в диапазоне от 1·10⁻⁵ до 3·10⁻² ВБ ГЭТ 198-2017 // Измерительная техника. 2018. № 3. С. 7-10.