Патент: ВК 20140101/1

Модель управляемого инерционного, гравитационного,

электрического, магнитного, электромагнитного, молекулярного,

атомного, ядерного, субъядерного и иного взаимодействия

Автор: Кущенко В. А.

Предлагаемая система относится к области моделирования природных явлений. Известна модель эфира по Декарту (Первоначала философии 1644 г., Еремеев А.И., Цицик Ф.А. История астрономии. М.: изд-во МГУ, 1989 г. с 175). В этом произведении Декарт ввел термин эфир. По Декарту эфир заполняет все пространство и по своим свойствам делится на три категории. Элементы огня - обладают большей проникающей способностью, двигаются с большой скоростью. Из этих элементов состоят звезды и солнце. Элементы воздуха - образуются осевым вращением, сохраняющую форму и в состоянии покоя - образуют светоносный эфир. Элементы Земли, крупные частицы из которых состоят планеты. Тяжесть объясняется давлением окружающих планету частиц, которые двигаются быстрее, чем Земля. Магнетизм объясняется циркуляцией двух потоков винтообразных частиц с левой и правой резьбой (притяжение и отталкивание). Электростатические явления определяются частицами лентообразной формы. Цвет объясняется разной скоростью вращения соответствующих частиц второго элемента. В модели разработанной Декартом не решен вопрос инерционности движения (инерционности поля), вопрос взаимодействия частиц, их конструкция и т.д. Известна концепция светоносного эфира Декарта – Гюгенса (1690 г.) (Терентьев И.В. История эфира, 1999 г.), где эфир рассматривается не как носитель, а как переносчик световых частиц. Преломление и дифракция здесь объясняются изменением плотности эфира вблизи тела или в разных средах. Теория эфирных вихрей не смогла объяснить известные явления, связанные с магнетизмом, гравитацией и инерцией.

Юнг и Френель (Уиттекер, История теории эфира и электричества. – М. Регулярная и хаотическая динамика. 2001г. – 512 с. ISBN.5 – 93972-070-6) рассматривают свет как упругие продольные колебания разряженного, но упругого эфира. Любое тело притягивает эфир и там сгущается. Допускается, что световые волны поперечны. Предлагались также модели с изменяемой жесткостью или инерцией в самой среде, сжимающегося эфира. Д.Г. Стокс и О.Л. Коши (1828г.) предложили модель эфира обладающего свойствами продольных и поперечных волн. Подобно смоле, для быстрых процессов - твердое тело, при относительно медленном движении, например планет эфир пластичен. При этом размер эфирных частиц равен размеру длины волны (Спасский Б.И. История физики 1977г.).

Мак Кулаг предложил модель среды, энергия которой зависит от вращения объемных элементов. (М.Льоцци История физики. М.Мир 1970г.). И.Бернулли (1790г.) предложил модель жидкости (эфира) содержащей вращательные вихри. Каждый вихрь центробежно давит на соседние вихри, образуя мелкозернистое турбулентное движение. Вихри взаимодействуют с корпускулами. Д.Максвелл использовал гидродинамические и механические модели эфира для

объяснения понятий дивергенции (сток-исток) и ротора (вихря). Эфир заменен здесь для электромагнитных явлений понятием электромагнитного поля (электрическое поле - взаимодействие зарядов, магнитное поле - взаимодействие магнитов, электромагнитное поле - для объяснения распространения электромагнитных волн на расстоянии). (Спасский Б.И., Сараргов И.С. О роли механических моделей в работах Д.Максвелла по теории электромагнитного поля. М. Высшая школа, 1963г.). Ньютон (Оптика 1704г.) применял гидростатическую модель эфира для объяснения явления гравитации. Р. Гук объяснял притяжение колебаниями атомов (пульсацией) передающейся через эфир.

Карл Бьеркнес (1870г.) предложил единую теорию всех полей: тела в не сжимаемом, упругом эфире, синхронно пульсируют, поэтому возникают силы притяжения, обратно пропорциональные квадрату удаления друг от друга. (Роузвер Н.Т. Перигелий Меркурия, от Леверье до Эйнштейна. М. Мир1985. 244с.). В предложенной единой теории поля не была разработана структура самого поля (эфира). К. Пирсон и Д. Шотт предложили модель атома как систему эфирных струй. Масса задается скоростью струй эфира. Предполагалось, что размер электрона увеличивается со временем, т.к. туда и направляются струи. Гравитация Лесажу (1782г.) и до него Никола Фотио де Дюилье, (1620г.) объясняется тем, что пространство заполнено быстро и хаотически движущимися эфирными корпускулами. При разбалансировке давления и возникает эффект притяжения (Богородский А.Ф. Всемирное тяготение. – Киев. Наука, 1971г. 351с.). Эта модель не объясняет явлений экранирования, например одной планы от другой в солнечной системе. Д.И. Менделеев представлял эфир, заполняющим межпланетное пространство и посредством которого распространяются тепло, свет, гравитация, как сильно разряженный газ. (Менделеев Д.И. Попытка химического понимания мирового эфира. – СПб. Типолитография М.П. Фролова 1905г.).

Профессионалы отказались от модели эфира в силу трудностей построения непротиворечивой его модели. Эфир должен обладать такими свойствами как не ощутимость для вещества, продольная и поперечная упругость, большие скорости распространения колебаний, дискретность (квантованность), алгоритмичность на всех уровнях.

А. Эйнштейн заменил понятие эфира без модельным пространством с кривизной. (Эйнштейн А. Собрание научных трудов в 4-х томах. М. Наука. 1967г.). Факт не понимания и практически бессилия в построении модели среды (эфира, поля) был заменен туманностью формулировок и сетью формул. Все вышеназванные представления не рассматривали информационного взаимодействия и возможность активных (управляемых) элементов эфира.

Модель эфира Д.Максвелла основана на гипотезе, связывающей магнитные и электрические явления с вращением элементов эфира. Эфир это среда с вращающимися вихрями вокруг магнитных силовых линий. Для предотвращения встречного движения частиц вокруг силовых линий Максвелл вставил в модель паразитное колесо (шестеренку) вихря. Ячейки эфира здесь состоят из слоев сферических частиц электричества, являющихся упругими к сжатию и деформации. Частицы вращаются в ячейках без скольжения и взаимодействуют тангенциально друг с другом. При вращении ячеек напряженное состояние передается вдоль оси вращения. Фитцджеральд (1885г.) предложил механизм из нескольких колес, свободно вращающихся на доске. Оси установлены на пересечении двух систем перпендикулярных линий, каждая из которых соединена

с четырьмя соседними колесами, резиновыми ремнями. Если колеса одинаково вращаются, то напряжения не возникает. А если колеса вращаются с разными скоростями, возникает напряжение, имитирующее диэлектрическую поляризацию. Проводимость имитируется скольжением ремней по колесам. Кельвин (Томсон) 1889г. предложили среду – кубическую сетку, в углах ячеек которой находятся гиростаты (гироскопы), представляющие собой несущее тело и ротор. Причем несущие тела не инерционные. В 1909 году Коссер Эжен и Франсуа предложили метод описания трехмерных сред с вращающимися степенями свободы. В работах Лоренца Г.А. «Теории и модели эфира». (Объединенное научно техническое издательство НКТП СССР 1936г., и в www. astronomy.ru) рассматриваются следующие модели эфира (среды, поля):

1. Шестеренчатая модель эфира Дж.К. Максвелла. Эфир из шестеренок - вихрей.

2. Гироскопическая (гиростатическая модель) Томсона. Гироскопы стоят в узлах решетки кристаллоподобного эфира.

3. Кристаллический заряженный эфир А. Рыкова.

4. Кристаллоподобный эфир А. Кушелева.

5. Кристаллический вакуум. Ю. Чущевского.

6. Упругая модель физического вакуума (Известия РАН Механика твердого тела. 1992, №6. В.П. Дмитриев).

7. Упругая модель физвакуума. Дубровский/ДАН 1985, №1. т.282.

8. Анализ механизма магнитных взаимодействий с привлечением акустической модели квази упругого физического вакуума http://shal14. narod.ru/dav.htm Шаляпин А.А., Стукалов В.И.

9. Поляризационная модель неоднородного физического вакуума Дятлов В.П.

10. Твердый, упругий, невесомый, несжимаемый эфир. Критический анализ основных положений современной физики. Сухоруков Г.И. и др. Братский ГТУhttp://www.physical-congress. Spb/russian/Suhorukov/1/Suhorukovosp.

11. Теория твердого эфира. Гусев Е.В. http://ethertheory.n.m.ru/

12. Твердый эфир и самофокусирующий фотон. Шпильман А.http://wint.descy.ru/nanoword 2002/20040222/20040325/index.htm.

13. Относительное движение солитонов в светоносном эфире. Чаварга Н.Н. http://chavarga.iatp.org.ua/chpt3-4ru.htm.

14. Гипотеза структуры пространства Шиницин В.Ф. и др. Екатеринбург изд-во Урал ун-та 1996 ISSN.

Обобщенная модель эфира выглядит следующим образом. Абсолютная система отчета (эфира, вакуума); имеет дискретную периодическую структуру, находящуюся в постоянном движении. Вещество и поле это деформация решетки эфира.

Разработанное многообразие моделей эфира было заменено на один постулат, о постоянстве скорости света, также были сделаны выводы о сокращении линейных размеров в направлении движения, изменение шкалы времени в разных системах отчета, отсутствие абсолютной системы отчета и абсолютного времени. Отстаивались модели, противоречащие здравому смыслу, например - даже если два луча прожектора (частицы или волны) двигаются навстречу друг друга со скоростью света, то они движутся, по этим воззрениям, относительно друг друга с одной скоростью, а не двойной. Эфир был заменен на слово искривленное пространство, которое не имеет смысла и за гущей формул осуществлен уход от решения проблемы, есть ли у эфира (пространства) структура. Профессионалы науки не могли смириться с мыслью, что они не могут построить не противоречивую модель явлений окружающего мира. Про эфир не стали говорить, печатать, обсуждать и попытки создания модели эфира стали считаться не научным подходом. То же самое относится и к инерционным явлениям, которые в реальности есть, но в современной науке (теоретической механики) ее нет (А. Тарг. Теоретическая механика. М. Москва. 1978 г.).

Томсон Дж. в 1897г. открыл электрон. Им же была предложена модель атома в виде «булочки с изюмом» (сливовый пудинг, 1903г.). Электроны здесь это «изюм». Далее была разработана модель атома Резерфорда (1911г.). После бомбардировки альфа частицами алюминиевой фольги, было выяснено (по его модели), что диаметр ядра в масштабе: 1 см, а диаметр атома 1 км. Было предположено, что электроны вокруг ядра вращаются по орбитам. Работая со спектрами для того, чтобы их объяснить, Н. Бор в 1913г. предложил вариант модели атома, согласно которой излучение электрона происходит, только если он переходит с одной орбиты, с повышенной энергией, на орбиту с энергией ниже. При этом излучает фотон определенной частоты (определенной энергии). Вращение электрона по орбите без перехода, излучения не производит. Поскольку энергия излучается квантами (частями), то и электромагнитное излучение света также излучаются квантами (фотонами). Чтобы объяснить реальные явления были предложены теоретические постулаты (предположения) этих явлений, не объясняющие, каким образом электроны переходят с орбиты на орбиту.

Луи де Бройль в 1924 году ввел понятие о волнах материи, а Шрёдингер в 1927 году составил уравнения, описывающие поведение электрона в атоме, используя так называемый принцип неопределенности, говорящий о том, что невозможно измерить одновременно и положение, и скорость частицы в одном месте с заданной точностью. Далее были введены и постулированы модели, использующие квантовые числа, набор которых задает параметры атома, как некоторой машины (механизмы, устройства, системы). Постулированные принципы это: минимальная энергия, Паули, Гунда, Клечковского и т.д. Например, принцип Паули: в атоме не может быть двух электронов, обладающих одинаковыми квантовыми числами n, l, mj, ms; правило Гунда: заполнение орбиталей одной подоболочки в основном состоянии атома начинается одиночными электронами с одинаковыми спинами, далее заполняются орбитали вторыми электронами с противоположными спинами. Правило В.Клечковского: увеличение энергии и соответственно заполнение орбиталей происходит в порядке возрастания суммы квантовых чисел(n+ l), а при равенстве сумм в порядке возрастания первого числа n (edu.dvqups.ru/METDOC/). При этом никаких моделей, объясняющих эти принципы, не предлагается до сих пор (2015 г.).

Химические связи и свойства кристаллических тел объясняется с помощью молекулярных орбиталей, которые тоже постулируются, то есть принимаются без доказательства. Химическая связь здесь образуется за счет орбитали охватывающей всю молекулу. При образовании кристалла в химическую связь вступает большое количество атомов и молекулярные орбитали охватывают весь кристалл, образуя энергетические зоны. Зоны постоянно заполнены валентными электронами. Зона выше валентных, свободные от электронов, является зоной проводимости. Между ними может находиться зона заданной ширины - запрещенная зона, которая и определяет, будет это проводник, диэлектрик или изолятор. Таким образом, все эти конструкции являются умозрительными (модельными, виртуальными) построениями. Никто этих зон не видел, это лишь способ объяснения – один из возможных, контролируемый прогностическим эффектом. И далее начинается рост новых предложений основанных на предположениях. Например, И. Ленгмюр предложил существование трех типов валентности, положительный – отдает электроны, отрицательный – принимает электроны, ковалентные атомы образуют электронные пары в химической связи. В 1920 году Н. Сиджвик постулировал донорно-рецепторную связь. Молекулярная теория (ионные и ковалентные связи) Косселя-Льюиса-Ленгмюра позволила объяснить химическую связь атомов в неорганических и органических соединениях, основываясь на представлениях о молекулах и атомах Бора-Зоммерфельда. Вальтер, Гейтлер (Лондон), 1927 году предложили квантово-механическую теорию химической связи. Полинг в 1928 году предложил идею гибридизации атомных орбиталей. В 1811 году Соболев Я.Г. выдвинул молекулярную гипотезу строения вещества. Термин химическое строение вещества ввел Бутлеров А.М. (1861г.). Положения теории Бутлерова А.М.:

1. Атомы и молекулы соединены друг с другом согласно их валентности; порядок связи в молекуле определяется ее строением.

2. Изменение последовательности связей приводит к образованию нового вещества с новыми свойствами.

3. Свойства вещества зависят не только от состава, но и от химического строения. Определить состав и строение химического вещества можно по продуктам химических превращений.

Расчет плотности электронных оболочек проводится с помощью уравнения Э.Шредингера, которое решается аналитически только для одного электрона. Другими словами это только умозрительная конструкция, прогностический эффект (эффект предсказания), которого низок. При образовании молекул сохраняются не атомы, а только ядра атомов и электроны. Тогда атомы это одноядерные молекулы. Исследования показали также, что атомы Благородных газов, имеющие полностью заполненную валентную оболочку (правило Октета) могут вступать в химическую реакцию и становиться молекулами, таким образом, правила в предложенных теориях могут меняться в зависимости от получения новых знаний.

Существует несколько моделей ядра атома. Гидродинамическая, протонно-нейтронная модель ядра была предложена Иваненко Д., и развита Гейзенбергом. Гидродинамическая модель ядра (М. Борн 1936г.). Ядро капля заряженной ядерной жидкости. Сильные колебания поверхности ядер приводит к ее распаду оболочечной модели ядра (М. Гепперт-Маер, И.Х. Йенсен 1949г.).

Нуклоны (протоны, нейтроны) ядра в основном состоянии заполняют нижние уровни энергии. В одном состоянии могут находиться только один протон и один нейтрон, и нуклоны двигаются независимо друг от друга в ядерном поле притяжения. Обобщенная модель ядра (Дж. Рейнуотер, О. Бор, Б. Моттельсон, 1950г.). Здесь ядро представлено остовом (которое описывается гидродинамической моделью) и оболочкой (описываемой оболочечной моделью).

Модель парных корреляций (Н. Боголюбов, О. Бор, Б. Моттельсон, Д. Пайс, 1958г.). Здесь протоны и нейтроны с равными, но противоположными направлениями моментами количеством движения образует в ядре связанное состояние. Я. Френкель, Л. Ландау предложили статистическую модель ядра, где при большой энергии возбуждения энергетические уровни сближаются. Модель вводит понятие плотности уровней на единицу интервала энергии, где возбуждение это нагрев ферми жидкости нуклонов, связанных энергетически с температурой возбуждения.

Ядерные силы обладают следующими свойствами (www.don.on.ufanet.ru).

1. Ядерные силы являются силами притяжения.

2. Ядерные силы являются короткодействующими на расстоянии 10^{-15}м в 100 раз больше кулоновских сил между протонами на том же расстоянии.

3. Ядерным силам свойственна зарядовая независимость, нейтроны-нейтроны, протоны-нейтроны, нейтроны-протоны, протоны-протоны, имеют возможность взаимодействовать. Силы имеют не электрическую природу.

4. Силы насыщаются. Каждый нуклон взаимодействует только с ограниченным числом близлежащих нуклонов.

5. Ядерная сила зависит от спинов нуклонов.

6. Ядерные силы не являются центральными.

7. Ядерные силы допускают самопроизвольный распад ядер.

Это, на данный момент, известный перечень алгоритмов функционирования ядерных сил.

Способность атомных ядер спонтанно превращаться в другие ядра с испусканием различных видов излучения и частиц называется радиоактивностью (α, β, γ), явления, которые открыл А. Беккерель в 1896 г.

Первой открытой частицей был электрон (e) – носитель отрицательного заряда. В 1897 году Дж. Томсон установил, что катодные лучи (открытые В.К. Рентгеном 1895 г.) образованы электронами. В 1898 году Э. Резерфорд открыл α-лучи и установил, что α-частицы есть ядра атомов гелия. Беккерель установил, что открытые Резерфордом β-лучи, при ядерном распаде, являются электронами. В 1919 году Э. Резерфорд открыл протоны (P) в потоке выбитых α-частицами, по отклонению их в магнитном поле в противоположную сторону отклонения электронов и предложил наличие в ядре нейтронов (N), которые были открыты в 1932 году Чедвиком. Это дало основание

предполагать, что цепочка составляющих частей материи завершается бесструктурными элементами. Другая возможность предполагает то, что последовательность в структурах составляющих материальных объектов бесконечна. М. Планк (1901г.) предложил, что энергия электромагнитного излучения абсолютно черного тела излучается и поглощается дискретно (квантово). А. Эйнштейн (1905г.) постулировал, что свет (электромагнитное излучение) является потоком фотонов (квантов). В силу дискретности функционирования атома на излучении и поглощение энергии, на основе изучения фотоэффекта. Дж. Чедвик (1932г.) расщепляя металлический барий: α-частица (заряд 2 масса 4) сталкивается с ядром Be (бериллия) (заряд 4 масса 9) получил углерод C и нейтрон N. Нейтрон на 0.1% тяжелее протона, в ядре устойчив, а вне ядра распадается на протон (P) и электрон (e). А. Андерсон (1932г.) в космических лучах обнаружил частицу с массой электрона, заряд был противоположный заряду электрона (e- - электрон, e+ - позитрон). Неддермейер С. (1936г.) в космических лучах обнаружил мюон в 200 раз тяжелее электрона или позитрона. С. Пауэлл в 1947 году открыл P+ и P- мезоны с массой 274 электрона. Открыли так же то, что было предложено ранее Дираком Н. (1928г.) - мюоны Юкава (1935г.). Ускорители в процессе различных столкновений элементарных частиц и атомных элементов позволили обнаружить антипротон (1955г.), антинейтрон (1956г.), антисигмагиперон (1960г.), w-гиперон (1964г.), содержащего две массы протона. С 1960 года наблюдались нестабильные элементарные частицы – резонансы. В 1962 году были открыты электронное и мюонное нейтрино. В 1974 году D0, D+, Lc – очарованные элементарные частицы (имеющие 3-4 протонные массы). В 1975 году наблюдались тяжелые t – лептоны, а в 1977 году частицы в десятки протонных масс. В обзоре физики частиц Reviewof Particle Physics (RPP), 2012 г., (современное состояние физики элементарных частиц; лекции в Высшей школе физики Госкорпорации Росатом Саров, 21 апреля 2013 г., М.И. Высоцкий ИТЭФАИ им. А.И. Алиханова), описаны свойства нескольких сотен частиц на полуторах тысячах страницах текста, таблиц и рисунков. Фундаментальные частицы Стандартной Модели физики элементарных частиц представлены в таблице 1.

Табл.1.

S	0	1/2	1	2
		v_1e	v	
	H	v_2μ	q	h
		v_3τ	WI	
		Ud	Z	
		CS		
		tb		

Стандартная Модель имеет много противоречий, которые скрыты от не посвященных ее сложной символикой. Она имеет 25 свободных параметров, большая часть которых сосредоточена в юкавском секторе: 12 масс кварков, 4 лептонов (или 10 в случае майорановских нейтрино) углов и фаз смешивание лептонов и кварков, три калибровочные константы, связи, массы и вакуумная

среда бозона Хигса. Существуют экзотические возможности их объединения при очень высоких энергиях ~10^{15} ГЭВ, что делает не возможной, в настоящее время, их экспериментальную проверку. Представления и формализованные выражения без понимания физических процессов, например, инерции, гравитации, сущности заряда, не отвечают на вопрос, что было до большого взрыва, был ли он вообще и каково будущее мира. Какими моделями объяснить притяжение, отталкивание и т.д.. Профессионалы формально решили что, обмен частицами приводит к притяжению или отталкиванию. Ввели гравитон, вот они осуществляет притяжение без дальнейших углублений в этот вопрос.

Возможно главный принцип, который должен быть в физике – это все должно быть наглядно смоделировано. Нет наглядности, нет возможности смоделировать в реальном мире какой-то объект, который можно в микромир или наномир поместить, значит, вся эта конструкция смоделированная теоретиками, не может существовать.

До сих пор (на 2015 год) не существует внятного комплексного объяснения инерционного взаимодействия, гравитационного взаимодействия тел, нет моделей электрического, магнитного притяжения и отталкивания, нет модели распространения электромагнитных волн, непонятно каким образом атомы образуют молекулы, нет ясности в моделях ядерных и субъядерных частиц, нейтронов, протонов, электронов, фотонов. Нет объяснения строения самих этих частиц. Непонятно по каким принципам образуются сложные вещества. Под каждое явление строится своя модель или модель не строится вовсе, заменяя ее формулами или построенными фразами типа принцип Паули: два электрона на одной орбите не могут иметь одинаковые спины. Почему и кто доказал, что есть у них спины, и как эти спины представлять, и не формально выдуман ли этот признак? Существующие положения процесса функционирования общества не стимулирует к поиску ответов на эти и другие вопросы естествознания. Существующей системе общественных явлений выгодно наличие первоначального космического взрыва, хаос во взглядах на физику, не возможность иметь на данный момент четкого представления о направлении движения физических явлений. Это позволяет сохранить существующие положения и в общественных явлениях на следующий обозримый период времени для правителей этого мира или тех, кто таковыми себя считает. Описание явлений разветвленными математическими формулами призвано показать сложность изучаемых явлений. Ставят преграды проникновению свежих сил и взглядов, которые порой непреодолимы, что ведет к неправильному пониманию окружающего мира, к неправильным действиям, в связи с этим гибели человечества от незнания опасности и перспектив. Нет никакого объяснения ни инерции, ни гравитации, ни электричества, ни магнетизма, ни электромагнитных явлений, ни ядерных, ни субъядерных взаимодействий. Нет модели даже передачи энергии в трансформаторе, модели, распространение света в вакууме. Нет модели среды этого распространения, эфир, как вариант среды в современной науке не рассматривается. Связанно это, прежде всего, что среда (эфир) обладает такими противоположными (противоречивыми) свойствами, что при постулировании этих свойств, эти постулаты приходят в противоречие друг с другом. Таким образом, не сформирован в настоящий момент общий подход и не существует так называемой общей теории поля и объяснения частных явлений также затуманены формулами, без объяснения по сути образа.

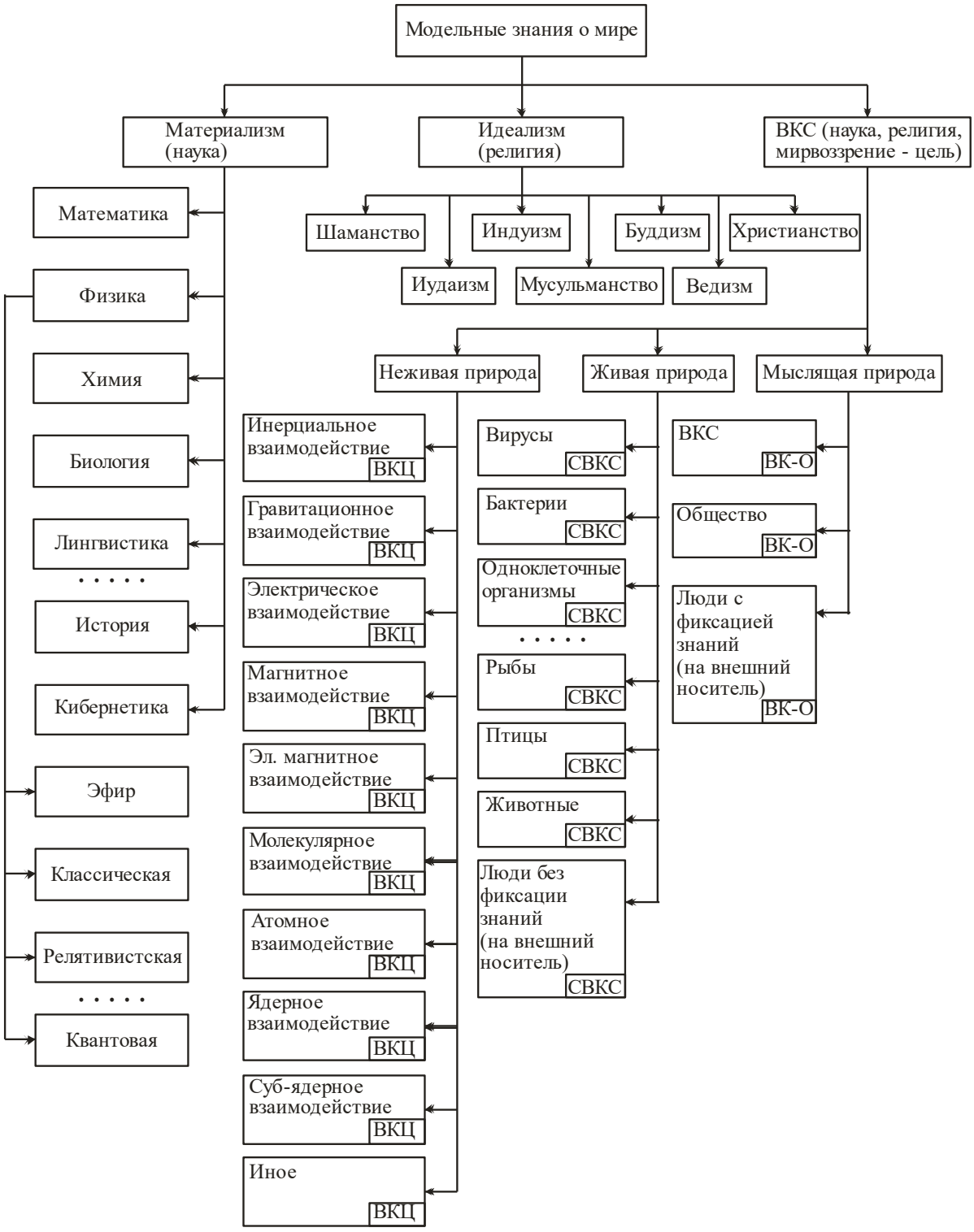
Приблизительно до 14 века людям было достаточно простых умений для понимания мира, в котором они живут. Все, что не понималось, не объяснялось, относилось к Богу. Это было всего приблизительно 600 лет назад (10 человеческих жизней по 60 лет, или 24 поколения по 25 лет). Эпоха Возрождения – она и есть эпоха появления современного Человека, современной Науки, современной Жизни. Вначале взгляды были идеалистическими. То есть внешняя сила Бог и малое понимание, малое знание законов человеком, и не большой перечень технологий, которые человек мог бы использовать для дерева, металла, кожи, и т.д. Не знание структур, не знание методов борьбы с болезнями – делали жизнь в эти века трудной, а для человека науки смертельно опасной. Что было до этого времени покрыто неизвестностью, мраком. Единственным подлинным достоверным разумным голосом из прошлого являются новгородские берестяные грамоты [1].

На фиг. 1 изображена схема модели знаний о мире. Это религиозные учения: шаманство, иудаизм, индуизм, буддизм, христианство, мусульманство, ведизм, существуют именно с тех времен и философские воззрения, связанные с этими представлениями, получившие название идеализм. Далее опыты с материалами, опыты с физическими телами дали развитие представлениям о том, что начали называть физикой, химией, биологией, социологией и т. д. – наукой, получившей название материализм. Появление процессоров, устройств выполняющих арифметические, логические операции в 40-х годах 20 века и дальнейшая их миниатюризация до самых малых размеров позволяет представить путь объединения этих концепций, то есть идеализма и материализма, путем единой концепции Управляемого Мира. Через Бога идет Управление (такая концепция была и раньше), при этом, не понимая, каким образом Бог это мог делать. Пришло понимание, что через встраивание в элементы физических объектов процессоров (элементов души), устройства принятия решений [2, 3], возможно всеобщее управление – Управляемый Мир, в отличие от не управляемого материального мира (материи), взглядов, которые существовали ранее. На верхнем уровне объединения находится Виртуальное Космическое Сознание (ВКС) [3, 4, 5]: не уничтожимое, не рождаемое, бесконечное в пространстве, бесконечное во времени, бесконечно вложенные структуры друг в друга, бесконечно внутрь, в глубину в микромир, и бесконечно вовне в макромир, в разных областях в пространстве имеющее связь с центром или не имеющее, или восстанавливающее эту связь, опирающееся на постоянно рождающие и распадающиеся структуры, в режиме функционирования вечного не затухающего мирового двигателя с бесконечной энергией. Далее структурно вглубь - не живая природа со своими объединениями субатомных частиц, ядерных частиц, ядра, атома, молекул, вещества, планет, планетных систем, галактик, Вселенных, объединяемая через инерционно-информационное поле [6]. Инерционное поле, инерционное явление везде стараются обойти в своих воззрениях создатели науки. Делают эти силы фиктивными, не нужными для формализмов, например, Лагранжа, Даламбера и т.д., будто бы не упоминание их делает их не существующими Инерционные (информационные структуры) являются основными в моделировании явлений мира, через них проявляется основная опорная сетка (поле, матрица). Законы, которые обнаружили ученые и которые еще обнаружат при исследовании реальных объектов, явились проявлением, на наш взгляд, запрограммированных в структурах элементов сети, обеспечивающих траектории движения составляющих объектов. Сложная система, создаваемая квантовым представлением мира, например кварками, барионами, молекулярными атомами, ядерным взаимодействием и так далее, могут, достаточно просто, сводится к простым структурам и их программированию. Причем

в этом случае многообразие структур для обеспечения регистрируемых явлений на определенном уровне реального мира ничем не ограничивается, не только, например «ароматом», «чётностью», «зарядом», но и другими возможными свойствами частиц.

Вторым структурным объектом ВКС, в модельном представлении (фиг. 1), является живая природа. Это вирусы, микробы, клетки, растения, животные, стаи птиц, косяки рыб, люди, племена людей, начальная стадия развития без письменности, без развитого языка, без способности передавать накопленную информацию будущим поколениям, до государства и объединенных государственных структур на планете и межпланетных объединений. Характерной особенностью здесь является большая степень принятия решений, возможность перемещаться, управляемо расти, порождать себе подобные объекты.

Третий раздел ВКС – мыслящая природа. К этому разделу относится Человеческое общество, люди применяющие язык и с помощью него организующие социальные структуры, далее технические устройства, например системы цифровых процессоров, процессор образов [2] порождающие системы Искусственного Интеллекта. К мыслящей природе относится всеобъемлющее Виртуальное Космическое Сознание. Границы переходов расплывчаты. По-видимому, грань между живой и мыслящей природой происходит по линии наличии возможности (свойства), переносить результаты мыслительной деятельности на какой-то носитель, например, книга или машинный носитель информации (диск, флешка, и т.д.), с последующим восприятием информации другими объектами (и последующими поколениями, что позволяет накапливать знания (алгоритмы поведения), накопленные ими, в пространстве и во времени).



Фиг. 1

Все перечисленные объекты по сути разных разделов ВКС неживой природы, живой и мыслящей природы реально разделимы в жизни, но отличаются только лишь различной степенью приема и обработки информации, наличием простых или более сложных алгоритмов, ее обработки, возможностью целеполагания, разработки плана поведения и достижения целей. Заранее запрограммируемые или программируемые в процессе функционирования эти структуры создают окружающий мир на основе объектов так называемой не живой природы, не принимающей активных решений, но, тем не менее, знающей, как поступать в той или иной ситуации при

взаимодействии, с помощью объектов живой природы, обеспечивающие энергетическую (продуктовую) базу функционирования. Наличие в этих воззрениях материальной базы относит его к материализму, но в то же время принятие решений, обработка информации, существование представлений и моделей относится к понятиям идеализма, поэтому в этой концепции управляемого мира материя и дух (идеал) становятся не разделимыми. Дух это алгоритмическая структура. Этот подход понимания окружающей природы позволяет искать каналы передачи данных, обмена информации со структурами не только мыслящей природы, когда нужно искать внеземной разум на определенных частотах, определенной кодировки, в определенных полях, не только живой природы, когда попытка найти закономерности и каналы управления или общения с клеточными структурами, но и с не живой природой, предполагая, что существуют какие-то специализированные устройства и каналы программирования субъядерных частиц для создания того или иного объекта в рамках глобального конструктора. Эта концепция Управляемого Мира позволяет представить модель природы как Управляемую структуру и как возможно, дружественную человеку среду, с которой возможно договариваться, если он живет по правилам этой среды, потому что сам порожден этой средой. Также эта модель объединяет в себя научные представления, религиозные воззрения (освобождая религию от мракобесия, чародейства, колдовства, невежества, паразитизма, оболванивания, с целью захвата общества, территории и наживы) и мировоззренческую цель, ставящую для каждого человеческого индивидуума задачи и дающую критерии правильности в его функционировании и соответствии требованиям, предъявляемым ВКС к каждому объекту, накладывает ограничения на возможные свободы функционирования человека, преодоление границ которых ведет к распаду его из позиции интеллектуального существа в животное или в не живой мир. Также общество приобретает обоснованные нормы поведения, и задаются целеполагания, целевая установка на нахождение контакта со структурами Управляемого Мира, чем, собственно говоря, человечество все это время и занималось, развивая науку. Далее показано, как в виртуальную структуру, возможно, поместить процессор для объяснения явлений, например в технической среде, прежде всего на примерах. Показано, что возможно не только представление явлений природы с помощью алгебраических символов и знаков (отношений, делений, умножений, вычитаний, суммирований и каких-то более сложных функций (например, корень квадратный, квадратичные зависимости, кубические и другие зависимости, экспоненциальные и так далее)), можно каждый объект представить в виде материальной структуры, с алгоритмом, по которому эта материальная структура функционирует. Отличие этого подхода от существующих в настоящий момент, заключается в том, что объект, пока он не опознан, представляется так называемым черным ящиком, то есть, есть входящие воздействия и выходящие функции. Сам объект представлен некоторой аналитической функцией или рядом функций (алгоритмами), описывающих взаимодействие его с объектами мира. Здесь же этот черный ящик наполняется аппаратными средствами, устройствами приема, передачи и обработки информации, а так же программируемыми структурами, меняя элементы которой (в том числе элементы памяти и устройства ввода данных и внешнего воздействия) и связи между ними, на заданные входящие воздействия получаем известные измеряемые выходные сигналы в не живой, живой и мыслящей природе. Такой подход позволяет совершенствовать модельные представления, добиваться понимания того, что происходит внутри этих черных ящиков, и является, по-видимому, более прогрессивным. Примером может служить, до сих пор отсутствие модельных

представлений электрических, магнитных, электромагнитных взаимодействий. Без введения понятия инерционно-информационного (опорного) поля и объектов, принимающих решения на заданном уровне – процессоров, такие модели построить, как показывает история науки, затруднительно. Также без таких представлений невозможно понять, каким образом, один химический элемент знает, как вступать в связь с другим химическим элементом, образуя новое химическое соединение. Или как один атом знает, каким образом взаимодействовать с другим атомом, образуя молекулу, или каким образом ядерное взаимодействие приводит к появлению атомов нового вещества. Отсутствие положений об информационо-инерционных (опорных) полях и их программируемых структурах (то есть процессорах), приводит к отказу от попыток построения моделей и порождает формализм, который за счет большого количества формул, затуманивает положение того, что модели-то на самом деле нет.

Далее рассмотрены модели электрического поля, магнитного поля, управляемого электромагнитного взаимодействия, а также модель молекулярного, атомного и ядерного взаимодействия. Современное представление основано на том, что, чем глубже структура, тем проще эта структура. На наш взгляд, чем глубже, тем сложней, и эти сложные структуры, начиненные процессорами, реализуют кажущуюся простоту. В основном объекты микромира взаимодействуют посредством инерционно-информационного поля (опорной сети (матрицы)), а видимые проявления в виде силовых линий и так далее, являются лишь информационным сигналом для каждого из этих объектов о степени приближения их друг другу и служит информацией для принятия ими решений по реакции на это взаимодействие, на приближение того или иного элемента. Поиск методов управления не живыми, живыми и мыслящими объектами лежит в направлении увеличения частот создаваемых сигналов существующих полей, а так же поиск возможных других проявлений (полей), вырабатываемых не живыми, живыми и мыслящими объектами, которые не доступны человечеству на данный момент. Ведь электромагнитное поле известно не более 125 лет, было открыто Г. Герценом, в 1887 г. А перед этим в 1831 г. М. Фарадей обнаружил возникновение электродвижущей силы в проводнике находящемся под действием изменяющегося магнитного поля, а до этого, в 1819 г. Г.Х. Эрстэд обнаружил, что проводник, по которому течет электрический ток, вызывает отклонение стрелки магнитного компаса. Проявление явлений электричества, связанное с янтарем, то есть прилипание шерсти, бумаги, искрение, было известно с более давних времен. Таким образом, явлениям, которые определяют современную жизнь Человечества не больше 2-х сот лет.

Известна модель расширения космических объектов по патенту РФ №2400828 «Демонстрационная модель расширения планеты Земля» и материалы заявки №2009118770 по этому патенту [7]. Известна модель инерционного поля по заявке №2010135852/28(050945) [6], содержащая варианты описания опорного инерционного поля. Известна модель гравитационного взаимодействия по патенту РФ №106743 «Модель управляемой посредством гравитационного взаимодействия планетной системой» [8]. Эта модель не позволяет моделировать инерционное, электромагнитное взаимодействие, атомные, ядерные, субъядерные силы.

Поставленная цель создание комплексной не противоречивой модели природных явлений на основе концепции самоуправляемого мира (Виртуального Космического Сознания) достигается тем, что модель управляемого инерционного, гравитационного, электрического, магнитного,

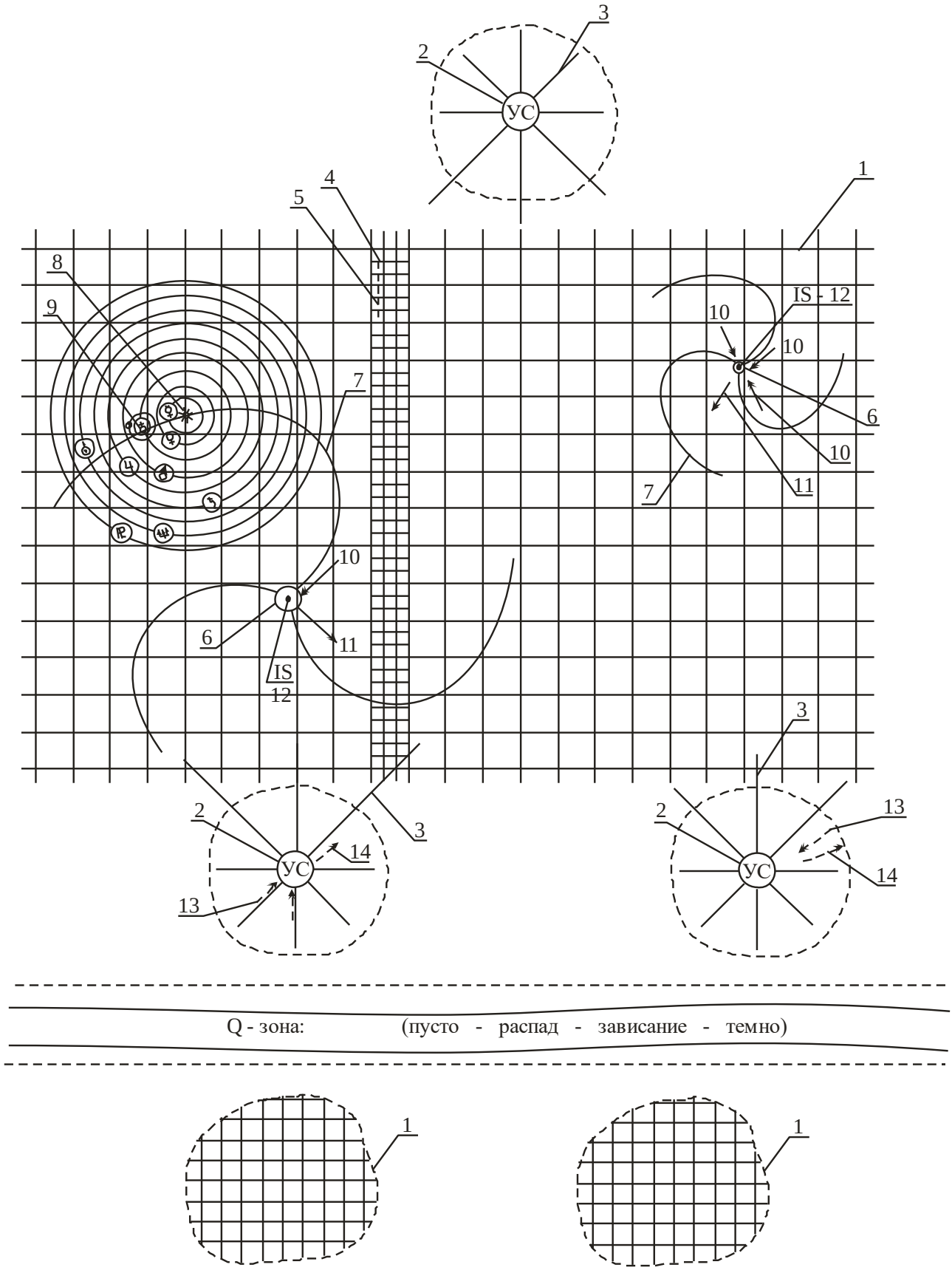
электромагнитного, молекулярного, атомного, ядерного, субъядерного и иного взаимодействия отличающаяся тем, что содержит инерционно-информационное (опорное) поле, которое имеет узлы, из которых выходят центральные лучи, от которых выходят дополнительные лучи, от которых отходят еще дополнительные лучи и так далее, образуя фрактальную структуру размер ячейки, которой меньше размера самого малого подвижного объекта. Причем лучи подвижны, способны пропускать большие подвижные объекты, узлы и лучи самостоятельно собираются из кубических структур аналогично самовоспроизводящей клеточной структуре (СВКС) согласно алгоритму, находящемуся в памяти управляющей системы СВКС; содержит также подвижные объекты, состоящие из системы взаимодействия с опорным полем, системы управления и системы обмена информации между подвижными объектами и опорным полем, причем объекты реального мира: частицы, ядра, атомы, молекулы, вещества, планеты, звезды, галактики, образуются путем взаимодействия подвижных объектов с опорным полем посредством выполнения команд системы управления формообразования, главного подвижного объекта каждого из образований, причем промежутки между опорными полями (Q-зона) не могут обеспечивать движение, причем лучи имеющие каналы, по которым осуществляется транспортировка потоков материи, энергии и информации, обеспечивая цикл существования опорной сети: рождение, функционирование и разложение; узел связи и элементы опорной сети имеет систему управления и взаимодействия друг с другом и с подвижными объектами, узел связи содержит систему разложения структуры подвижных объектов на простые составляющие и сборку новых структур (перепрограммирование); причем система управления всех образований содержит цифровые процессоры, датчики приема информации и устройства передачи данных; причем для обеспечения электрических, магнитных, электромагнитных, ядерных, субъядерных явлений формируется специальными частицами, например содержащих инерционную часть, гравитационную часть взаимодействующую с опорным полем вертикально и горизонтально вращающего пояса, пропускающее сквозь себя другие вспомогательные частицы, обеспечивающий информирование среды по происходящим явлениям, в других образованиях могут быть использованы иные частицы формируемые из подвижных объектов по другим алгоритмам постоянно находящихся в элементах опорного поля; источник энергии функционирования поля является долговременным.

Суть предлагаемой модели в управляемости всех процессов в не живой, живой и мыслящей природе. Объекты, вовлеченные в эти явления, могут быть не только пассивными, но и активными. Активность здесь подразумевается в том, что объект в процессе функционирования может принимать решения, то есть в него встроен процессор, например ВК-Ц [3]. Это общая концепция управляемого мира – Виртуального Космического Сознания (ВКС). На всех уровнях наблюдаемой природы от бесконечно малого до бесконечно большого, бесконечного времени, от бесконечного прошлого до бесконечного будущего происходят процессы, относящиеся к управляемым и имеющим цель задаваемые порядком: рождение, функционирование, распад, вновь рождение и так далее. От простого к сложному, от сложного к простому. Такой порядок задан с целью постоянного воспроизведения и восстановления механизмов и агрегатов материального мира в силу невозможности его ремонта. Модель эта отражает реальность в том смысле что, природа [9] представляется вечным двигателем с незатухающим движением, никогда не начинавшимся и никогда не заканчивающимися, то есть природа является вечным двигателем, не имеющим ни начала, ни конца. Если же природа или движение имеет начало и имеет конец, то этот процесс

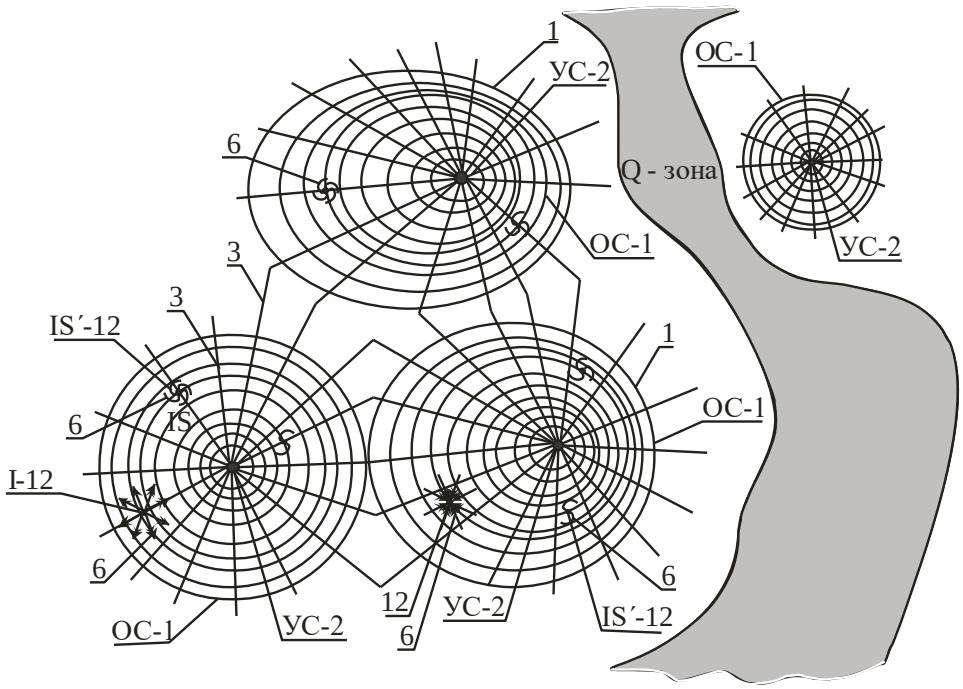
может быть колебательным, начало – конец, начало – конец и т.д. Если же природа имеет начало, но не имеет конца, то логично спросить, что было до начала. Таким образом, на этот вопрос ответить нельзя, поэтому природа в данном модельном представлении является вечным двигателем. Локально энергия может закончиться, но она всегда перераспределяется в другие формы и где-то накапливается. Каждый объект наблюдаемой природы имеет программно-алгоритмическую структуру, проявляющуюся в нашем мире в виде законов функционирования природы, физических, химических, информационных, социальных, философских и так далее. Сам этот мир был таков в совокупности всегда. Никто его не создавал, ибо он сам себя воссоздает и разрушает. Это есть и материя, и бог, и закон, и мир, и космос, и другие слова, которыми названы наблюдаемые явления в своем обобщении. Основой предлагаемой модели ВКС является сеть взаимодействия, опорная сеть или информационная, или информационно-инерционная сеть, или инерционно-информационное поле – ИИП. Эта сеть имеет свойство проходить сквозь объекты или объекты могут проходить сквозь сеть взаимодействия с ней. Саму сеть можно осуществить и реализовать путем управления ее составляющими линиями, частями, отрезками сети, с такими же частями сети в объектах, ядрах, атомах. Сеть может быть не регулярной. Могут быть остатки работающей или не работающей сети. По краю сети могут находиться элементы разрушенных сетей (хлам). Сеть может быть в виде каких-то объектов в пустом пространстве, фигур, шаров, тороидов, линий, объединяющихся с такой же частью сети в других частях пространства. Сеть может быть реализована путем взаимодействия AB(n) объектов [3] или как представлено здесь в виде растущей сети самовоспроизводимой клеточной (кубической) структуры (СВКС) [10], ветвящейся фрактальными образованиями, одновременно дающим проход через себя и микрообъектам, и мелким объектам и обеспечивает проход путем раздвижения для крупных объектов, находящихся в каком-то элементе данного объекта. Есть пространство, в нем есть эта растущая сеть, в этой сети взаимодействуя с ней, могут перемещаться взаимно управляемые подвижные объекты, которые как косяк рыб, стая птиц, насекомых, стадо животных, группы самолетов, военный отряд, толпа (управляемые объекты) и т.д., могут образовывать любые объекты материального мира, любого уровня сложности. Сеть сама по себе управляема из своих центров управления, подвижные объекты, которые взаимодействуют с этой сетью снаружи, тоже управляемы через сеть. Также они могут управляться сетью путем передачи данных в местах контактов. Именно такая концепция позволяет объяснить противоречивые явления наблюдаемого мира с единых позиций. Изобретение поясняется чертежами фиг. 1 – фиг. 55.

На фиг. 1 изображена схема модельных знаний о мире. На фиг. 2 изображена схема информационно-инерционного поля (ИИП) 1, опорной сети (ОС), где 2 узлы сети (УС); 3 центральные лучи (ЦЛ); 4 дополнительные лучи (ДЛ); 5 другие дополнительные лучи (ДДЛ); 6 галактика (Г); 7 рукава галактики; 8 планетная система; 9 планета; 10, 11 входящие и выходящие материальные энергетические информационные потоки соответствия, 12 истоки и стоки (IS), которые могут находиться, в том числе в центре галактик; 13, 14 входящие и выходящие M – материальные, W – энергетические, I – информационные потоки узлов связи 2. На фиг. 3 показана схема соединения узлов связи (УС) 2 и Q зона между некоторыми из них. На фиг. 4 изображена схема фрактального ИИП 1 (ОС); на фиг. 5 изображена структура ИИП 1 с каналами для i, ω, m – потоков (информационного, энергетического, материального), где 15 – образующие ИИП 1 кубики (клетки), 16 – канал для i, ω, m – потоков к ОС 1, 17 – канал i, ω, m – потоков от ОС 1; на фиг. 6

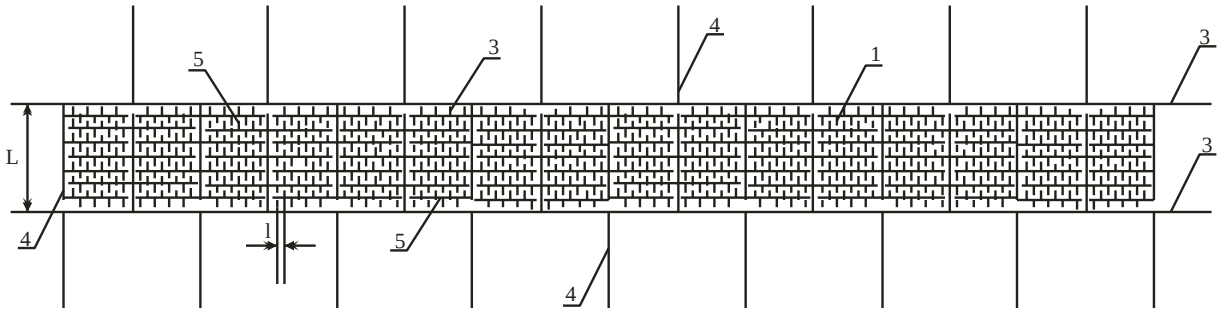
представлен пример ИИП 1 совместно с координатной сеткой роста кубиков 15; на фиг. 7а представлен вариант подвижного объекта (ПО 18), где 19 корпус, 20, 21, 22, 23 – движители; 24, 25, 26 – гибкие усы контактеры; 27, 28 – передний и задний носы ПО 18; на фиг. 7б изображен вариант удлиненного ПО 18, где 18.1 нить; на фиг. 7в изображен вариант винтообразного ПО 18; на фиг. 7г показан вариант зацепления элементов строения ПО 18, с помощью зацепов 26; на фиг. 7д показан вариант зацепления одного ПО 18 с другим ПО 18; на фиг. 7е показан вариант перемещения энергетического материального, либо информационного объекта 18.2 с помощью ПО 18; на фиг. 8 изображен вариант энергетического источника (I) 29, где 30 – корпус, 31 – поршень, 32 – пружина, 33 – частица взаимодействия, 34 – каналы распределения, 35 – шток, 34.1 – пример логического элемента, например «И»; на фиг. 9а изображен вариант насоса материальных (энергетических, информационных) потоков, где 36 – насос, 37 – двигатель, привод, 38 – источник энергии; на фиг. 9б изображен вариант насоса 36, 39 – крыльчатка, 40 – входное отверстие, 41 – выходное отверстие, 42 – поток входящих объектов, 43 – поток выходящих объектов; на фиг. 9в изображен привод 44 соединенный с агрегатом 45, привод 44 может быть выполнен аналогично насосу 36 работающего в режиме движителя; на фиг. 10а изображена установка 46 переработки элементов ИИП 1, где 47 – входной канал, 48 – входные элементы, 49 – установка расщепления, 50 – распределительное устройство, 51 – сборочный аппарат, 52 – накопитель готовой продукции, 53 – приемник-накопитель выходного канала, 54 – получаемые готовые изделия; на фиг. 10б показаны строительные элементы природы;


3
2
УС
4
5
1
8
9
7
IS - 12
10
10
6
10
11
7
10
6
11
IS
12
3
2
13
2
УС
14
3
13
УС
14
Q - зона: (пусто - распад - зависание - темно)
1
1

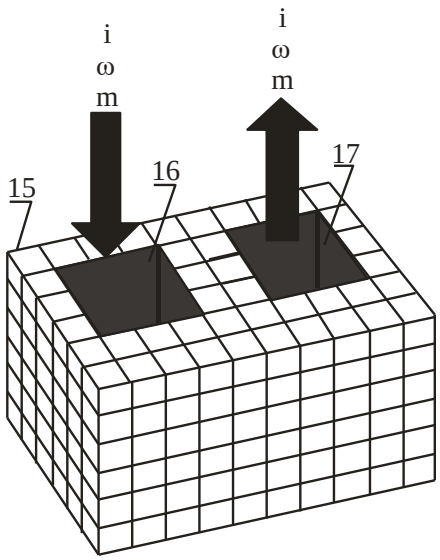
Фиг. 2



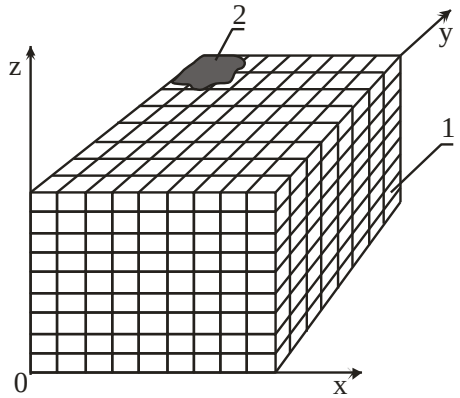
Фиг. 3



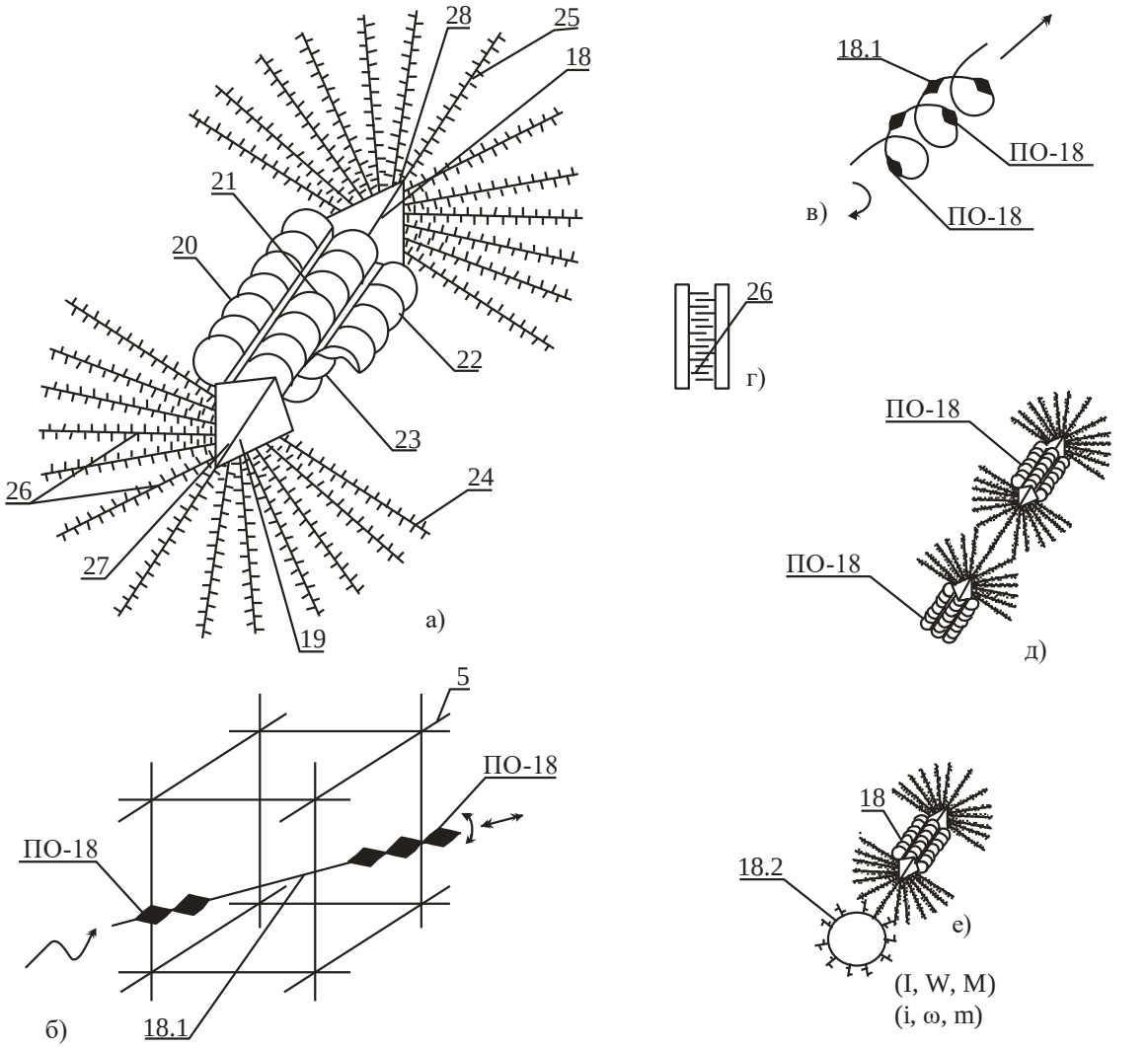
Фиг.4



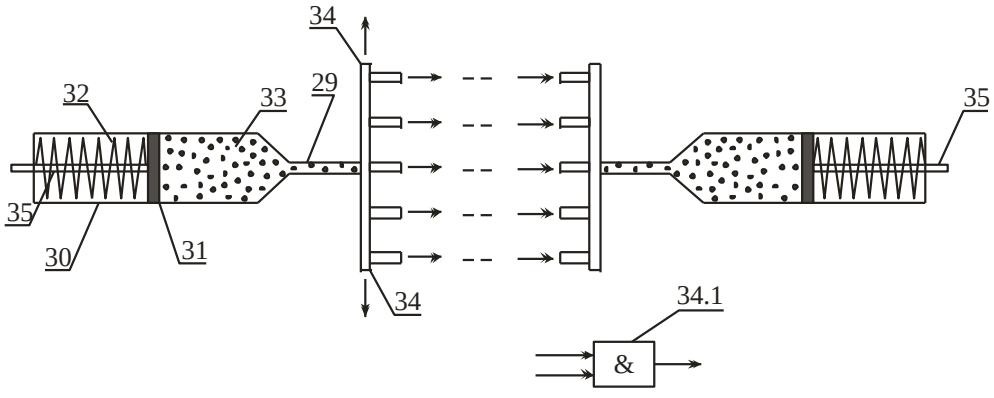
Фиг. 5



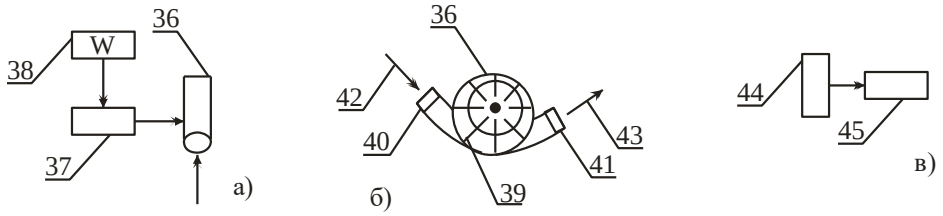
Фиг. 6



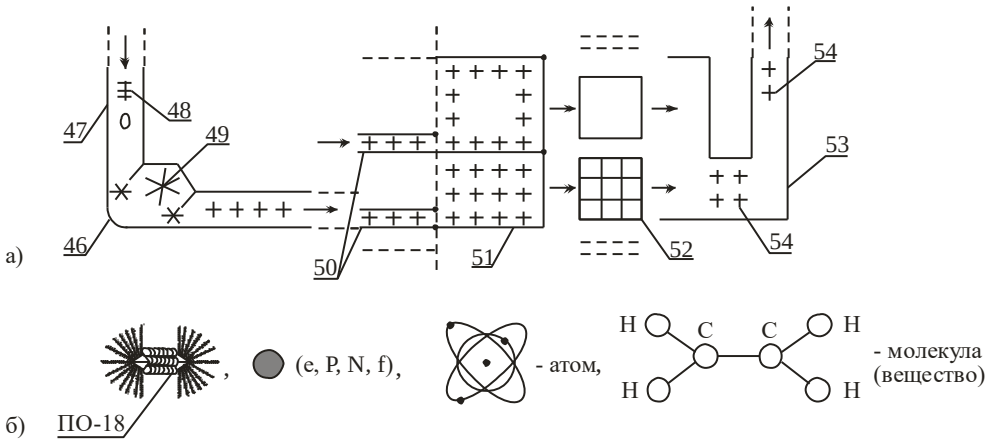
Фиг. 7



Фиг. 8

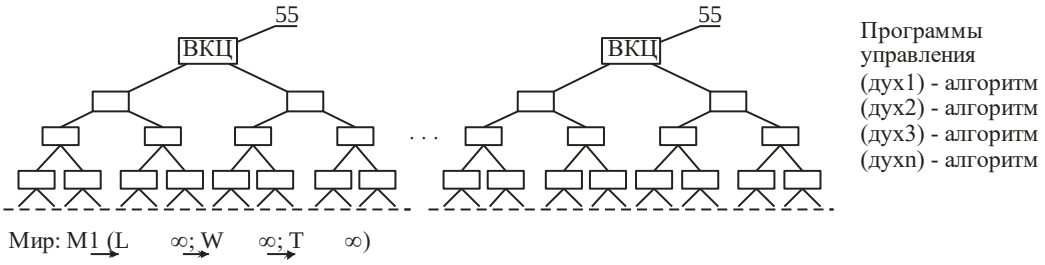


Фиг. 9

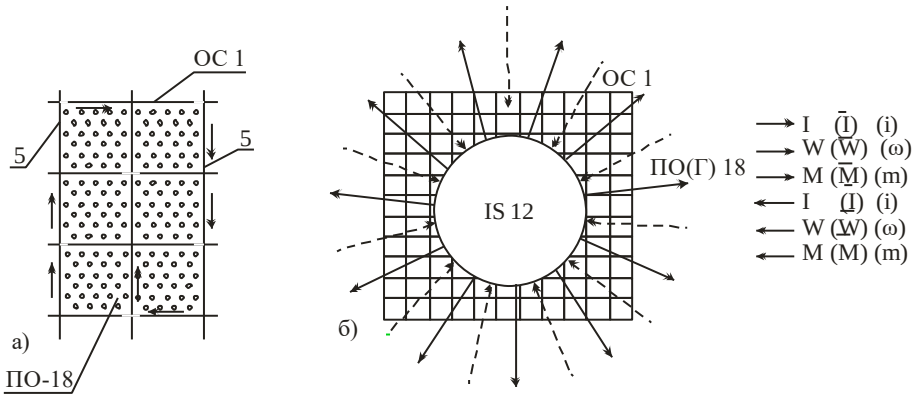


Фиг. 10

на фиг. 11 изображена общая схема управления ИИП 1, где процессор 55; на фиг. 12а изображено ИИП 1 с наполняющими ПО, которые могут быть пассивными, без движителей, например как шарики выходят из одних отверстий ИИП и входят в другие, обеспечивая среду, по средствам которой может передаваться информация, либо касаясь друг друга оболочками, либо имея размеры чуть больше минимального размера опорной сети. На фиг. 12б показан пример истока стока с входящими, выходящими I, W, M (i, ω, m) потоками.

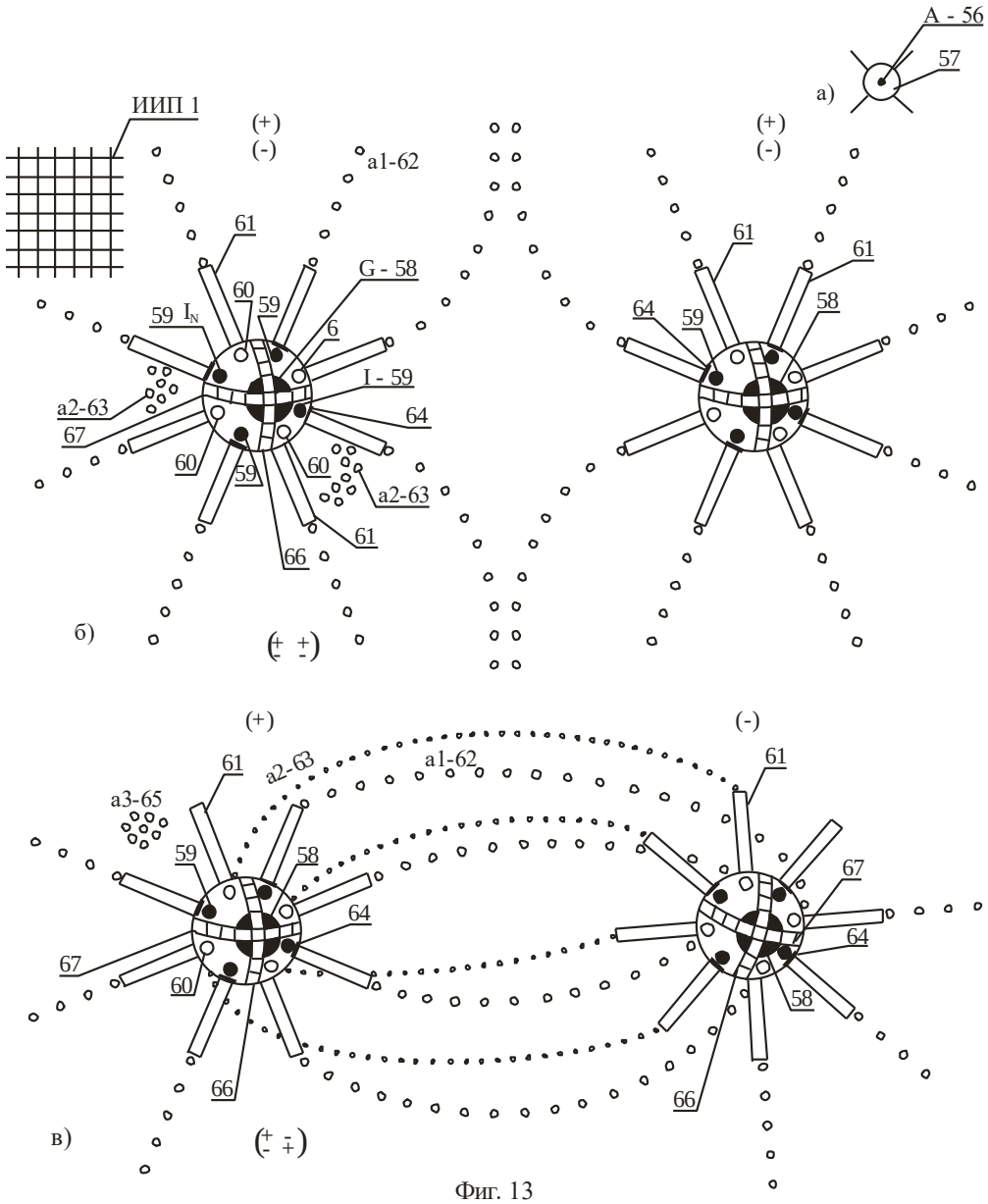


Фиг. 11

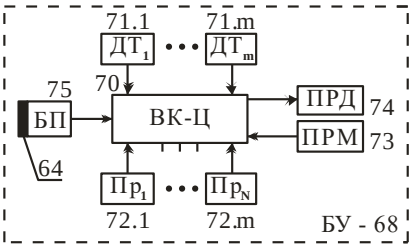


Фиг. 12

На фиг. 13а изображена схема заряженной частицы 56. На фиг. 13 изображен вариант модели заряженной частицы состоящий из ПО 18 (А – 56) образующих тело заряженной частицы 57, где 58 – часть частицы А – 57, отвечающая за гравитационную составляющую взаимодействия, 59 – часть частицы А – 57 отвечающая за инерционное взаимодействие (состоящая как и часть 58 из группы ПО 18 (А – 56)), 60 – отверстия поглощения, 61 – трубки излучения; на фиг. 13б показана схема информационного рисунка при отталкивании заряженных частиц А – 57, 62 – а1 частицы, 63 – а2 частицы; на фиг. 13в показана схема взаимодействия двух заряженных А – 57 частиц разного знака, то есть притяжение, где 64 – панели оболочки частицы, осуществляющие взаимодействие с ИИП 1, 65 – а3 частица поглощения, 66 – горизонтальный пояс, 67 – вертикальный пояс;

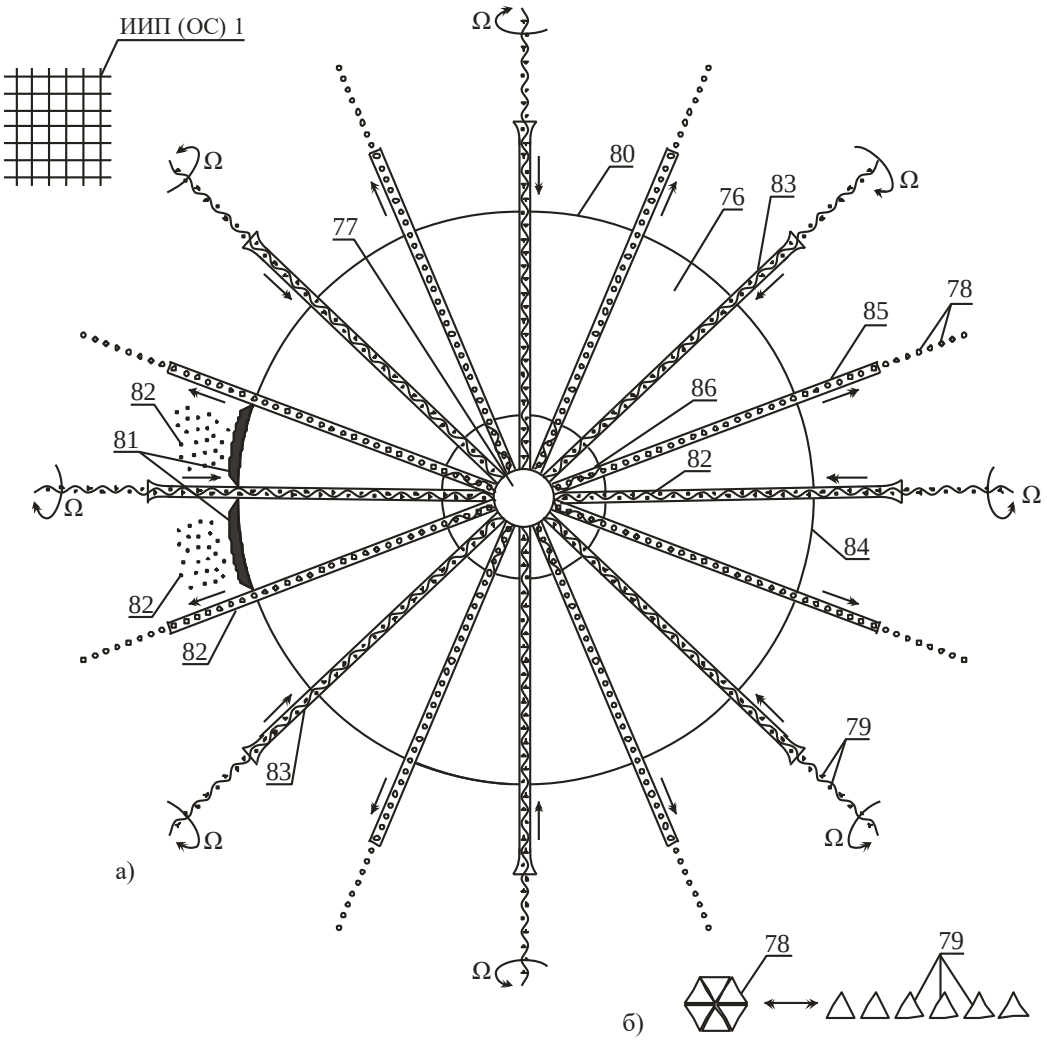


Фиг. 13



Фиг. 14

на фиг. 14 изображена схема блока управления 68 заряженной частицы А – 57, где 69 – носитель тока частицы а4 или модификация частиц 33, где 70 – процессор, 71 – датчики приема информации, 72 – силовые привода, 73 – приемник информации, 74 – передатчик информации, 75 – блок питания, все они подключены к процессору 70; на фиг. 15а изображен вариант активного объекта Ai – 76 обеспечивающего положительный (+) или отрицательный (-) заряд. Ai – 76 состоит из преобразователя (ПР) 77, где происходит преобразование элементов взаимодействия ЭВ1 78 в элементы взаимодействия ЭВ2 79 (фиг. 15б).

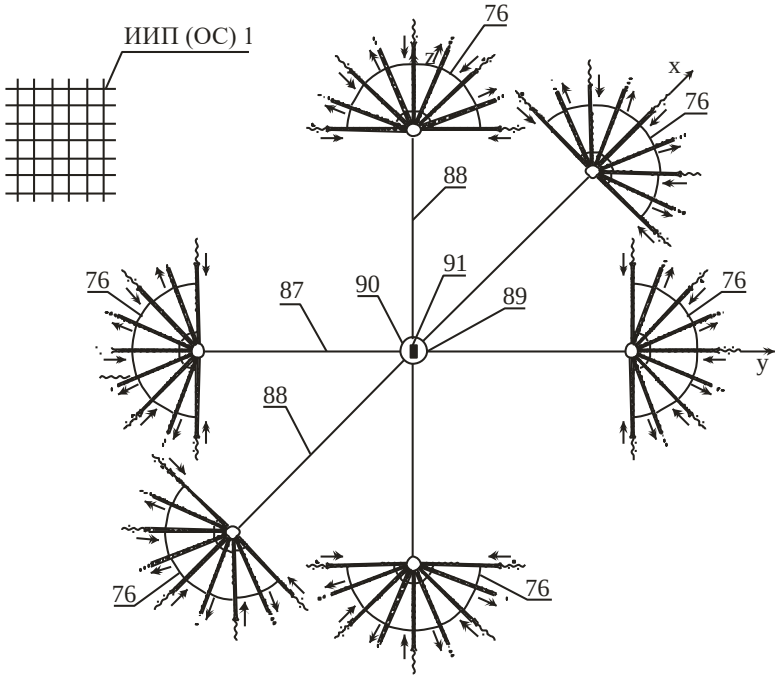


Фиг.15

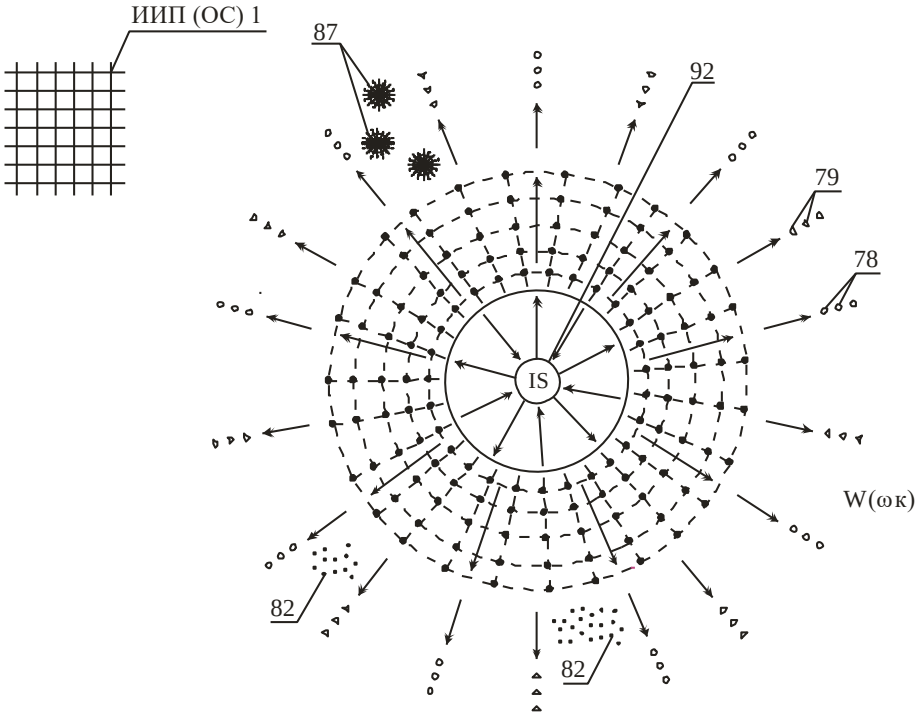
ПР 77 окружен коммуникационной системой (КС) 80, поверхность которой принимает энергию принимающей пластину (ЭПП) 81 осуществляющей прием колебаний передающих энергию элементов ПЭ 82, которые получают энергию от колебания ИИП (ОС) 1. КС 80 имеет движители (ДВ) 82, которые приводят во вращение винтовой элемент (ВЭ) 83, имеющий такой шаг винта, чтобы в резьбу (шнек) его помещались элементы ЭВ1 78, ЭВ2 79.

ВЭ 83 вращается с регулируемой угловой скоростью ω и могут входить в зацепление с такими же ВЭ 83 и подают ЭВ1 78 (или ЭВ2 79) в ПР 77. Ai – 76 (фиг. 16) может иметь несколько уровней силовых конструкций (ободов) 84. КС 80 содержит трубки (ТБ) 85, содержащие движители (ДВ) 86 по которым ЭВ1 78 или ЭВ2 79 перемещаются из ПР 77 наружу Ai – 76, несколько Ai – 76 объединены Ai – 87, в которых Ai – 76 крепится на конструкциях 88, которые в свою очередь прикреплены к центральной части (ЦЧ) 89, в которой находится система управления (СУ) 90 и инерционная часть (ИЧ) 91, которая взаимодействует с ИИП (ОС) 1;на фиг. 17 показан исток – сток (IS) объект 92, который порождает ЭВ1 78, ЭВ2 79, Ai – 76 (87), ИИП (ОС) 1, ПЭ 82, также осуществляет

колебательные движения созданной сети ИИП 1 с частотой ω_k, обеспечивая энергией (W) элементы системы;

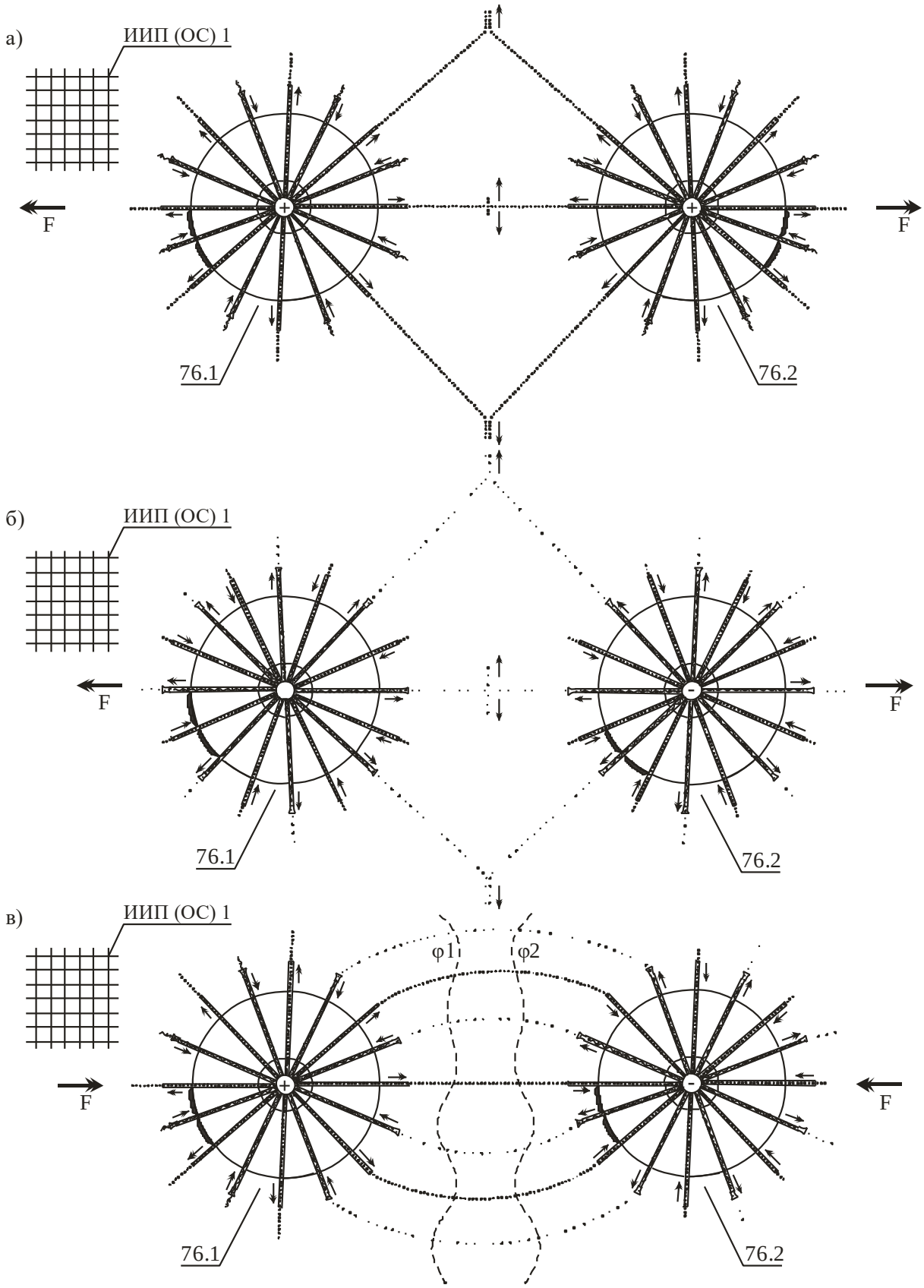


Фиг. 16



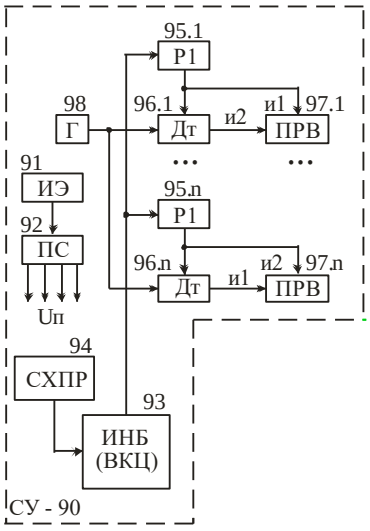
Фиг. 17

на фиг. 18 показан процесс взаимодействия объектов (притяжение, отталкивание);

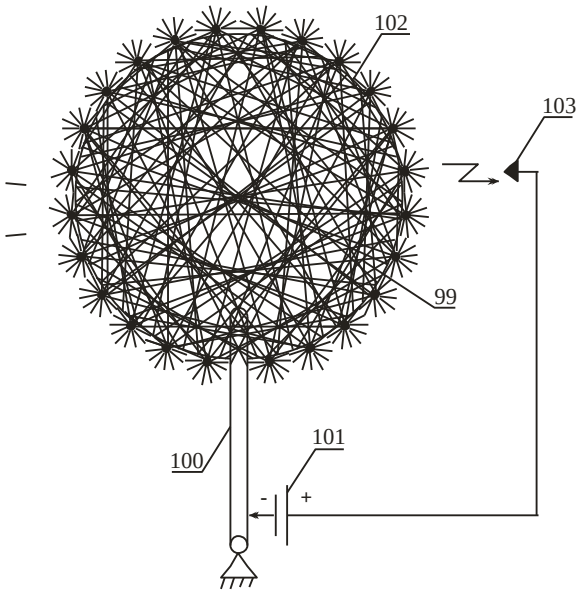


Фиг. 18

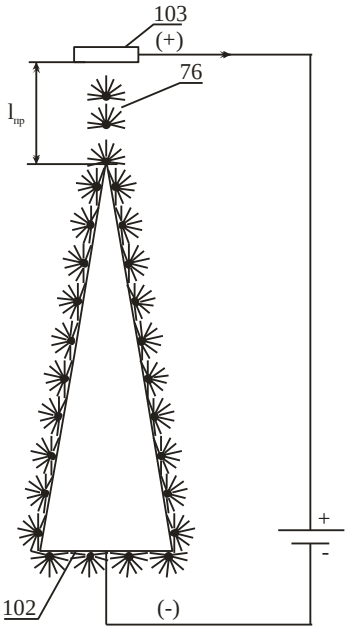
на фиг. 19 изображена система управления (СУ) 90 А 76, источник энергии (ИЭ) 91 подключен к преобразователю сигнала 92, запитывающего схему, здесь информационный блок (ИНБ) 93 (он же ВКЦ процессор) к нему подключена схема приема информации (СХПР) 94 и подключен к регистрам Р1 – Pn (95.1 – 95.n), подключенных к соответствующим делителям (Дт) 96.1 – 96.n и к соответствующим приводам (ПРВ) 97.1 – 97.n, подключенных к соответствующим Д 96.1 – 96.n, подключенных к генератору (Г) 98. Привода приводят в движение ВЭ 83 и ДВ 86; на фиг. 20 изображен вариант электростатического генератора 99, где 100 – вращающаяся лента, 101 – источник заряженных частиц, 102 – емкость, 103 – разрядник; на фиг. 21 изображена поверхность в виде треугольника; на фиг. 22 показан вариант подключения генератора переменного тока 104 к конденсатору 105, где 105.1 – одна пластина, 105.2 – другая пластина;



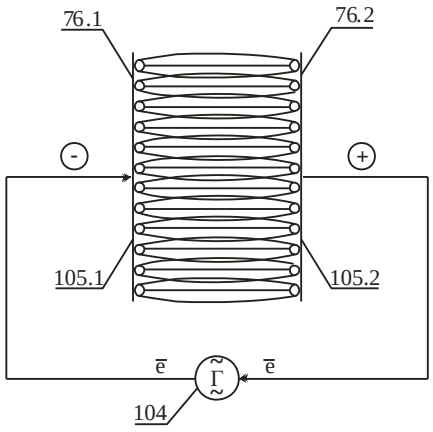
Фиг.19



Фиг.20

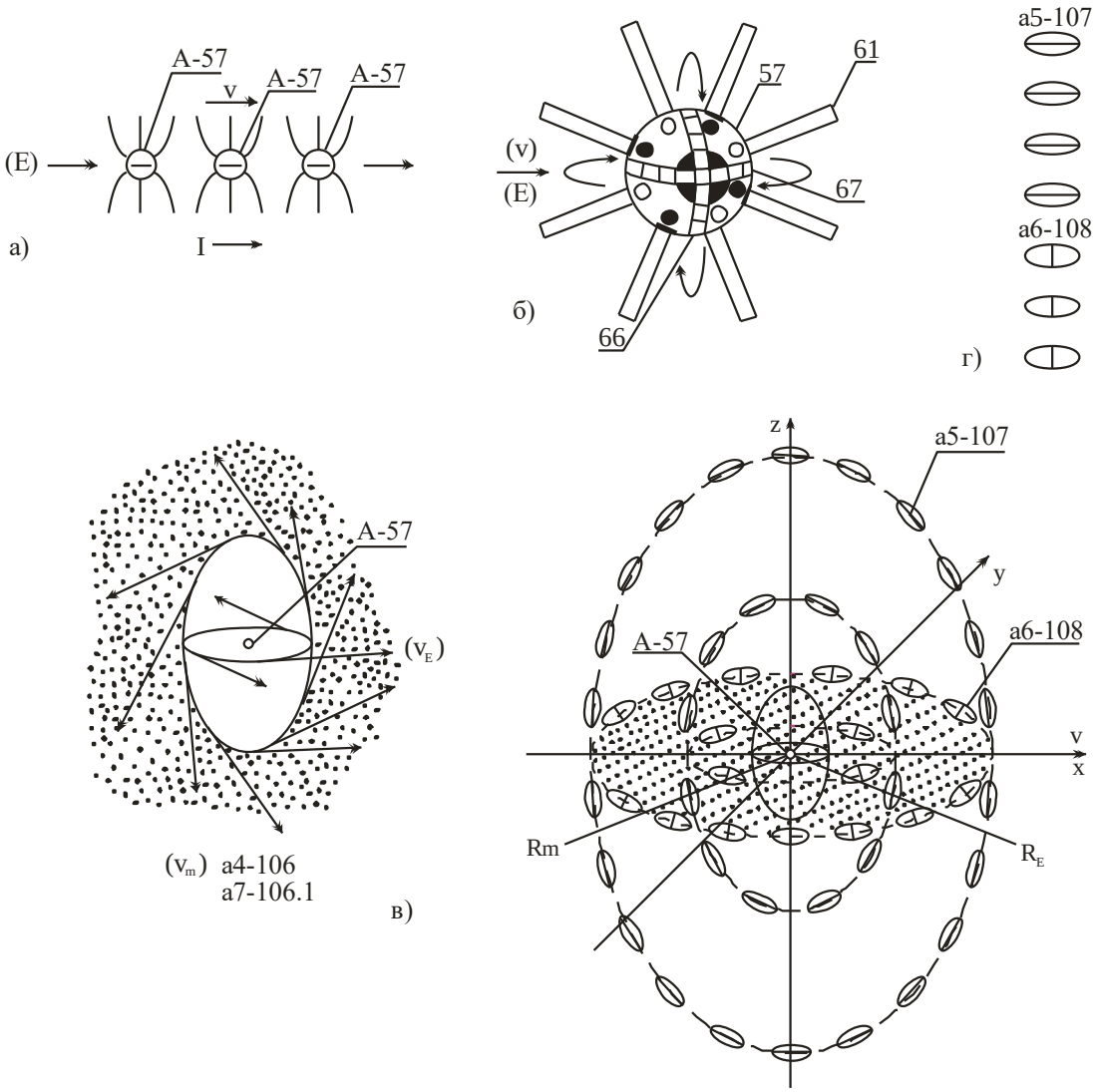


Фиг.21



Фиг.22

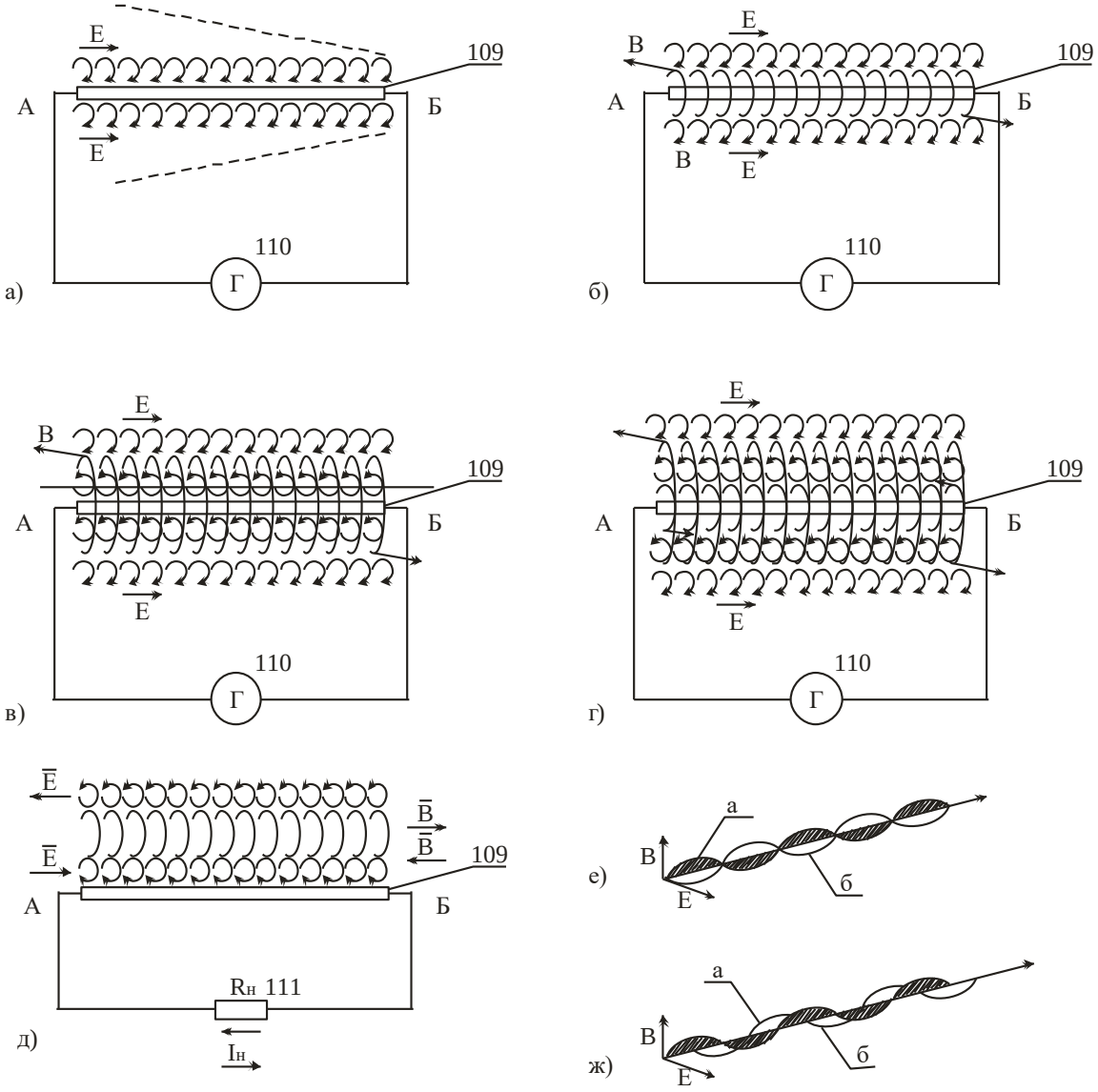
на фиг. 23 показана схема взаимодействия движущегося заряда с постоянной скоростью и с ускорением, где 106 – а4 частица, 107 – а5 частица, 106.1 – частица а7, 108 – частица а6, все эти частицы набираются из ПО 18;



Фиг. 23

на фиг. 24 показан пример распространения электромагнитной волны, где 109 – проводник, 110 – генератор (Г), 111 – нагрузка (сопротивление); на фиг. 25 изображен вариант активного объекта А (М) – 112, обеспечивающего формирование магнитного поля (МП);А (М) – 112 состоит из вращающей оболочки (ВО) 113, на которой находятся приводы выдвижения винтовых лучей (ПВЛ) 114; винтовые лучи (ВЛ) 115 установлены в ПВЛ 114 (с возможностью выхода их и захода). На их

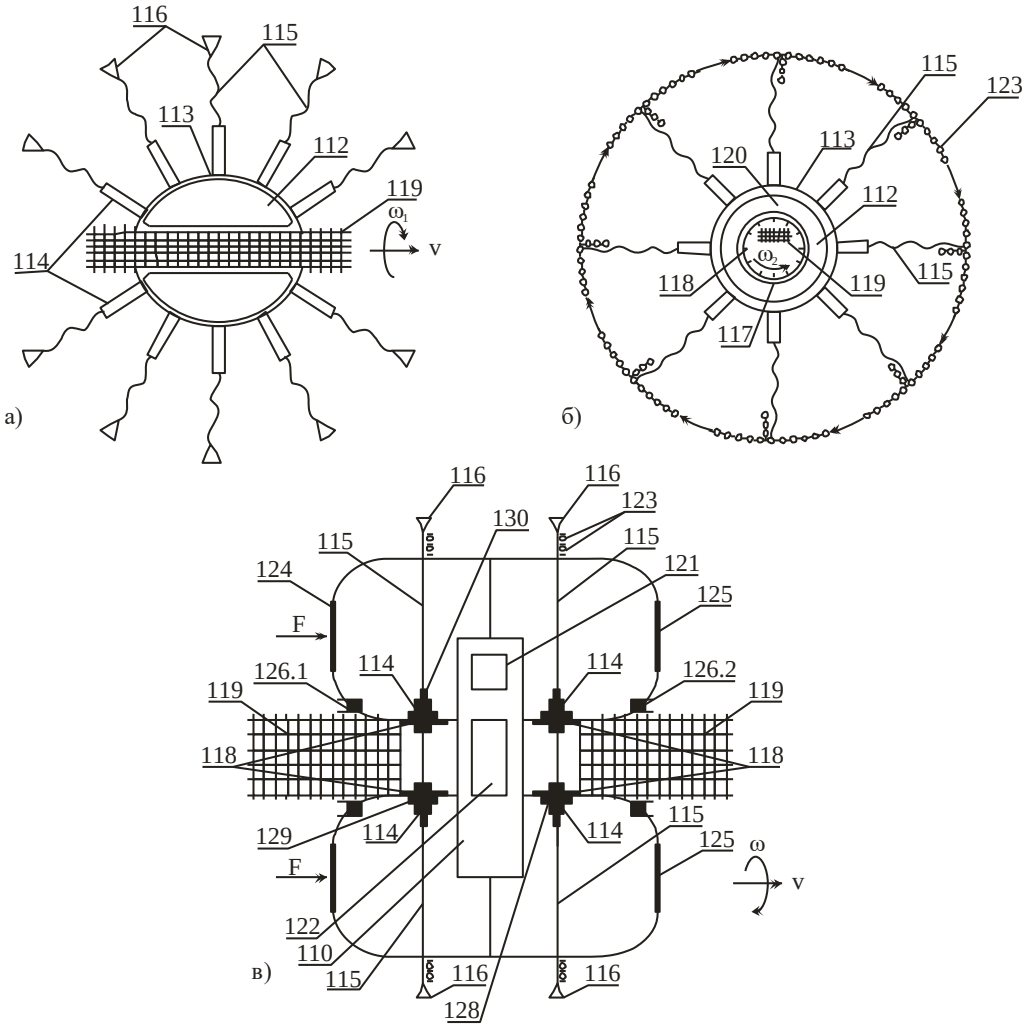
концах крепятся лопасти 116, имеющие возможность поворота вокруг своей оси. А (М) – 112 снабжен также вращающимся внутренним цилиндром (ВЦ) 117, имеющий внутренние лопатки (ВНЛ) 118, взаимодействующий с инерционным полем ИИП 119; инерционно-информационное поле здесь другой конструкции с разъединяющимися струнами [1]; ВЦ 117 подвижно крепится на средней части (СЧ) 120, в которой находится система управления (СУ) 121, инерционная часть (ИЧ) 122, лопасти (лопатки) 116 и ВЛ 115 входят в зацепление с элементами взаимодействия (ЭВ) 123. Сила F может быть приложена к А (М) – 112, например, к его оболочке 124. На фиг. 25в изображен вариант А (М) – 112 с двумя рядами ВЛ 115. Здесь поверхность приема энергии (ППЭ) 125 подключена к СУ 128, снабжая ее энергией от вибрирующей ИИП 119.



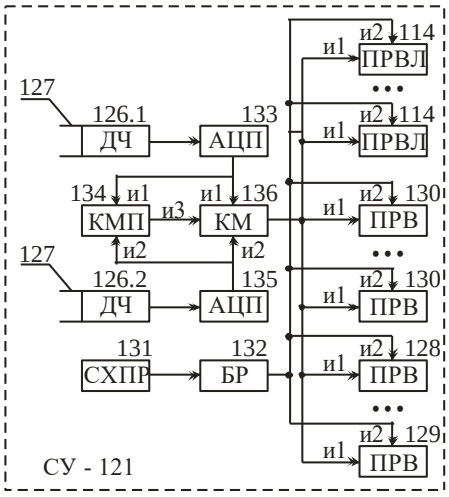
Фиг. 24

Датчик (ДТЧ) 126.1 крепится с одной стороны А (М) – 112, ДЧ 126.2 крепится с другой стороны и снабжены ограничителями 127. ВНЛ 118 приводятся во вращение приводами вращения (ПРВ) 128.

ВЛ 115 с лопастями 116 приводится во вращение приводами (ПРВ) 129. Поворот лопастей 116 вокруг оси ВЛ 115 осуществляется приводом (ПРВ) 130. СУ 121 (фиг. 26) состоит из схемы приема информации (СХПР) 131, подключенной к блоку регистров (БР) 132, подключенного к ПРВЛ 114, к ПРВ 128, ПРВ 129, ПРВ 130. Датчики (ДЧ) 126.1, 126.2 имеют ограничители 127. ДЧ 126.1 подключен к АЦП 133, подключен к компаратору (КМП) 134, подключен также к АЦП 135. АЦП 133 подключен к и1-входам коммутатора (КМ) 136, и2-входы которого подключены к выходам АЦП 135, а выходы подключены к и1-входам ПРВЛ 114, ПРВ 128, 129, 130, и2-входы которых подключены к выходам БР 132.



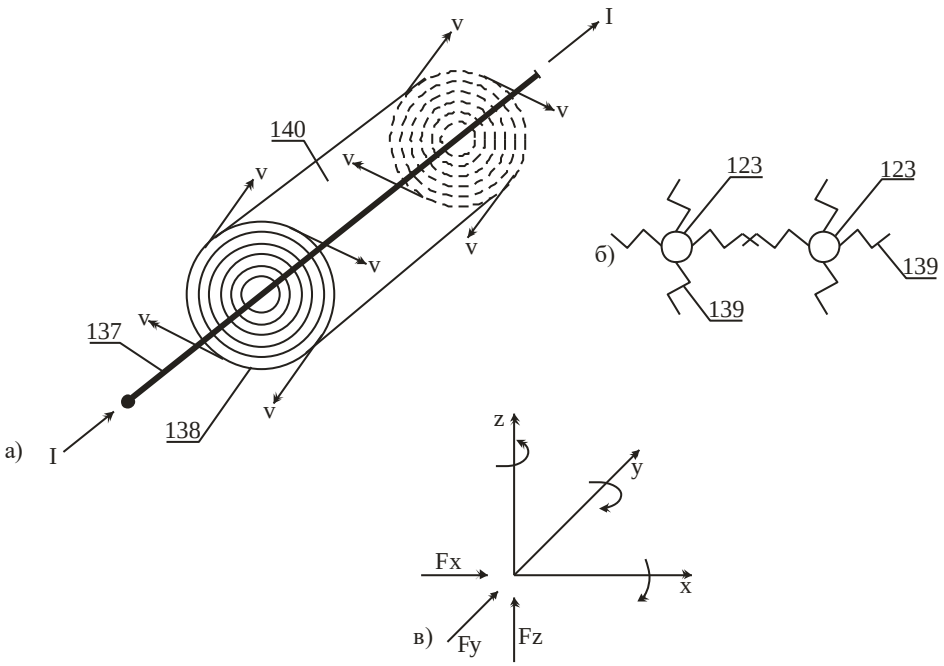
Фиг. 25



Фиг. 26

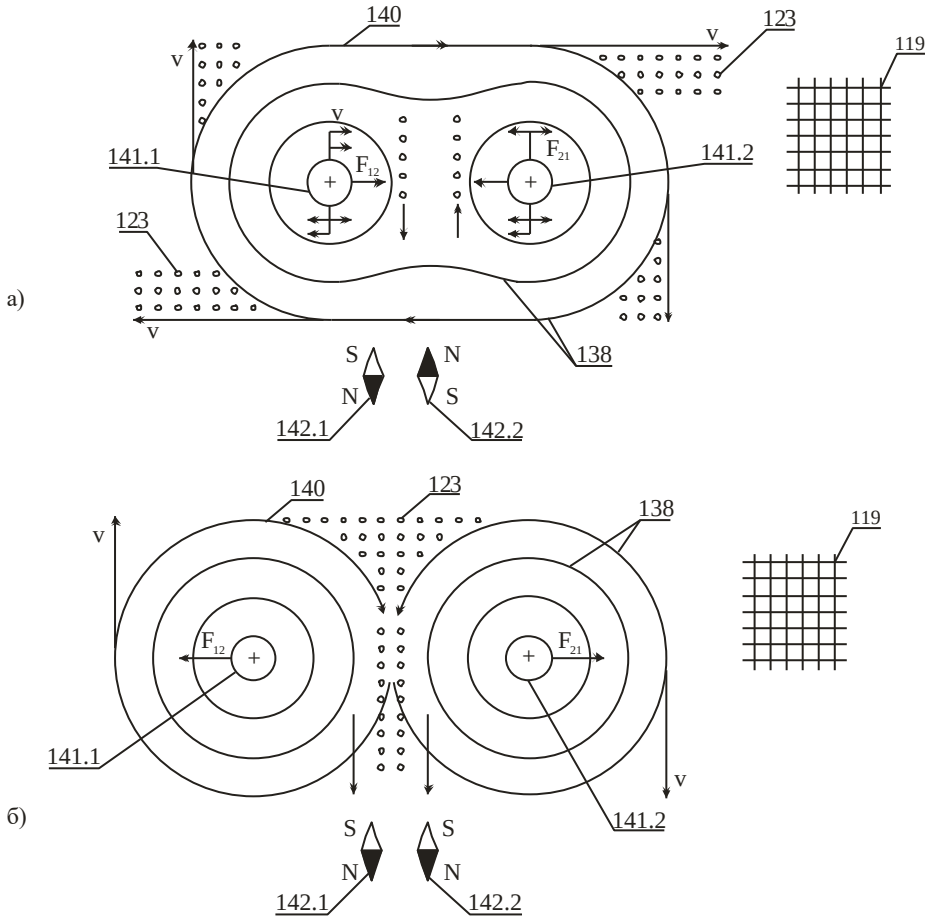
На фиг. 27а изображен проводник 137, по которому идет ток (I). Вокруг проводника показаны линии вращения 138 ЭВ 123 (фиг. 27б), которые имеют зацепы 139, позволяющие взаимодействовать одним ЭВ 123 с другими. ЭВ 123 имеет внутри инерционный блок взаимодействия с ИИП 119, то

есть при сообщении ему скорости он сохраняет ее по направлению и по модулю. Также ЭВ 123 может быть снабжен блоком подачи внешних команд, то есть может быть управляем. Набор линий взаимодействия (линий тока) 138, 139 образуют магнитное поле (МП) 140.

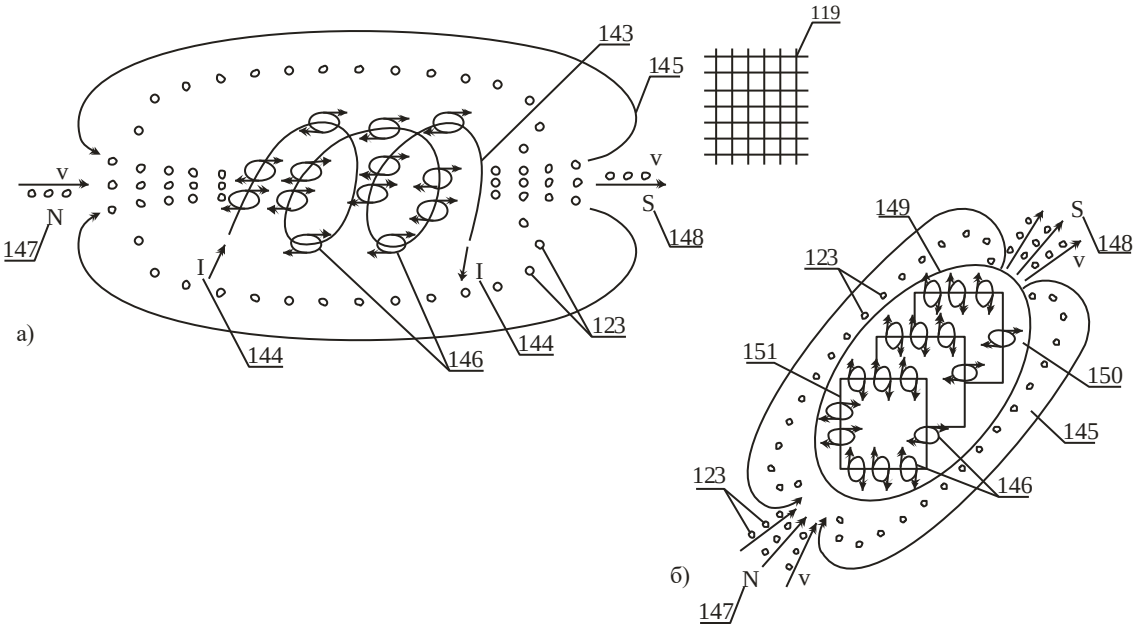


Фиг. 27

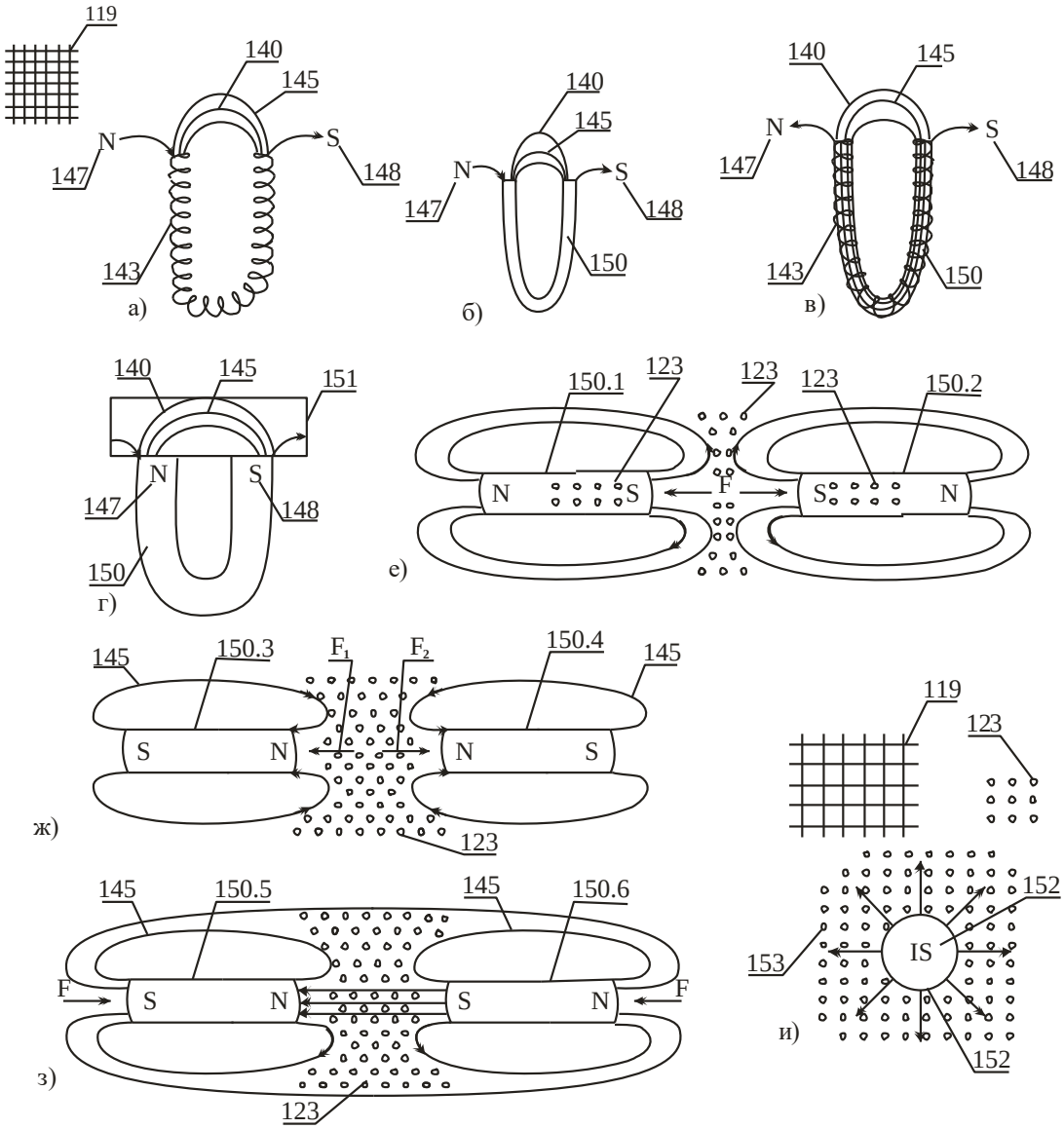
На фиг. 28а изображены два проводника с токами 141.1, 141.2 идущих в одном направлении (+, +). Вокруг них образуется общее МП 140 из движущихся ЭВ 123. Здесь же показаны магнитные стрелки 142.1, 142.2 с N-S полюсами; на фиг. 29а изображен проводник, выполненный в виде соленоида (спирали) 143. Ток I 144 проходит по этому проводнику, образуя поток ЭВ 123 (силовую линию 145). Вокруг I 144 образуются круговые токи 146. ЭВ 123 входящий в соленоид 143 со скоростью (v) образуют полюс N 147, также взаимодействующих с ИИП 119, и выходной полюс S 148. На фиг. 29б изображена регулярная структура 149, например, кристалл, создающий внутри тела 150 соленоид 143 на гранях 151 структуры 149, существуют круговые токи 146. На фиг. 30а изображен соленоид 143, имеющий силовые линии тока 145, N полюс 147 и S полюс 148. На фиг. 30б изображено тело 150 в виде подковообразной формы – магнита, содержащего силовые линии тока 145, N полюс 147 и S полюс 148. На фиг. 30в изображен комбинированный вариант: соленоид 143 с сердечником 150. На фиг. 30г изображен вариант тела 150 (магнита) полюса которого N 147 и S 148 замкнуты пластиной из железа (Fe) 151. На фиг. 30е изображены варианты взаимодействия магнитных тел 150.1, 150.2 S-S полюсами. На фиг. 30ж показано взаимодействие тел 150.3, 150.4 N-N полюсами. На фиг. 30з вариант взаимодействия тел 150.5, 150.6 N-S полюсами. На фиг. 30и изображен вариант IS объекта 152 порождающего ИИП 119, ЭВ 123 и энергетические элементы (ЭЭ) 153, обеспечивающих переход энергии от колеблющегося ИИП 119 к ППЭ 125.


140
123
119
v
v
v
141.1
F12
F21
141.2
123
а)
v
138
S
N
N
S
142.1
142.2
140
123
138
119
v
F12
F21
141.1
v
б)
141.2
S
S
N
N
142.1
142.2

Фиг. 28


119
143
145
v
v
N
S
147
148
I
I
а)
144
146
144
123
149
S
148
123
v
151
150
145
123
146
б)
N
v
147

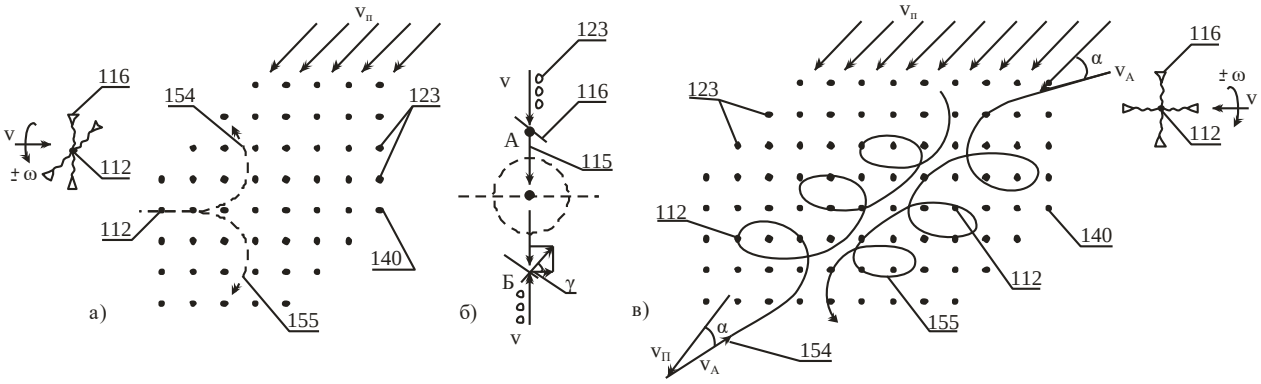
Фиг. 29



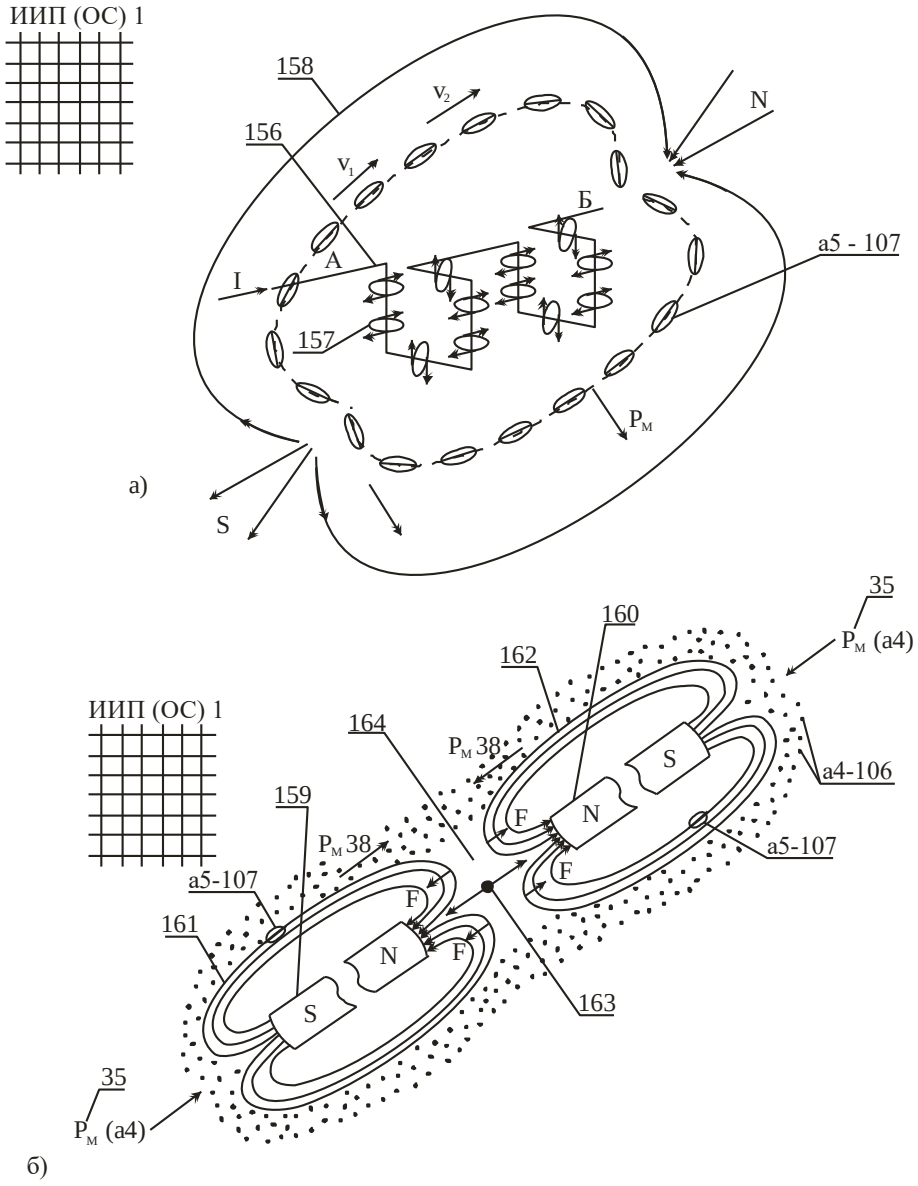
Фиг. 30

На фиг. 31а изображен А (М) – 112 идущий со скоростью (v) и угловой скоростью (ω) в МП 140, обеспечивающего ЭВ 123 движущейся скоростью (vп). Если заряд А (М+) – 112 (вращение влево). То движение по траектории 154 вверх. Если А (М-) – 112 (вращение вправо) движение вниз по траектории 155. На фиг. 31б приведена схема векторных сил, где Vп скорость движения ЭВ 123. Лопатка 116 – А, лопатка 116 – Б. А (М) – 112. На фиг. 31в изображена схема движения А (М±) – 112 по спирали 156, 157 в МП 140, под углом а к Vп скорости движения ЭВ 123; на фиг. 32 изображен соленоид 156, где 157, 158 – силовые линии, 159 – магнит, 160 – магнит, 161, 162 – силовые линии, 163 – сила F, 164 – сила взаимодействия, 165 – магнит, 166 – силовая линия; на фиг. 33 изображены варианты взаимодействия магнитов; на фиг. 34 изображены варианты токов 167, возникающих вокруг атома 168, магнитное тело 169, 170 – силовые линии, 171 – линия токов (виток тока), 172 – линия витков тока; на фиг. 35 изображены схемы взаимодействия магнита с проводником и частицами, где 173 – магнит, 174 – проводник, 175 – ток, 176 – вектор магнитной индукции, 177 – контрольная точка А, 178 – контрольная точка В;

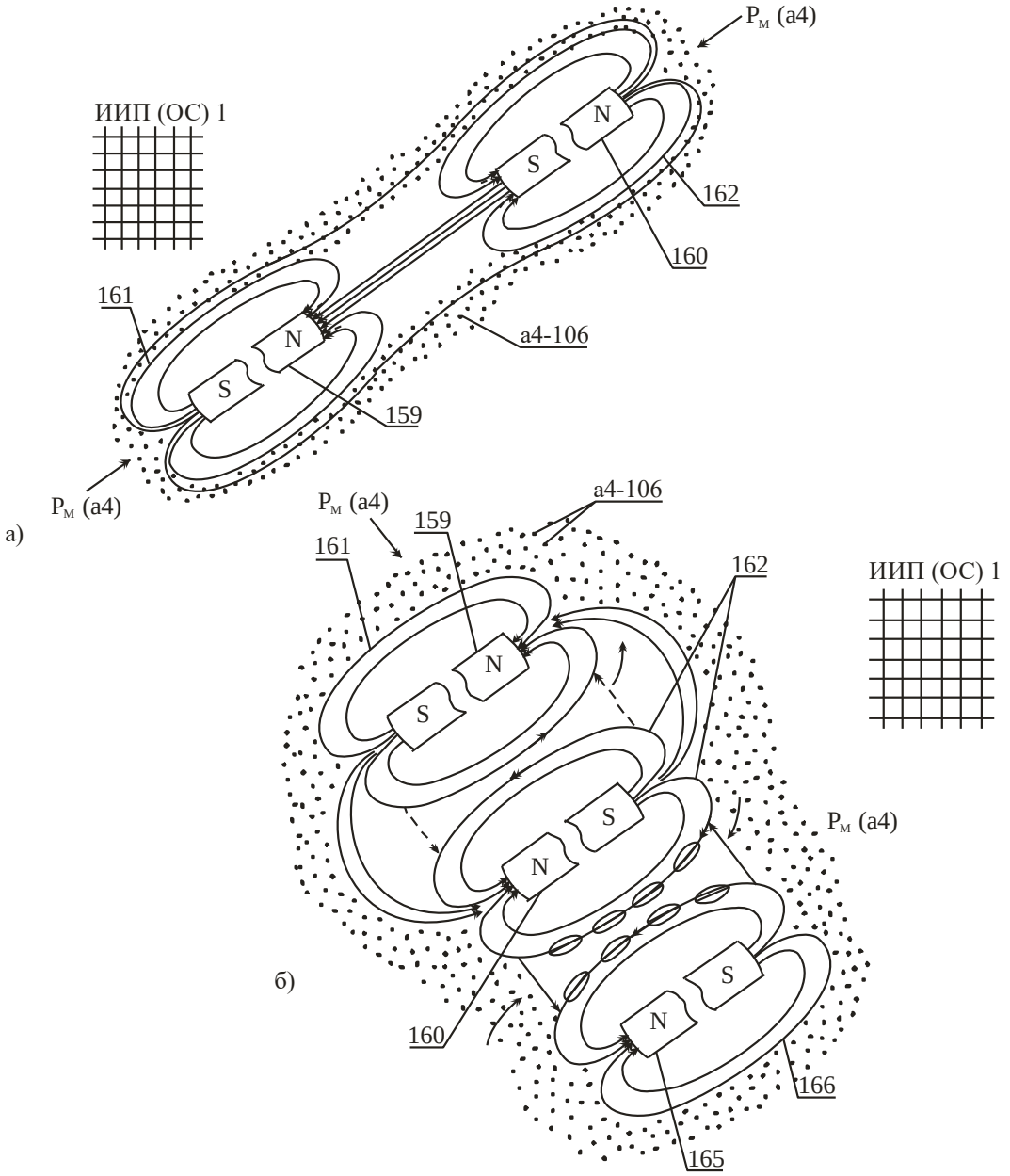
на фиг. 36 показаны варианты модели заряженных тел 179, где 180 – схематический уголок, 181, 182 – проводники, 183, 184, 185 - вектора магнитной индукции;



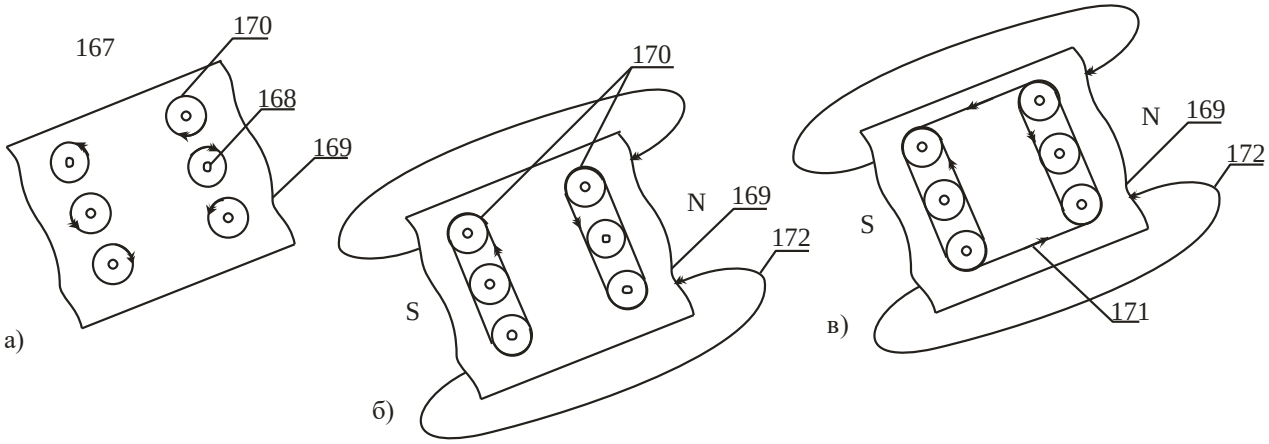
Фиг. 31



Фиг. 32

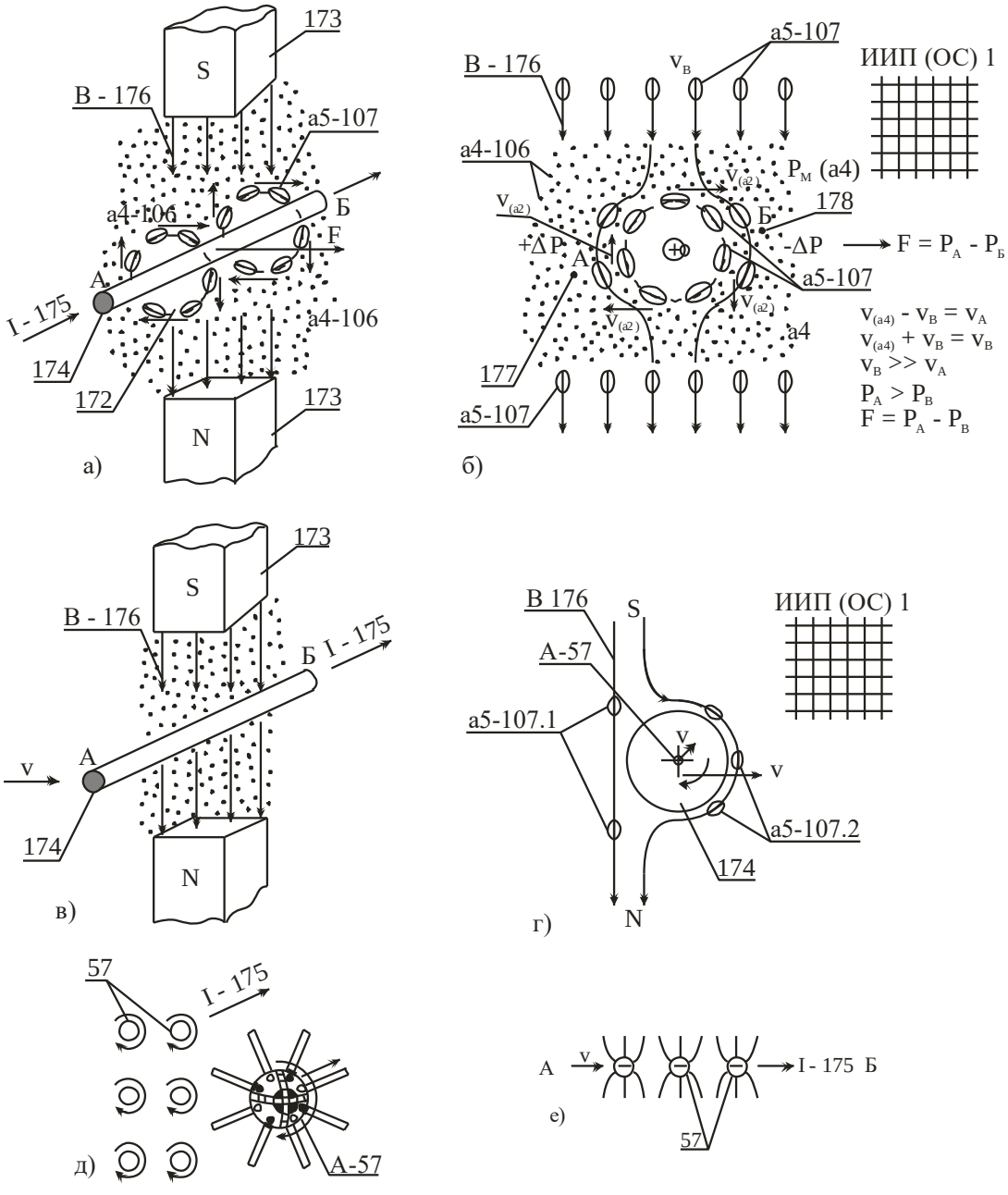

ИИП (ОС) 1
$P_м$ (а4)
N
S
162
160
161
а4-106
159
а)
б)
166
165

Фиг. 33


167
170
168
169
172
171
а)
б)
в)

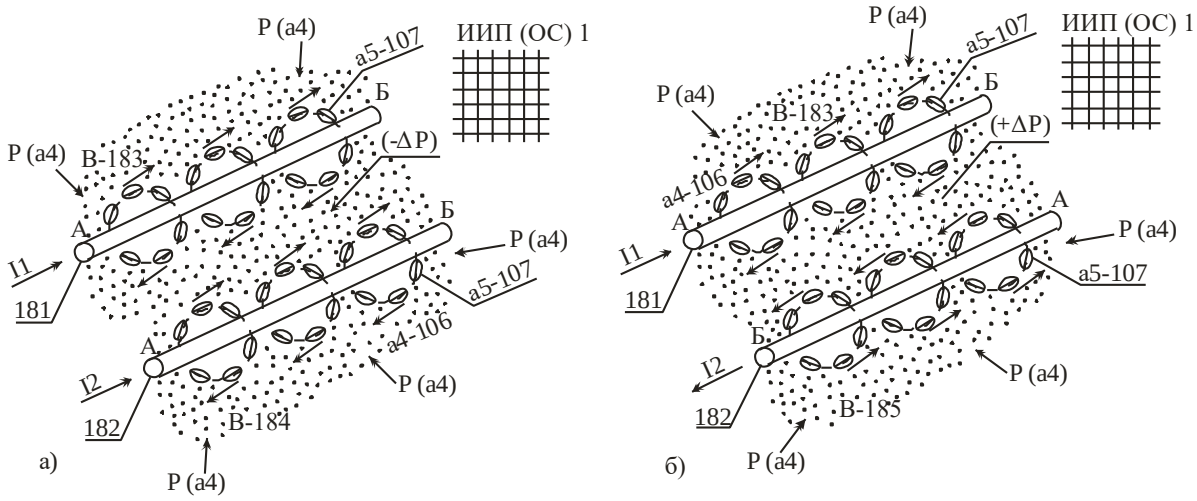
Фиг. 34

на фиг. 37 показана схема взаимодействия двух проводников; на фиг. 38 показана схема взаимодействия проводника с магнитной стрелкой, 186 – проводник, 187 – пластина, 188 – магнитные опилки, 189 – магнитная стрелка; на фиг. 39 изображена катушка самоиндукции, где 190 – низковольтная обмотка, 191 – высоковольтная обмотка, 193 – разрядник, 194 – нагрузка;

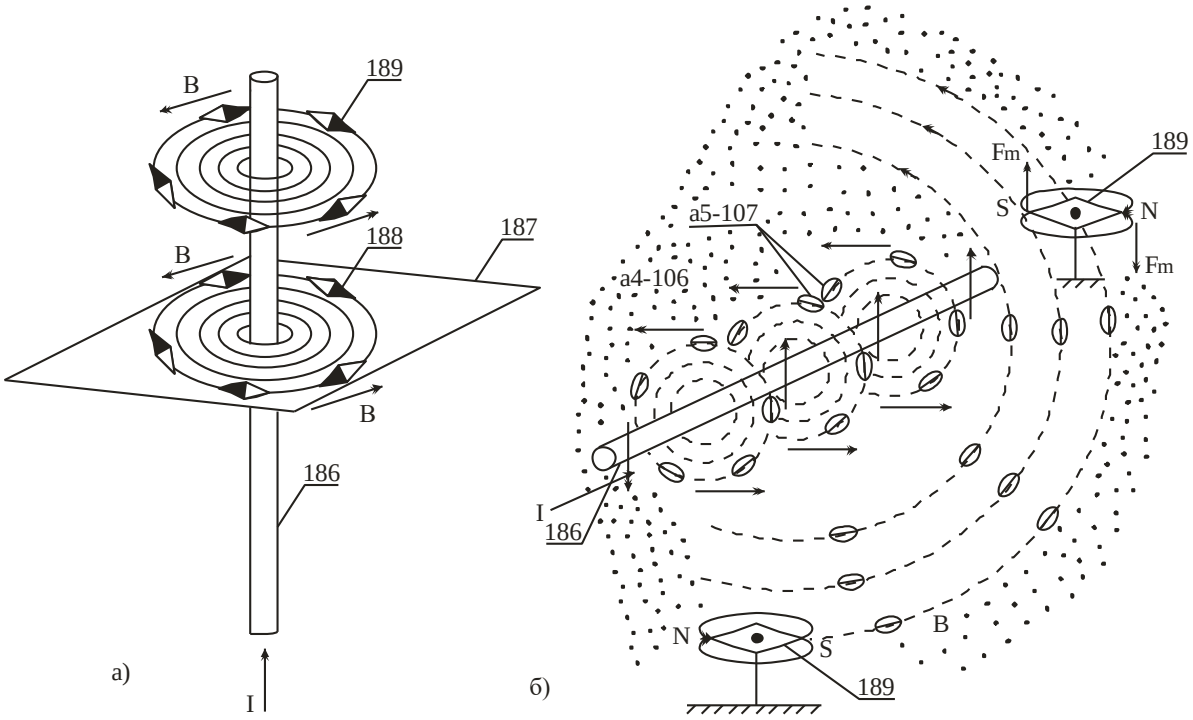


Фиг. 35

Фиг. 36



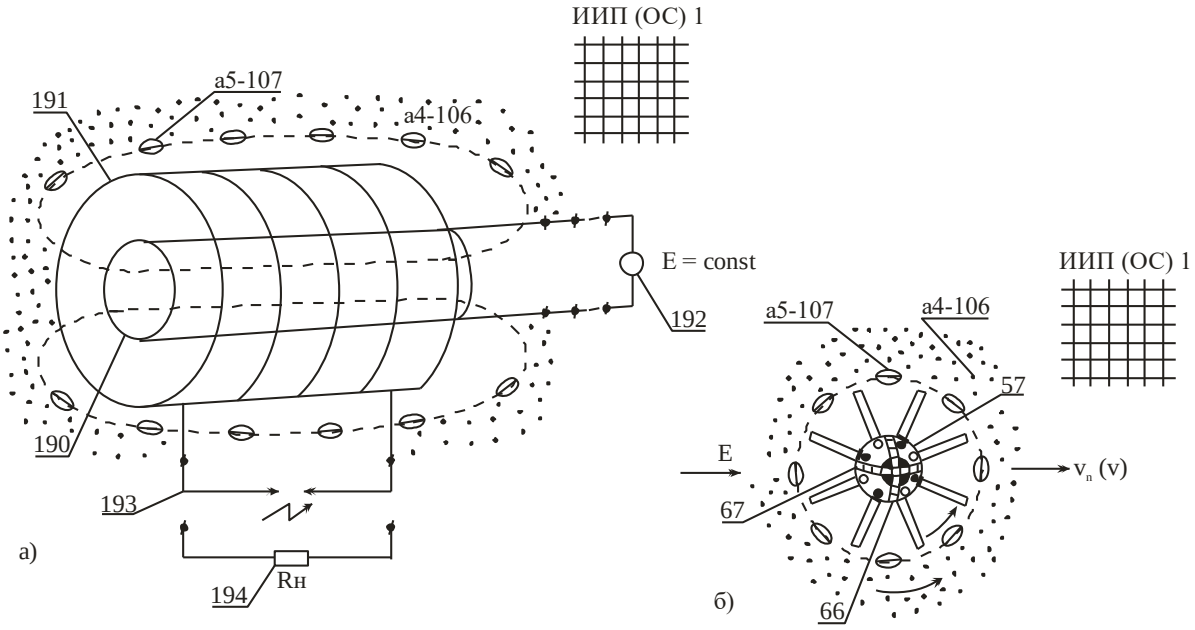
Фиг. 37



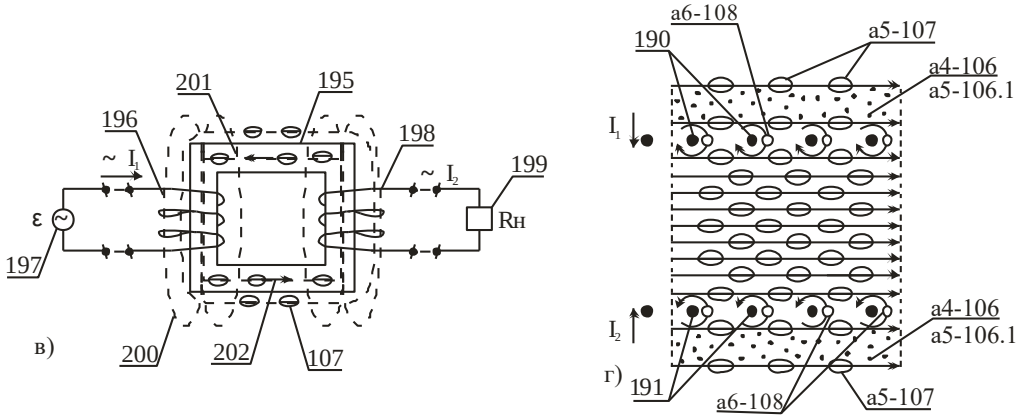
Фиг. 38

на фиг. 40 изображен трансформатор 195, где 196 – первичная обмотка, 197 – ЭДС переменного тока, 198 – вторичная обмотка, 199 – сопротивление нагрузки, 200 – магнитное поле, 201 – сердечник трансформатора, 202 – магнитное поле внутри сердечника трансформатора; на фиг. 41 изображена схема взаимодействия заряженной частицы с магнитным полем, где 203 – электромагнитная волна; на фиг. 42 изображена подвижная заряженная частица, помещенная в электрическое поле (Е) 204; на фиг. 43 изображены схемы атомов водорода и гелия, здесь орбиты ядер состоят из ПО – 18 имеющих свои активные части, ядро гелия состоит из двух роев протонов и двух роев нейтронов, атом гелия содержит два роя электронов; на фиг. 44 изображена схема распада атомного ядра; на фиг. 45 показана схема молекулы С2Н4 и в ее роевом виде; на фиг. 46 изображено агрегатное состояние воды; на фиг. 47 изображена схема земли а) и схема солнца б) с

главными ПО 18(г), программа внутри которых определяет свойства земли и свойства солнца соответственно, 205 – поток частиц идущих внутрь объекта, 206 – поток фотонов идущих на излучение;



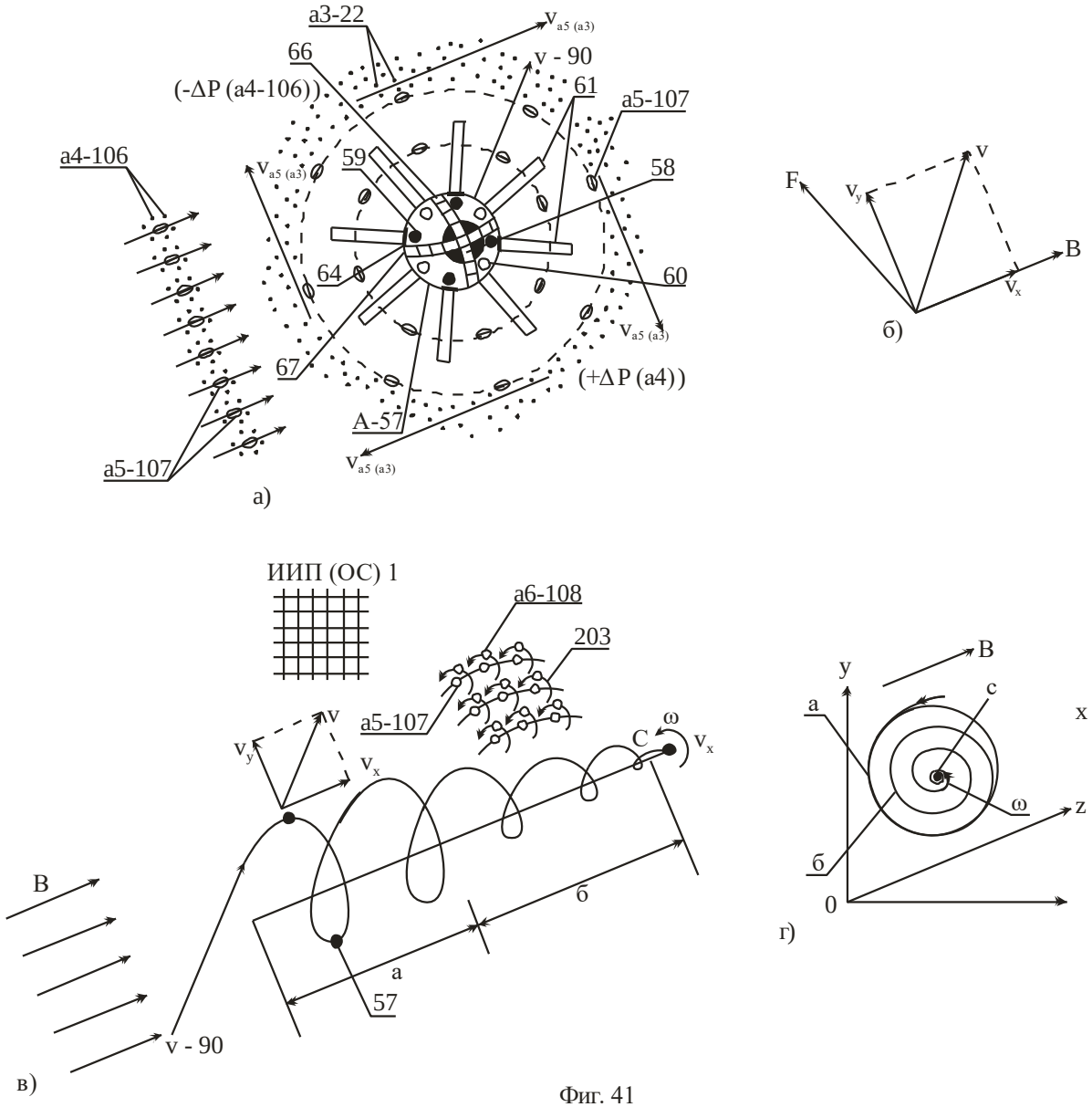
Фиг. 39



Фиг. 40

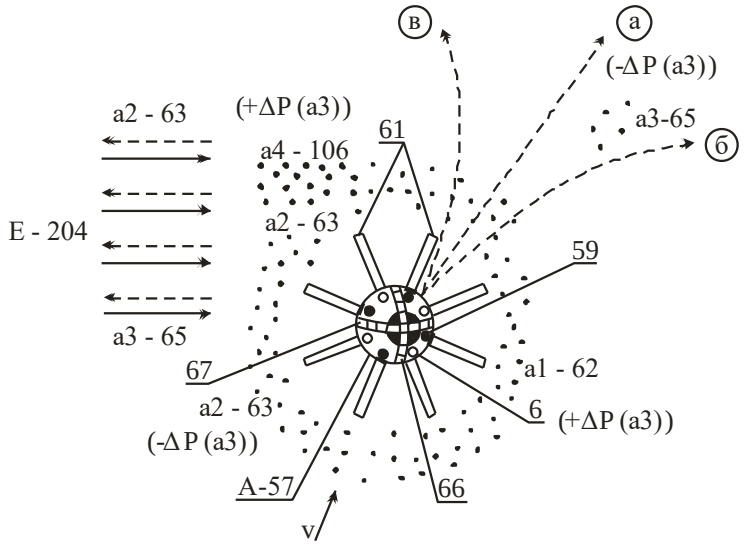
на фиг. 48а изображено ядро и оболочки атома, оболочка представляет собой траекторию движения электронов, ток – 207, вокруг тока возникает индуктивность; на фиг. 48б показано излучение фотона (светона) набранных в виде роя ПО 18, в виде пульсирующего кольца 208 имеющего параметры f – частота пульсации, v– скорость движения, α – угол вылета, R1 – внутренний радиус, R2 – внешний радиус, Δ – толщина кольца, β – угол колебания перпендикулярный вектору скорости, ω1 – частота вращения относительно вектора скорости, ω2 – частота вращения относительно оси перпендикулярной вектору скорости, могут быть и другие параметры, например, кольцо может с заданными параметрами деформироваться в процессе функционирования; на фиг. 49а показана схема прохода фотона (светона) 208 сквозь структуру

материала 209 и не прохода через не прозрачную структуру 210, например, при его разной ориентации в отношении этих структур;



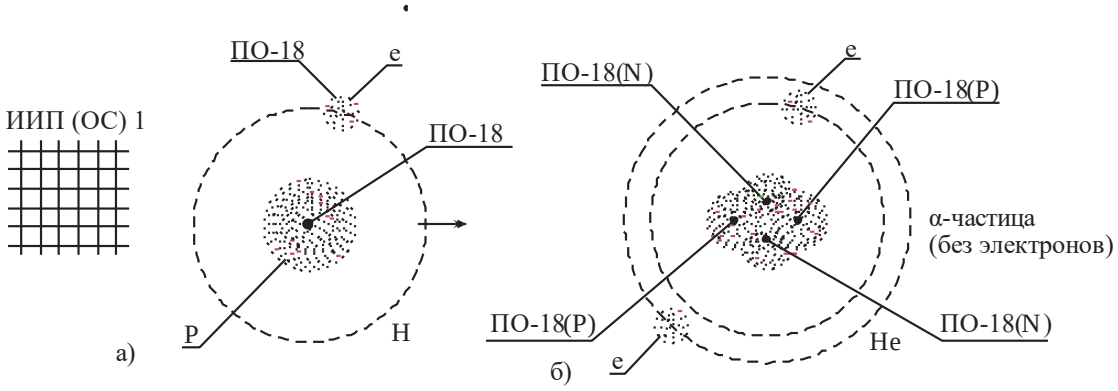
а3-22
66
(-ΔP (а4-106))
v - 90
61
а5-107
а4-106
59
58
64
60
67
(+ΔP (а4))
А-57
а5-107
а)
F
v
B
б)
ИИП (ОС) 1
а6-108
203
а5-107
v
C
ω
B
б
а
57
v - 90
в)
y
B
c
a
x
ω
z
б
0
г)

Фиг. 41

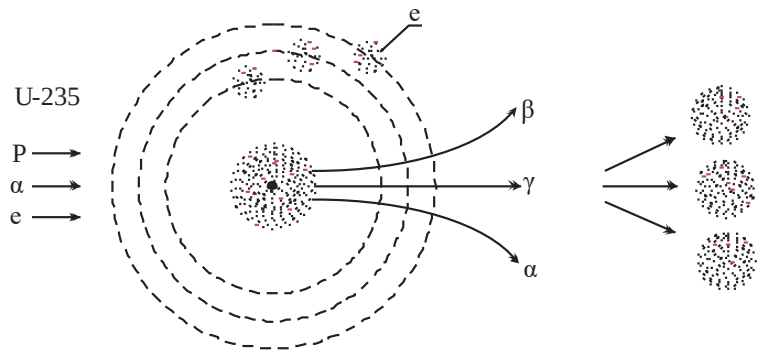


в
а
(-ΔP (а3))
а2 - 63
(+ΔP (а3))
а3-65
б
61
а4 - 106
E - 204
а2 - 63
59
а3 - 65
67
а1 - 62
а2 - 63
6
(+ΔP (а3))
(-ΔP (а3))
А-57
66
v

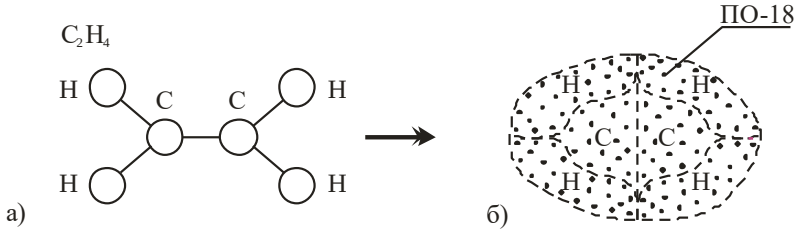
Фиг. 42



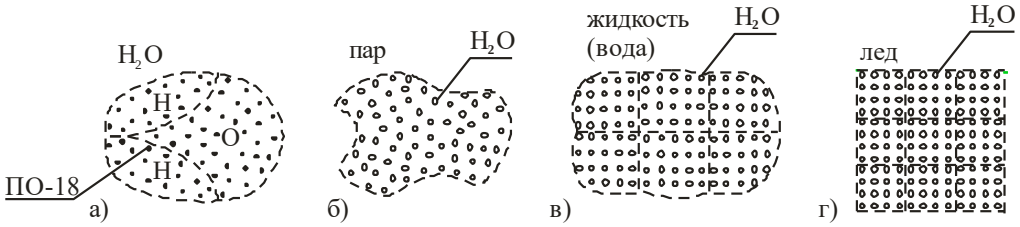
Фиг. 43



Фиг. 44



Фиг. 45



Фиг. 46

на фиг. 49б показан проход фотона (светона) через полупрозрачную пластинку 211, здесь 208.1 отраженный фотон, 208.2 прошедший, угол α входа, угол β отражение, угол γ выхода, подхода к прозрачной стенке, к угол выхода, ПО 18 здесь показано М-входа (момент поворота входа), момент

выхода (момент поворота ПО 18 при выходе), образующийся в результате взаимодействия движителя со структурой материала 211;на фиг. 49в изображена схема разложения света призмой в спектр, где 212 – источник, 213 – призма, 214 – экран, 215 – входной луч, 216 – выходные лучи; на фиг. 49г изображена схема прохождения потока фотонов сквозь щели в первом барьере 217 и втором барьере 218, экран 214, на фиг. 49 интерпретируются явления дифракции, то есть огибания краев; на фиг. 49д изображена схема интерференции через щели 219, 220, на экране 214 отражается интерференционная картина 221; на фиг. 49д показано прохождение потока фотонов сквозь щели 219 и щели 220 на экран 214, на котором показана интерференционная картина 221;

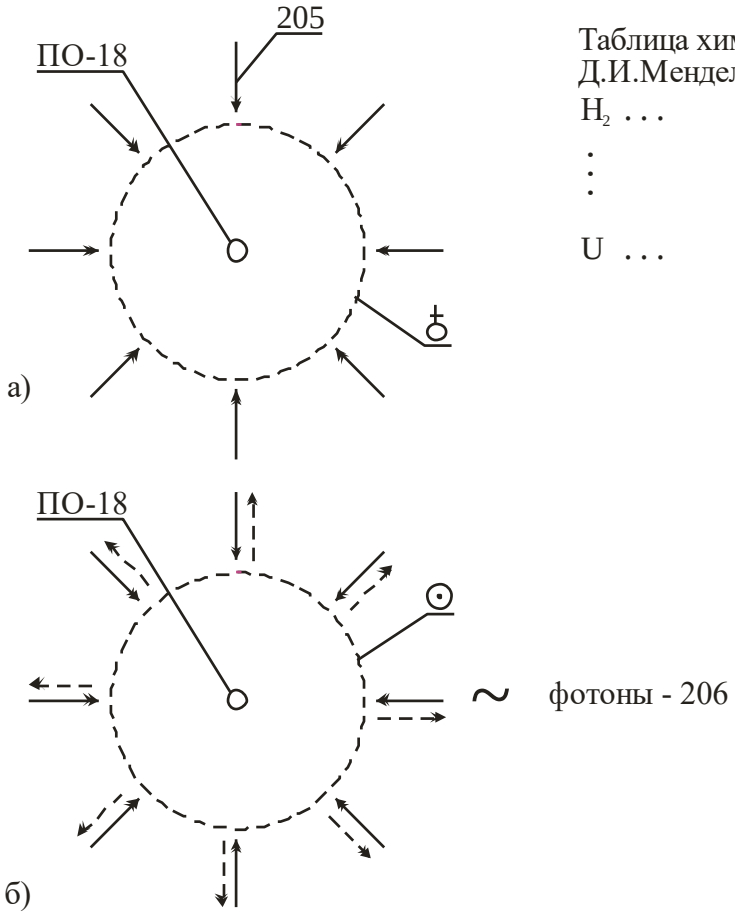
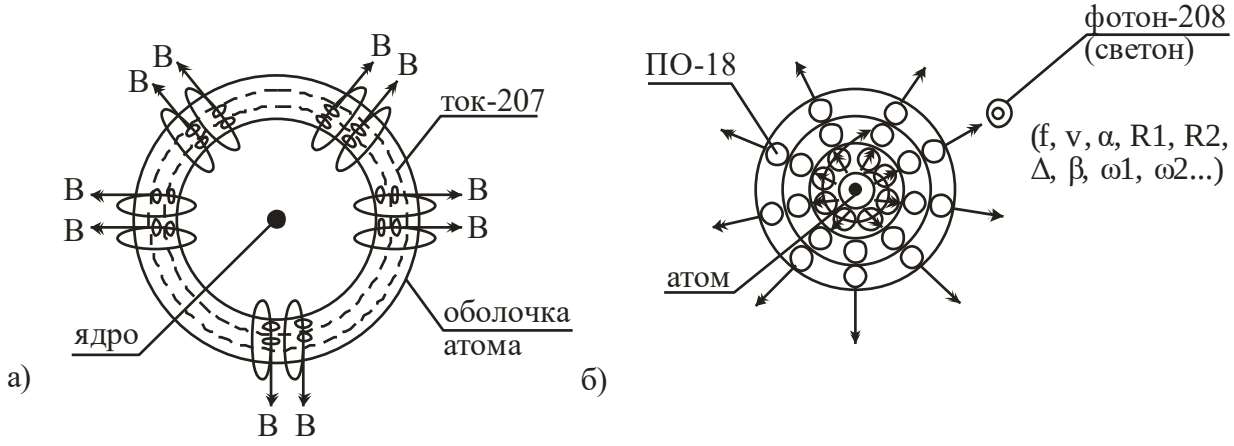
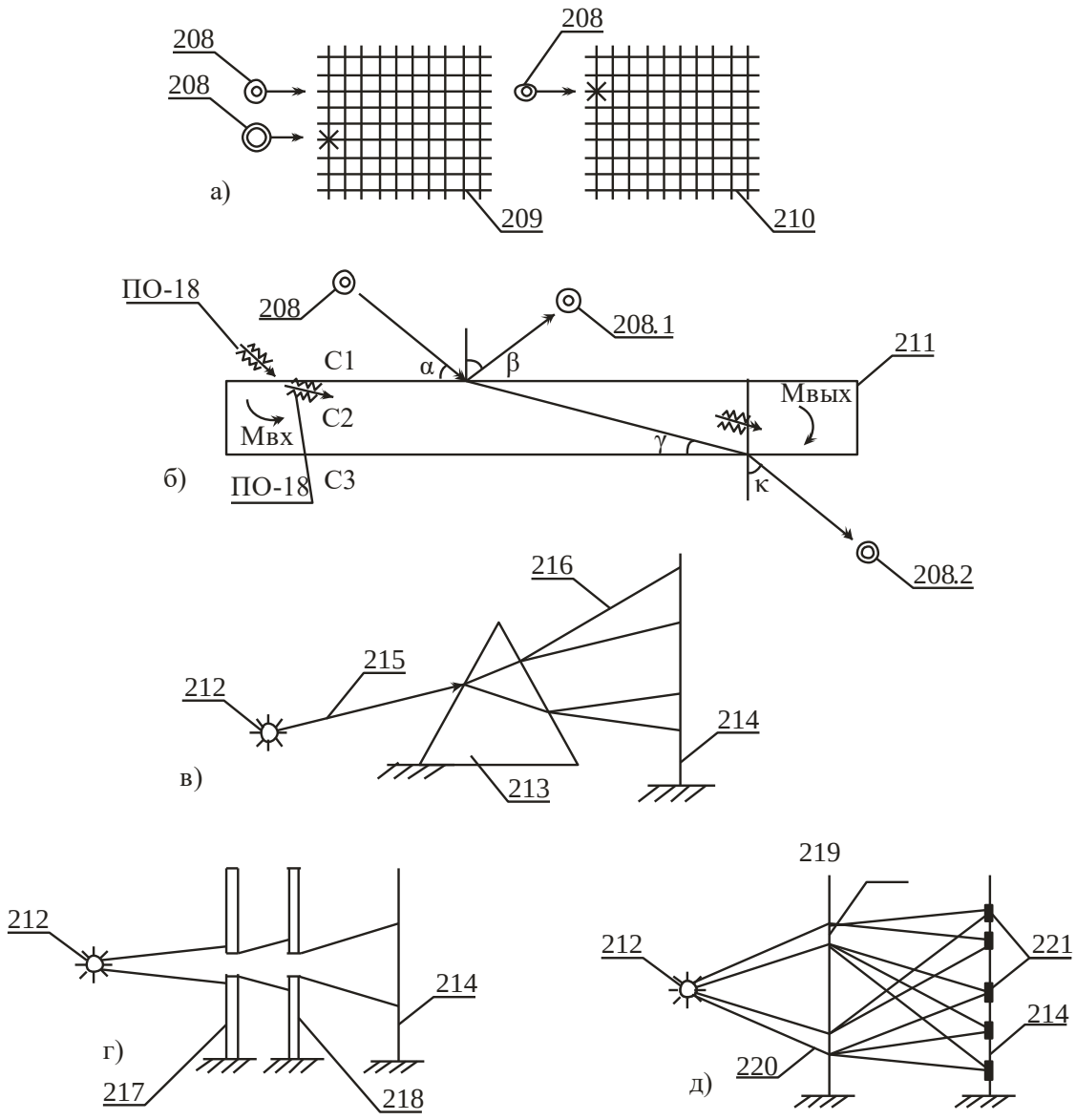


Таблица химических элементов
Д.И.Менделеева
H_2 . . .
⋮
U . . .

Фиг. 47



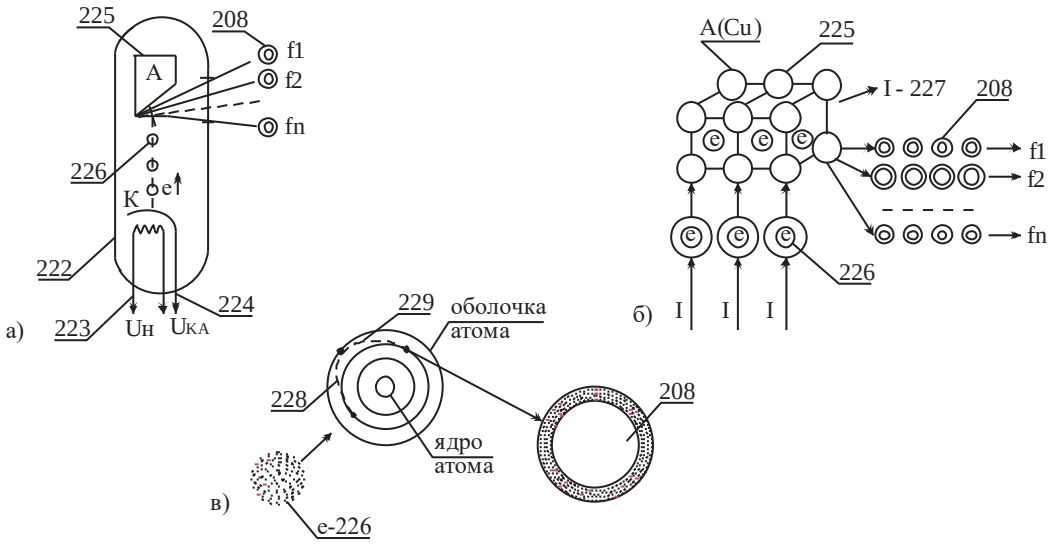
Фиг. 48



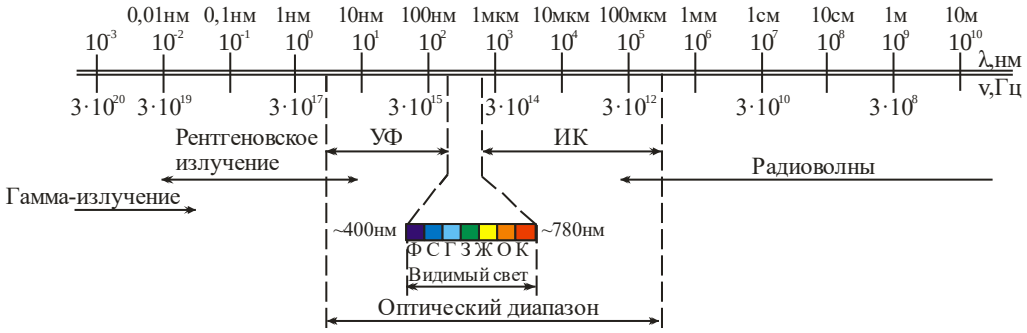
Фиг. 49

на фиг. 50 изображена схема процессов происходящих в рентгеновской трубке, где а) сама рентгеновская трубка 222, нить накала 223, катод (К) 224, медный (Cu) анод (А) 225, электроны, двигающиеся от катода к аноду 226, на нить накала подается Uн напряжение, между катодом и анодом подается напряжение $U_{КА}$, f1, f2, fn – частоты фотонов 208 вылетающие; на фиг. 50б изображены токи I электронов е 226 летящие в направлении анода (А) 225, далее ток уходит к источнику I 227, излучаются фотоны 208; на фиг. 50в показан процесс возбуждения атома, то есть электрон переходит с нижней орбиты на высшую 228 и излучение атома фотоном электрон переходит с орбиты высшей на нижнюю 229; на фиг. 51 изображена шкала излучения радиоволн; на фиг. 52 изображена алюминиевая (не магнитная) трубка 230, в которую спускается магнит 231, на который действует сила тяжести Fт; на фиг. 53 изображено устройство регистрации расхода мощности энергии на основе токов Фуко (индуктивный счетчик замера мощности электроэнергии в киловатт часах), устройство состоит из трансформатора 232 на середину двойного Ш-образного

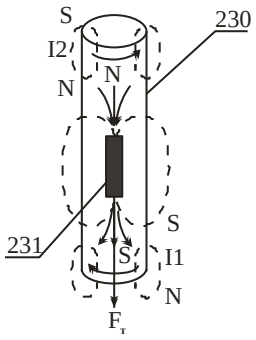
замкнутого токопровода которого намотана обмотка 233 подключенная параллельно линии напряжения U входной, второй токопровод 234 проходит П-образный магнитопровод 235 и на выходы (U выход), диск алюминия 236 проходит между двумя магнитопроводами и его ось входит в зацепление с механизмом подсчета количества оборотов этого диска, тормозной магнит 237 осуществляет быструю остановку алюминиевого диска 236 в случае отсутствия воздействия; на фиг. 54а, б изображена схема магнетрона 238 с излучателем 239, спиралью накала 240, катодом 241, анодом 242, охладителем 243; на фиг. 55 изображена схема антенны с фазированной решеткой (АФР).



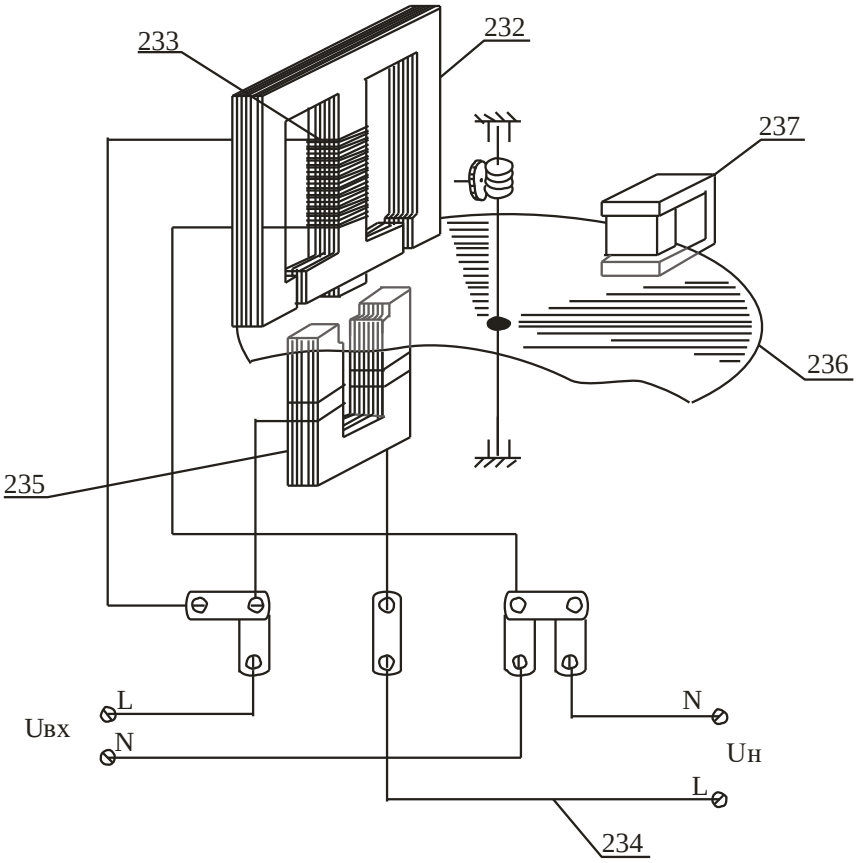
Фиг. 50



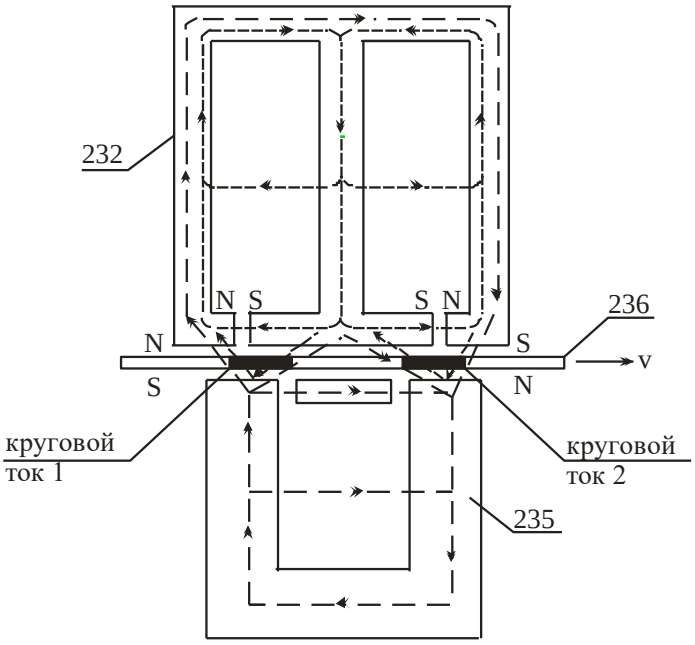
Фиг. 51



Фиг. 52

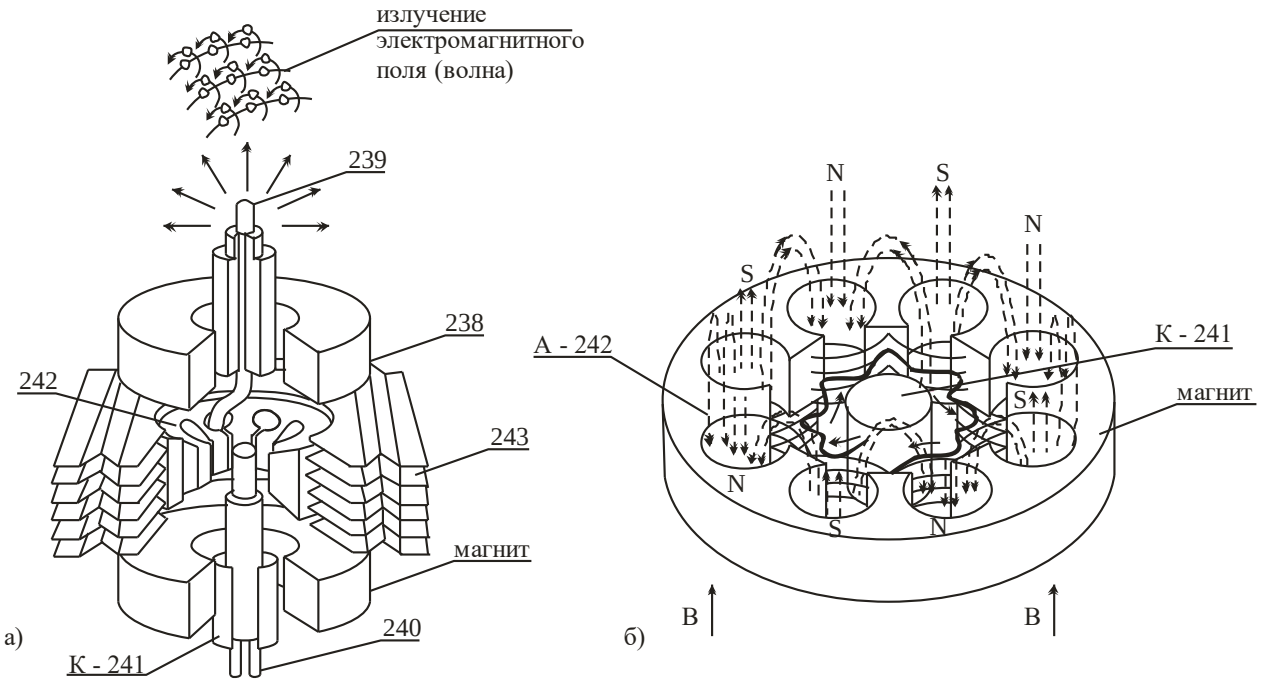

233
232
237
236
235
L
N
Uвх
N
Uн
L
234

а)

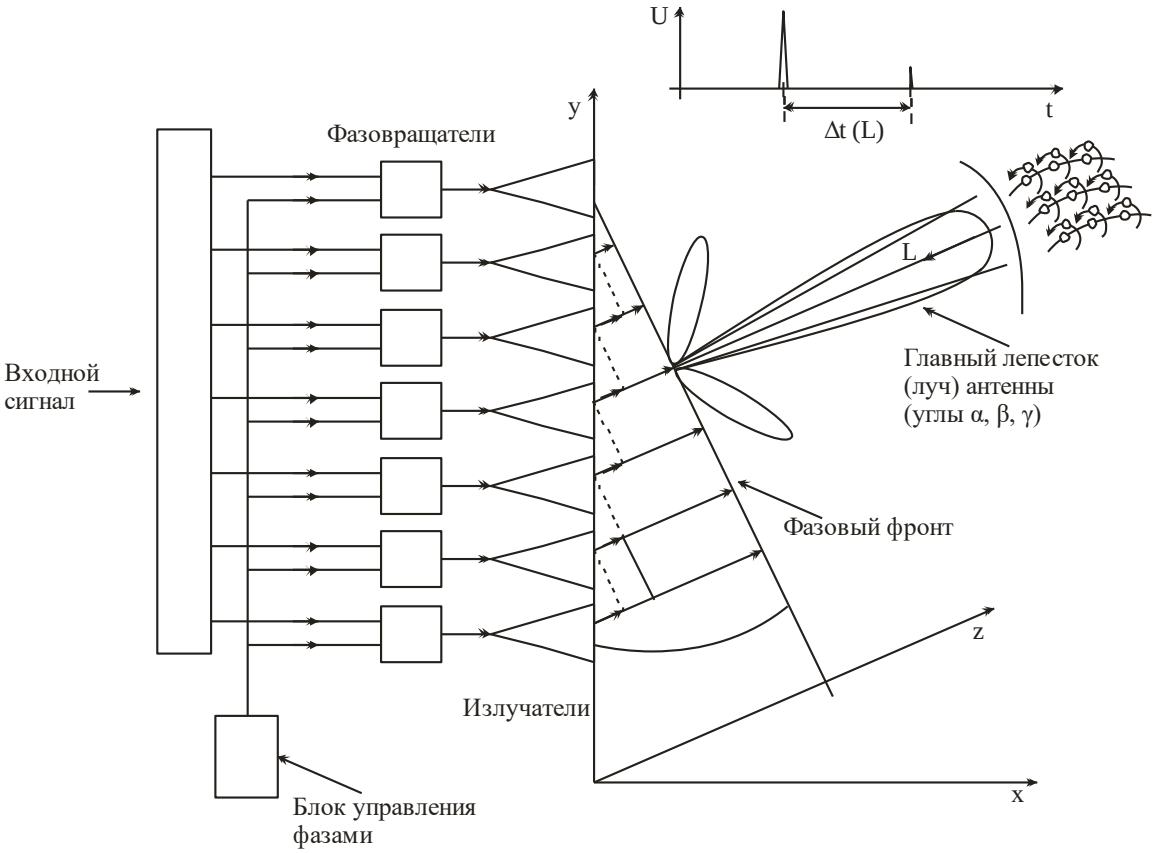

232
N S
S N
236
N
S
v
S
N
круговой
ток 1
круговой
ток 2
235
Магнитный поток
параллельной цепи (F1)
Магнитный поток
последовательной цепи (F2)

б)

Фиг. 53


излучение
электромагнитного
поля (волна)
239
238
242
243
магнит
240
К - 241
а)
N
S
N
S
А - 242
К - 241
магнит
S
N
N
S
B
B
б)

Фиг. 54


U
t
Δt (L)
y
Фазовращатели
L
Входной
сигнал
Главный лепесток
(луч) антенны
(углы α, β, γ)
Фазовый фронт
z
Излучатели
x
Блок управления
фазами

Фиг. 55

На фиг. 2, 3, 4 изображена общая структура инерционно-информационного поля (ИИП) 1 (опорная сеть (поле) (ОС)), содержащая узлы сети (УС) 2 из которых выходят центральные лучи (ЦЛ) 3, от которых растут [10] дополнительные лучи (ДЛ) 4, от них отходят другие дополнительные лучи (ДДЛ) 5 и так далее. В самом ИИП 1 находятся объекты согласно природной иерархии. Например, галактики (Г) 6 с рукавами 7, в которых находятся планетные системы типа солнечной 8, в которой находятся планеты, типа Земля 9, и далее вещества, состоящие из молекул, атомов, частиц и АВ(n) объектов [4]. Материальные потоки вещества и полей частиц для галактик 6 показаны сплошными стрелками на вход 10 и выход 11. Центральный луч (ЦЛ) 3 может быть замкнут на другой узел 2 или быть разомкнутым, но один порождающий узел сети (УС) 2 должен быть связан с рабочей (функционирующей – живой) сетью (полем) 1, иначе сеть мертва, не функционирует, и должна самораспасться, либо должна быть разделена на простейшие элементы для поглощения другой функционирующей рабочей ИИП 1. На фиг. 2 также показаны входящие и выходящие потоки истоков и стоков IS объектов 12, это может быть либо исток I, либо сток S (I – объект, S – объект) ИИП 1.Эти потоки представляют собой I поток – информационный, W поток – энергетические, M – поток материальный. Все они, эти потоки, реализуются одним M – материальным потоком той или иной интенсивности. Малый M – материальный поток или колебательный может передавать информацию. Поток материальный организованный круговым, циклическим образом может осуществлять передачу энергии, то есть движение и материальный поток элементов для построения или забора использованных частей для восстановления может представлять собой чистый материальный поток. Пунктирными стрелками на фиг. 2, 3 показаны входящие потоки 13 и выходящие 14 потоки для УС 2, которые также имеют быть место в истоках-стоках 12 находящихся в галактиках 6: i –информационные, ω – энергетические и m – вещественные потоки. Здесь они изображены стрелками с буквами с черточкой сверху, либо маленькими буквами i, ω, m.

На фиг. 4 изображена общая схема ИИП (опорное поле (ОС)) 1 содержащая основные центральные лучи (ЦЛ) 3 (струны, стойки, лучи, штанги), которые выходят из узлов 2. Расстояние между ними (L) больше максимального размера подвижного объекта. От каждой штанги 3 отходят дополнительные лучи 4, от которых также отходят еще другие дополнительные лучи (ДДЛ) 5 и фрактально так далее до определенного размера ℓ, который меньше самого маленького размера подвижного объекта. Если он бесконечно мал, то ячейка получается бесконечно малой.

На фиг. 5 изображена структура сети ОС (ИИП) 1, состоящая из растущих клеток (кубиков), позволяющая само воспроизводить клеточную структуру живых объектов [10]. Количество типов сети может быть большое.

На фиг. 6 изображено ИИП (ОС) 1 с координатной сеткой x, y, z и узлом 2. Форма ИИП 1 может вырасти произвольной. На фиг. 5 также изображена структура центральных и дополнительных лучей, состоящих из клеток (кубиков) 15, образующих каналы, идущие к узлу, УС 1 (16) и каналы 17 идущие от узла (УС) 1 по которым и перемещаются i, ω, m потоки. Каналов может быть несколько. Между УС 2 (фиг. 3), находится свободная Q-зона. В этой зоне не существует объектов и в этом смысле она не проходима для i, ω, m– потоков. Преодолеть ее можно только, например, проходя через нее лучом ЦЛ 3.

На фиг. 7а изображен подвижный объект (ПО) 18 состоящий из корпуса 19 в котором находятся, например, 4 шнековых движителя 20, 21, 22, 23, обеспечивающие движение вперед, назад и повороты влево, вправо, вверх, вниз и развороты. Спереди и сзади подвижного объекта 18 находится система гибких усов 24, 25, имеющая специальные зацепы 26 для взаимодействия с другими подвижными частицами и опорной сетью (полем, ИИП) 1. Передняя и задняя части подвижного объекта 18 имеют обтекаемые носы 27, 28. Вид подвижных объектов и движителей, способ зацепления с другими частицами могут быть различными. Например, на фиг. 7б изображен удлиненный подвижный объект, состоящий из двух и более ПО 18 и соединенных нитью 18.1. На фиг. 7в изображен ПО 18 винтообразного (пружинного) типа. Размер этих ПО 18 также может варьироваться. Сами они состоят из некоторых структурных элементов, которые могут объединяться по типу липучек (пучков входящих друг в друга), как это показано на фиг. 7г. На фиг. 7д показано зацепление ПО 18 с другой неподвижной частицей или ПО 18 хвостовыми оперениями. На фиг. 7е) ПО 18 перемещает некоторый объект 18.2, например элемент, обеспечивающий i информационный, ω энергетический, m материальный поток в каналах 16, 17 (фиг. 5) ИИП 1. При изменении направления движения образований ПО 18 соответствующим способом ориентируется, набор ПО 18 образует частицы, частицы образуют атом, атомы образуют молекулу, молекулы образуют вещества, например, железо, глину, кремний, газы, жидкость и так далее, которые образуют планеты, которые входят в систему, например, солнечную, которая входит в галактику, которые образуют вселенную, которых может быть много, как и дальнейших уровней иерархии.

На фиг. 8 изображен вариант энергетического источника (ЭИ) 29 для подвижного объекта 18, содержащий корпус 30, поршень 31, пружину 32, набор частиц взаимодействия 33, каналы распределения 34, шток в пружине 35, выходящий вне корпуса 30. Частицы 33 перемещаются по каналам (трубкам, проводам) 34 и обеспечивает выполнение работы, либо функционирование логической схемы, состоящей из логических элементов, типа И 34.1, из которых набираются все остальные элементы логической схемы для принятия решений: генератор, элемент ИЛИ, триггер, счетчик, компаратор, регистр, сумматор и так далее (см. ВКЦ [3]). На фиг. 9 изображен вариант насоса материальных потоков 36, находящегося в УС 1 или IS 12, который имеет двигатель - привод 37, источник энергии (W) 38, который выполнен аналогично источнику энергии 29, и имеющий большой (бесконечный) запас энергии. Сам насос имеет крыльчатку, входное отверстие 40 и выходное отверстие 41. Поток материальных объектов 42 входит в отверстие 40, а выходящий поток 43 выходит из отверстия 41. В заданном месте ОС (ИИП) 1 стоит привод 44, который может быть выполнен аналогично насосу 36, но в данном случае он выполняет роль привода, агрегата 45.

На фиг. 10а изображена установка 46 переработки элементов (например, вышедших из строя) ИИП (ОС) 1 находящаяся в УС 2,содержащая: входной канал 47, входные элементы 48, мельницу 49 (дробящую, разъединяющую (например, программно или другим способом, температурой, скоростью, сообщением большей скорости, больше энергии движения) входящие элементы 48 на простые части), распределительное устройство 50, сборочный (перепрограмматор структур) аппарат 51, накопитель готовой продукции 52, приемник выходного канала 53 связан с ИИП 1. Типы получаемых частиц 54 могут быть разнообразные: это (фиг. 10б) ПО 18, электроны (e), протоны(P), нейтроны (N), фотоны (f), атомы, молекулы вещества. На фиг. 11 изображена общая схема управления ИИП (ОС) 1, состоящая из ВКЦ процессоров 55 соединенных друг с другом в

иерархическую сеть. Параметры сети могут быть различными, например, размер бесконечность (L→∞); энергия бесконечность(W→∞); время существования бесконечность (T→∞).

На фиг 12а изображена часть структуры ИИП (ОС) 1 сети ПО 18, которые излучаются элементами ИИП 1, например ДДЛ 5 и поглощаются другими ДДЛ 5 напротив излучателей, либо могут образовать некоторые потоки, как показано на фиг. 12а стрелками. При этом ПО – 18 взаимодействуют, позволяя реализовать колебательное движение в рамках этой ячейки ПО 18 касаясь, передают и принимают ДДЛ 5 информацию соответствующими датчиками. На фиг. 12б изображены групповые потоки ПО (Г) 18 представляющие собой тела, которые входят и выходят в IS объекты 12 (истоки – стоки) представляющие собой центры, ядра моделируемых галактик. ПО (Г) 18могут представлять собой материальные объекты, либо световые, электромагнитные и другие потоки. Предлагаемая модель функционирует следующим образом. Реализуется Основной Цикл: рождение Узла 1, его рост, функционирование, старение, распад, рождение в новом месте и т. д.. В силу больших затрат (или не возможности ремонта ИИП (ОС) 1) она перерождается в новом месте, а старая распадается. Различные варианты сети, возможно, взаимодействуют друг с другом только определенное время. Основной цикл проходят и все составляющие элементы ИИП (ОС) 1, как то: Вселенная, галактика, планетные системы, планеты, молекулярные, атомные и субатомные объекты, а также на их основе живые и мыслящие системы рождаются, функционируют, умирают, рождаются, и т.д. Чтобы возможно сохранить накопленную информацию, определенное состояние общества, необходимо успеть перейти с одной (стареющей) системы на другую растущую, либо строить такую систему в нужном направлении, либо осуществлять управление. Отсюда возможная цель сохранения человеческого общества. Успеть, понять, построить, перейти, иначе распад и ад.

Гравитационное поле. Подвижные объекты 18 создают гравитационное поле $F = j\frac{mM}{R^2}$ или гравитационную массу (mg) следующим образом. Подвижный A(n)-объект главный, отвечающий за выбранную планету (A(q)) вырабатывает сигнал путем (например) вибрации передаваемой на окружающие элементы ИИП (ОС) 1. Вырабатываемый сигнал содержит информацию о его расположении, то есть показывает дальность действия сигнала, информативную часть, где сообщается, что объект, например планета (Pi) обладающая определенными параметрами: тип объекта, инерционная масса (mi), гравитационная масса (mg), радиус (Ri) и т. д. Все подвижные объекты, находящиеся в зоне действия сигнала согласно заложенным алгоритмам (например $F = j\frac{mM}{R^2}$), осуществляет реагирование на этот сигнал. Например, если у них заложен параметр притяжения к объекту A(n), то начинают осуществляться такие виды движений, которые направляют ПО 18 к заданному объекту с силой пропорциональной вышеприведенному закону (или другому закону), либо количество ПО 18 пропорционально этому закону. Коэффициент г – универсальная гравитационная постоянная задается в данном случае программно. Интенсивное взаимодействие подвижных объектов с сетью ИИП 1 определяется количеством оборотов, шагом резьбы ходового шнека у механизма, количеством витков взаимодействия, количеством шнеков взаимодействия, степенью пробуксовки, отношением движущихся вперед шнеков к шнекам, которые движутся в обратном направлении или стоят, и другими параметрами. Движение центрального ПО 18 A(n) [10] объекта отвечающего, например, за планету, например, колебательным образом меняется, и параметр этого сигнала на определенном расстоянии в ИИП 1, таким образом, может формироваться гравитационная волна, приводящая в колебательное

движение окружающие подвижные частицы и связанные с ними макрообъекты, например, тела, планеты, галактики и так далее. При задании сильного сигнала можно организовать очень сильное гравитационное взаимодействие, не позволяющего ни одному телу с любой энергией вырваться из данного объема, по типу черной дыры. При сильном взаимодействии (механическом ударе) ПО 18 могут распадаться по типу столкновения стаи птиц, косяков рыб или стада животных, и их структурные связи могут нарушаться и превращаться в более простые структуры с новыми заданными параметрами с проявлением заранее спрограммированных эффектов. Инерционное взаимодействие инерционная масса (mi) формируется подвижными объектами следующим образом. В общем случае тело, состоящее из множества ПО 18 A(n) объектов движется со скоростью (v) встречает препятствие. Каждое тело обладает заданной формой, то есть внутренней структурой, которая удерживается с определенными усилиями, характерными для данного тела. То есть нужно приложить определенное усилие таким же подвижным объектам, чтобы принудительно оторвать элемент или часть элементов, или множество элементов от тела. Таким образом, при столкновении с препятствием скорость v1 всего тела меняется на v2 по следующему механизму: главные ПО 18 взаимодействующих тел дают через образующие формы другие ПО 18 информацию на каком расстоянии им находиться друг от друга, другое тело своим ПО 18 сообщает информацию о приближении в виде сигнала форма, тип, характеристики, которые присущи этому телу: электрический, магнитный, гравитационный, ядерный, атомный, молекулярный и т.д. вид. Система управления вырабатывает (например, после взаимодействия – удара) сигнал на ускорение, если приближающееся тело имеет большую скорость или на торможение, если взаимодействующее тело имеет меньшую скорость. При этом зависимости от типа тела, например, медь, железо, камень, взаимодействующие ПО 18 каждого из тел, обрабатывая информацию, либо сохраняет форму, разгоняет другое тело, либо деформируется, либо разрывается, при деформации может быть проникновение, при полном разрыве все существующее тело распадается на отдельные ПО 18. При больших столкновениях возможно ПО 18 могут распасться на составляющие. Вложение ПО 18 друг в друга может быть бесконечным или останавливаться на каком-то пределе для конкретной модели. Это происходит по определенному протоколу взаимодействия между ПО 18, который передает другому ПО 18, который находится рядом, передает центральному ПО 18, который принимает решения, который включает соответствующие двигатели, по определенному закону начинает уходить от этого тела, давая команды всем остальным. Если при этом происходит быстрое движение на ход, то есть все эти элементы не успевают отвечать, то происходит взаимное проникновение, разрушение этого объекта на те или иные части, причем они могут быть устойчивыми, то есть они иерархически могут распадаться, все целое тело после удара может распасться на куски по определенным трещинам, поэтому оно распадается на молекулы или какие-то структуры. При этом дальше может распадаться на атомы, дальше распадаться на частицы, дальше распадаться ниже до глубины на данный момент неизвестно, но при этом частицы, которые свободны по существующему алгоритмному распаду могут, черпая энергию от сети ИИП 1 выбрасывая в разные стороны, что в реальном мире появляется в виде световых потоков, температурных потоков, потоков электромагнитного излучения, материальных потоков, новых образующихся структур. По-видимому, ПО 18 и сами могут распадаться в глубину неограниченно, чем больше глубина распада, тем больше будут проявления частиц на выделении, с большей скоростью, или другой закон, который заложен через программное обеспечение в структуру

управления ПО 18 в структуру глубже. Если при этом происходит ускорение тела, то энергия, потребляемая от сети ИИП (ОС) 1 увеличивается, если замедление, то потребляемая энергия от ИИП (ОС) 1 также увеличивается. При торможении тел, состоящих из ПО 18, торможение происходит путем взаимодействия этих тел, происходит отрыв определенных ПО 18 друг у друга, которые проявляются в виде наблюдаемых явлений, искр, проявлением теплоты. При этом согласно запрограммированным параметрам время изменения скорости подчиняется какому-то определенному закону, например экспоненте. При столкновении частиц друг с другом осуществляется изменение формы, и возможно разрыв объекта на несколько частей, каждый из которых движется уже со своей скоростью (по величине и направлению). Эти части устойчивы и имеют свои главные ПО 18, которые формируют вид, тип наблюдаемых осколков. Такие явления наблюдаются при разгоне, то есть какое-то тело разгоняет другое тело, которое стояло, при этом оно сопротивляется, взаимодействуя с сетью, и согласно параметрам медленно набирает скорость и при торможении, когда какое-то тело препятствует, продолжая прямолинейное движение. При вращении части тела взаимодействует с ИИП 1 каждый с разной скоростью. Поэтому возникает центробежная сила разрыва тела, при запрограммированном движении прямолинейно с постоянной скоростью, также можно запрограммировать любые другие законы движения тела и частей тела. При вращении, если сила инерции превышает силу удержания формы тела, происходит разрыв, будет нарушение формы тела, то есть разрыв этого тела. Если сила удара будет определенной величины, возможен разрыв опорной сетки ИИП (ОС) 1, но при правильном программировании параметров ПО 18 разрыв будет исключен. По современным представлениям ядро атома состоит из протона, нейтрона, нейтрон содержит протон и электрон. Структура протона, нейтрона, электрона на данный момент не известна. По предлагаемой модели он состоит из подвижных объектов ПО 18 образующих определенную структуру, у каждого из этих элементов протона, нейтрона, электрона существует центральный – активный (А) подвижный объект А(N) – для нейтрона, А(Р) - для протона и А(е) для электрона, А (f) для фотона и т.д., которые формируют вокруг себя пассивные (управляемые) В(n) объекты, образующие форму (структуру) разнообразных частиц, взаимодействуя с ИИП (ОС) 1. Вокруг ядра, согласно классической теории на оболочках находятся электроны, количество их равно заряду атома и равно заряду ядра, равно количеству протонов. Например, объект, например протон (либо нейтрон, электрон) может состоять из большого (определенного) количества подвижных объектов ПО 18 с определенной скоростью движения, либо из одного подвижного объекта с существенно большей скоростью движения, образующих требуемую форму. В случае расщепления его, при ударе, он может отдать приказ на образование новых частиц с другой скоростью движения, порождаемые из окружающей среды, в которой находятся подвижные объекты В(n) в не активированном состоянии, наблюдаемый эффект выражается формулой $E= (mc)^2$, где m – инерционная масса, с – скорость света. Поскольку объекты программируемы, законы, выражаемые ими в других областях пространства, могут быть другими. Например, распавшиеся частицы могут образовывать массы распада больше чем те, которые они имели до распада, за счет взаимодействия с ИИП (ОС) 1 и включения в свой состав других окружающих элементов. Набирая определенные количества ядер, определенное количество электронов и задавая программное обеспечение каждого ядра формирующего свойства атома можно создавать элементы с разными свойствами, также формировать молекулы, которые будут иметь разные свойства. Это масса (гравитационная, инерционная), способ взаимодействия с тем

или иным веществом, с водой, с газом, по весу, по твердости, по хрупкости, по электропроводности, по теплопроводности, по прочности, по растяжимости и т.д.. Все это может быть реализовано системой автоматизированного проектирования (САПР), которая встроена в ВКС. Таким образом, можно сформировать определенный набор свойств, например, на каком-то объекте, в космосе, например в планете. Эти элементы структурированы в виде таблицы (на Земле, например, в виде таблицы химических элементов Д.И. Менделеева). Именно параметрами сети данной области пространства временными характеристиками, то есть степенью определяется, какие элементы будут устойчивы, какие нет. Элементы, которые согласно программному обеспечению ПО 18 считаются не устойчивыми, начинают распадаться, обеспечивая радиоактивность. Распад может быть определен законом, например экспоненциальным. Набор элементов формирует жизненную среду для живых объектов. А живые объекты согласно встроенному программному обеспечению ПО 18 формируют мыслящие объекты, содержащие ВКО процессоры [2]. Каждый из элементов генерирует вокруг себя информационный сигнал, как этот элемент называется, то есть, что он собой представляет. Другой элемент, когда подходит на достаточно близкое расстояние, чтобы получить сигнал согласно своей программе обеспечения принимает решение как им действовать, сливаться в единую молекулу или не реагировать, растворяться в растворе или не растворяться, образовывать новое вещество или не образовывать. Если планета, например в солнечной системе, имеет в центре A(z) объект, программным обеспечением отвечающий за эту планету, то к нему могут направляться определенные вещества для преобразования этих подвижных объектов в материю, то есть, например, в наблюдаемую вулканическую магму, которая преобразуется при определенном давлении и температуре в горную породу. Также происходит образование органических веществ или их газообразных структур. Для того чтобы обеспечить существование органических молекул на самом верху иерархии химических элементов тем самым реализовать набор (конструктор) для жизнедеятельности (питания), построения живых элементов, которые вначале были спрогнозированы (задуманы, рассчитаны, смоделированы) и записаны в виде программы в системе управления (ВКЦ) A(z) [3]. Модель расширения планеты и внутреннего генератора материи показан в [7]. Значение человека в данной концепции Управляемого Мира заключается в том, что он, имея в себе мыслительные способности и возможность действовать автономно, создает общество, которое строит виртуальное космическое сознание (ВКС) в отведенной ему области в пространстве в зоне его ответственности в виде набора технических средств доступных ему – принимая решения на месте.

Электромагнитное поле (свет, фотоны) представляют собой совокупность подвижных объектов ПО 18 задающих определенную форму, осуществляющие внутри строящихся объектов необходимые движения. Эти объекты набраны как, например, пульсирующий рой пчел. Частота, амплитуда колебаний и другие параметры определяют информационные признаки, например, цвет. Подвижные объекты ПО 18 также осуществляют сбор всех разрушенных систем по принципу, не отвечает – сломан, и который они цепляют и перемещают вниз в УС 2 на переделку. Таким образом, разработанные САПР ВКС элементы данного варианта природы реализуются в виде фотонов, электронов, протонов, нейтронов, ядер, молекул, вещества, планет, планетных систем, звезд, галактик наблюдаемых вселенной. При наличии канала доступа к передаче информации программа может сформировать любой объект в любом месте пространства. Путь к каналу передачи данных, скорее всего, лежит в области сверх высоких частот электромагнитного или

другого излучения. На фиг. 13 изображены варианты модели заряженной частицы (электрон, протон, позитрон и т.д.). Здесь А-56 составляющая в т.ч. активная часть заряженной частицы (ПО 18). Эта активная часть А-56 заряженной частицы может путем сборки (самосборки), например, вибрируя на информационном поле ИИП (ОС) 1, осуществлять сборку тела заряженной частицы А 57. То есть сама моделируемая заряженная частица А 57состоит из активных частичек А-56 (ПО 18), как из кирпичиков (из элементов). Частицы А-56 порождаются в УС 2ИИП (ОС) 1. В случае если частица А-57распадается на А-56 они утилизируются (превращаются) в мелкие частицы, втягиваются в ИИП (ОС) 1, сетью транспортируются на место переработки. Сама заряженная частица А-57 фиг. 13б содержит гравитационную часть (G) 58, инерционную часть (I) 59, отверстия поглощения 60 частиц, которые поглощаются, трубки излучения 61. На фиг. 13б также изображена частица а1 – 62 – частица излучения, а2 – 63 частица поглощения. В случае если существуют два одинаковых заряда, то есть они выбрасывают частицы а1 – 62, а поглощают частицы а2 – 63. Эти частицы могут быть разного размера, например, на несколько порядков отличаться. То есть, как бы пыль втягивается в саму частицу А 57, преобразуется в крупные размеры частицы а1 – 62 и вылетает. Если заряды (++) и заряды (--). То есть идет отталкивание. Сами частицы а1 – 62 и а2 – 63могут не участвовать в силовом взаимодействии, они информируют окружающий мир (другие частицы) о состоянии, в котором они находятся, то есть одна частица передает информацию другой, какого она заряда и внутренняя система управления (СУ) каждой частицы принимает решение, как реагировать на этот поток, а силовое взаимодействие осуществляется через ИИП (ОС) 1 путем взаимодействия с ним. В данном случае, если заряды одинаковые (++) или (--) происходит отталкивание с характерной картиной силовых линий летящих частиц а1 – 62 (а2 – 63) и поглощающих частиц, которые меньше их, поэтому и наблюдаем в настоящее время а2 – 63. Также возможен вариант взаимодействия самих частиц а1 – 62 и а2 – 63 с ИИП – 1, создавая между частицами давление, то есть за счет увеличения их количества или наоборот, разряжения, за счет уменьшения этого количества и давления с внешней стороны, если тех или иных частиц больше в окружающем пространстве. Движение частиц в ИИП – 1описано в моделях гравитационного инерционного взаимодействия (полей) [6]. Панели 64 на оболочке частицы А 57 взаимодействуя с ИИП – 1, за счет вибрации ИИП – 1 обеспечивают заряженные частицы А 57 энергией. Вид энергии может быть путем накопления частиц а3 – 65с дальнейшим порождением их тока, также в качестве емкости сжимаемой (аналог) электрического аккумулятора или аналог пружины, или аналог пневмоцилиндра. Таким образом, в пространстве между заряженными частицами А 57, в случае одинаковых зарядов (++) (--) создается избыточное давление а1 – 62 частиц, или а2 – 63 частиц. Например, частицы а1 – 62 излучаются для плюсовых зарядов, а2 – 63 излучаются для минусовых зарядов, а частицы а3 – 65 возможно использовать также для поглощения в обоих случаях. Могут быть предложены и другие комбинации. На поверхности оболочки заряженной частицы А 57 находятся вращающиеся пояса: горизонтальный пояс 66 и вертикальный пояс 67, обеспечивающие своим функционированием свойства заряженной частицы А 57 при ее движении. На фиг. 14 изображен блок управления (БУ) 68, заряженные частицы А 57. Носителями тока могут быть частицы А4 – 69, которые по каналам и структурам, сделанным из частиц А – 56, например, простым соединением, образуют ВКЦ процессор 70 [3], который подключен к датчикам (ДТ1 – ДТn) 71, также подключен к приводам (ПРВ1 – ПРВm) 72, подключен также к приемнику информации (ПРМ) 73, например от вибрирующей ИИП – 1 и передатчику (ПРД) 74 также осуществляющего передачу

посредством вибрации ИИП – 1 или излучения соответствующих частиц (ПО 18) путем организации их колебания определенной частотой или другим способом. Блок питания 75 содержит панель 64 взаимодействующую с ИИП – 1. Вариант алгоритма взаимодействия заряженной частицы.

(Алгоритм 1).

1. На расстоянии I запрос, кто есть.

2. Ожидание ответа.

3. Нет ответа, переход на п.1.

4. Есть ответ с номером.

5. Сообщи тип объекта (номер).

6. Получи тип объекта (номер).

7. Выбери из памяти программу реагирования с этим типом объектов.

8. Включи привода согласно этой программе и выполняй эту программу до ее окончания. 9. Перейти на п.1.

Вначале происходит идентификация частицы и дальше включается соответствующий алгоритм взаимодействия с другой частицей или частицами. Этот или другой алгоритм заранее спроектирован и записан в ВКЦ процессор 70 блока управления 68. Таким образом, происходит взаимодействие статически заряженных частиц, то есть заряд связан со структурой частиц. Закон взаимодействия записан программно в ВКЦ 70 (квадратичный, кубический, логарифмический, экспоненциальный и т.д.). Информация о наличии другой заряженной частицы, находящейся вблизи передается с помощью объектов а1 – 62 и а2 – 63.

Процесс взаимодействия Ai – 76 объектов по этому варианту показан на фиг. 18а. На объект А – 76.1 и А – 76.2 действует сила F, которая производит расталкивание этих объектов друг от друга. IS 92 объект порождает колебания ИИП (ОС) 1, которые принимаются ЭПП 81, вращая ВЭ 83 собирая в ПР 77 ЭВ2 79, которые потом преобразуются в ЭВ1 78 и ДВ 86, по трубкам 85 выбрасываются в окружающее пространство заполняя зону между А76.1 и А76.2, отделяя их друг от друга. Поскольку с увеличением расстояния друг от друга (R) площадь окружающей сферы равна $S = 2\pi R^2$, то число ЭВ1 78 уменьшается обратно пропорционально S, то есть $F = k_1k_2k_3/R^2$, гдеk_1 коэффициент характеризующий производительность по ЭВ1 78 - А (+) 76.1, k_2коэффициент характеризующий производительность по ЭВ1 78–А(+) 76.2, k_3 коэффициент пропорциональности (среды). Аналогично осуществляется процесс взаимодействия с А (-) 76.1 и А (-) 76.2 (фиг. 18б). В этом случае выделяются ЭВ2 79, а втягивается ЭВ1 78. Среда между А (-) 76.1 и А (-) 76.2 заполняется ЭВ2 79.

Взаимодействие разных зарядов А76.1 и А76.2 (фиг. 18б) осуществляется следующим образом. А76.1 выбрасывает ЭВ1 78, аА76.2 их втягивает, выбрасывая ЭВ2 79, которые А76.1 втягивают. Здесь возможно несколько механизмов притяжения: а) Взаимодействие ВЭ 83, которые подтягиваются друг к другу; б) создание разряжения между А76.1 и А76.2, и создание внешнего давления ЭВ1 78

и ЭВ2 79, которые осуществляют вдавливание друг в друга А76.1 и А76.2; в) ЭВ1 78 и ЭВ2 79обладают инерционностью (в них находится ИЧ 91). В этом случае А76.1 реактивно отталкивается от выброшенных ЭВ1 78, а А76.2 реактивно отталкиваются от выброшенных ЭВ2 79. Инерционность дает возможность образовать повышенное давление выброшенных объектов ЭВ1 78 и ЭВ2 79; г) осуществляются потоки ЭВ1 78 и ЭВ2 79 от соответствующих им А 78 и А 79 или колебания потоков (вибрация) соответствующие фазе (ф1, ф 2), при вибрации А 76.1, А 76.2 если расширение проходит в момент прихода сгущения с одной стороны, а с другой стороны момент прихода разряжения, то заряд перемещается в сторону разряжения, в этом случае взаимодействие также обратно пропорционально $1/R^2$и пропорционально характеристикам самих зарядов k_1,k_2и коэффициенту пропорциональности k_3.

СУ 90 работает следующим образом. СХПР 94 улавливает колебания ИИП (ОС) 1, а ИНБ (ВКЦ) 93 обрабатывает эту информацию в зависимости от заложенных программ, например, записывает в Р1 95.1 – Pn 95.n данные для коэффициента деления соответствующих Дт 96.1 – 96.n и параметры направления вращения соответствующих приводов (ПРВ) 97.1 – 97.n. Импульсы от Г 98 проходит на Дт 96.1 – 96.n задавая частоту вращения ПРВ 97.1 – 97.n обеспечивая соответствующие параметры вращения ВЭ 83 и ДВ 86. ИНБ (ВКЦ) 93 функционирует в соответствии программам, вложенным в его память.

На фиг. 20 изображен вариант электростатического генератора 99, состоящего из вращающейся ленты 100, источника заряженных частиц 101 с контактом к ленте 100, емкости сферической (или другой формы) с разрезом с контактом к ленте 100, разрядником 103. В этом случае заряды от источника 101 через контакты, ленту 100 поступают внутрь поверхности 102.Поскольку А 76 (-), то они отталкиваются друг от друга, заполняя внешнюю поверхность, между которой и разрядником 103 образуется облачко, потом канал и разряд при определенном напряжения (U) пробоя. На фиг. 21 изображена поверхность в виде треугольника. На его острие концентрируются А 76, которые образуют облачко, срываются и попадают на разрядник 103. Здесь показано l пробоя в зависимости от среды, в которой эти облачка могут образовываться. На фиг. 22 изображен вариант подключения генератора переменного напряжения (Г) 104 к конденсатору (К) 105.А 76 (-) подается к пластине 76.1 и своими ЭВ2 79 выталкивает А 76 (-) с другой пластины 105.2, которые отбираются генератором 101, нагнетая их на пластину 105.1.

Взаимодействие движущихся зарядов с постоянной скоростью и с ускорением. На фиг. 23а отрицательный заряд (электрон) при создании на одном конце большого количества (напряженность поля Е), начинает двигаться вправо со скоростью V, создавая ток I. Средой проводимости может быть металл (электроны), жидкость (ионы) или газ (плазма). Они движутся, потому что сила от источника сдвинула первый электрон, остальные также начинают двигаться, взаимодействуя согласно внутренним программам. Таким образом, возникает электрический ток. На фиг. 23б показано, что при приложении напряженности Е к заряженной частице А – 57 она начинает двигаться со скоростью V. Другими словами электроны своими выбросами частиц а1 – 62, а2 – 63 сообщают информацию другим заряженным А – 57 о параметрах своего движения. Начинает работать подвижный пояс 66. Он работает только с частицами а4 – 106, например, постоянно всасывая их через отверстия и выбрасывая через другие отверстия (фиг. 23в). А4 – 106 приводят в движение а5 107, которые формируют магнитные проявления среды, а5 107 частицы

начинают двигаться вокруг А 57 при V = const, при этом радиус для каждой частицы (где бы она не находилась) постоянен,r = const.Количество частиц, порождающих магнитное поле вокруг А – 57 в зависимости от расстояния уменьшается по какому-то закону, например, обратно пропорционально квадрату расстояния (или линейному закону), то есть в зависимости от того, сколько частиц а4 – 106 до нее дойдет. При $V = V_0 + at$, где а – ускорение, когда заряженная частица начинает двигаться с ускорением (а), то радиус вращения частицы а5 107, отвечающей за магнитное поле меняется, например, по закону $r = r_0 + kt$, где k – коэффициент пропорциональности, t – время. Другими словами, при наличии ускоренного движения заряженной А – 57, частицы а5 – 107 не вращаются уже по круговой траектории с постоянным радиусом, а этот радиус, например, по линейному закону изменяется во времени пропорционально ускорению (равномерно). Процесс реагирования заложен программно в системе управления самой частицы а5 – 107. Частицы а5 – 107 двигаются в плоскости перпендикулярной вектору движения v скорости А 57, то есть, если скорость V частицы А – 57 идет по оси x, то происходит движение частиц а5 – 107 в плоскости z, y. Частицы а5 – 107 и а6 – 108 (фиг. 23г) снабжены также системой управления. При ускоренном движении А – 57 начинает работать пояс 67 в плоскости x, y.Таким образом, могут структурироваться поля, отвечающие за электромагнитную составляющую. В данном варианте модели электростатическое поле и электрическое поле, динамическое, электродинамическое поле обеспечивается разными частицами. При постоянной скорости А – 57 создается магнитное поле, а при движении А – 57 с ускорением начинает работать пояс 67, выбрасывая а4 – 106 частицы, которые дают своим движением команду частицам а6 – 108, которые отвечают за электрическую составляющую динамического – электромагнитного поля и они имеют траекторию движения в плоскости yx (либо zx).

Алгоритм 2.

1. Есть движение ?

2. Нет. $V_m=0$; перейти на п.1.

3. Движение есть, при VE = const, V_m= const, при $a \neq 0$, $VE = V_0E + at$, $V_m = V_0E + at$, включить приводы.

4. Переход на п.1.

Алгоритм 3.

1. Есть сигнал A3 [m] A4 [E].

2. Нет, на п.1.

3. Есть сигнал. Определить rω (a,V) направление.

4. Начать движение по кругу с $r = r_0 + kt$, $a_0\omega$ параметры.

5. При $r>r_п$ перестать двигаться.

6. Перейти на п.1.

На фиг. 24 показан пример распространения электромагнитной волны от проводника 109. Здесь источник ЭДС (генератор (Г)) 110, сопротивление Rн нагрузки 111, пунктирной линией показано нарастание фронтом волны или ее уменьшение по длине проводника. Волна индукции $\overline{B}$ и напряженности электрического поля Е. При создании избыточного количества электронов Е в одном из концов проводника 109 электростатическая сила электронов, которая описана раньше, реализуемая с помощью частиц а1 – 62, заставляет электроны двигаться в сторону конца проводника Б. Если сигнал синусоидальный, например, вырабатывается Г 110, то наблюдается ускоренное движение потом замедленное движение. У электрона (частицы) А – 57 начинает вращаться пояс 66, 67вырабатывая вихревое поле частиц а4 – 106, которые заставляют частицы а6 – 108 сталкиваясь с ячейками ИИП (ОС) 1 вращаться. Эти вихри распространяются внутри и вокруг проводника. Его структура уже не зависит от электронов (заряженных частиц А – 57), потому он самостоятельно начинает движение от проводника в радиальном направлении. При ускорении электронов (заряженных частиц А – 57) начинает вращаться пояс 67, то есть начинает приводить в движение частицы а4 – 106, дающие информацию частицам а5 – 107, которые начинают вращаться по кругу в тех местах, где находятся частицы А – 57 (фиг. 23). Таким образом, набор вихрей Е покрывает трубку частицами а5 – 107 создающих вектор магнитной индукции В перпендикулярной вектору Е. Если вихри Е друг друга компенсируя, создают вдоль вращения соответствующих частиц от начала проводника А к Б концу, то М магнитное поле, вращаясь перпендикулярно движению заряженных частиц электронов (А – 57) вращается вокруг проводника, образуя соленоид, с большим количеством (частотой) витков. Пакет электромагнитной волны как эллипсоид напряженности Е электрического поля и как соленоид вектора магнитной индукции В. Они сцеплены, потому что взаимосвязаны в токах частиц. В данном варианте модели частицы, обеспечивающие магнитную индукцию В, управляют частицами, обеспечивающими напряженность Е. При обратном приеме информации этот же вихрь, то есть, допустим, слева направо вращающийся, точно также приводит в движение соответствующий пояс 67 и, приведя его в движение, заряженные частицы А – 57 начинают вырабатывать сигналы, по перемещению взаимодействуя с инерционным полем в нужном направлении. Частицы, обеспечивающие проявление электромагнитного поля вращаются вокруг частиц обеспечивающих магнитное поле под начальным управлением заряженной частицы А – 57. Дальше они между собой взаимодействуют, одновременно взаимодействуя и опираясь на ИИП (ОС) 1. А6 – 108 вдоль проводника, пронизанные токи частиц а5 – 107 напряженности магнитного поля, то есть вращающихся этих частиц. Это показано на фиг. 5а, б, в, г, д и графики их изменения е. Структурируются только те частицы а5, а6, которые находятся вокруг проводника, то есть они приняли такую конфигурацию в зависимости от информирующих частиц, сами привели в движение такие же частицы, вокруг них произошло опять формирование конфигурации такой, и этот фронт волной пошел дальше распространяться, а сами частицы не перемещаются, либо они вращаются по определенному радиусу и излучают частицу управления, заставляя других тоже распространяться, либо они перемещаются, тогда должен быть какой-то поток. Поскольку потока нет, значит, они просто занимают вид силовых линий и ретранслируют движение этих частичек информационных другим частицам, которые также занимают такое же положение. А поскольку эти частицы, которые привели их в движение, остановились в силу инерционности движения, то и структура опять распалась. Структура перешла на следующий уровень, на следующее кольцо.

Дальше следующее кольцо и так далее, с затуханием. Структурные частицы становятся, формируя силовые линии, а поток мелких частиц вокруг них начинает двигаться, когда структура разваливается, то есть останавливается, поток прекращается, а для наблюдателей идет волна перехода из одного состояния гребня в другое, а сами частицы не перемещаются, они вокруг в пространстве постоянно находятся. Дальше ЭДС заставляет электроны перемещаться в конец Б, та же самая процедура повторяется только уже с другим направлением движения тока и с другим направлением движения частиц а6 – 108 отвечающей за электронную составляющую, которая в плоскости дается xz, xy и сверху покрывается трубкой частиц вращающихся а5 – 107 в плоскости zy. Они распространяются с заданной скоростью (например, скоростью света) в данном случае, определяемой параметрами инерционного поля. На фиг. 24д показан приход вихрей к проводнику 109. Придя на проводник А – 57(е) начинает вращать пояса А – 57 (электрона) 66, механизм ПО 18 рой составляющий, А – 57 в этом случае приходит в зацепление с инерционным полем, и электроны (А – 57) начинают двигаться в нужном направлении. То есть, поскольку пояса вращаются, любой из них из трех этих поясов вращения, электрон начинает двигаться и согласно активности приходящего е напряженности поля. Через нагрузку Rn 111 течет ток. То есть движение заряженных частиц А – 57 порождает перпендикулярно своему движению движение частиц отвечающих за магнитное поле, второй пояс при ускоренном движении порождает частицы, информирующие о том, чтобы начали двигаться частицы, отвечающие за электрическое поле, они создают вихри вокруг силовой линии обеспечивающейся первыми частицами под управлением первых же частиц. Управление осуществляется либо от заряженной частицы А – 57 через пояс 67, либо от заряженных частиц создающих силовую линию магнитного поля. На фиг. 24е показаны векторы В и Е, которые могут быть синхронизированы и рассинхронизированы фиг. 24ж. Движение заряженных частиц. А – 57 осуществляется (запрограммировано) согласно правилу правой руки или «буравчика». Модель магнитного поля, в данном варианте силового взаимодействия (фиг.25) функционирует следующим образом. При приложении силы F к А (М) – 112 (фиг. 25в), приходит в движение со скоростью – V. Элементы ИИП 119 создают упругую среду, которая проходя через ВЦ 117, ориентирует А (М) – 112 по прямой силы F – воздействия. Один из ДЧ 126.1, 126.2 получает давление элементов ИИП 119 (например, ДЧ 126.1). Сигнал проходит на АЦП 133. С ДЧ 126.2 сигнал проходит на АЦП 135, КМП 134 сравнивает сигналы и открывает посредством КМ 136 код от того АЦП 133, или АЦП 135 сигнал от ДЧ 126.1, 126.2 которого больше. Код большего сигнала (со знаком) поступает на соответствующие привода ПРВЛ 114, ПРВ 128, 129, 130. СХПР 131 принимает информацию колеблющегося ИИП 119 и записывает в БР 132: например, коэффициенты пропорциональности вращения приводов 129 ВЛ 115, коэффициент пропорциональности вращения приводов 128 ВНЛ 118, коэффициент пропорциональности вращения ВЛ 115 приводов 114, коэффициент поворота лопасти 116 в зависимости от скорости V (приложенной силы F, давления ИИП 119 на ДЧ 126.1 (126.2)). При приложении силы F, например, при подаче напряжения к проводнику, где находятся А (М) – 112 они приобретают скорость V. ИЧ 122 удерживает скорость постоянной. В соответствии с этим возникает процесс вращения ВЛ 115 в заданном направлении и заданной угловой скорости ω_1. В обратную сторону со своей угловой скоростью ω_2 вращается ВНЛ 118, опираясь на ИИП 119. Лопасти 116 и ВЛ 115 приводят в круговое вращение ЭВ 123, которые взаимодействуют друг с другом. А (М) – 112 идущий по проводнику и образующий I ток (фиг.27) вращается с ω_1 угловой скоростью и захватывает ЭВ 123, которые своими зацепами 139 цепляются друг за друга с заданным

усилием и образуют линию вращения 138 (фиг. 27а). При обратном движении тока I,А (М) – 112 вращается в другую сторону в соответствии с направлением тока. При увеличении F увеличивается и ω_1и выход ВЛ 115, увеличивается ω_2. При вращении А (М) – 112 (токи 141, 142, фиг. 28а возникает разряжение ЭВ 123 между проводами. Таким образом, образуется F_{12}иF_{21}, силы взаимодействия двух проводов с током, по которому в одну сторону идут токи I_1 141.1 иI_2 141.2. Стрелки компаса 142.1 и 142.2 показывают ориентацию МП 140 между I_1 иI_2. Рассмотрим варианты, когда токи I_1 141.1 иI_2 141.2 текут в разных направлениях (фиг. 28б). Стрелки 142.1 и 142.2показывают ориентации силовых линий МП 140 между I_1 иI_2. Здесь А (М) – I_1и А (М) – I_2втягивают в пространство между собой ЭВ 123, расталкиваяI_1 иI_2, образуяF_{12}иF_{21}, результирующие силы. Силы взаимодействия пропорциональны количеству (N)ЭВ 123 в зоне между токами I_1 иI_2, которая пропорциональна токам, и обратно пропорциональна расстоянию (d) между этими токами. $F_{ВЗ}= k_1N = k_1 k_2 I_1 I_2 = (k_1k_2k_3I_1I_2) / d = k (I_1I_2) / d$, где k, k_1, k_2, k_3, коэффициенты пропорциональности. Внешнее давление сдавливает проводники с I_1 иI_2 токами, с F силой. При передаче информации (управления) ЭВ 123 со стороны А (М) – 112 можно добиться наперед заданного закона взаимодействия. На фиг. 29 показан соленоид 143, ток I 144 проходит по проводнику соленоида 143, создавая круговые токи 146 ЭВ 123 и силовые линии (тока) 145. Поток ЭВ 123 движется со скоростью V, образуя центр выдавливания ЭВ 123создавая S148 полюс, и центр всасывания (втягивания) создавая N 147 полюс. Все это происходит путем взаимодействия, как было описано выше с ИИП 119. На фиг. 29 показана регулярная структура, например, кристалл 149, на его гранях 151 также формируются круговые токи 146. Это возможно, во-первых, потому что сама структура тела 150 регулярно ориентирована, а во-вторых, находится в магнитном поле земли, где N 147, S 148 поток ЭВ 123 ориентирует токи 146. В результате тело 150 намагничивается (происходит ориентация потоков ЭВ 123), посредством потоков ЭВ 123 и линий 145 токов. На фиг. 30а показан соленоид 143, содержащий магнитное поле 140, а также магнит из тела 150, силовые линии 145 при этом одинаковые, имеющие полюса N, S, а также соленоид 143 с сердечником из тела 150, имеющих одинаковые силовые магнитные линии 145. При взаимодействии с сердечником 150 используется энергия ИИП 119 и магнитный поток увеличивается. На фиг. 30г показан вариант, когда магнитный поток замыкается. В пластине 151, выполненной например из Fe (железо) происходит ориентация на внутренних структурах 151 токов 146 таким образом, что происходит замыкание потоков с S 148 на N 147. В этом случае магнитный поток (поле) 140, силовые линии 145 замыкаются, ЭВ 123 двигаются по замкнутому контуру. Если же он не замкнут, то происходит взаимодействие с внешней средой и постепенная дезориентация токов 146. Возникающие флуктуации токов разориентируют магнитное тело 150 и поле 140 угасает. На фиг. 30е, ж, з показаны варианты взаимодействия магнитов с полюсами S-S, N-N, N-S. При взаимодействии S-S происходит отталкивание нагнетаемых в пространство между полюсами ЭВ 123 из полостей 150.1, 150.2, создавая силу отталкивания F. При взаимодействии N-N, происходит нагнетание в зону N-NЭВ 123 токами 140 из окружающего пространства. ЭВ 123 нагнетается большее число, чем входящие в N полюс тела 150.3, 150.4. При N-S взаимодействии полюс выталкивает, а N полюс поглощает ЭВ 123, формируя силы F, которые осуществляют притяжение за счет разряжения между магнитами и существующего внешнего давления ЭВ 123. На фиг. 31 показан вариант движения А (М) – 112 с линейной скоростью (V) и угловой скоростью (ω) в поле 140, где ЭВ 123 двигаются со скоростью Vп, при этом ЭВ 123 взаимодействует с лопастями 116 А (М) – 112 (фиг. 31в), где лопасть 116 при вращении испытывает реакцию со стороны ЭВ 123. Лопатки могут быть

под разным углом γ, например 45°. Fвр (вращения) обеспечивает движение А (М+) – 112положительный заряд по траектории 154. При обратном вращении А (М-) – 112 (отрицательный заряд), вращается с угловой скоростью (–ω). Усилия лопатки 116 теперь передаются на другую сторону и А (М-) – 112 движется по траектории 155. Если А (М) – 112 входит в МП 140 под углом α (фиг. 31в), то в зависимости от заряда (вращения ±ω), она идет, либо по спиральной траектории 154, либо по спиральной траектории 155.На фиг. 32 изображен соленоид (катушка) 156.По проводу течет I – ток, как совокупность движущихся заряженных частиц А – 57, например электронов. Каждая А – 57 создает свою линию (трек) тока. Поскольку V = const, работает алгоритм 3, порождая магнитную структуру вокруг проводника. Вращается подвижный пояс 66 на А – 57 в плоскости перпендикулярной скорости движения V. а4 – 106 выбрасываются (берутся из окружающей среды и выбрасываются) сообщая информацию а5 – 107, которые выстраиваются вокруг движущейся А – 57.Вокруг провода 156, возникают силовые линии 157, которые объединяются в результирующие силовые линии 158 ориентированные частицами а5 – 107, которые создают каркас силового магнитного поля катушки. При этом а5 – 107 взаимодействует с ИИП (ОС) 1, то есть линии, которые входят в эту катушку образуют полюс N, а выходящие линии образуют полюс S. Это определяется по магнитной стрелке. На фиг. 32б изображен магнит 159и магнит 160 с силовыми линиями 161, 162. Силовые линии создаются а5 – 107 частицами. а5 – 107 частица взаимодействует с ИИП (ОС) 1 создавая силовой каркас. При попытке деформировать силовые линии 161 возникают силы F 163, 164 отталкивания. При повороте магнита 159, 166SS полюсами друг к другу, а5 – 107 частицы создают силовые линии (каркас), входящие в соприкосновение к друг другу, создавая силу отталкивания. На фиг. 33а изображены магниты 159, 160 направленные друг к другу противоположными полюсами (NS-SN). В этом случае силовые линии 161, 162 замыкаются в один пучок силовых линий, создавая единый каркас. Здесь либо Р (а4) сдвигают магниты друг к другу или каркас силовых линий и тел магнитов являют собой одно целое и по команде рой сдвигаются. На фиг. 33б изображено три магнита 159, 160, 165, взаимодействующих друг с другом боковыми сторонами, силовые линии 161, 162 магнита 159, 160 направлены встречно друг к другу и создают общий каркас общего магнита (тела) S-N-S-N. Давление Р (а4 – 106 частиц) также осуществляет сжатие магнитов 159, 160. Магниты 160, 165 расходятся (расталкиваются), так как а5 – 107 образующие силовые линии 162, 166 дают команду своим роем телам 160, 165 на расход. На фиг. 34а, б, в изображены варианты токов 167 возникающих вокруг атомов 168 магнитных тел 169. Токи, создаваемые в атоме 168, создают силовые линии 170, которые в случае а) не взаимодействуют, не создают общего витка 170, в варианте б) создают небольшое количество витков 171, в случае в) создают общие витки 171, 172, делающие тело 169 набором токов подобно соленоиду. Будет разная интенсивность силовых линий проходящих через тело 169. Если это, например вариант а) то силовые линии 167 могут компенсироваться друг другом, и тело может быть не магнитным. Вариант б) токи могут компенсировать в небольшой степени, то есть тело обладает небольшой намагниченностью, а вариант в) токи создают соленоид и сильное магнитное поле – это магнитное тело. На фиг. 35а изображен магнит 173 с S-N полюсами, между которыми помещен проводник 174, по которому течет с силовой линией 172I-ток 175. Вектор магнитной индукции B 176 направлен от S к N полюсу. При создании на конце А проводника 174 избытка А – 57(электронов) они электростатическим взаимодействием (как было описано выше) начинают толкать другие А – 57 (электроны) в сторону Б. I = const, следовательно, скорость движения V =const. Работает пояс 66 на

А – 57, так как нет ускорения. Взаимодействуя с окружающими а4 – 106 частицами пояс 66 выбрасывает их по касательной, информируя а5 – 107 частицей о наличии движения А – 57. Таким образом, создается конструкция а4 – 106 и а5 – 107 частиц вдоль проводника 174, создающих каркас силовых магнитных линий, которые вращаются или не вращаются в зависимости от применяемого типа алгоритма внутри системы управления. На фиг. 35б показано движение а5 частиц 107 по кругу. Еще один вариант объяснения. а5 – 107 в точке А 177 встречно отталкиваются, а в точке Б 178 сонаправлены, поэтому притягиваются, и поэтому возвращаются смещением вправо. Силовая линия В 176 выталкивает из зоны линий круга а5 – 107 проводника 172. На фиг. 35 показан магнит 173 с S и N полюсами и между этими полюсами находится проводник 174, который движется со скоростью V = const. В этом проводнике 174 возникает ток I – 175. От полюса S к полюсу N направленный вектор В 176 магнитной индукции. На фиг. 35г проводник 174 магнитного поля В 176 показан крупным планом. Проводник 174 набегает на магнитную силовую линию траектории движения а5 – 107.1 и убегает от силовой линии траектории движения а5– 107.2 частицы. а5 – 107 частица посредством а4 – 106 действует на пояс 66 А – 57 (заряженной частицы) и приводит его во вращение фиг. 35д. Внутренний механизм А – 57 взаимодействует с ИИП (ОС) 1 осуществляя движение А – 57 от точки А к точке Б (фиг. 35е), возникает I ток 175 в проводнике 174. Движение пояса 66 не обязательно, достаточно получать информацию о том, что частицы а3, а5 осуществляют движение. На фиг. 36а, б показаны варианты модели заряженных тел, положительно заряженных и отрицательно. В этих телах 179 уголками 180 показан факт того, что тангенсальное движение (вдоль тела) подвижных А – 57 частиц (электронов) затруднено. Если тело имеющее заряд «+» поднести к телу 179, то А – 57 перейдут на это тело и само тело станет положительным. На фиг. 36б, то же тело 179, которое заряжается. Здесь А – 57 (электроны), их не хватает, на поверхность тела можно поднести, они не растекаются, а входят в эти ячейки 180, и тело становится отрицательно заряженным. В данном случае заряд не растекается по телу, потому что это не проводник. На фиг. 37а, б изображено два проводника 181, 182, по которым текут токи в случае а) I1 иI2, совпадающих по направлению, а в случае б) I3 иI4 в разные стороны. При создании на концах А проводников 181, 182 избытка А – 57 (электронов), то эти А – 57 начинают двигаться от А в сторону Б по проводникам, толкая друг друга электростатическим взаимодействием, как было описано выше. Поскольку I1,I2, I3, I4 = const, то взаимодействие с ИИП (ОС) 1. У А – 57 начинает вращаться пояс 66 приводящий в движение а4 – 106, которые начинают взаимодействовать с а5 – 107 частицами, которые формируют круговой каркас магнитных силовых линий. При этом чем интенсивней А – 57 частицы (электрон) вылетают, выбрасывают а4 – 106, тем быстрее двигаются а5 – 107, которые возбуждают следующие а5 – 107, то есть не обязательно а4 – 106 частицы должны долетать до границы магнитного взаимодействия. Они могут это делать через другие частицы, которые приводят в движениеа5 – 107 частицы. Таким образом, формируются силовые линии вектора магнитной индукции В 183, В 184, В 185. Все частицы а4 – 106 взаимодействуют с ИИП (ОС) 1 и благодаря этому двигаются по инерции прямолинейно и равномерно. а5 – 107частицы двигаются по кругу, потому что запрограммированы двигаться именно по такой траектории, эта программа записана в ВК-Ц 16, система управления А – 57 устанавливает взаимодействие с ИИП (ОС) 1. Поток а3 – 106 взаимодействуя с ИИП (ОС) 1 создают повышенное давление среды Р (а3). Таким образом, в случае фиг. 37а, когда токи I1,I2 направлены в одну сторону вектора магнитной индукции В 183 и В 184 направлены в разные стороны и выталкивают а4 – 106 из промежутка между проводниками 181 и

182. А сила Р (а4) = ΔР взаимодействуя с а5 – 107 в свою очередь А – 57 (электрон), а те в свою очередь с атомами проводников 181, 182 начинают перемещать друг к другу проводники 181, 182. Закон взаимодействия этих проводников определяется параметрами ИИП (ОС) 1, параметрами частицы а4 – 106 и программным обеспечением, записанным в ВКЦ 70 процессора СУ а5 – 107.В случае фиг. 37б при токахI1, I2направленных в разные стороны вектор магнитной индукции В 183 и В 185 направлены в промежутки между проводниками 181, 182 в одну сторону и они перемещают в этот промежуток а4 – 106, создавая таким образом +ΔР давление а4 – 106, которые через а5 – 107и атомы проводников 181, 182 разводят проводники друг от друга. Все это происходит благодаря взаимодействию с ИИП (ОС) 1. На фиг. 38а, б изображен проводник 186, по которому течет ток I. Проводник 186 проходит через пластину 187, на которой насыпаны магнитные опилки 188 или находятся магнитные стрелки 189, которые установлены вокруг проводника с током. Поскольку ток I= const, следовательно, скорость электронов V = const. У А – 57 работает только пояс 66, приводя в движение а4 – 106, которые информируют о движении а5 – 107, которые открывают свои поверхности и начинают вращать по кругу а3 – 106. Таким образом, а5 – 107 и а4 – 106 создают силовые линии (трубки) магнитного поля с вектором магнитной индукции В. Если магнитные стрелки 189 поднести к этому магнитному полю, которое возникает вокруг проводника 186, то силовые линии этих магнитов 189 образованные, как было описано выше, начинают испытывать действие сил В, создающих вращательный момент, делая потоки а4 – 106 и а5 – 107 проводника 186 и магнитных стрелок 189, сонаправленными. Поэтому стрелки поворачиваются. На фиг. 39 изображена катушка самоиндукции, состоящая из двух обмоток. Первая обмотка низковольтная 190, вторая обмотка высоковольтная 191. Источник постоянной ЭДС Е = const 192 подключен к низковольтной обмотке 190. Выходы высоковольтной обмотки 191 подключены к разряднику 193 или к сопротивлению Rн нагрузки 194. При подключении ЭДС192 к обмотке на А – 57 начинает действовать движущая сила Е в виде электростатического взаимодействия с А – 57, подаваемых источником ЭЭДСДС 192. А – 57 начинает двигаться со скоростью V. Поскольку ЭДС = const, ток постоянен, то и скорость постоянна. Начинает работать пояс 66А – 57, который вращает вокруг себя а4 – 106, которые в свою очередь информируют а5 – 107, которые начинают вращаться по кругу, то есть вокруг этого А – 57 перпендикулярно скорости его движения опираясь на ИИП (ОС) 1. Таким образом, вокруг катушек 190, 191 формируется магнитное поле, состоящее из а5 – 107и а4 – 106 частиц. В случае если резко прекратить подачу новых А – 57 (электронов), то есть отключить ЭДС 192 от низковольтной катушки 190, то а5 – 107 частицы и а4 – 106 будут продолжать свое движение, взаимодействуя с ИИП (ОС) 1 по инерции. В этом случае I ≠ const, V ≠ const, начинает работать пояс 66 (фиг. 39б) А – 57, которая приводит в движение а4 – 107, которые передают информацию а6 – 108 (или другой частице а7 – 106.1), которая начинает двигаться вокруг расширяющейся траектории а5 – 107 в обмотке 191 ток производит разряд 193. Чем резче прекращается или изменяется ток, то есть ступенькой, тем резче изменяются силовые линии, тем сильнее возникают вихри, тем сильнее возникает ток в этом проводнике, в данном случае ток индукции, действие которого как бы удерживает спад инерционного электромагнитного поля и как только энергия поля кончается, так ток также заканчивается. На фиг. 40 изображен трансформатор 195, первичной обмоткой 196 подключенная ЭДС 197 переменного токаI1. По вторичной обмотке 198 течет переменный ток I2 через сопротивление Rн 199 нагрузки. Первичная обмотка создает магнитное поле 200 вне обмотки. Первичная обмотка 196 намотана на сердечнике трансформатора 201 там же находится

вторичная обмотка 198. В обмотке поля нет, только поле принуждения. Внутри самого сердечника также существует магнитное поле 202. Трансформатор 195 работает следующим образом. ЭДС 197 генерирует переменное напряжение, возникает переменный ток I1, который протекает по обмотке 196. Как было описано ранее. А – 57 (электрон) посредством статического напряжения двигает другие А – 57(электроны). Поскольку ток I ≠ const, V ≠ const – ток переменный, включается пояс 67 А – 57 (электрическая составляющая). Пояс 67, порождает движение частиц а7 – 106.1, которые приводят в движение активные частицы а6 – 108, именно они возбуждают токи в А – 57 в сердечнике 201 (токи Фуко). За счет сопротивления элементов сердечника 201(например, путем набора из пластин с изоляцией) эти токи сводятся к минимуму. Магнитное поле распространяется внутри сердечника 201 в виде а5 – 107 и вращающихся вокруг них а6 – 108. Этот магнитный поток колеблющихся а5 – 107 и а6 – 108 в проводнике вторичной обмотки 195, приводит в движение А – 57 у которых начинают вращаться пояса 66, 67 и А – 57 приходит в движение (фиг. 40г). Появляется I2 ток вторичной обмотки. И это магнитное поле внутри сердечника во вторичной обмотке приводит в движение частицы, А – 57 порождают ток во вторичной обмотке I2. На фиг. 41а изображена заряженная частица А – 57 (электрон) с трубками выброса 61 магнитным поясом 66, электродинамическим (электрическим) поясом 67, гравитационным ядром 58, отверстиями поглощения частиц 60, инерционным блоком 59, поверхностями 64 взаимодействие со структурированным фрактальным (кубическим) решетчатым инерционным полем ИИП (ОС) 1. Заряженная частица А – 57 попадает в магнитное поле В и движется со скоростью V под некоторым углом ф к В. Скорость V А – 57 (электрона) имеет составляющиеVx и Vy. Скорость Vx направлена вдоль вектора В, а скорость Vy направлена перпендикулярно вектору магнитной индукции В магнитного поля. Поскольку V = const, в данном случае работает только магнитный пояс 66 А – 57, который выбрасывает а4 – 106 частицы, которые управляют а5 – 107, которые задают круговые движения, создавая вращающийся каркас силовых линий. Само поле В представляет собой двигающиеся равномерно и прямолинейно а5 – 107, которые двигают с помощью поверхностей а4 – 106. Происходит их взаимодействие с а4 – 106 и а5 – 107 заряженной частицы А – 57. На скорость Vx вдоль В вектора ничего не влияет. А – 57 со скоростью Vx движется вдоль оси х (фиг. 41б). При движении со скоростью Vy перпендикулярно вектору В магнитного поля 66 при движении А – 57 вращается по часовой стрелке, и пояс выбрасывает по касательной а4 – 106, которые заставляют а5 – 107 вокруг А – 57, перпендикулярно вектору скорости Vx пропорционально величине активности выброса а4 – 106создается силовая линия из а5 – 107 А – 57 а5 – 107 А – 57 и а5 – 107 от В поля в одном месте встречно, а в другом месте сонаправлены. Таким образом, в нижней части А – 57 там, гдеVa5 – 107 направлено против вектора В создается избыточное давление +ΔР (а4), а в верхней части А – 57, где V а5 (а4) направлены по направлению вектора В меньше давление. Возникает сила давления Fл = P = (+ ΔP) – (-ΔP) = 2 ΔP, получившее название сила Лоуренса, которая перпендикулярна вектору скорости Vx и Vy, и соответственно вектору магнитной индукции В. Так как вектор магнитной индукции В, вектор скорости Vy совпадают по направлению, тогда на вектор Vy, который перпендикулярен вектору Vx добавляется А ускорение перпендикулярное силе Лоуренса, которая заваливает вверх потом в бок, на нас, потом вниз, и вновь вверх. При поступательном движении со скоростью Vx происходит движение по спирали вперед, в сторону участка А. Если же скорость Vx = 0, происходит движение по кругу. Если происходит уменьшение скорости Vy участок в фиг. 41г, то траектория движения представляет собой сходящуюся спираль в

точку (с), где происходит вращение А – 57 (электрона) с угловой скоростью ω. Все это происходит при взаимодействии перечисленных блоков А – 57 с а5 – 107 и а4 – 106 с инерционным полем ИИП (ОС) 1. При Vy ≠ const, то есть когда есть ускорение, начинает работать электродинамический (электрический) пояс 67 и формируется электромагнитная волна 203. Происходит потеря энергии, соответственно скорости Vy. А – 57 (электрон) сходятся к оси х в точку С (фиг. 41г), где происходит вращение А – 57 (электрона) с постоянной угловой скоростью ω. Это один из вариантов модели поведения А – 57, который определяется программным обеспечением, записанным в памяти ВКЦ процессора А – 57. На фиг. 42 изображена заряженная частица А – 57 (электрон) помещенный в электрическое поле Е 204. Заряженная частица А – 57 (электрон) с трубками 61 выброса а1 – 62 частиц и а2 – 63 частиц гравитационным ядром 58 [1], инерционными блоками 59, отверстиями поглощения 60, панелями взаимодействия 69 с инерционным информационным полем ИИП (ОС) 1, двигается со скоростью V в поле Е 204. Поле Е, представляет собой движение направо (фиг. 42) частиц а3 – 65 и налево частицами а2 – 63. Также из трубок 61А – 57 частицы выбрасываются а1 – 62 (или а2 – 63), создается давление с левой стороны А – 57 (электрона) ΔР больше, чем с правой стороны ΔР а3. Заряженная частица А – 57 уходит по траектории б). Если электрическое поле Е 204 отсутствует, то частица не изменяет своему направлению и движется по траектории а). Если поле Е 204 положительное, то есть противоположно направлению поля А – 57 (электрона), то оно создается а2 – 63 частицами, двигающимися налево (фиг. 42). Тогда справой стороны А – 57 создается избыток а2 – 63 частиц (+ΔР) давление, а с левой стороны недостаток а2 – 63 частиц (– ΔР). Возникает сила F = 2 ΔР и А – 57 идет по в) траектории влево. Это можно наблюдать в устройстве под названием электронная пушка, где между катодами и анодами создается высокое напряжение (например, 1000 вольт). Здесь есть спираль подогрева, где электроны возле этой спирали бомбардируют катод, способствуя более легкому отрыванию с катода электронов, которые перемещаются к аноду. Здесь стоят конденсаторы по оси х, у меж которыми летит электрон, меж конденсатором, пластинками создается электрическое поле, подавая напряжение, то есть, где-то больше давая электронов, где-то меньше можно отклонять луч достаточно просто управляя электронным лучом, например с целью рисования им процессов быстро текущих, получается малое инерционное устройство регистрации отображения на флуоресцирующем экране или на телевизионной трубке отображающего устройства для компьютера дисплея, монитора. На фиг. 43 изображен вид атома водорода а) и вид атома гелия б). Здесь орбиты ядер состоят из ПО – 18 имеющих свои активные части. Ядро гелия состоит из двух роев протонов и двух роев нейтронов. Атом гелия содержит два роя электронов. Все это взаимодействует в ИИП (ОС) 1. На фиг. 44 изображен процесс распада, то есть радиоактивного ядра, например урана 235. Запрограммированная активная часть ПО – 18 дает команду на расщепление, порождая β электроны γ излучение α частиц. При ядерных реакциях возможно расщепление этих ядер опять же путем анализа того, какое окружении находится вблизи, либо после распад этих частиц и попытка образования новых частиц, то есть после удара силы являются больше, они распадаются, потом заново формируются. Процесс радиоактивного распада алгоритмически выделяет частицу, формируется согласно программным приказам и вылетает из в любой момент в любом месте, согласно задатчику ПО – 18, находящемуся внутри. Способ тряски (например, вибрация) и столкновения можно повышая энергию и частоту воздействия на них, поиск резонансных частот, лучше всего это найти информационный канал. На фиг. 45 образование молекул C_2H_4, комок (рой)

ядер и электронов образующих молекулу, то есть свойства молекулы определяются не его концами его механической части, а таблицей параметров, которые возникают в ПО – 18 активные к этой молекуле, согласно списку этих параметров она будет реагировать, с кем вступать в соединение, а с кем игнорировать, отношение которого будет инерционное составляющее. На фиг. 46 изображено агрегатное состояние воды (пар, жидкость, лед, разряженный пар, плазма). На фиг. 47 ПО объект, отвечающий за землю и ПО объект, отвечающий за солнце, они собираются со всех сторон ПО – 18, которые формируют таблицу химических элементов Д.И. Менделеева, все элементы для жизнеобеспечения живой природы и мыслящей природы. На фиг. 48а изображены токи, вокруг атома происходит срыв этого потока и атом генерирует делая спиральные движения и от каждого поворота в каком-то направлении вылетает фотон, причем если плоскость вращения электрона изменяется, то фотоны разлетаются во все стороны в зависимости от того как запрограммировано движение заряженной частицы А – 57 (электрона) во все стороны, фотон по ПО – 18. Фотон в данном случае представляет собой тороид (бублик), который может пульсировать, то есть для того, чтобы какие-то действия совершать эти составляющие ПО – 18 они радиус уменьшают коллективно и увеличивают, то есть вместе с собой они образуют рой ПО – 18 и таких колец много, поэтому они как бы и частицы, поскольку их много они взаимодействуют друг с другом по близости как атомы в воде, и вот они, таким образом, обладают волновыми свойствами. На фиг. 49а) показан процесс поляризации, то есть прозрачности, они могут быть разного диаметра и материал тоже разного диаметра, разная сетка у них может быть, фотоны могут пройти через них в эту сетку, а другие не могут пройти, поскольку они плоские, то есть если повернуть поляризационный момент, то не пройдет, а если по другому, какая-то часть из них пройдет, вектор которой сонаправлен, плоскость которых проходит через поляризатор. На фиг. 49б показан процесс преломления и отражения света. Здесь ПО – 18 имеющий винтовые составляющие, одни раньше начинают входить в материал, который более светопроводный, получается изгиб, а потом уже входит, опять же разворачивает ПО – 18 и все это кольцо выходит, получается соответствующий изгиб. Отражение если происходит, то именно проникнуть туда не может и по программному обеспечению, которое ПО – 18, он под этим углом уходит. То есть центральный ПО – 18 делает расчет и улетает в заданном направлении. Спектр разлагается таким же образом. Заходят светоны (фотоны), происходит преломление среды, далее второе преломление, поскольку частоты и скорости разные, происходит расширение волны и поэтому образуется спектр – на экране появляется отображение разных цветов, при дифракции волна представлена собой роем фотонов (светонов) взаимодействует с поверхностью препятствия и огибает это препятствие, как показано на рисунках, при интерференции (разложении), каждая щель дает волну, которая на экране налагается с другой волной на другую щель и в случае совпадения фаз, усиливается, а в случае противофазы, уменьшается, уничтожается, получаются черные и белые полосы. На фиг. 50а изображена рентгеновская трубка, на фиг. 50б структура атома меди с наклонным электродом. Здесь электроны летят окруженные оболочкой А – 57 частиц, порожденного электромагнитного поля. В процессе столкновения оболочки электрона отрываются и летят в виде излучаемых фотонов. Электрон уходит в структуру меди, при этом решетка начинает колебаться. Проявлением этого движения является повышение температуры. После удара происходит также возбуждение структур атома, и излучение происходит уже самого материала (катода). На фиг. 50в изображен процесс удара электрона об другой электрон, находящийся в ядре этого атома, то есть электрон пришел в возбужденное состояние на высшую орбиту, а потом,

сбрасывая оболочку, то есть, порождая фотон, переходит на нижнюю оболочку. На фиг. 51 изображена шкала излучаемых при этом радиоволн. На фиг. 52 изображена трубка 230 из не магнитного материала (медь, алюминий), в которую опускается магнит 231 и который под действием силы тяжести (Fт) падает вниз. При этом поля магнита 231 на своих торцах N-S пересекают плоскости (срезы, кольца) не магнитной трубки 230, создавая в этих кольцах токи верхний и нижний в разных направлениях, которые в свою очередь создают свои магнитные поля, действующие против порождающего поля магнитом. Происходит притяжение полей, и магнит движется медленно с постоянной скоростью, при этом сила тяжести уравновешивается силой магнитной индукции токов. Поле магнита также порождает круговые токи в стенках трубки, но они компенсируются, и они порождают соответствующее магнитное поле. Если положить кольцо магнитов, например, на стеклянную основу и над ним поставить сверхпроводящую пластину, круг (кольцо) и подтолкнуть, то это сверхпроводящее кольцо будет перемещаться над магнитами, двигаясь по кругу. Кольцо магнитов можно перевернуть и сверхпроводящее кольцо будет парить, двигаясь по кругу снизу. Так же и два разного размера сверхпроводящих кольца на разной высоте без возмущения проходят друг на друга. При низкой температуре, например 134 Кельвина, например, окись меди переходит в сверхпроводящее состояние. При этом хаотичное движение ядер и электронов уменьшается при поднесении к сверхпроводящему кольцу магнита, орбиты электронов соответствующим образом выстраиваются, например, плоскостью орбиты, перпендикулярно вектору индукции магнитного потока, причем направление вращения электронов в этом круговом токе задается именно вектором магнитной индукции магнита. Если вектор магнитной индукции магнита поменять круговые токи тоже поменяются. При начальном движении сверхпроводящего кольца, например, сверху вниз возникает соответствующий круговой ток в сверхпроводящем кольце и соответствующее магнитное поле, которое будет препятствовать сближению. Аналогично, что было описано вне магнитной трубки. Если же магнит с кольцом перевернуть сверхпроводящее кольцо будет пытаться уйти вниз, будет возникать ток в обратном направлении первому случаю и возникает магнитное поле, которое будет притягиваться к магниту. В этом случае опять кольцо парит. Если это кольцо, то внутри порожденного магнитного поля кольца поля нет, или оно ослаблено, поэтому кольцо на цепи магнитов устойчиво, то есть оно внутри себя держит лепесток магнита. В случае если это круг, либо плоскость, то за счет быстрого движения электронов ток вытесняется к краям и опять же внутри магнитное поле меньше, чем по краям и опять же магнитная пластина на лепестке магнита устойчива, и не уходит с магнитной трассы. При повышении температуры ориентация магнитных орбит атомов или молекул сверхпроводящего материала затруднительна. Вопрос сверхпроводимости возникает потому, что должна возникнуть ось или оси вращения соответствующих атомов или молекул для того, чтобы произвести ориентировку токов при движении магнита. В отличие от трубки не сверхпроводящей в сверхпроводнике ток не затухает или затухает медленно, поэтому магнит, парящий над сверхпроводящей пластинкой или пластинка сверхпроводящая парящаяся над магнитом на самом деле, по-видимому, опускается, но медленно, пропорционально потерям тока сверхпроводящей пластинки. Магнит это, по-видимому, сверхпроводники магнитного поля, при обычных температурах использующие энергию ИИП 1.При подаче на клеммы переменного напряжения Uвх, оно попадает на катушку 233 магнитопровода и возникает магнитный поток F1. При включении нагрузки на выходной цепи (Uн) через провод магнитопровода 235 начинает идти ток, который

создает поток F2 (фиг. 53), замыкающийся на вторую свою U-образную часть и на магнитопровод катушки 233. Поток F2 пересекает алюминиевые диски 236, создавая в нем круговые токи, при выходе из магнитопровода 235 в одну сторону и при входе в другую, аналогично круговому току в катушке создается магнитное поле (N-S, S-N) связанное с этим током, а ток через электроны связан с алюминиевым диском. F2 проходит щели магнитопровода 232 создавая магнитное поле: (N-S), (S-N). Тогда магнитное поле кругового тока (N-S) взаимодействует с полем потока F1(N-S) и N полюс отталкивается от N полюса и притягивается к S полюсу. Аналогично у другой щели поля (S-N) отталкивается от S и притягивается к N. Диск перемещается направо, при этом токи создаются в новом месте диска, таким образом, диск крутится, в магнитопроводе, в плоскости орбит электронов в атомах выстраивается параллельно создаваемому магнитному потоку. Материал магнитный, в этом случае происходит ориентировка токов таким образом, что вектор магнитной индукции становится параллельным и магнитный поток за счет ИИП1 усиливается, это магнитопроводы. В отличие от не магнитного материала, где разворот в плоскости вектора магнитной индукции, создаваемый круговым током атомов направлен против порождающих потоков. Поскольку диск повернулся, то вся процедура, которую мы описали выше, повторяется вновь. Причем, если полярность синусоиды поменялась, то поменялось все также, что движение в том же направлении сохранилось, и в связи с этим $Мвр = k_1 \cdot FU \cdot F_1 \cos\psi \cdot \sin\phi = Мпр = \omega_d = const$. Противодействием выступает магнит 237, при возникновении вращения скорости диска Д 236 электроны также начинают двигаться постоянно в магнитном поле, которое здесь есть и также начинают крутиться, здесь тоже возникают токи Фуко, притормаживает. И вот когда устанавливается динамическое равновесие, Мвр = Мпр, то есть это будет пропорционально, в этом случае как мы знаем, будет с одинаковой угловой скоростью вращаться с коэффициентом d, зависящем от количества витков, силы приложения, магнита. Поскольку $P = U \cdot I\cos\phi$, то добивается, чтобы $\cos\phi = \sin\phi = 1$, тогда количество оборотов этого алюминиевого диска 236 = 1/t период = $\omega/2\pi$, и можно проградуировать за счет коэффициента перемножения в шестеренках сразу же получит киловатт часы. На фиг. 54 изображен магнетрон, где постоянный магнит создает магнитное поле параллельно оси магнетрона. Спираль 240 разогревает катод 241, электроны под действием напряжения анод 242 – катод 241 вылетают в направлении анода, и поскольку двигаются, магнитное поле поворачивают направо. Поскольку электроны вылетают со всей поверхности катода, то получается электронное облако (все это в вакууме). В аноде 242 сделаны резонаторы, представляющие собой полости, с эквивалентной схемой виток провода – индуктивность и две пластинки входа конденсатор. Проходя мимо каждой щели резонатора – конденсатора, в колебательном контуре вырабатывается ток, а в этом витке электромагнитное поле (электромагнитная волна). При правильном подборе конструктивных параметров и регулируемых параметрах индукции магнитного поля постоянного магнита и анодно-катодного напряжения возникает резонанс электромагнитной волны, по волноводу 239 электромагнитная волна заданной частоты (до 100 ГГц) и мощности (до 5 мВт) излучается в пространство. На фиг. 55 изображена антенна с фазовой решеткой (АФР). Путем управления амплитудой, фазой и частотой электромагнитного поля можно в заданной точке пространства получить луч, с помощью которого определяется направление и дальность до объектов. Волны в данной точке вышедшие из разных излучателей суммируются, причем после сложения в данной точке они продолжают распространяться дальше сами по себе. Волна, это, прежде всего, информационный признак, который передается каждому из ПО 18 и они его

транслируют по тем направлениям, по которым они пришли. Само ПО 18 после обработки информации выполняет результирующие действия. То есть результат интерференции волн [11] это, прежде всего результат информационный, а потом материальный. Информационный процесс управления ядром атома проявляется и в явлении ядерного магнитного резонанса, заключающегося в том, что заданный образец помещают в магнитное поле и облучают заданной частотой электромагнитного излучения. Магнитное поле, если оно будет локализировано, позволяет войти в резонанс от электромагнитного излучения только ядрам вещества образца из этой локализованной области излучения, которое будет улавливаться. Перемещая точку локализации можно составить внутреннюю карту любого образца. Особенно это было бы удобно для определения молекулярной последовательности геномных структур. Точность локализации можно добиться путем объемного сложения действий магнитных струй [12]. Опыт Майкельсона – Морли. Подвижные объекты ПО 18 формирующие фотоны распространяются, взаимодействуя с ИИП1. Поскольку ПО 18 формирующий фотон распространяется, взаимодействуя с ИИП1, то ПО 18 двух лучей света двигающихся друг другу на встречу будут двигаться со скоростью 2 скорости света. Скорость света также не зависит от источника света, поскольку и источник света, и свет распространяется с одного ИИП1. Перепрограммирование ПО 18 можно сделать, чтобы свет при излучении зависел от скорости излучающего объекта. При достижении скорости объекта скорости света и больше можно запрограммировать выбранные эффекты. Предлагаемая модель может смоделировать черные дыры, гравитационные волны, большой взрыв, базон Хигса, путем применения системы автоматизированного проектирования модельных объектов Вселенной.

Выводы:

1. Не известны в настоящий момент модели инерционного, гравитационного, электрического, магнитного, электромагнитного, молекулярного, атомного, ядерного, субъядерного взаимодействия (есть только формулы). Не известна модель распространения электромагнитной волны, в частности энергии в трансформаторе. Не известна модель образования молекулярных связей. Не известна модель взаимодействия токов, есть просто констатация фактов. Не понятно до настоящего момента, каким образом молекулы узнают с кем им можно соединяться, с кем нельзя, что это за признаки. То же самое относится к ядрам, которые образуют молекулы, то же самое относится к протонам, нейтронам, не ясно, почему они распадаются, почему происходит радиоактивное излучение, распад. Предложенная модель отвечает на эти вопросы с единой информационной позиции, путем создания специализированных подвижных объектов имеющих систему управления со своей памятью, которая дальше имеет возможность программироваться в зависимости от необходимых требований.

2. Таким образом, представлена новая картина Управляемого Мира. Это было сделано посредством включения процессора в системы живой природы и в самовоспроизводимые клеточные структуры; для мыслящей природы это процессор образов. Теперь и для не живой природы показано, что можно программными средствами менять структуру мира. Предложен механизм порождения информационной инерционной сети посредством самовоспроизводящих клеточных кубических объектов фрактального типа, позволяющих взаимодействовать в этой сети, как самым малым, так и большим объектам для которых эта сеть остается прозрачной и в то же время жесткой для взаимодействия. Объясняется инерционность путем действия предложенного информационно-

инерционного поля. Модели, которых до настоящего момента также не существовало и из объяснения мира которых и исключалось, как и эфир предложенные узел связи из которых растет инерционно-информационная (опорная) сеть на котором располагаются ядра галактик входящие в них рукава системы типа солнечной, планетные образования на которых находятся живые объекты. Предложена структура модели знаний о мире как то существующая идеалистическая школа, содержащая идеальные представления и воззрения, также материалистическая современная наука и новое представление это новая концепция теории Управляемого Мира, где в каждом объекте находятся устройство принятия решений – процессор, который анализирует информацию, использует алгоритмы обработки, использует накопленные данные и принимает решения. Предложен вариант объясняющий– почему происходит рождение функционирование и распад сети с точки зрения невозможности ее ремонта. Предложен основной цикл существования объектов природы с точки зрения сохранения существующих общественных образований путем создания своей области Виртуального Космического Сознания и на основе этой цели движения в заданном направлении, для Спасения. Показан путь, по которому нужно идти, чтобы возможность осуществить контакт с ВКС. Объяснено, почему нет связи с существующими космическими цивилизациями. Теория обладает внутренней гармонией, проливающей свет на существующий мир. На основе теории Мозга-процессора образов, на основе самовоспроизводимой клеточной структуры (СВКС) теории живых объектов, на основе теории Управляемого Мира – Виртуального Космического Сознания (ВКС) возникла возможность создать теорию (модель) общества с целью оптимизации управления по достижению поставленной цели. Цель общества добиться возможности управлять окружающим миром, то есть найти канал взаимодействия с ВКС. Предлагаемая информационная модель физики проста, наглядна и алгоритмична, предыдущая разграничена и туманна в понимании.

ЛИТЕРАТУРА

1. Кущанник Еван. Берестяная грамота, №514, Великий Новгород 1011 г (4497 г. с.м.)

2. Кущенко В.А. Процессор образов, патент РФ №2399093 С2. БЮЛ. №25 10.09.2010г.

3. Кущенко В.А. Цифровой процессор, патент РФ №2406127 С2. БЮЛ. №34 27.03.2009г.

4. Кущенко В.А. Виртуальное Космическое Сознание (ВКС), сборник научных трудов, Воронежский Политехнический институт, с. 17, 1993г.

5. Кущенко В.А. Виртуальное Космическое Сознание (ВКС) – новое мировоззрение. Газета АСЭТ ДОН, №1 - №14, г. Воронеж, 1998-1999г.

6. Кущенко В.А. Модель инерционного поля, заявка №2010135852/28 (050945) 26.08.2010г.

7. Кущенко В.А. Демонстрационная модель расширения планеты Земля, патент РФ №2400828 от 18.05.2009г.

8. Кущенко В.А. Модель управляемой посредством гравитационного взаимодействия планетной системы, патент РФ №106743 от 16.06.2010г.

9. Кущенко В.А. У химии свои законы. Диафильм, методичка, Воронежский Политехнический институт, 36 с., 1977г.

10. Кущенко В.А. Самовоспроизводящая клеточная структура, патент РФ №103805 от 31.05.2010г. БЮЛ. №12 27.04. 2011г.

11. Кущенко В.А. Орбитальный интерферометр, заявка №2015104413/28 (006967) от 10.02.2015г.

12. Кущенко В.А. Нанотомограф, заявка №2015104408/28 (006962) от 10.02.2015г.