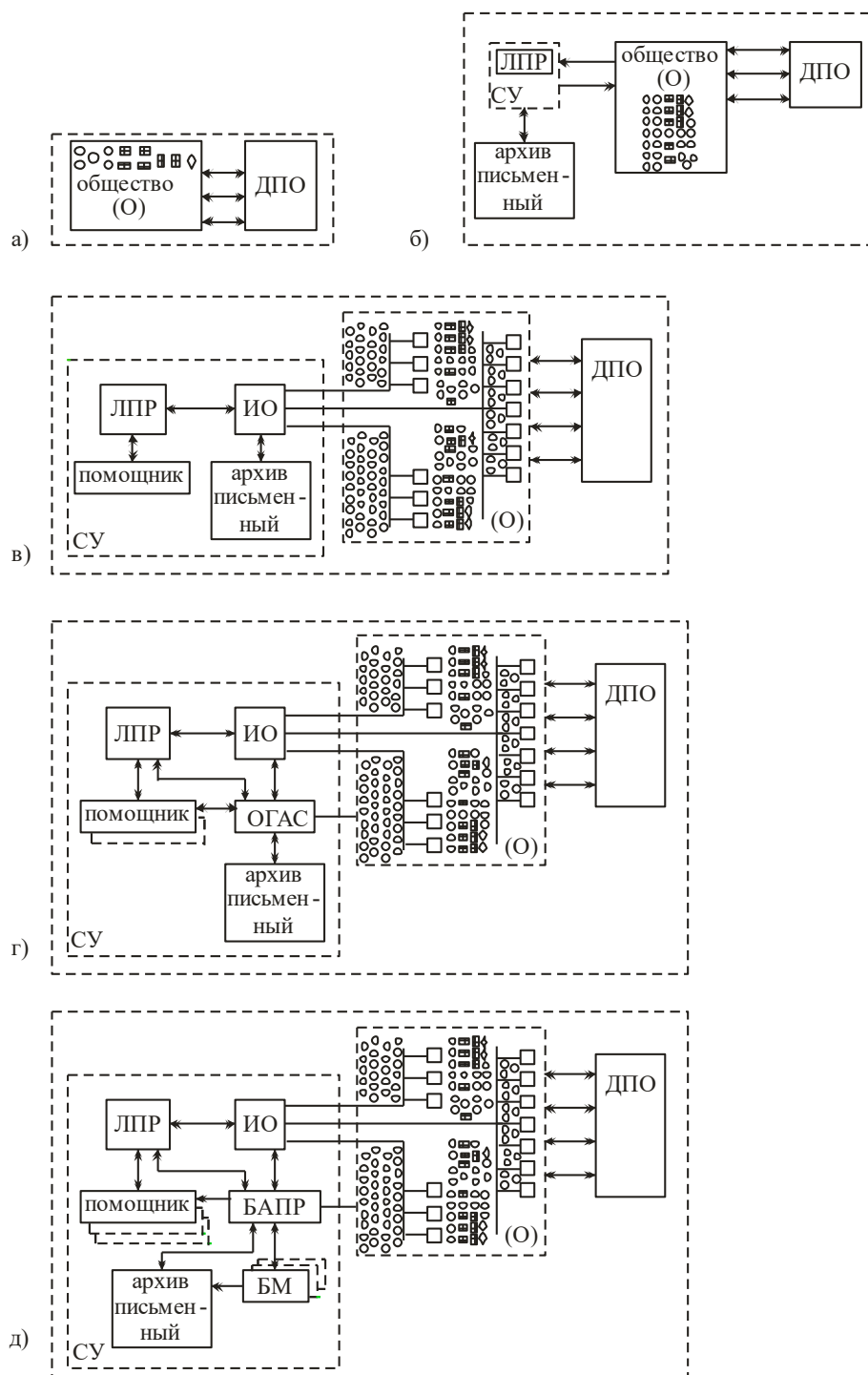


Патент: ВК 20140102/1

Автоматизированная система целевого управления социальными объектами, с моделью обитаемой планеты

Автор: Кущенко В. А.

Известна система обмена информацией по а.с. СССР № 1464191 «Система передачи и приема информации», 1988 г. [1-10]. Известен комплекс средств управления социальными объектами (маршруты городского и пригородного пассажирского транспорта) «Системное моделирование и алгоритмизация управления сетевыми транспортными объектами ГПС», Кущенко В.А, Диссертация на соискание уч. ст. канд. техн. наук, 300 с., 1986 год. Известно а.с.№ 1193704 «Устройство для регистрации потоков подвижных объектов». Кущенко В.А., 1984 г. (прототип). Недостатком известных устройств является узкие функциональные возможности. Устройства не могут выработать оптимальный маршрут движения пассажира в сети городского пассажирского транспорта и довести его до пассажира в удобной форме. Тем более не могут выработать маршрут движения в среде жизненных ситуаций, провести моделирование исторических процессов или хранить траектории социальных объектов. Устройство поясняется чертежами фиг.35 - фиг.45. На фиг.35 изображены схемы управления социальными объектами: а). Общество (обладающее средствами передачи информации (речь)), состоящее из социальных объектов (СО), которые взаимодействуют с доступными к применению объектами (ДПО), система управления выявлена не явно; б). Общество, состоящее из СО. В качестве носителя памяти используется личная память (ЛП). Объекты, изображенные ромбом, это послушные принятым решениям (ППР), они не принимают самостоятельно решения или находятся на должностях, где обязаны исполнять решения системы управления.

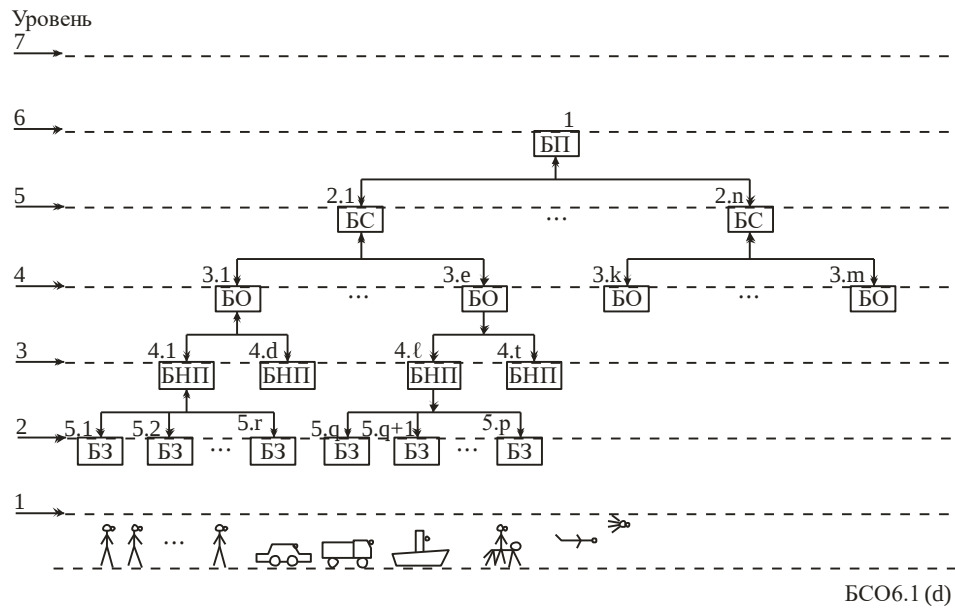


Фиг. 35

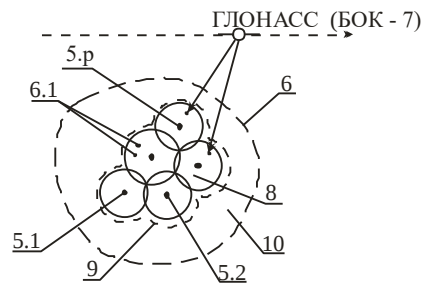
Прямоугольник с крестом это смешанные социальные объекты, которые могут и принимать решения и подчиняться. Если прямоугольник направлен вверх, они больше сами принимают решение (БС), чем подчиняются. Если прямоугольник с крестом, лежит, то СО больше подчиняется (БП), чем самостоятельно действует. В каждом обществе БС и БП должно быть определенное, потому, что если будет мало БС, общество не сможет функционировать без активного элемента. Если будет много БС, это общество также неустойчиво, потому что будет слишком активным (бунты, война, протесты). Без БС общество будет полностью пассивным и не сможет вырабатывать

решения по адаптации к новым условиям. На фиг.35б изображена схема системы управления с архивом. Память общества здесь имеет носитель (например, бумажный), общество (О) и ДПО. Главное лицо, принимающее решение (ЛПР) подвержено многим случайным факторам и легко меняется в зависимости от складывающейся ситуации. Здесь имеется письменный архив, сформированы правила общества, с помощью письменности происходит деловое общение и регулируется деятельность общества, управляющая структура (бюрократии, представителей, комиссаров, губернаторов и т.д.) не выделена в профессиональную деятельность. На фиг. 35в приведена схема с явно выделенным (передающим права по наследству) лицом, принимающим решение, также имеется исполнительная структура власти в виде дружины, армии, полиции и т.д. Здесь также существует архив, где записываются принятые решения, для контроля за исполнением. ЛПР информационно окружен советом, (думой, радой, скупщиной и т.д.), которая позволяет более верно принять решения, используя мнения (внутренние модели (опыт) принимающих решение). Совет (Дума - помощники), может иметь совещательные голоса, а также может быть, расширена большим собранием, с большими полномочиями, вплоть до того, что все общество может собраться и принимать решения (вече). Общество может посылать представителей (депутатов) в совет (думу). На фиг.35г, изображена схема управления обществом в СССР. Здесь также существует ЛПР, долговременная память в виде архива, исполнительные органы. А также общегосударственная автоматизированная система (ОГАС) и социальные объекты (люди) исполнители, люди активные и люди смешанного типа поведения. На фиг.35 д, изображена схема управления, предлагаемая в данной работе. Лицо, принимающее решение, память, блок автоматизированного принятия решений (БАПР), исполнительные органы, блок моделирования (БМ), система управления (СУ) обществом (О). Каждый носитель общества имеет встроенную или носимую систему – устройство обмена информации, которая выдает ему рекомендации по поведению. Система может работать в трёх режимах: первый режим - моделирования событий прошлого, настоящего или будущего (например, поведение пассажиров при введении нового маршрута движения), второй режим – запрос социального объекта на поиск оптимального пути в социальной среде и третий режим – централизованное управление социальными объектами.

Система целевого управления социальными объектами с моделью обитаемой планеты состоит из (фиг. 36) блока планеты (БП) 1 подключенного каналами связи к блокам стран (БС) 2.1 – 2.n, подключенных каналами связи к блокам областей (БО) 3.1 – 3.m, подключенных каналами связи к блокам населенных пунктов (БНП) 4.1 – 4.t, подключенных к блокам зон (БЗ) 5.1 – 5.p, которые каналами связи, подключены к блокам социальных объектов БСО 6.1 – 6.d. Каждый из БП1, БС 2.1 – 2.n, БО 3.1 – 3.m, БНП 4.1 – 4.t, БЗ 5.1 – 5.p и БСО 6.1 – 6.d, каналами связи соединены с блоком определения координат (БОК) 7, например глобальная навигационная спутниковая система ГЛОНАСС (фиг. 37). Каждый БЗ 5.1 – 5.p имеет зону покрытия 8, в которой осуществляется уверенный прием передачи данных между БЗ 5.1 – 5.p и БСО 6.1 – 6.d. Эти зоны образуют общую зону покрытия 9 d области 10.



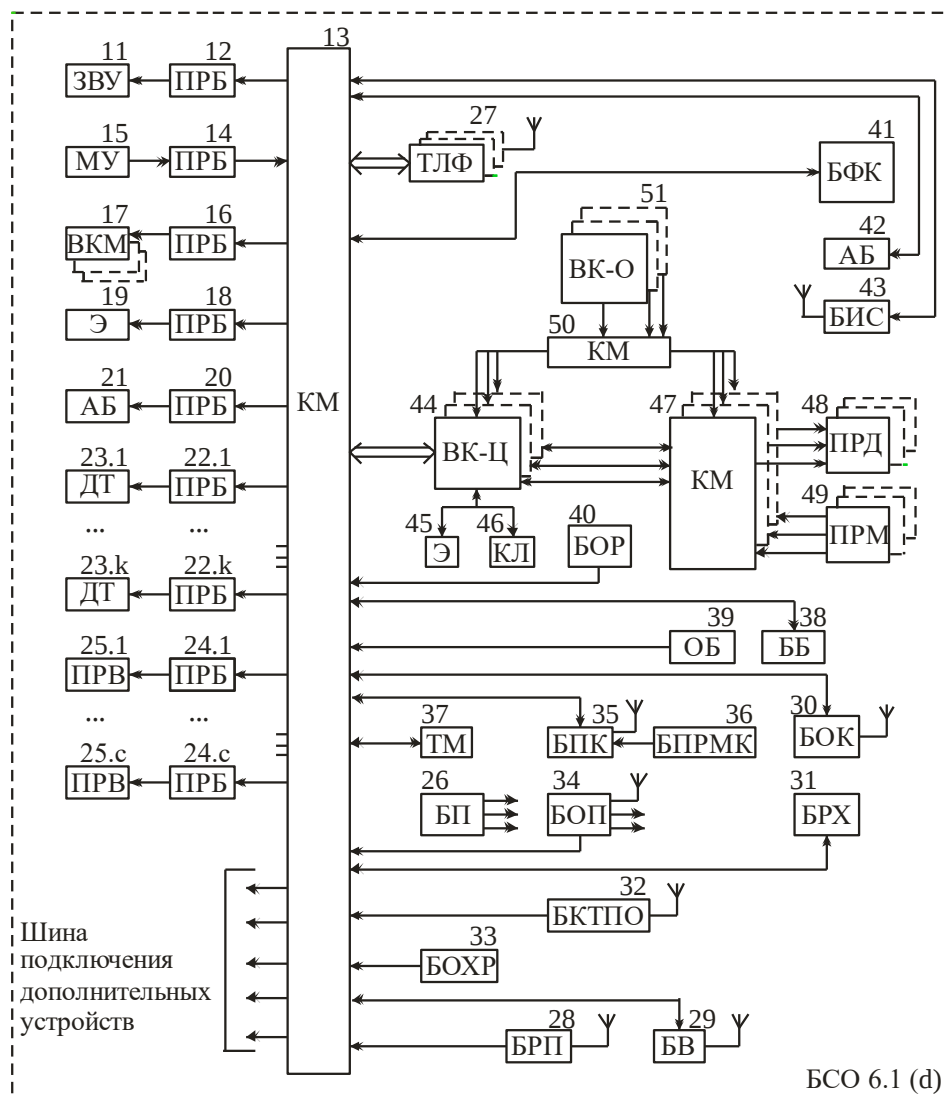
Фиг. 36



Фиг. 37

Блок социального объекта БСО 6.1(6.d) (фиг.38) состоит из звуковоспроизводящего устройства (ЗВУ) 11 подключенного к преобразователю сигнала (ПРБ) 12 (например, цифроаналоговый преобразователь (ЦАП)), подключенный к коммутатору (КМ) 13, подключенный к преобразователю 14, подключенные к микрофонному устройству (МУ) 15, КМ 13 подключен к ПРБ 16, подключенный к видеокамерам (ВКМ) 17, КМ 13 подключен к ПРБ 18, подключен к экрану (Э) 19, КМ 13 подключен к ПРБ 20, подключен к аварийному блоку (АБ) 21, представляющий собой сирену (или электрошокер), КМ 13 подключен к ПРБ 22.1 – 22.k, которые в свою очередь подключены к датчикам (ДТ) 23.1 – 23.k, КМ 13 подключен к ПРБ 24.1 – 24.c, подключенные к приводам (ПРВ) 25.1 – 25.c. Блок питания (БП) 26 подключен ко всем блокам БСО 6.1(6.d), телефоны (ТЛФ) 27 подключены к КМ 13. Блок распознавания предметов (БРП) 28 подключен к КМ 13, к которому так же подключен блок выборов (БВ) 29, к которому так же подключен блок определения координат (БОК) 30, например, глобальной навигационной спутниковой системе ГЛОНАСС-7. Блок распознавания хозяина (БРХ) 31, блок контроля подвижного объекта (БКТПО) 32, блок охранный (БОХР) 33, блок оплаты (БОП) 34, блок приема карт (БПК) 35 с приемником карты (ПРМК) 36, подключены к КМ 13, к которому также подключен таймер (ТМ) 37, биологический блок (ББ) 38,

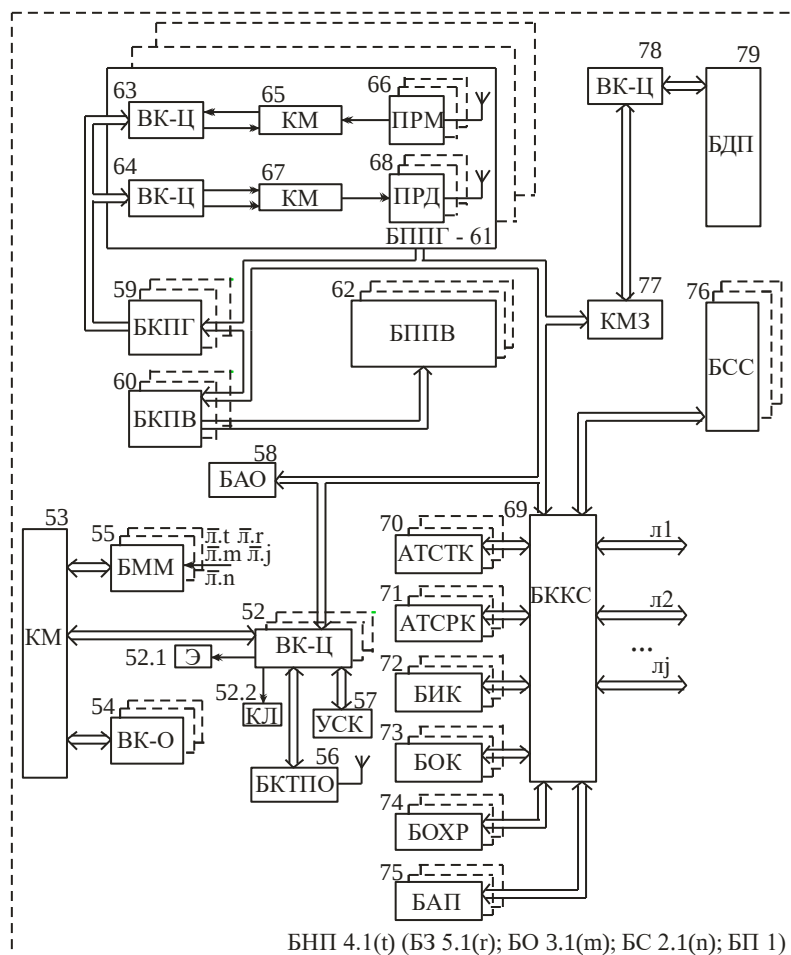
обучающий блок (ОБ) 39, блок ориентирования (БОР) 40, блок фиксации (БФК) 41, аварийный блок (АБ) 42, блок индивидуальной связи (БИС) 43.



Фиг. 38

К КМ 13 также подключен ВК-Ц [12] процессор 44, к которому подключен экран (Э) 45 и клавиатура (КЛ) 46. Параллельно с ВК-Ц 44 могут работать несколько таких же блоков. ВК-Ц 44 подключен к коммутатору 47, который подключен к передатчикам (ПРД) 48 и приемникам (ПРМ) 49. Коммутатор 50 подключен к ВК-Ц 44, к коммутатору 47 и так же к блоку ВК-О [13] процессоров (процессор образов – электронный мозг) 51. БП 1, БС 2(n), БО 3(m), БНП 4(t) и БЗ 5(p) имеют одно и то же строение (фиг. 39). ВК-Ц процессор 52 (Экран (Э)-52.1, клавиатура (Кл)-52.2) подключен к коммутатору 53, который подключен к ВК-О процессору 54 и к блоку модели мира (БММ) 55. ВК-Ц 52 также подключен к блоку контроля траектории подвижных объектов (БКТПО) 56 и к устройству сопряжения и коммутации (УСК) 57. ВК-Ц 52 также подключен к блоку автономного ориентирования (БАО) 58, к блоку коммутации приемников горизонтальных (БКПГ) 59, блоку коммутации приемников вертикальных (БКПВ) 60. БКПГ 59 подключен к блоку приема передачи горизонтальному (БППГ) 61, а блок коммутации приемников вертикальных подключен к блоку

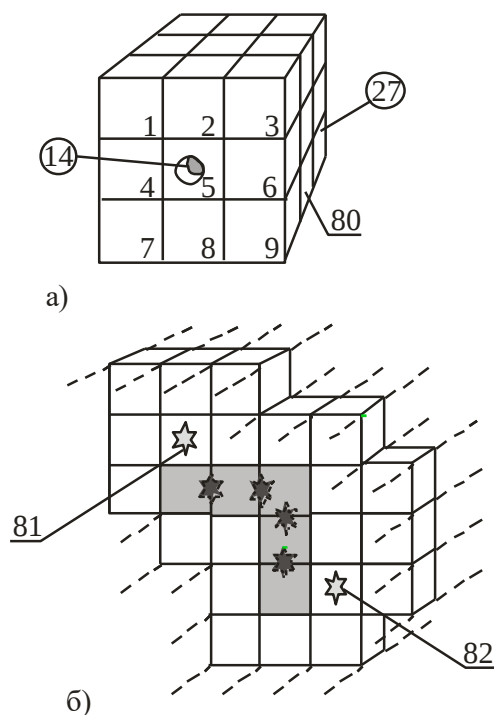
приема передачи (БППВ) 62. БППГ 61 состоит из ВК-Ц процессора 63 подключенного к ВК-Ц процессору 64 и к коммутатору 65, который подключен к приемнику (ПРМ) 66. ВК-Ц 64 подключен к коммутатору (КМ) 67, который подключен к передатчику (ПРД) 68. ВК-Ц процессор 52 подключен к блоку коммутаторов каналов связи (БККС) 69, к которому подключены линия связи Л 1 – Л j.



Фиг. 39

БККС 69 подключен к автоматической телефонной станции (АТС) телефонных каналов (АТСТК) 70, подключен также к АТС радиоканалов (АТСРК) 71, подключен к интернет блоку интернет каналов (БИК) 72, подключен к блоку определения координат (БОК) 73, например глобальной авиационной службы ГЛОНАСС-7, подключен к блоку охраны (БОХР) 74, подключен к блоку аварийной помощи (БАП) 75, подключен к блоку социального сопровождения (БСС) 76. ВК-Ц процессор 52 также подключен к коммутатору (КМ) 77, который подключен к ВК-Ц процессору 78, который подключен к блоку долговременной памяти (БДП) 79. На фиг. 40а изображены 1- 27 элементов кубов памяти, где один куб показан позицией 80. На фиг. 40б изображен путь социального объекта (СО) по заштрихованным кубам памяти. Из куба 81 в 82. На фиг. 41а изображена ячейка памяти 83, в которой записывается следующая информация: признак занято/ свободно, номер ячейки, имя объекта, координаты вокселях, y , z ; цвет, скорость перемещения, ускорение, параметры давления

газов P_1 , P_n , G - сила тяжести, M - сила магнитного поля, $\mathcal{E}$ - сила электрического поля, $\mathcal{E}M$ - величина электромагнитного поля, T - температура и другие параметры.

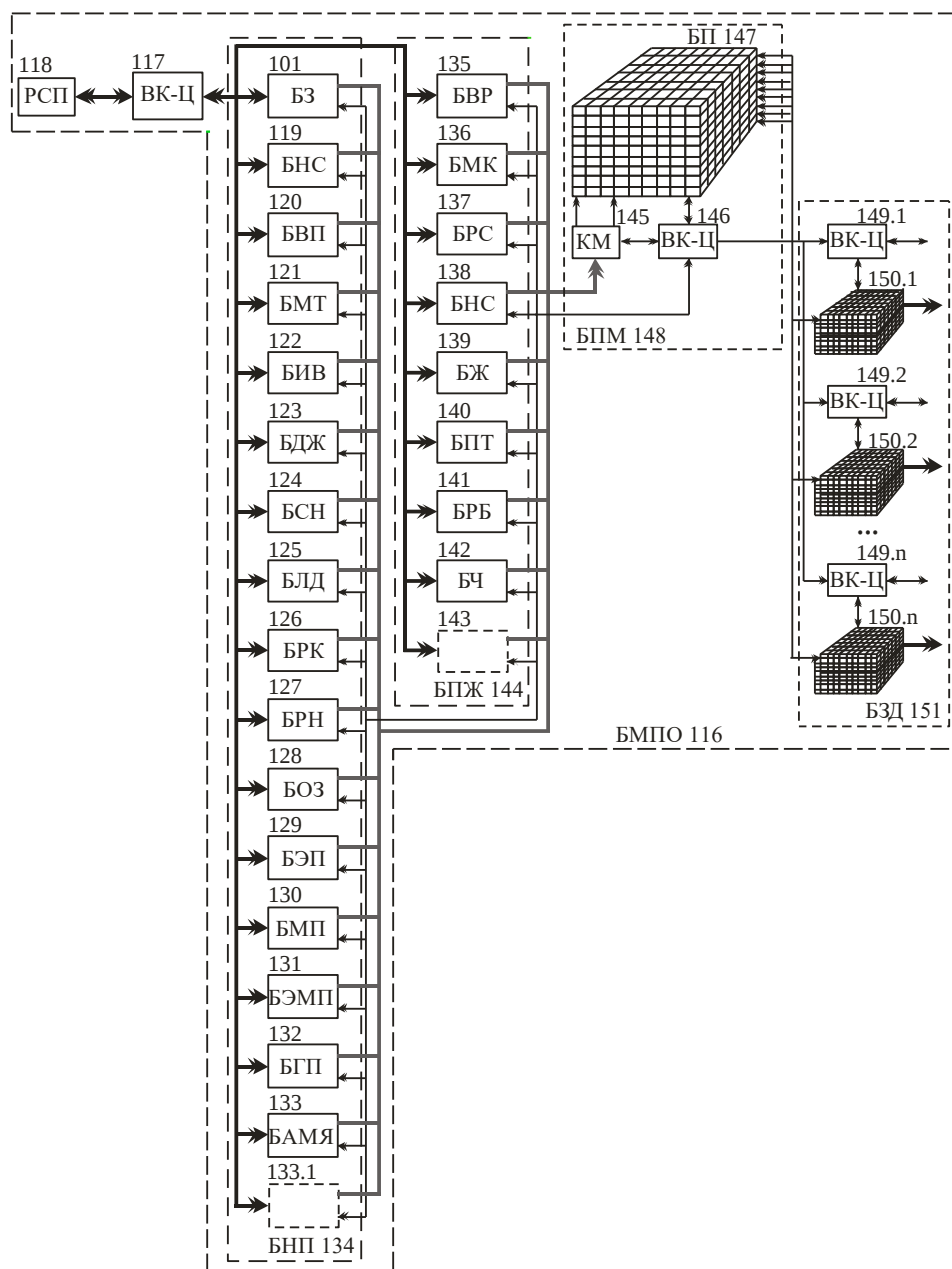


Фиг. 40

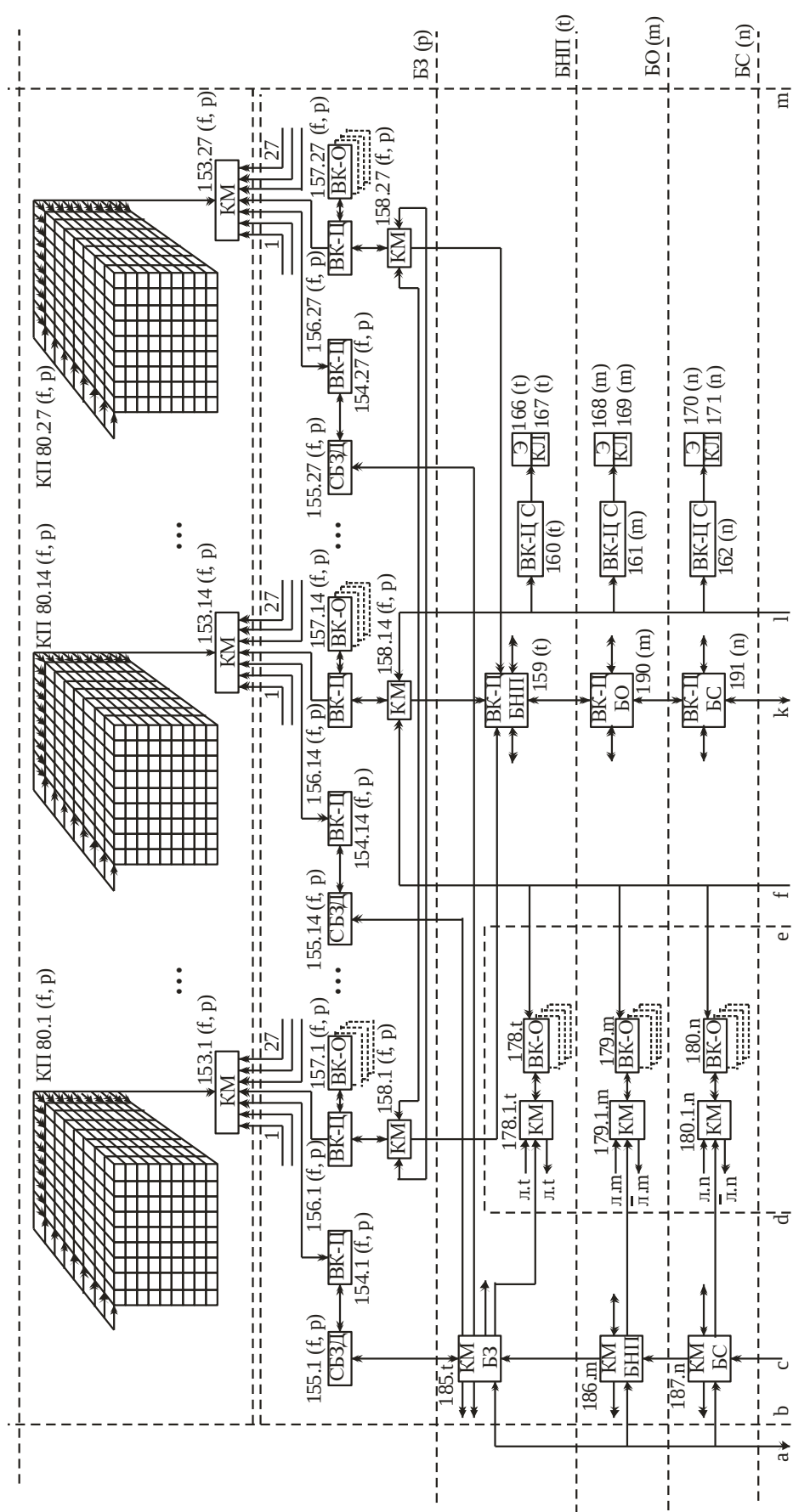
На фиг. 416 изображена схема элемента памяти. Здесь, блок ячейки памяти (БЯП) 84, элемент памяти (ЯП) 85, формирователь импульса 86 подключен к ключу 87, выход ключа 88 подключен к формирователю импульсов (ФИ) 89. Блок регистров (БР) 90 подключен к дешифратору (ДШ) 91, подключен к блоку ключей (БК) 92, подключенных к ячейке памяти 85, а соответствующие выходы подключен к ключам 87, 88, блоку ключей (БК) 93, 94.

145. Блоки 145 – 147 образуют блок памяти модели (БПМ) 148. ВК-Ц процессор 146 подключен к ВК-Ц процессорам 149.1 – 149.n, которые подключены к соответствующим блокам памяти 150.1 – 150.n, которые подключены к соответствующим входам-выходам блока памяти (БП) 147. Блоки 149.1(n), 150.1(n) образуют блок записи данных (БЗД) 151, выходы этих блоков подключены к соответствующим входам соответствующих коммутаторов.

Фиг. 45, где изображена структурная схема блока модели мира (БММ) 152, состоящего из кубов памяти (КП) 80.1 (f,p) -80.27 (f,p) , где f –количество кубов памяти в блоке памяти относящегося к БЗ (р), которые подключены к соответствующим коммутаторам (КМ) 153.1(f,p)- 153.27(f,p), которые подключены к соответствующим ВКЦ - процессорам 154.1(f,p) - 154.27(f,p) (которых может быть несколько), которые подключены к соответствующим секторам БЗД-151 (СБЗД) 155.1(f,p)- 155.27(f,p), (КМ) 153.1(f,p)- 153.27(f,p) также подключены к ВКЦ - процессорам (ВКЦ) 156.1(f,p)- 156.27(f,p), которые подключены к соответствующим ВКО - процессорам 157.1(f,p)- 157.27(f,p) (которых может быть несколько) и к соответствующим КМ 158.1(f,p)- 158.27(f,p), которые подключены к соответствующим ВКЦ - процессорам БНП (t) ВКЦБНП 159. t, КМ 158.1(f,p)- 158.27(f,p) подключены к процессорам обработки статистических данных и наблюдения (ВКЦС) 160(t), 161(m), 162(n), 163(r), 164,165, которые подключены к соответствующим экранам (Э)- 166(t), 168(m), 170(n), 172(r), 174, 176 и к соответствующим блокам клавиш (Кл) 167(t), 169(m), 171(n), 173(r), 175, 177; КМ 158.1(f,p)- 158.27(f,p) подключены к ВКО процессорам 178(t), 179(m), 180(n), 181(r), 182, 183, которые образуют блок автоматизированного принятия решений (БАПР) 184; БМПО -116 подключен к соответствующим коммутаторам: коммутаторам БЗ (КМБЗ) 185 (t), коммутаторам БНП (КМБНП 186 (m), коммутаторам БС (КМБС) 187 (n), коммутаторам БЗ (КМБЗ) 188 (r), коммутатору БСС (КМБСС) – 189; ВКЦ БНП 159. t подключен процессору БО (ВКЦ БО) -190 (m), который подключен к процессору БС (ВКЦ БС) -191 (n), который подключен к процессору БЗ (ВКЦ БЗ) -192 (r), который подключен к процессору БСС (ВКЦ БСС) -193, который подключен к коммутатору (КМ)- 194, подключенного к ВКЦС 165, к ВКЦ 195, который подключен к ВКО 196, к экрану (Э) 197, к блоку клавиатуры (Кл)- 198, устройству вывода информации (ПРН)- 199; блоки 194-199 образуют блок управления моделью (БУМ)-200; ВКЦ 195 подключен к блоку памяти «настоящего (БПН)-201, к блоку памяти «прошлого» (БПП)-202, к блоку памяти «будущего» (БПБ)-203; блоки 201, 202, 203 образуют блок долговременной памяти (БДП) – 204; БМПО -116, БДП-204, ВКО-183, БУМ-200, ВКЦ-165 (Э-176, Кл-177) образуют блок центрального пульта (БЦП)-205. БОММ 152 без БЦУП-205 является блоком модели мира (БММ) -55.



Фиг. 44



Фиг. 45 а



Соответствующие ВКЦ БНП 159 (t), ВКЦ БО 190 (m), ВКЦ БС 191 (n), ВКЦ БЗ 192 (p), подключены к БККС 69 соответствующим БП1, БС 2.1 – 2.n, БО 3.1 – 3.m, БНП 4.1 – 4.t, БЗ 5.1 – 5.p, БСО 6.1 – 6.d .

Автоматизированная система целевого управления социальными объектами, с моделью обитаемой планеты (АСЦУ МОП) работает следующим образом. Программная часть системы имеет специализированный язык управления. Команды системы обеспечивают работу в трех режимах.

1. Моделирование поведения социальных объектов и процессов.
2. Обработка запросов на движение в среде от социальных объектов.
3. Управление различного уровня централизации социальными объектами.

Операторы языка по применению к объектам различаются на:

1. Объекты неживой природы.
2. Объекты живой природы.
3. Объекты мыслящей природы.

Для каждого вида объектов имеется набор операторов:

1. Ввода объекта в модель по времени и в пространстве.
2. Задания параметров функционирования.
3. Арифметические и логические действия.
4. Циклические действия.
5. Действия условного и безусловного перехода (цифровые, символьные, образные).
6. Лингвистические функции (повествовательные, вопросительные, побудительные).
7. Действия по накоплению, обработке статистических данных и наблюдению на уровнях объекта, зоны, населенного пункта, области, страны, планеты. Операторы графического конструирования объектов: точка, линия, поверхность, фигура, готовый объект в памяти. Операторы моделирования природных явлений: землетрясение, лава, извержение вулкана, наводнение, потоп, метеоритный удар, дождь, снег, метель, мороз, засуха, жара, торнадо, разлом коры, поворот планеты вокруг трех осей, увеличение или уменьшение концентрации газов или их давления, изменение гравитационных сил, изменение солнечной активности, ядерное заражение, изменение электрического, магнитного, электромагнитного фона и т.д.. Операторы роста живых объектов; (номер команды, номер клетки, которая делится, номер клетки после деления, время деления, направление деления, свойства новой клетки). Операторы программ реагирования живых объектов. Операторы программ поведения мыслящих объектов (стратегии: альтруиста, агрессора, отпорщика). Служебные: текстовый редактор, графический экранный редактор.

В первом режиме моделирования предлагаемое устройство работает следующим образом. С помощью Кл -198, ВКЦ-195 (ВКО-196) в ручном режиме или БДП-204, ВКЦ-195, РСР-118, ВКЦ-117, РСР-103 в автоматическом режиме, открывается К-111, импульсы от Г-109 проходят Д-110, К-111 на +1 СЧ-112, код адреса которого отображается на ИН-113 и через ДШ-114 задает адрес ячейки 83 в БП-102, в которую записываются параметры среды или объекта, пример показан на фиг.42. В ВКЦ-104 из РСР-103 записывается программа функционирования природного явления. Каждый из блоков БНП-134, БПЖ-144 формирует в БП-147 параметры среды, которые через БЗД-151, БМПО-116, коммутаторы БЗ (КМБЗ) 185 (t), коммутаторы БНП (КМБНП 186 (m), коммутаторы БС (КМБС) 187 (n), коммутаторы БЗ (КМБЗ) 188 (r), коммутаторы БСС (КМБСС) – 189, СБЗД 155.1(f,p), соответствующие - ВКЦ 156.1(f,p)- 156.27(f,p), соответствующие КМ 153.1(f,p)- 153.27(f,p) попадают

в соответствующий КП 80.1 (f,p) -80.27 (f,p) заполняя соответствующие ячейки 83, ЯП-85, БАП-84, при этом код адреса поступает через БР-90, ДШ-91, БК-92 определяя ячейку в ЯП-85. По сигналу на К-87, ФИ-86 происходит запись данных, поступающих БК-93, БК-92. По сигналу на вход К-88 происходит считывание данных из ЯП-85 через БК-92, БК-94. Такая процедура осуществляется с заданной частотой, определяя динамические параметры процесса моделирования. С помощью Кл -198, ВКЦ-195 (ВКО-196) в ручном режиме или БДП-204, ВКЦ-195, через ВКЦ БНП 159(t), ВКЦ БО-190 (m), ВКЦ БС-191 (n), ВКЦ БЗ -192 (r), ВКЦ БСС -193, КМ- 194, происходит настройка (запись программ функционирования моделируемых объектов) соответствующих ВКЦ156.1(f,p)- 156.27(f,p), ВКО 157.1(f,p)- 157.27(f,p) в автоматическом режиме. ВКЦ 156.1(f,p)- 156.27(f,p), ВКО 157.1(f,p)- 157.27(f,p) в соответствии с логикой внутренних программ перемещают объекты или их части в КП 80.1 (f,p) -80.27 (f,p), причем каждый из приведенных процессоров ведет моделируемый объект в своем КП 80.1 (f,p) -80.27 (f,p) и сопровождает его еще в 26 окружающих как показано на фиг.40. Это позволяет моделировать большое количество явлений в малой области и при пересечении определенной границы окружающих КП 80.1 (f,p) -80.27 (f,p) передавать параметры объекта в соответствующий ВКЦ156.1(f,p)- 156.27 (f,p), ВКО 157.1(f,p)- 157.27(f,p). Процесс сбора статистических данных наблюдения осуществляют ВКЦС 160(t), 161(m), 162(n), 163(r), 164, 165, выводя информацию на Э - 166(t), 168(m), 170(n), 172(r), 174, 176, управление которыми осуществляется посредством Кл 167(t), 169(m), 171(n), 173(r), 175, 177.

Второй режим это запрос СО на движение в среде. Например, выбор маршрута движения городской транспортной сети. БКТПО 32, принадлежащий БСО 6.1 (d), где d число СО в системе, аналогично прототипу осуществляет связь с БСО 6.1 (d) с БКТПО 56 принадлежащей БНП 4.1 (t). Таким образом, формируя в памяти ВК-Ц 52 траекторию движения СО, которая посредством БККС 69, и далее АТС ТК 70 (или АТС РК 71, БИК 72, БОК 73), л1 – лj, осуществляет передачу информации через соответствующие коммутаторы: КМ 178.1.t, КМ 179.1.m, КМ 180.1.n, КМ 181.1. r, КМ 182.1 на соответствующие ВК-О 178.t, 179.m, 180.n, 181.r, 182, которые используя информацию модели из КП 80.1 (f, p), ..., КП 80.14 (f, p), ..., КП 80.27 (f, p), принимают решения. Например, согласно программе БАПР 184 перебирают возможные маршруты движения СО в среде с целью определения оптимального, маршрутного алгоритма для случая движения в среде городского пассажирского транспорта, которого изложены в [2]. Эта работа происходит с использованием блока общей модели мира (БОММ) 152, находящегося в БЦУП 205 в пределах большой модели. В рамках локальных областей возможно использование блока модели мира (БММ) 55, имеющего такую же структуру, что и БОММ 152, но соответствующего пространству области записанного в блоках БЗ.5.1(p), БНП 4.1(t), БО 3.1(m), БС 2.1(n), БП1. Эти блоки территориально распределены согласно заданию. Поиск маршрута для СО здесь выполняется аналогично выше описанному БММ 58, что разгружает структуры БЦУП 205, в то же время, за счет параллельной обработки ускоряет процесс поиска и принятия решения, и за счет резервирования повышает надежность системы управления в целом. Находящиеся в БНП 4.1(t), БЗ.5.1(p), БО 3.1(m), БС 1 (n). БП 1, процессор образов ВК-О также на локальном уровне принимает решения по оптимизации маршрута движения СО. Блок АТС ТК обеспечивает связь (автоматическая телефонная станция – каналы) по проводным линиям связи, АТС РК (автоматическая телефонная станция радиоканалов), обеспечивает связь по радиоканалам, БИК 72 (блок интернет каналов), обеспечивает связь по системе интернет. БОК 73 (блок определения координат) посредством связи с системой ГЛОНАСС – 7 (БОК 7) на орбите планеты

определяет координаты соответствующих блоков БНП 4.1(t), БЗ.5.1(p), БО 3.1(m), БС 1 (n), БП 1; БОХР 74 обеспечивает передачу информации в случае нарушения целостности системы охраняемых объектов, БАП 75 (блок аварийной помощи), обеспечивает вызов соответствующих аварийных служб при поступлении сигнала вызова (скорая помощь, пожарная часть, МЧС, террористическая угроза и т.д.). Эти вызовы можно осуществить из КЛ 46 БСО 6.1 (d). БАО 58 (блок автономного ориентирования) обеспечивает прохождение маршрута на природной местности или в урбанизированной среде. Все эти блоки специализированные (программно настроенные на определенный круг задач) ВК-Ц процессора. УСК 57 (устройство сопряжения коммутации), предназначено для добавления блоков в БНП 4.1(t), БЗ.5.1(p), БО 3.1(m), БС 1 (n), БП 1, расширяя функциональные возможности этих блоков устройствами, реализующими специальные функции, требуемые в процессе эксплуатации предлагаемого изделия. Блок Экрана 52.1 (Э), блок Клавиатуры 52.2 (КЛ), позволяют управлять посредством ВК-Ц 52, соответствующими блоками БНП 4.1(t), БЗ.5.1(p), БО 3.1(m), БС 1 (n), БП 1. Перечисленные выше блоки горизонтально и вертикально встроены в АСЦУСОМОП для организации этого вида связи (передачи информации о перемещении СО от БС и к БСj), всю информацию необходимо передать в пределах траектории движения СО. Эта информация поступает по линии л1-лj , блокам 70, 71, 72, 73, под управлением ВК-Ц 52. Далее поступает в БКПВ 60 и далее в БППВ 62. Потом по таким же блокам БНП 4.1(t), БЗ.5.1(p), БО 3.1(m), БС 1 (n), БП 1. При необходимости, когда СО с БСО 6.1 (d) перемещается из БЗi в БЗj, связь с другими БНП, или из БОЗi в БОЗj через БСи и так далее. Возникает необходимость вертикальной передачи данных по линиям БСО 6.1 (d), БЗ.5.1(p), БНП 4.1(t), БО 3.1(m), БС 2.1 (n), БП. Работа блоков БММ 55, ВК-О 54 через КМ 53 управляется ВК-Ц 52. Необходимая информация записывается в БДП 79 (архив), под управлением ВК-Ц 78 через КМ 77. Информация, связанная с социальными выплатами для СО (пенсия, нетрудоспособность, инвалидность, пособия, субсидии, компенсации, боевые и т.д.), а также проведение транзакций по компьютерным (информационным) деньгам (движение денежных потоков в торговле, выплаты госслужащим и служащим компании заработной платы, плата налогов, штрафов, пени, госпошлин, взысканий, неустоек и т.д.) осуществляет блок БСС 76, обладая всей необходимой для этого информацией. Также этот блок содержит необходимую справочную информацию: бронирование билетов, мест, заказы и т.д. БСО 6.1 (d) работает следующим образом. Управление блоком осуществляется посредством КЛ 46 и Э 45 самим СО через ВК-Ц 44. Посредством СВУ 11, МУ 15 через КМ 13 и ТЛФ 27 СО может осуществить телефонную радиосвязь через заданного оператора связи. Посредством ВКМ 17, ПРБ 16, КМ 13, ВК-Ц 44, БФК 41 получать и накапливать видео, фото, звуковую, текстовую и иную информацию. Посредством АБ 42, КМ 13, ВК-Ц 44, ЗВУ 11 (ПРБ 12) и (или) ТЛФ 27, БИС 43 осуществлять вызов аварийно-спасательных служб. Посредством БКТПО 32, КМ 13, ВК-Ц 44 или БОК 30 (через систему ГЛОНАСС 7) или БОР 40, КМ 13, ВК-Ц 44, КМ 47, ПРД 48, ПРМ 49, БППВ 62 осуществлять определение координат своего местоположения. Посредством запроса КЛ 46, Э 45, ВК-Ц 44, КМ 50, ВК-О 51 автономно или КМ 47, ПРД 48, ПРМ 49, БППВ 62, ВК-Ц 52, КМ 53, ВК-О 54, БММ 55, БАПР 164, БОММ 152, запрос на получение алгоритма поведения (маршрут движения в социальной среде во времени и в пространстве). БХР 31 по индивидуальным признакам определяет СО, которому он принадлежит (например, отпечатки пальцев, сетчатка глаз, интонация голоса, характер сердцебиения, видео, фото, индивидуальные запахи, задаваемые вопросы и ответы, пароль, группа крови и т.д.). БОХР 33 осуществляет охранные функции БСО 6.1 (d) (например, сирена, электрошокер, световой сигнал,

радиосигнал, служба спасения, выделение газа, жидкости или других средств противодействия). Таймера блок (ТМ) 37 обеспечивает внутренне время БСО 6.1 (d) согласованное со временем ТМ 196.1 общего таймера всей системы. БВ 29 (блок выборов) осуществляет подсчет сигнала (кода) на вопрос поставленный системой голосования, например, головным процессором ВК-Ц 195. Голосование осуществляется открытым способом, доступным для получения всем участникам голосования по списку, каждый может позвонить каждому и получить достоверную информацию, есть ли он в наличии как физический СО, и как он голосовал. Это единственное средство от фальсификации выборов путем вброса и подделок теми, кто контролирует голосования. СО сами могут проверять банк голосующих у каждого, а не у избиркома, обеспечивая криптографическую защиту голоса. БРП 28 (блок распознавания предметов) предназначен для постоянного мониторинга окружающих предметов БСО 6.1 (d). При наличии определенного изображения, ВК-Ц 44, ВК-О 51 вырабатывают решения и сообщают его СО через ЗВУ 11, Э 45, а также через ПРД 48 передает в БОММ 152. БОП 34 (блок оплаты) предназначен для работы с виртуальными, компьютерными, информационными деньгами, путем набора их кода. БПК 35 с БПРМК 36 принимают на оплату электронные карты СО. Весь смысл денежной системы заключается представлении правд на имущество путем внесения записей в соответствующей реестр постоянного счета, например в банке или компьютере, или носителе наличных денег, ценностей или их заменителей, информационных составляющих их в виде карточки или кода доступа к счету СО. Чтобы не было вброса и паразитизма на финансовых переводах и связанной с этим инфляцией, девальвации и кризиса, финансовых махинаций и так далее, необходимо, чтобы каждый СО имел возможность (с помощью своего компьютера, с помощью своего соответствующего ВКО - процессора) контролировать наличие этих денежных средств (ДС) или их компьютерных эквивалентов (КЭДС), самостоятельно в этом случае вброс невозможен нигде, кроме договорных вливаний, согласованных со всеми случаями. Общество СО сможет избавиться от финансовых паразитов, вброс денег как сеть на море и получение денег в виде процента на кредит. В этом случае процент кредита должен распределяться, должен тратиться на нужды всего сообщества без распределения «социализм», либо пропорционально наличию КЭДС, это будет капитализм, опять приводящий к неравенству. Главное свойство капитализма заключается в том, чтобы получить контроль над каким-то ресурсом и за это получать арендную плату. Суть социализма в занятости всех и не эффективном использовании ресурсов. Мера будет как всегда в соотношении частного и общего. ОБ 39 (обучающий блок) предназначен для обучения СО во всех ситуациях его деятельности. Подробная инструкция от ВК-О 51, ВК-Ц 44, через ПРМ 49 от БАПР 164, ОБ 39 через Э 45, ЗВУ 11 или ББ 38 посредством «внутреннего» голоса сообщает СО о его необходимых действиях и предупреждает о запретах или нежелательных других определенных действий. ОБ 39, как все блоки БСО 6.1 (d) содержат ВК-Ц (и ВК-О) процессоры, функции которых определены наличием в них соответствующих программ [3]. ББ 38 (биологический блок) предназначен для помещения внутрь СО, позволяет передавать электрические сигналы непосредственно в биологическую структуру СО. Шина для подключения дополнительного оборудования БСО 6.1 (d) предназначена для встраивания блоков с новыми функциями. ДТ 23.1 – 23.k предназначен для сбора данных в окружающей среде и о СО (давление, температура, ЭКГ, уровень глюкозы и т.д.). ПРВ 25.1 – 25.c предназначен для приведения в действие устройств, механизмов с помощью приводов

управляемых СО, например, автономное управление автомобилем везущем СО, приводы силового скелета, приводы орудий управляемых СО.

Третий режим – централизованное управление СО согласно заданному плану. БАПР 184 или команда специалистов подготавливает ВК-Ц 195, вводит разнообразный план для каждого СО или группы СО. Далее эти программы в виде образов или звуковых сигналов, голосов или текстовых сообщений проходят ВК-Ц 152 соответствующих БНП 4.1(t), БЗ.5.1(p), БО 3.1(m), БС 1 (n), БП1 в соответствующем ВК-Ц 44 БСО 6.1 (d) и далее на Э 45, ЗВУ 11 или ББ 38 для передачи информации соответствующему СО, используя команду которые ДТ 23.1 – 23.k, ВКМ 17, БРП 28, контролирует ситуацию.

Литература

1. Кущенко В.А. Устройства и комплексы обработки информации в неживой, живой и мыслящей системах (управляемый мир), ISBN:978-5-9500568-3-4, том 3 Санкт-Петербург, 2017, 652 стр.
2. Кущенко В.А. Устройства и комплексы обработки информации в неживой, живой и мыслящей системах (управляемый мир), ISBN:978-5-9500568-6-4, том 2 Санкт-Петербург, 2017, 417 стр.
3. Кущенко В.А. Устройства и комплексы обработки информации в неживой, живой и мыслящей системах (управляемый мир), ISBN:978-5-9500457-7-6, том 1 Санкт-Петербург, 2017, 444 стр.