

Dostatečně všeobecná teorie řízení

Úvod

„Všemocný se nemylí a život člověka má proudit v souladu s Ním, a s Jeho úmysly.“

Pochopení tohoto prostého faktu přináší člověku vnitřní smíření, potřebu žít, pracovat, a konat dobro, s otevřenou duší.

Všechno, co se děje, děje se nejlepším možným způsobem, při té míře „morálky“ a „chápání objektivních společensko-přírodních procesů“, která je vlastní dotyčným lidem.

Proto, jen při společném zlepšování obou těchto parametrů, se všechno, v našem životě, začne měnit k lepšímu. Míra zlepšení celkové situace, je zároveň i hlavním kritériem hodnocení úspěšnosti toho, jak se naše vlastní subjektivní morálka, a chápání reality, přibližuje k realitě objektivní.

Pokud se rozhodneme ke studiu DVTR, jako prostředku, k dosažení tohoto cíle, bude potřebné:

1. Intuitivně pochopit, a uložit do vlastní psychiky, charakteristické termíny DVTR.
2. Přehodnotit vzájemné vztahy mezi DVTR, a skutečným životem.
3. Začít prakticky používat DVTR při řešení libovolných problémů, a každodenních úloh.

1. K čemu je DVTR dobrá?

Kvůli vzájemné vloženosti struktur, a procesů vesmíru řeší každý individuální, nebo kolektivní intelekt, především tyto dvě úlohy:

1. Řízení ve vztahu k hierarchicky nižším (jemu podřízeným) systémům.
2. Samořízení v mezích možností poskytnutých mu hierarchicky vyšším (jemu nadřízeným) řízením.

I když je řízení vždy subjektivní, lze řídit jen objektivně existující objekty, a procesy. Pokud je tedy subjekt řízení, nebo li manažer, obětí iluze, že řídí objekt, nebo proces, který ve skutečnosti neexistuje, bude jeho vystřízlivění skutečné a neodvratné.

Základní objektivní podmínkou pro řízení, je subjektivní schopnost manažera předvídat, jak se bude objekt řízení chovat vlivem:

1. Vnějšího prostředí.
2. Vlastních změn objektu.
3. Řízení samotného.

Všechno ostatní, je jen různou podobou popisu této podmínky.

Řídit, je možné na základě praktických návyků, které manažer cílevědomě rozvíjí, hromadí, a využívá, v závislosti na kvalitě svých osobních životních zkušeností. Pokud je dostatečně citlivý, a vnímavý k tomu co, a jak, probíhá v oblasti jeho řídicí činnosti, pak k řízení žádnou teorii nepotřebuje.

Bez jakékoliv teorie, je taky možné přenést řídicí návyky na druhé osoby, pokud tyto vnímají:

1. Co se děje ve sféře jejich činnosti.
2. Jak reaguje na problémy manažer učitel.
3. Jsou schopní dostatečně si představit sami sebe, na jeho místě, v různých manažerských situacích.

Opravdovým manažerem, se stává člověk, který dokáže ve skutečných životních situacích pochopit probíhající proces řízení, představit si svou roli v něm, a chopit se jí. Člověk, který to nedokáže, si ještě mnohokrát, a často i doslovně rozbije hlavu. Bohužel, ji většinou rozbije i svým blízkým, protože každý čin ve společnosti, a o to více společensko-řídicí činnost, se dotýká množství lidí, a často nejednoho pokolení.

Bez opory patřičného pojmově-terminologického aparátu, je ale proces předávání řídicích návyků, v jakémkoliv odvětví společenské činnosti, v mnohém podobný výchově koťat mámou kočkou. Proto je pro společnost lepší předávat manažerskou kulturu, z pokolení na pokolení, nejen na základě praxe, ale i za pomoci teorie, a tyto dvě, si mají v procesu učení vzájemně pomáhat, a doplňovat se. Proto všechny odvětví vědy vyvinuly svůj pojmový a terminologický aparát, na základě kterého předávají vědomosti z generace na generaci. Stejně slovo bohužel často znamená v jednom oboru jedno, a v druhém zase něco úplně jiné. Proto, když se specialisté z různých odvětví sejdou, aby definovali, a řešili nějaký společný problém, tak předtím, než ho začnou řešit, potřebují jistý čas na sestavení společného pracovního slangu, kterým budou následně popisovat zjištěné informace, a řešení problémů tohoto typu. Tento fenomén se týká všech problémů a úloh. Od drobných úloh v domácnosti až po celospolečensky efektivní fungování státu.

V celých dějinách, sice představitelé vědy a náboženství, shodně prohlašují, že pracují pro blaho lidstva, přitom ale nepřestávají vytvářet vzájemné konflikty. Ve vědě zašel proces specializace tak daleko, že si nerozumějí nejen představitelé různých odvětví vědy, ale dokonce ani představitelé různých oborů, téhož odvětví. To samé se týká i všech světových náboženství, které, nejenže se nemohou dohodnout, na jednotném pochopení objektivních bohosloveckých, a sociologických skutečností, ale zároveň každé z nich v minulosti zrodilo množství sekt a pokračuje ve vytváření dalších. Z toho důvodu, věda i náboženství neustále zhoršují celkovou situaci uvnitř společnosti, i její vztah k přírodě.

Protože, každý proces ve vesmíru, může být popsán, a analyzován, jako proces řízení, nebo samořízení, je právě pojmový a terminologický aparát DVTR tím, co umožňuje jednotně a jednoznačně popisovat různé procesy. Vesmírné, přírodní, biologické, technické, psychické, a další. Je vyvinutý jako prostředek spojení roztržštěných naučných vědomostí a praktických návyků do gramotného celku, i jako pomůcka mezioborové komunikace specialistů různých odvětví, důležitá, pro bezpečný život, a činnost jednotlivých lidí a jejich kolektivů tvořících společnost.

Manažer, který si sice osvojí pojmový, a terminologický aparát teorie řízení, ale nedokáže si představit sám sebe v konkrétních situacích řízení, se stane mechanickým dogmatikem, neschopným praktického řízení konkrétních procesů, i když formálně logicky správně operujícím v jejím rámci. Bude k smíchu v porovnání s teoreticky negramotnými, ale přitom praktickými manažery vnímajícími jemné, ale podstatné změny ve svém společenském životě a představujícími si sebe v situacích řízení okolnostmi.

2. Kategorie DVTR

Pojem „**řízení**“ je možné, v jeho nejširším smyslu definovat takto:

Řízení je zjištění objektivních možností, stanovení cílů a jejich dosažení praktickou činností.

Jde o definici řízení pomocí tak zvané „**Plné funkce řízení**“, o které bude řeč dále, a objasníme si, a podrobněji rozebereme různé aspekty řízení jako objektivního procesu.

V teorii řízení je celkově možné zadání jen dvou úloh:

1. „**Úloha řízení**“, pokud chceme řídit proces fungování objektu sami.
2. „**Úloha samořízení**“, pokud chceme, aby se objekt řídil sám, v pro nás přijatelném režimu, bez našeho bezprostředního zasahování do procesu.

Rozdíl mezi úlohou řízení, a úlohou samořízení, je jen v tom, že při úloze řízení, některé etapy tak zvané „**Plné funkce řízení**“ a algoritmiku jejich realizace přebírá na sebe subjekt (manažer), a při úloze samořízení, subjekt vzpomínané úlohy přenáší na systém řízení objektu. V závislosti od toho, které etapy plné funkce řízení zapojíme, a které vypneme při konkrétním procesu řízení, mohou úlohy řízení přecházet plynule do stavu samořízení. Z tohoto důvodu, pokud rozdíl úloh řízení a samořízení nenese principiální charakter, jako například umělecká ruční výroba, psaní básní a podobně, tak v DVTR používáme pro oba termín řízení. I proto, že oba typy úloh popisujeme identickým souborem parametrů.

Pro vědomou formulaci a řešení obou základních úloh teorie řízení, potřebujeme tři soubory informací:

„**Cílový vektor řízení**“, který zobrazuje popis ideálního stavu fungování objektu, nebo procesu. Vytváříme ho, podle subjektivní potřeby, jako množství částečných cílů řízení, které mají být uskutečněné v případě ideálního řízení, uspořádaných podle priorit. Obrazně řečeno, je to očíslovaný seznam toho, co si přejeme. Čísla určují pořadí, důležitosti přání a jejich opačné pořadí, zdola nahoru, vyjadřuje pořadí zřeknutí se jednotlivých cílů v případě nevyhnutelnosti. Při životně, či civilizačně důležitých, cílových vektorech, se někdy někteří jednotlivci, nebo kolektivy, první položky vektoru cílů nevzdají ani za cenu života.

V některých verzích teorie řízení se místo „**cílový vektor**“ používá termín „**cílový strom**“. Problém je, že ani terminologická varianta „**cílový strom**“, neodpovídá potřebám univerzálnosti terminologie. Předpokládá existenci souvislé následnosti cílů, která se může rozvětvovat v procesu řízení a určuje, které cíle mají být uskutečněné po dobu reálného řízení v různých etapách procesu. Praxe síťového projektování totiž ukázala, že proces řízení se může nejen rozvětvovat, ale různé druhy pod procesů řízení se můžou slučovat po dosažení společných přechodných cílů. V tomto případě, bychom mohli celkový soubor cílů pojmenovat „**sít' cílů**“, ale to by bylo intuitivně nepochopitelné. Proto jsme se rozhodli dát přednost širší interpretaci termínu „**cílový vektor řízení**“ zahrnující do něho i ten případ, když se může cílový vektor měnit v procesu řízení, ať už jako funkce času, nebo matice možných vývojových trendů procesu řízení a subjektivně vybrané algoritmiky řízení procesu.

Příklady chyb cílových vektorů:

1. Jeden a ten samý soubor cílů, podřízený různým významovým pořadím pro manažera, formuje různé cílové vektory. To může vést k rozdílným v řízení, a tím k problémům.
2. Pokud do celkového cílového vektoru nezařadíme pro řízení procesu objektivně nevyhnutelné cíle, může vzniknout ztráta schopnosti řízení.

3. Z objektivní matice možných stavů objektu vypadne celý vektor, nebo jeho částí.
4. Ve vektoru cílů se objeví vzájemně se vylučující cíle.
5. Ve vektoru cílů se objeví nestabilní, nebo neudržitelné cíle.

„**Stavový vektor řízení**“, který zobrazuje popis aktuálního stavu fungování objektu, nebo procesu, podle parametrů patřících do cílového vektoru. Pořadí informačních modulů v stavovém vektoru, kopíruje pořadí cílového vektoru. Obrazně řečeno je stavový vektor seznamem toho, co chápeme jako skutečný, aktuální stav objektu řízení. Cílový vektor, a stavový vektor, zobrazují vzájemně propojený pár.

Vnímání a chápání objektu subjektem řízení ale není ideální z důvodu:

1. Zkreslení informace vycházející z objektu.
2. Šumu prostředí, přes které procházejí informační toky.

Subjektem zpracovávaná informace o stavu objektu má charakter podmíněný osobitostmi intelektu subjektu týkajícími se přijímání a následného zpracování informace. Proto, v sobě stavový vektor vždy nese nějakou chybu, nebo nepřesnost zobrazení skutečného stavu, za kterou zodpovídá nějaká pro subjekt řízení objektivní neurčitost, takže nemůže být z principu úplně subjektem vyloučená. Tato objektivní neurčitost může být jak přípustnou, tak i nepřípustnou pro dosažení cílů konkrétního procesu řízení.

„**Chybový vektor řízení**“, popisuje odchylku reálného procesu zobrazeného „**Stavovým vektorem**“, od ideálního režimu předepsaného „**cílovým vektorem**“, a zároveň v sobě obsahuje chybu, zděděnou od „**stavového vektoru**“. Obrazně řečeno, je chybový vektor řízení seznamem neuspokojených přání, odpovídající seznamu vektoru cílů, s nějakými hodnoceními stupně neuspokojení každého z nich. Hodnoceními, buď číselně porovnatelnými jedna s druhou, nebo s číselně neporovnatelnými úrovněmi. V druhém případě jde o porovnání úrovní uspořádaných stupňovitě s diskrétními celočíselnými indexy preference každé úrovně ve vztahu se všemi ostatními úrovněmi. Chybový vektor, je podkladem pro vytvoření hodnocení kvality řízení subjektem (manažerem). Hodnocení kvality řízení ale není samostatnou kategorií, protože na základě jednoho vektoru chyb můžeme sestavit mnoho vzájemně nezaměnitelných hodnocení kvality řízení. Kromě rozdílu mezi „**cílovým vektorem**“, a „**stavovým vektorem**“, je zdrojem chyb v momentě začátku řízení:

1. Algoritmika vypracování řídicího působení systému řízení, která v principu nemůže garantovat ideální řízení s nulovými složkami vektoru chyb
2. Vlastní šum v uzavřeném systému
3. Vnější rušení, včetně snah o přebrání řízení jinými subjekty

„**Úloha řízení**“ ve své podstatě obnáší dosažení cílů a zároveň vynulování vektoru chyb řízení.

Ve skutečnosti, nemůže být „**chybový vektor**“ z objektivních příčin ideálně vynulovaný, kvůli různým, subjektivními příčinami organizace řízení podmíněným nepřesnostem a zpožděním v procesu řízení.

Vzhledem na tuto skutečnost může reálné řízení probíhat v jednom ze třech režimů:

1. **Normální řízení** – při něm reálné nenulové hodnoty složek „vektoru chyb“ řízení hodnotíme jako plně přípustné. Můžou se nacházet v rámci přípustných hodnot odchylky měření. V tomto případě dosahujeme hodnoty tzv. „technické nuly“, nebo je můžeme považovat za přibližně

rovné nule.

2. **Přípustné řízení** – reálné nenulové hodnoty složek „vektoru chyb“ se nacházejí v mezích rozsahu přípustných hodnot. Přípustné řízení je z hlediska kvality horší než normální.
3. **Havarijní řízení** – některé z komponentů řízení „vektoru chyb“ překračují přípustné hranice, ale katastrofa (nezvratná ztráta) řízení, narušení, destrukce objektu řízení, nebo jim způsobení škody prvkům vnějšího prostředí, ještě nenastala. V režimu havarijního řízení se hlavním cílem řízení stává návrat objektu alespoň do režimu přípustného řízení.

Řízení je v principu nemožné, pokud je chování se objektem nepředvídatelné v dostatečné míře.

Klíčovým pojmem teorie řízení je proto:

„Udržitelnost objektu ve smyslu předpovídatelnosti jeho chování v definované míře, pod vlivem vnějšího prostředí, vnitřních změn, a známého řízení.“

Zkráceně **„Udržitelnost ve smyslu předpovídatelnosti“**.

Správné předpovídání je podmínkou udržitelnosti řízení, a zrovna tak musíme umět udržitelně předpovídat.

Jde o spojitě nádoby. Stejně jako nemůže být tradice bez schopnosti její modifikace na aktuální měnící se situaci, tak nemůže být ani modifikace bez poznání tradice. Tedy trendu rozpoznání, a vyhodnocení procesu. Proto je politicky hrubě negramotné vnímání stylem „konzervatismus kontra liberalismus“, „pravice kontra levice“, a podobně, protože jde v podstatě o podprahově manipulační viry v podvědomí jedinců sloužící k „samo“ řízení masy. Uvedený autodestruktivní algoritmus „Boje protikladů“, je opakem k lidskému modulu „Hledání souvislostí v odlišnostech“, ale o tom později.

V životě nejde ani tak o „dokonalost“, tedy ideální stav jako takový, ale spíše o „dostatečnost“. Na vyšší úrovni vnímání, jde přesněji řečeno o „metodologii“ maximálního možného přiblížení se ideálu (cílovému vektoru) v konkrétní situaci. A ještě o krok dále, jde v životě o neustálou „optimalizaci“ sestavení metodologie řízení, podle dohodnutých kritérií přípustného rámce řízení.

„Plná funkce řízení“ je svého druhu pustá a průzračná forma naplňovaná obsahem v procesu řízení. Popisuje převládající etapy cirkulace, a proměny informace v procesu řízení. Jinými slovy jde o matici objektivně možného řízení. Je to systém stereotypů vztahů a stereotypů transformací (proměn) informačních modulů tvořících informační základ řídicího subjektu modelujícího na jejich základě fungování objektu řízení, nebo modelujícího proces samořízení, v tom prostředí, s kterým spolupracuje objekt, a přes objekt i subjekt.

Začíná momentem identifikace faktorů, nebo jevů prostředí vyvolávajících u manažera subjektivní potřebu řízení. To jest zformování vektoru „cílů řízení“ a návaznému uskutečnění vytyčených cílů v procesu řízení.

Obsahovou částí „Plné funkce řízení“ je cílová funkce řízení, neboli, Koncepte dosažení cílů v procesu řízení jednoho z dílčích cílů patřících do vektoru cílů. Koncepte řízení tedy naplňuje všechny etapy, nebo část etap plné funkce řízení konkrétním manažerským obsahem. Koncepte řízení vytváří ve vztahu ke všem částečným cílům celkovou koncepci řízení.

Dále bude řeč, z větší části, právě o celkové koncepci řízení. Pokud budeme hovořit o jedné z dílčích koncepcí (cílových funkcí řízení), uvedeme to samostatně. Abychom vyloučili záměnu „plné“ a „částečné“ cílové funkce řízení, budeme používat název „koncepte řízení“ tam, kde není nevyhnutelný přesnější termín.

Po vyjádření „cílového vektoru“ a rámce přípustných odchylek řízení podle koncepte řízení (cílové funkce řízení) si v procesu reálného řízení osvojíme přepojování informačních toků z cílového vektoru na vektor chyb, nebo jemu rovnocenné, ekvivalentní přepojování na stavový vektor. Jinak řečeno v procesu řízení porovnáváme informaci o stavovém vektoru, nebo chybovém vektoru s cílovým vektorem a na základě tohoto vztahu vypracováváme a uskutečňujeme řídicí působení.

Při formování souboru koncepcí řízení, odpovídajících jejich cílovému vektoru, se zvětšuje rozměr prostoru parametrů stavového vektoru na účet připojování tzv. doplňkových parametrů objektivně a subjektivně-manažersky informačně-algoritmicky svázaných se sloupcem kontrolních parametrů.

„**Kontrolní parametry**“ popisují stav objektu, vnějšího prostředí a systému řízení (např. teplotu, náladu, hlad, rychlost, pocit stresu, čas, atd.).

V doplňkových parametrech stavového vektoru informačně-algoritmicky svázaných s kontrolními parametry rozeznáváme dvě kategorie:

1. **Řízené parametry** – můžou být bezprostředně upravované (modifikované) subjektem, co má přes zpětnou vazbu za následek i změnu kontrolních parametrů. Řídicí činnost je vyjádřena právě změnou hodnot přímo řízených parametrů. Tvoří vektor řídicí činnosti.
2. **Volné parametry** – mění se při změně přímo řízených parametrů, avšak nepatří do seznamu kontrolních parametrů, tvořících vektor cílů řízení. Všechny objektivně možné hodnoty svobodných parametrů v procesu řízení chápeme jako přípustné.

Příklad: Lod'

Úhel kurzu, mezi rovinou symetrie a orientací na sever, je kontrolním parametrem. Úhel natočení kormidla je přímo řízený parametr.

Úhel driftu, směrové odchylky mezi vektorem rychlosti tedy směřováním aktuálního, momentálního pohybu, a rovinou symetrie lodě, nazývané diametrální rovinou, je volný parametr.

Příklad: Klimatizační systémy

Kontrolním parametrem může být teplota vzduchu v pokoji (a tlak), a na ně fyzikálně navázaná vlhkost vzduchu, může být při částečně otevřeném systému, volným parametrem. Pokud bychom vztah pro změnu vlhkosti vzduchu zahrnuli do kontrolních parametrů, potřebovali bychom, na její řízení doplnit systém o zařízení vstřebávající přebytečnou vlhkost, a zavlažování na doplnění chybějící vlhky v případě jejího nedostatku.

Pod „stavovým vektorem“ chápeme ve většině případů výše uváděný rozšířený vektor, zahrnující pod sebe i stavový vektor průběžných kontrolních parametrů opakující hierarchické uspořádání jednotlivých položek „cílového vektoru“.

Soubor přímo řízených parametrů může být též hierarchicky uspořádaný (normální řízení, řízení v potenciálně nebezpečných okolnostech, havarijní řízení, atd.) a zobrazuje vektor řídicího působení vyčleněný v rámci stavového vektoru, kterému je proto podřízený.

V závislosti na variantě režimu řízení mohou některé z volných parametrů doplňovat vektor cílů a vektor řídicího působení.

„Plnou funkci řízení“ realizujeme bezstrukturním a strukturním způsobem řízení. Strukturní řízení se v praktickém životě vždy krystalizuje z bezstrukturního, a ne naopak, jak si bohužel stále ještě chybně myslí, mnoho profesionálně masově zmanipulovaných lidí.

Při **„strukturním způsobu řízení“** předáváme informaci adresně, přes plně definované elementy struktury, cílevědomě účelově vytvořené ještě před procesem řízení.

Při **„bezstrukturním způsobu řízení“** nemáme k dispozici dopředu sestavené struktury řízení. Probíhá neadresné šíření informace její cirkulací v daném prostředí, nebo cílové skupině, schopné vytvořit při zformování informačně-algoritmických vztahů mezi jednotlivými elementy prostředí, sama ze sebe strukturu. Struktury, v daném prostředí v rámci procesu, samy vznikají, a zanikají. Řízenými a kontrolními parametry jsou pravděpodobnostní a statistické charakteristiky masových jevů řízeného prostředí. Jde o průměrné hodnoty parametrů, střední kvadratické odchylky, hustoty rozdělení pravděpodobnosti zvolených událostí, korelační funkce a další objekty z oblasti matematiky nazývané „Teorie pravděpodobnosti a matematická statistika“. Objektivní osnovou bezstrukturního řízení je objektivně pravděpodobnostní předurčení a jejich statistické modely, organizující masové jevy v statistickém smyslu a umožňující rozlišovat jedno množství od druhého, nebo jednu množinu v různých etapách, její existence, na základě jejich statistických popisů a v mnohých případech schopné i přímo určit příčiny způsobující rozdíly v jednotlivých statistikách.

Proto je tak důležité správně chápat slovo „pravdě-podobné“, a jemu příbuzná slova ne v běžně zažitém smyslu „může být tak i tak, a vlastně všelijak“, ale jako poukázání na možnost existence objektivních pravděpodobnostních předurčení. Právě tyto totiž podmiňují objektivní možnost uskutečnění konkrétního jevu, události, setrvávání objektu v nějakém stavu, a hodnocení řízení operace prostředky matematické statistiky a teorie pravděpodobnosti.

Následuje potvrzení existence středních hodnot „náhodného“ parametru (pravděpodobnost jejich překročení = 0,5), kvadratických odchylek od střední hodnoty a dalších charakteristických odborných pojmů známých z teorie pravděpodobnosti a matematické statistiky.

Z pohledu DVTR, je teorie pravděpodobnosti matematickou teorií mír neurčitostí v průběhu konkrétních sledovaných událostí. Úměrně k tomu jsou váha pravděpodobnosti, pozorovaná statistická hustota rozdělení, a jejich různorodé hodnocení, mírami neurčitosti možného, a navrhovaného řízení. Jsou mírami udržitelnosti stability přechodného procesu vedoucího z původního, zjištěného stavu, ke každé z možných různých variant budoucnosti, za předpokladu že:

1. Samořízení ve zkoumaném systému se bude vyvíjet na základě původního informačně-algoritmického zabezpečení bez jakýchkoliv inovací.
2. Nedojde k přímému adresnému zásahu hierarchicky vyššího, nebo jiného řízení, vnějšího ve vztahu ke zkoumanému systému.

První z těchto dvou klauzulí odpovídá vzájemná podmíněnost:

Čím je nižší hodnota stability udržitelnosti přechodného procesu směrem k vybrané variantě, tím vyšší musí být kvalita řízení přechodného procesu, tedy vyšší kvalifikace manažerů. To znamená, že v každé z porovnávaných možných variant, představuje veličina obrácenou hodnotu pravděpodobnosti „samo

uskutečnění“ určené varianty, tedy míru efektivity řízení vzhledem k druhým zkoumaným variantám a profesionalizmu manažera.

Oba uvedené faktory jsou v praxi nepostradatelné pro uskutečnění vybrané varianty ze zkoumané množiny variant. Podmínka profesionalizmu manažera ukazuje kromě jiného, na možnost konfliktu s hierarchicky vyšším řízením. Pokud si totiž někdo v hraničním případě konfliktu vybral zlo, snaží se ho uskutečnit, a vyčerpá „Boží trpělivost“, tak vyvolá svým konáním přímý adresný zásah Shora do chodu věcí. Tato intervence rozvrátí jeho činnost bez ohledu na všechny jeho předešlé prognózy a odhady jejich udržitelnosti.

Režimy řízení, odpovídající Vektorům cílů řízení, je možné rozdělit na dva druhy:

„Rovnovážné režimy“ – u nichž se kontrolní parametry řízených procesů, časově relativně neměnného vektoru cílů řízení, nacházejí v přípustném rámci.

„Manévry“ – jsou výkyvy časově se měnícího vektoru cílů, a přechod z jednoho rovnovážného režimu, do druhého, při kterých se parametry reálného manévru odchylojí od ideálního manévru v přípustném rámci. Manévry rozdělujeme na silné, a slabé. Jejich vzájemný rozdíl je podmíněný, a určuje se subjektivním výběrem etalonového času a jednotky měření času. V mnohých případech může být modelování slabých manévru podstatně zjednodušené díky možnosti zanedbání celé řady faktorů bez ztráty kvality řízení.

„Ztráta řízení“ - je překročení hodnot přípustných odchylek stavového vektoru, nebo jemu ekvivalentního vektoru chyb, ideálního rovnovážného režimu, nebo manévru.

Základní kategorie teorie řízení:

1. Vektor cílů
2. Vektor stavu
3. Vektor chyby řízení
4. Plná funkce řízení
5. Soubor koncepcí řízení
6. Vektor řídicího působení
7. Strukturní způsob řízení v rámci hierarchicky nejvyššího všeobsažného řízení na základě virtuálních struktur
8. Bezstrukturní způsob řízení v rámci hierarchicky nejvyššího všeobsažného řízení na základě virtuálních struktur
9. Rovnovážný režim, nebo manévr

Každý dílčí proces, nebo libovolný životní problém, může být popsán pomocí uvedených základních kategorií, pojmů, a termínů teorie řízení tak, že celkový počet najednou používaných pojmů, nepřevyšuje č. 9. To umožňuje propojit uvedené pojmy, s jednou z charakteristik lidské psychiky, protože lidské vědomí může najednou operovat se 7 – 9 objekty. To znamená, že informace potřebná pro pojmenování a praktické řešení jakékoliv úlohy řízení, může být na základě vztahů mezi představami konkrétních obrazů, a pojmy teorie řízení, přístupná vědomí zdravého člověka celá, najednou, a uspořádaná jako **„mozaika“**, namísto nesouvislých a roztržitých informací podobných sklíčkům **„kaleidoskopu“**. Stačí mít přehled, co je v běžném životě potřebné, při rozpoznávání reality, spojit to s každou z kategorií teorie řízení, a nepadnout do pasti kaleidoskopického pohledu.

V praktickém životě přidává „všeobecné teorii řízení“, speciální společenský význam to, že pokud se některé kategorie ukážou být „neznámé“, nebo je chování objektu „nepředvídatelné“, znamená to, že subjekt, který předstírá, jeho řízení, není schopný danou úlohu nejen řešit, ale ani formulovat. Proto, by se měl vědomě včas zastavit, a přehodnotit probíhající události, aby druhým a sobě nezpůsobil neštěstí. V opačném případě je dotyčný pravděpodobnostně předurčeně odsouzený, stát se tupým nástrojem v rukou toho, kdo řeší otázku předpověditelnosti chování, ve vztahu k němu samému.

Řízení musí být vždy konceptuálně definované:

1. Určením celkového množství cílů, a jejich hierarchického uspořádání podle významu.
2. Vymezením konkrétních přípustných, a nepřípustných, prostředků jejich uskutečňování.

Neurčitosti obou druhů, vytváří v rámci deklarované koncepce řízení chyby, které mohou vézt, až k úplné stratě říditelnosti vybraného procesu, nebo vzájemně provázené skupiny procesů.

Ztrátu řízení může způsobit i veřejně nedeklarované, takzvané „tiché“ řízení, nějakou jinou nadřazenou, nebo protichůdnou koncepcí.

Metodo-logickým testem na přítomnost, či nepřítomnost, manažerského šarlatánství, může být algoritmus metody dynamického programování. Vytvořit, a spustit tento testovací algoritmus, je ale možné jen:

1. Při jednoznačnosti cílového vektoru, a na něho navázané koncepce řízení.
2. Pokud cílový vektor, a koncepce řízení neztratí v průběhu testu stabilitu, a míru udržitelnosti.
3. Pokud je algoritmická formalizace činnosti řízení v souladu s hierarchicky vyšším objemnějším řízením.
4. Pokud to dovolují okolnosti.

Někteří jednotlivci, považují DVRT za „mechanický pohled“, který odstraňuje „jedinečnou duchovnost“ jich samých a lidstva celkově. Stavějí se tím, ale do opozice k objektivní realitě, které jsou sami součástí a v které probíhají procesy, které je možné jednotně popsat, a nevidí v ní tedy zatím jednu z možností chápavě, a efektivně organizovat, jejich vlastní vnímání světa a myšlení, aby mohli důkladněji organizovat, i okolnosti svého vlastního života. Proto, pokud se někomu nelíbí DVTR jako jazyk popisující tyto procesy, ať klidně najde, nebo sestaví lepší jazyk schopný tak všeobšáhleho popisu procesů v objektivní realitě. Pro dotyčného, by ale nebylo na škodu zamyslet se nad tím, že například i medicína používá stejný pojmový aparát, jako všechny ostatní biologické oblasti vědy a praxe, popisující jevy v životě rostlin, zvířat, i člověka, aniž by to u něho po příchodu do nemocnice, nebo zavolání záchranky, vyvolávalo hysterii.

Člověk má samozřejmě svoje specifika, která ho v objektivní realitě, i když je on sám její součástí, odlišují od všeho ostatního. Tato specifika, ale bohužel zůstávají nepochopená drtivou většinou lidí na zemi, i přes to, že jsou výrazem společných zákonitostí existence objektivní reality.

Dostatečně všeobecná teorie řízení je v našem chápání mírou uvědomělého pochopení a porozumění řízení jako takového. Není potřebná pro individuální praktické manažery, jejichž podvědomé úrovně psychiky, v rámci řízení, dostatečně dobře pracují s modelováním, výběrem, a uskutečňováním jednotlivých možností. Je ale nevyhnutelná v procesech řízení, pro vytvoření, a zabezpečení, jednoty na podvědomé a vědomé úrovni, ve všech událostech v životě člověka.

3. Udržitelnost ve smyslu předpovídatelnosti

Klíčovým pojmem teorie řízení, je:

„Stabilita objektu ve smyslu předpovídatelnosti jeho chování se v rámci definovaných mír pod vlivem vnějšího prostředí, vnitřních změn a řízení“.

Pro dostatečně přesnou definici pojmu charakterizujícího tento jev je zapotřebí 20 slov. Na definici je to hodně, a i když zkrátíme plný termín na „**udržitelnost podle předpovídatelnosti**“, nebo „**predikce**“, v jeho plném znění nejsou zbytečná slova, a přiměřeně tomu je potřebné za zkráceným termínem vidět komplexní jev, popisovaný plným termínem. Toto pochopení je zásadní, protože umožňuje vyjít z abstraktní teorie, do praxe skutečného života. Proto začneme právě od tohoto jevu a jeho pochopení.

„**Udržitelnost**“ (stabilita) je vlastnost objektu vracet se po odstranění rušivého vlivu způsobujícího počáteční odklon parametrů, k výchozímu režimu existence ve všech, nebo některých parametrech. Tento pojem je známý ve většině odvětví vědy a v technice.

„**Neudržitelnost**“ (nestabilita) je pojem pro nepřítomnost takové to tendence, nebo existencí tendence opačné.

„**Předpovídatelnost**“ je pojem vycházející ve slovanském jazyku z 3 slov, se smyslově blízkým významem, „*předtucha*“, „*předvídání*“ a „*předpověď*“.

„*Předtucha*“ je vždy prvotní, protože jde o jev vlastní psychice člověka. „*Předvídání*“ je výsledkem zpracování informace předtuchy pravou polovinou hlavního mozku zabezpečujícího zpracování obrazového vnímání. „*Předpověď*“ už zahrnuje v procesu zpracování informací, i jistou logiku a algoritmiku propojení mezi obrazy, a toky obrazů událostí. Vyžaduje sladění funkce pravé a levé mozkové hemisféry.

„**Udržitelnost ve smyslu předpovídatelnosti**“ je pojem všeobecnější, než „*udržitelnost*“. Existují totiž objekty principiálně „neudržitelné“, ale pokud se charakter této „neudržitelnosti“ ukáže být „předvídatelným“, a podaří se sestavit systém řízení nestabilního objektu v „čase“, se schopností dostatečně velkou rychlostí, a silou působit, stává se nestabilní objekt udržitelně říditelným, tedy v podstatě udržitelným. „*Udržitelnost*“ je tedy podmnožinou pojmu „*udržitelnost ve smyslu předpovídatelnosti*“.

Objekty, které nedisponují „*udržitelnosti chování ve smyslu předvídatelnosti*“, není možné řídit a nemůžou být uvedené do režimu samořízení proto, že jejich chování má nepředvídatelný charakter v závislosti od vlivu vnějšího prostředí, vnitřních změn a prostředků řízení.

Příklad: Řidič je schopný řídit auto díky tomu, že dopředu ví, předvídá, a tuší, jak a za jaký čas stroj zareaguje na jeho manipulaci s nástroji řízení. Pokud neumíte řídit automobil, nebo se najednou vážně porouchá, tak je jeho reakce na Vaši činnost pro vás nepředvídatelná. Automobil je pro Vás neříditelný.

Příklad: Ještě více to můžeme pozorovat v letectví. I zkušené piloty je nevyhnutelné proškolovat při přechodu z jednoho typu letadla na druhý, protože reakce na působení z venku, a řízení je odlišná od předcházejících návyků a zkušeností letce, i když prakticky i teoreticky, letadlo pilotovat umí.

Tyto příklady ukazují principiálně vážnou osobitost „Udržitelnosti podle předpovídatelnosti“. V tomto jevu, se totiž sjednocuje objektivní se subjektivním do komplexní „míry předpovídatelnosti“, v které se stírá hranice mezi nimi. V celém následujícím textu bude termín:

„**objektivní**“ a výrazy se stejným kořenem slova znamenat proces existující i bez pozorovatele, nezávisle na tom, jestli ho někdo rozpoznal. Po jeho rozpoznání, ho můžeme ovlivnit, řídit, nebo ignorovat.

„**subjektivní**“ a výrazy se stejným kořenem slova znamenat proces patřící subjektu, jím vytvořený. Na procesy, a objekty je působeno přesně definovanými subjekty v rámci hierarchicky vyššího řízení. Pokud subjekt není přesně určený, a anonymní řízení procesu není vnímané jako řízení, tak se proces zdá být pozorovateli, nebo uchazeči o jeho řízení, objektivním procesem stabilního samořízení, nebo nějakým přirozeným, neřízeným, procesem.

Výraz „*objektivní*“ je součástí jevu „*udržitelnost v smyslu předpovídatelnosti*“ přes objekt, přes prostředí, v kterém se nachází, a přes „*hierarchicky Nejvyšší řízení*“.

„**Hierarchicky vyšší řízení**“ je tvořeno množstvím dílčích vnějších řízení, z kterých se skládá celkově objemnější řízení, a je považované za objektivní proces. V rámci vztahu „objekt - subjekt“ nemůže objekt podle své subjektivní hierarchicky nižší vůle změnit charakter vnějšího hierarchicky vyššího řízení. Například hierarchie velení ozbrojených sil: družstvo, četa, rota, prapor, pluk, brigáda, divize, atd.

„**Hierarchicky nejvyšší řízení**“ je společné ve vztahu k objektu, prostředí, množství dílčích vnějších řízení vycházejících z prostředí, od v něm nerozpoznaných subjektů, a subjektu formujícímu prognózu ve vztahu ke zkoumanému objektu.

„**Hierarchicky nejvyšší všeobsažné řízení**“, je činnost v našem kulturologickém prostředí nazývaná „*Bůh*“. Termín „*Bůh*“ Potřebuje vysvětlení jak pro ty, kteří jsou přesvědčeni o tom, že „*Bůh není*“, tak i pro ty, kteří jsou na základě toho či onoho náboženství přesvědčeni o tom, že „*Bůh je*“. Z ateistického pohledu je termín „*Bůh*“ prázdný, protože mu v životě neodpovídá žádný objektivní jev, kromě všeho toho, co zatím není vědecky rozpoznané, identifikované a vyhodnocené. Důkazy existence Boha mají morálně-etický charakter, a vycházejí z toho, že události v životě člověka odpovídají smyslu záměrů a skrytých modliteb dokazujících objektivní spravedlnost člověka a dávající okusit plody nespravedlnosti, které byl dotyčný nakloněný, i přes jemu shůry daná znamení. Člověku předkládané důkazy existence Boží jsou objektivní a odpovídají vědeckému principu „experimentálního ověřování hypotéz“. Každý z důkazů, ale disponuje neopakovatelnou životní morálně-etickou osobitostí. Z toho důvodu byly, jsou, a budou experimenty na téma „Existuje Bůh?“, z kterých je vytržena morálka a etika neúspěšné. Důkazy své existence totiž dává Bůh každému sám, úměrně osudu, dosažené úrovni osobnostního rozvoje, a odpovídající problematice, která je nevyřešená v životě člověka a společnosti. Život člověka by se tedy měl odvíjet v inteligentním dialogu s Bohem o smyslu životních událostí, a působení člověka na vývoj okolností.

V prostředí obklopujícím objekt můžou být i „*nerozpoznané anonymní subjekty*“, mající určité záměry a možnosti působení na objekt stejně, jako už předtím odhalené subjekty.

Pojem „*subjektivní*“ patří do jevu „*udržitelnost ve smyslu předpovídatelnosti*“ prostřednictvím „*subjektu formujícího prognózu*“ a dalších „objektů“ odhalených a identifikovaných jako „*subjekty*“, mající nějaké záměry s objektem předpokládaného řízení, a disponující možnostmi působení na objekt, a první

subjekt. Neboli „*subjektivní*“ chápeme jako množinu rozpoznaných dílčích vnějších řízení.

Prostřednictvím „*intuice a smyslu pro míru*“ může subjekt zformovat prognózu výlučně na základě svých subjektivních interpretací objektivních příčino-důsledkových vztahů, podmiňujících existenci objektu a svého modelu algoritmiky chování se druhých subjektů, rozpoznaných jim v daném prostředí.

Dále může „*subjekt obdržet informaci*“ prognostického charakteru od subjektů kontrolujících vnější a hierarchicky vyšší řízení až po informace přijímané přímo od Boha.

V davově-elitární společnosti, je převládající způsob chápání světa takový, že vědomí většiny lidí, si pamatuje jen „objektivní zákonitosti“, v jejich nejjednodušší formě. To znamená, že stejné příčiny při stejných podmínkách vyvolávají stejné důsledky. Proto jim jejich vědomosti čerpané z kultury, a objevené jimi samotnými, umožňují formovat prognózu, a konat s porozuměním problematiky pouze ve standartních situacích. Běžné vědomí většiny členů davově-elitární společnosti, je schopné pouze primitivního vnímání „objektivních zákonitostí“, ve smyslu jednoznačného propojení „náhodných“ příčin a „náhodných“ důsledků. Většina z nich odmítá přijmout existenci „objektivních zákonitostí“, ve smyslu mnoho variantních statistických modelů objektivní pravděpodobnostní předurčenosti příčino-důsledkových podmíněnosti událostí, která se v praktickém životě projevuje v různorodých statistikách popisujících celkové množství různých událostí podmíněných zároveň morálně-etickými specifiky subjektů objevujících se příležitostně za těch, či oněch okolností. Proto bohužel ze zorného pole takového subjektu vypadávají faktory mající přímý vliv na změnu statistiky, a ještě více ty, které na ni mají vliv nepřímý.

„Subjekt“ tak pozorovaný proces připadá, jako „*neřiditelná shoda různých bezdůvodných náhod*“, které není schopný nejenže běžně statisticky vyjádřit, ale už vůbec ne vyjádřit pozorované události statistikou podmíněnou objektivními morálně-etickými pravidly. Subjekt, který se stal otrokem takového způsobu chápání „objektivních zákonitostí“, upadá do určitého druhu šílenství. Jeho podvědomí a vědomí je totiž postupně přeplněné statisticky zřídkačnými a jedinečnými událostmi, které „nespadají“ do pro něho obvyklé statistiky vzájemně jednoznačného propojení příčin a jejich důsledků. Nositelé takového způsobu pohlížení na svět zapomínají na subjektivismus interpretací, a jejich použitelnosti v konkrétních okolnostech těch, či oněch modelů všeobecných příčino-důsledkových podmíněnosti.

Díky této okolnosti, je míra dostatečné předpovědatelnosti rovněž subjektivní, určená v návaznosti na formulaci úlohy řízení subjektem, a vycházející z jeho interpretace samotné úlohy řízení jako takové, objektivními podmíněnostmi všeobecných zákonitostí existence vesmíru.

Poslední věta znamená, že subjekt řízení je přinucený zabezpečit míru předpovědatelnosti ne horší, než objektivně podmíněnou na uskutečnění řízení.

Nevyhnutelná míra předpovědatelnosti chování se objektu, ve vztahu k subjektu, je objektivně podmíněná, a má co dočinění s už existujícími objekty, a vnějším prostředím, které nemůže zdaleka vždy, a ve všem změnit. Pro zkušebního pilota jsou to vzletové povětrnostní podmínky, typ letadla, letová úloha. Odpověď na otázku, jestli je subjekt schopný řídit proces za objektivně vzniklých okolností, je určená jeho subjektivismem, tedy kvalifikací. V případě letce, jeho vnímáním objektivně probíhajících událostí a vnímáním objektivně možných řídicích zásahů. Někdy neumí žák letecké školy přistát s letadlem na kilometrový pás pozemního letiště při bezvětří a 100% viditelnosti tak, aby nezničil podvozek. Naproti tomu pilot námořního letectva, při stejné modifikaci letadla, běžně

systematicky přistane s letadlem v noci, v bouři, na zatemněnou letadlovou loď s délkou přistávací dráhy okolo 100 metrů, na které svítí jen pár naváděcích světel v úzkém sektoru rozpětí do 3°.

„Udržitelnost podle předpovídatelnosti“ se tu projevuje v tom, že službě na letadlové lodi předchází speciální výběr a příprava.

„Udržitelnost podle předpovídatelnosti“, je ve vztahu k jakémukoliv objektu, jediným testem na správnost vnímání tohoto objektu, v rámci návaznosti na prostředí, které ho obklopuje. Ať už jde o druhého člověka, společnost, firmu, stroj, počasí, atd. Tento test otvírá, a řeší základní otázky všech filozofií, nebo dané filozofie krachují při střetnutí se s praktickým životem, a jejich nezodpovězená „základní otázka“ mizí spolu s nimi. Bez pochopení výše uvedeného se často stává, že pro subjekt se zdají být nepředpovězené události neřiditelnými, živelnými jevy „přírody“. Tento defekt vnímání, a chápání objektivní reality, je v davově-elitární kultuře vlastní většině. Avšak v tom samém čase je pro druhé subjekty ten samý jev plně předvídatelný, a říditelný. Možná, že ne jimi samotnými, možná anonymně, při neschopnosti definovat hlavní subjekt řízení, ale říditelný. Přitom může být anonymní řízení chápáno, jako samořízení objektivně vlastní pozorovanému procesu, i když ve skutečnosti samořízením není.

V libovolné variantě vnímání má však plynutí každého procesu svoje místo v záměru „Hierarchicky nejvyššího všeobjímajícího řízení“. Ve vztahu s ním, je každý proces řízený objektivně nejlepším možným způsobem.

Objekt může ztratit udržitelnost podle předpovídatelnosti:

1. V důsledku příčin nacházejících se v něm samotném (jeho nevědomý přechod do kvalitativně jiného režimu, narušení jeho nastavení, zlom v jeho vnímání světa)
2. V důsledku příčin svázaných s okolitým prostředím, včetně změny charakteru hierarchicky nadřazeného řízení, z příčin svázaných se subjektem, který objemnější systém řídí, nebo je zaujatý prognostikou. Přeprocování, zahlcení vedoucí k chybám, vliv faktorů stísnujících, deformujících a překrucujících psychiku, atd.

Ztráta předpovídatelnosti může být okamžitá, nebo postupně narůstající v čase. Stejný objekt může být podle jedné parametrů stabilní a podle druhých nestabilní ve smyslu předpovědi jeho chování.

Příklad: Automobil je dostatečně předvídatelný ohledně spotřeby paliva, výměny oleje, či generálky motoru, ale nepředvídatelný ohledně defektu pneumatik. Proto sebou většina lidí vozí rezervní kolo, a ne krabici ozubených kol. Ojeté auto má nepředvídané poruchy statisticky častěji, než auto nové, svědomitě sestavené a dobře seřízené. Vzhledem k míře stárnutí ztrácejí mnohé technické objekty předpovídatelnost ve smyslu bezporuchovosti jejich práce.

U subjektu může vzniknout „iluze existence objektu“, a případně i přání ho řídit. Pokus o řízení bude rovněž iluzí a následné rozčarování o to reálnější. Ztráta „udržitelnosti ve smyslu předpovídatelnosti“ takového druhu a následné rozčarování jsou spojené s tím, že modelování chování se objektu v procesu řízení je vedené na základě všeobecné analýzy chování se podobných objektů v minulosti, s nesprávnou identifikací vektoru cílů samořízení objektu. Analýza je subjektivně vytvořená na základě s objektem nesouvisející, jemu nevlastní informace, nebo faktorů ukazujících na přítomnost známého objektu, přičemž mohou být vytvořené jinými objekty.

U subjektu může vzniknout „nesprávná interpretace vnější a vnitřní informace o objektu“. Jeden a ten samý objekt může být „nestabilní“ ve smyslu možnosti prognózy jeho chování se na základě vnější

informace, charakterizující jeho přítomnost v prostředí, a zároveň „plně stabilní“ z hlediska modelování jeho reakcí na základě rozpoznání mechanismu jeho vnitřní informační výměny, pokud se podaří vnitřní strukturu přeprocovávat rychleji, než probíhá reálný zkoumaný, nebo řízený proces.

Uvedené rozlišení v přístupu k prognostice se specificky projevuje v prostředí lidí, alespoň částečně svobodných ve výběru ideálů, způsobu chování, a vůle.

„**Prognostiku**“ formálně dělíme na „*vědeckou*“ získanou na základě vědeckých teorií a experimentů, do jisté míry odpovídajících reálným procesům, a „*intuitivně subjektivní*“, která zahrnuje celý různorodý subjektivismus, od osobitostí konstrukce organismů lidí, až po jedinečnost vzájemného vztahu každého z nich s Bohem a která zároveň zrodila vědecké teoretické a experimentální metody řešení různých druhů úloh. Je to tak, i když v dnešní kultuře intuitivně-subjektivní prognostiku provází statistika chyb subjektivismu. Tedy neuskutečněné předpovědi, prázdné sny a chybné očekávání, vědecké omyly, atd. Přitom je i používání spolehlivě fungujících vědeckých metod podmíněno subjektivismem. Jedni jsou schopni používat je k rozpoznání problémů, a řešení úloh, a druhí, i když je poznají dokonale, nejsou schopni aplikovat vědecké poznatky v reálném životě. Zůstávají tak „*čistými teoretiky*“.

Celkově tvoří osnovu prognózy:

1. smysl pro míru, tedy vnímání možného a nemožného, uskutečnitelného a neuskutečnitelného ve vztahu k cílům.
2. nějaké modelování chování se objektu pod vlivem vnějšího prostředí, jeho vnitřních změn a řízení, probíhající rychleji, než probíhá ve skutečnosti sám modelovaný proces
3. informace získávaná od druhých subjektů řídících zkoumaný objekt, nebo analogických objektů
4. informace získávaná od hierarchicky vyššího řízení až po informaci zasílanou přímo Bohem.

Termín „**udržitelnost objektu ve smyslu předpovědatelnosti jeho chování v příslušné míře pod vlivem vnějšího prostředí, vnitřních změn a řízení**“ se někomu může zdát příliš všeobecným, a proto zbytečným. Pro toho najdeme v západní literatuře u problematiky řízení profesionální slangový termín „**efekt opičí pracky**“, který je svou podstatou k „predikční stabilitě“ protikladný. Pro jeho pochopení je potřeba znát alespoň stručný obsah díla „*Opičí pracka*“, anglického spisovatele W. W. Jacobse.

Starý britský voják přinesl z Indie od fakíra jako talisman vysušenou opičí pracku. Ten, kdo ji vlastní, má právo na splnění třech přání. Ta se dostane do rukou jeho známému. Nový majitel si přeje 200 funtů šterlingů. Krátce nato přichází zaměstnanec firmy a hlásí, že syn majitele zemřel při nehodě a otcí dá do ruky synovu pojistku – 200 funtů šterlingů. Zhrožený otec chce okamžitě vidět syna a v tom někdo klepe na dveře. V hrůze si nešťastný majitel talismanu přeje, aby přízrak zmizel. „Efekt opičí pracky“ se projevuje v tom, že zároveň s výsledkem, přichází nějaký negativní efekt, který převyší výsledek a znehodnotí ho. Mrtvá opičí pracka, prostředek černé magie, měla schopnost splnit přání svého majitele právě uváděným způsobem. „Kdo s čím zachází, tím také schází.“

Ve vědě stejně, jako v náboženstvích existují oficiální, neoficiální a podvědomě psychické zákazy na zkoumání některých jevů a vytváření způsobů chápání jejich podstaty. Podprahové směrnice, a zákazy tohoto druhu jsou tak silné, že vyvolávají v uvedených kruzích „mystickou“ hrůzu. V jejím důsledku se vědci a teologové, kteří se ve své práci a životě střetnou se zakázaným tématem, vyhýbají nazvat věci a jevy jejich pravými jmény a upřednostňují jim přidělování formálních symbolů. Podle hesla, „Zasvěcení“ pochopí, a „Nezasvěceným je to jedno“. Příběh proto nechtěně posloužil ke vzniku

slangového termínu „efekt opičí pracky“, který je sám o sobě zakrytý chápání člověka, pokud dotyčný nepozná námět příběhu.

Pro běžné lidi se místo termínu „efekt opičí pracky“, nepochopitelného bez znalosti tématu povídky, hodí spíše termín s plně definovaným smyslovým obsahem, který je člověk ve stavu pochopit i sám v rámci míry svého chápání. Tím pádem je totiž schopný ochránit sám sebe i svoje okolí, od projevu „opičí hlavy“ na zádech všech, kteří svým konáním vyvolávají vzpomínaný efekt. K tomu stačí se zdržet činností s vědomě nepředpovědatelnými důsledky, a nespoléhat se na náhodu v situacích vědomě dopředu logicky předpokládajících neštěstí.

„**Předání návyku prognostikování a řízení jednoho subjektu druhému**“ je možné, pokud příčino-důsledkové zákonitosti předpovědatelnosti, a řízení, mohou být interpretovány nějakým jim oběma společným jazykem. Slovo „jazyk“, zde v nejvšeobecnějším chápání, označuje jakýkoliv v dané kultuře rozvinutý prostředek výměny informací mezi lidmi. V opačném případě je pro všechny, kteří si chtějí tuto konkrétní schopnost osvojit, nevyhnutné její samostatné postupné ovládnutí. Různým subjektům umožňují společné znaky dostupných jazyků, s dostatečně jednoznačnými informacemi, ulehčení procesu předávání a osvojování si potřebných schopností. Předávání nových, základních, a k životu nevyhnutných návyků, může vyvolat ve společnosti vytvoření nových jazyků a jim odpovídajícího pojmového aparátu. Osvojení si nového jazyku je vždy samostatným rozšířením svého vlastního systému stereotypů přes formování a zavedení do něj jemu předtím cizích stereotypů vnitřního a vnějšího chování. Avšak osvojení všeho tohoto, i když sestaveného někým jiným, je práce, kterou může udělat jen každý sám. Systém obrazných představ o životě, jako celku, a každém z jeho podstatných jevů a jejich vzájemných vztahů, včetně abstrakcí vědy. O nově vytvořené schopnosti je třeba se starat, procvičovat, a vylepšovat, aby jejich praktické použití mohlo být uskutečňováno svědomitě a jednoduše bez efektů „opičí hlavy“, kdy se člověk učí jedno, a ve skutečnosti se naučí něco úplně jiné. Někdy až po přesný opak původně zamýšleného. V tom, je ještě jedna strana propojení objektivního, a subjektivního, v pochopení výrazu „udržitelnost v smyslu předpovědatelnosti“.

4. Prognostika, proroctví a uskutečnění jedinečné varianty budoucnosti.

Podstatou udržitelné předpovědatelnosti je vnímání celovesmírné míry. Tedy bezprostřední, přímé vnímání předurčení Shůry, neboli existence vůle Boží, z které čerpá vědomí pomocí pochopení vědomosti příčino-důsledkových vztahů v systému „**objekt řízení – jeho okolní prostředí – systém (subjekt) řízení – prostředky řízení**“. Vnímání míry je jedinečná individuální schopnost. Za normálních okolností by se mělo spojovat s vědomím, protože stejně, jako nestojí ve výslovném protikladu k vědomí ostatní lidské smysly, zrak, sluch, čich, a ostatní, není možné stavět do protikladu ani smysl pro míru.

Jednou ze stránek smyslu pro míru je přijímání, a porovnávání pravděpodobnostních předurčeností různých variant budoucnosti a jejich hodnocení. Tuto formulaci si teď vysvětlíme. Pojem „*pravděpodobnost*“ se nejvíce používá v matematice, kde je neoddělitelnou součástí statistických modelů popisujících statistické zákonitosti, opakovatelnost každé z různých dílčích variant masových pravděpodobnostně předurčených jevů jednoho druhu. Proto si nejprve podrobněji vysvětlíme vzájemné vztahy mezi „*Matematickou teorií pravděpodobnosti*“ a „*Dostatečně všeobecnou teorií řízení*“.

„*Pravděpodobnostní předurčenost budoucnosti všeobecně, je vždy rovná přesně 1.0*“. Toto tvrzení znamená, že nějaká zatím neurčitá budoucnost 100% bude, s pravděpodobností rovnající se přesně 1.0, ale neříká nic o tom, jaká. Když si představíme, že na jedné straně vah leží 1.0, mělo by na druhé

straně ležet stejné množství, více nebo méně navzájem detailně rozlišených jednotlivých variant celkově možné budoucnosti. Pravděpodobnost každé z těchto rozpoznávaných variant, je vždy menší než 1.0, a každou, z nich můžeme vybrat jako možný vektor cílů řízení.

„Matematická teorie pravděpodobnosti“ a „Matematická statistika“ jsou idealizovanými modely praxe uskutečňování pravděpodobnostních předurčeností, vylučujícími z pozorování „subjektivismus řízení“, a zároveň v sobě naopak zahrnujícími subjektivismus osob popisujících analyzovaný proces, vzhledem k dalším procesům stejného druhu jevů, v hierarchii stavby světa, a dalším částečně souvisejícím statistikám. V obou případech, i když jiným způsobem, vypadá z oblasti analytických možností poskytovaných těmito modely, aspekt individuálních schopností subjektu řízení (manažera).

Život lze teoreticky definovat jako „*praxe jednoznačného uskutečňování množství pravděpodobnostních předurčeností, vyjadřujících se příslušnou statistikou*“. V reálném životě, je však proces realizace pravděpodobnostních předurčení, vždy procesem řízení, podmíněným ne jen objektivně, ale i subjektivismem řídící osoby. Ve vztahu k úlohám řízení podle plné funkce vystupuje tento faktor jako osobnostní aspekt přidávající upravovanému procesu osobnostně podmíněnou jedinečnost. Statistika, je ale slepá, k přítomnosti osobnostního faktoru v procesu řízení, při popisu jevů minulosti, a teorie pravděpodobnosti při modelování jevů budoucnosti. Tyto teorie tedy sice mohou hodnotit pravděpodobnostní charakteristiky konkrétní varianty, a statistické charakteristiky množství variant procesu, ale neodpovídají na otázku, „Kdo osobně spadá pod jednu statistiku, a vypadá z druhé?“ Jejich modely jsou nevnímavé k subjektu, jako takovému. Ukážou sice výsledek a jeho váhu v statistice, ale subjekty, které ho dosáhly, zůstávají za hranicemi jejich možností.

V praktických úlohách řízení, znamená uskutečňování pravděpodobnostních předurčení „*konkrétním subjektem*“, různé možnosti, nebo nemožnosti realizace určité varianty následujících událostí, které ve všeobecnosti vždy odpovídá nějaká matematická pravděpodobnost, uskutečnění této varianty, získaná na základě určitého statistického modelu, bez kterého řízení v principu nemůže existovat, ať už si ho subjekt řízení uvědomuje, nebo ne.

Druhou problematickou oblastí pro „Matematickou teorii pravděpodobnosti“ a „Matematickou statistiku“, je tzv. „*slepé řízení*“ určitého procesu, což prakticky znamená, že na viditelné úrovni, sice není rozpoznáno žádné řízení, ale ve skutečnosti jde o projev hierarchicky vyššího řízení.

Obrazně řečeno, je v úlohách řízení podle Plné funkce řízení, „Pravděpodobnostní předurčenost uskutečnění události“ rovna součinu „Matematické pravděpodobnosti samo uskutečnění jevu“ a „osobnosti tvůrce, jako nositele příslušných možností a schopností“.

$$P = M \times O$$

Takže pravděpodobnost „Matematické teorie pravděpodobnosti“ nemá v tomto smyslu konkrétní tvar a objektivní pravděpodobnost životních událostí, naopak disponuje vlastní konkrétností.

„Pravděpodobnostní předurčenost uskutečnění události“, je jedinečně, individuálně předurčenou svérázností, i když možná hierarchicky vyšší, ve vztahu k hierarchické úrovni, na které je známa statistika minulých jevů a pravděpodobnostní charakteristiky získané na základě statistických modelů a jejich analýz.

Proto může být termín „pravděpodobnostní předurčenost“ širší, než pojem „pravděpodobnost“ v jeho přísně matematickém smyslu, ale může s ním být i identický, v závislosti od toho, zda příslušná osoba

spadá pod odosobňující statistiku a statistické modely hodnocení pravděpodobnostní předurčenosti (tehdy jde o pravděpodobnost), nebo z nich vypadává (tehdy jde o pravděpodobnostní předurčenost na základě pravděpodobnosti, a osobnostní podmíněnosti řízení). Jedna a ta samá osoba tedy zároveň logicky může být součástí jedněch statistik, a statisticko-pravděpodobnostních modelů a z druhé může vypadávat.

Pokud zůstávají statistické zákonitosti neměnné během dlouhých „časových“ intervalů, nebo se mění dostatečně pomalu ve vztahu k vlastním rychlostem chodu procesu řízení, tak je možné je rozpoznat, a můžou být využité na popsání prognostiky variant budoucnosti. I matematická pravděpodobnost uskutečnění každé z různých variant, identifikovaná se statistickou frekvencí v chronologicky víceméně udržitelné rozpoznané statistické zákonitosti, může být ve své podstatě Mírou neurčitosti ve vývoji procesu. Tak můžeme na bázi statistických modelů založených na paměti jevů předchozích, v pravděpodobnostně-matematickém smyslu formálně-algoritmicky prognostikovat budoucnost, při tichém předpokladu, že se pravděpodobnostní předurčenosti minulosti, které našly svoje vyjádření v statistice a statistických modelech, nezmění v budoucnosti.

I když byl sice pojem „*Teorie pravděpodobnosti*“ připoutaný k matematice, je potřeba si uvědomit, že v ní nejde o název podstaty, ale příznaku. Název podstaty této oblasti matematiky je „*Matematická teorie mír neurčitosti*“. K tomuto názvu bude potřebné v budoucnosti i přejít, aby nevznikalo vzájemné popletení „pojmu a dojmů“. „*Teorie pravděpodobnosti v životě*“, se v její objektivní podstatě nemíchá do matematiky, a zároveň přesahuje teorii řízení, protože v teorii pravděpodobnosti není možné mlčky obejít otázky morálky, etiky, religie, a vztahu s Bohem. Tedy všeho, co vyjadřuje zprostředkovaný vliv na životní okolnosti. „*Matematická teorie mír neurčitosti*“ je proto jen formalizovanou částí všeobecnější teorie pravděpodobnosti.

Jak už bylo výše uvedené, „*Míra neurčitosti*“ je vyjádřením „*pravděpodobnosti samovolného uskutečnění*“ analyzované varianty budoucnosti, statistické rychlosti změny frekvence, a dalších charakteristik pravděpodobnostní předurčenosti z pohledu teorie řízení. „*Míra neurčitosti*“ se stává „*mírou udržitelnosti*“ plynoucího procesu, vedoucího z určitého stavu, ve většině případů současného, ke každé z různých definovaných variant budoucnosti, v rámci všech možných i zobrazitelných, za předpokladu, že:

1. Samořízení v pozorovaném systému bude plynout na základě předcházejícího informačně-algoritmického nastavení, bez jakýchkoliv nových faktorů.
2. Nedojde k přímému adresnému připojení hierarchicky vyššího nebo jiného řízení, vnějšího ve vztahu k analyzovanému systému.

Zde poukážeme na ještě jednu okolnost. Matematická pravděpodobnost, jako matematicko-statistické hodnocení významu pravděpodobnostní předurčenosti libovolné dílčí varianty budoucnosti, je mírou udržitelnosti plynoucího procesu, od objektivně postupně se skládající matice současnosti, k variantě subjektivní vybrané budoucnosti. Všechno samozřejmě za okolnosti vlivu překážek k uskutečnění vybrané varianty, ze strany zároveň se rozvíjejících procesů přechodu k jiným variantám, neslučitelným s variantou vybranou. Každé subjektivní hodnocení významu pravděpodobnosti, jako míry neurčitosti, nese v sobě chybu, pokud není proroctvím přijatým bezprostředně od Boha. Proto se žádné subjektivní, formálně-matematické, a neformálně-intuitivní hodnocení neurčitostí, nemohou ztotožňovat s přesnou hodnotou „0“, nebo „1“, ukazující na absolutní nemožnost, nebo absolutní nevyhnutelnost nějaké vybrané varianty.

Protože, jsou pravděpodobnost a statistické hodnocení pravděpodobnostních předurčení v matematice

vyjadřované číselně, je nevyhnutelné obrátit se ke struktuře představy čísel, abychom mohli vyjádřit umístění chyb, v algoritmicky, či intuitivně přijímaných informačních kvantech pravděpodobnostně-statistických hodnocení pravděpodobnostních předurčení. Člověk díky omezenosti svého chápání světa, nechápe přesný význam pravděpodobnostní předurčenosti, které odpovídá číslo s nekonečným počtem desetinných míst, nikdy nepřevyšující číslo 1. Přesné číslo 1 odpovídá neurčité budoucnosti ve všeobecnosti. Tedy celkovému souboru různých rozpoznávaných variant. V matematické teorii pravděpodobnosti tomu v důsledku vyloučení osobnostního aspektu a řízení z daného modelu odpovídá hustota rozdělení pravděpodobnosti.

Protože, člověk nechápe reálná čísla s jejich nekonečnou řadou desetinných míst, představuje si, a pracuje s jejich zaokrouhleními. Vnímá situaci, jako přibližný odhad matematické pravděpodobnosti, vyjádřené nějakým číslem typu $0, X_1 X_2 X_3 \dots X_M \times 10^k$, kde X_1, X_2, \dots, X_M jsou čísla od 0 do 9, celkově vytvářející mantisu $0, X_1 X_2 X_3 \dots X_M$, v tomto případě nepřevyšující hodnotu 1,0.

„**Mantisa**“, je desetinné číslo, zobrazující zlomek s konečným počtem znaků za desetinnou čárkou. Zaokrouhlené číslo, s příslušným dohodnutým počtem desetinných míst, vynásobené číslem deset s charakteristickým exponentem.

Přesněji řečeno, abychom nebyli nuceni psát těžko představitelné velké, nebo malé čísla, napíšeme co nejjednodušeji představitelné číslo, s potřebným množstvím desetinných míst v závislosti na přesnosti výpočtu analyzovaného jevu, zbytek zaokrouhlíme, a toto číslo vynásobíme číslem 10 s vypočítaným kladným, nebo záporným exponentem. Příslušný základ buď vynásobíme, nebo vydělíme násobkem čísla 10.

„**k**“ je exponent, neboli ukazatel násobku čísla 10, tedy množství pozic, přes které třeba posunout desetinnou čárku, směrem doprava (pokud $k > 0$), nebo doleva (pokud $k < 0$) vzhledem na její polohu v mantise. Tak získáme to samé číslo v běžné desetinné formě s konečnou částí jak celých, tak i desetinných čísel rozdělených desetinnou tečkou, nebo čárkou ($X_1 X_2 X_3 \dots X_k, X_{k+1} X_{k+2} X_{k+3} \dots X_{k+m}$, při $k > 0$).

Číslo $0, X_1 X_2 X_3 \dots X_M \times 10^k$ je člověk schopný bez rozmyslu chybně ztotožnit s jakoukoliv přesnou hodnotou. Včetně přesné hodnoty pravděpodobnostní předurčenosti budoucnosti ve všeobecnosti rovné 1,0. Zapomíná přitom na to, že jeho číslo je jen matematická pravděpodobnost, tedy přibližné hodnocení objektivní pravděpodobnostní předurčenosti, v každém případě získaná jen na základě statistiky minulosti, přičemž vždy v sobě nevyhnutně nese příslušnou chybu. Ať už důsledkem nepřesnosti matematických, nebo neformalizovaných statistických modelů vlastních samotné psychice člověka, tak i důsledkem objektivní změny pravděpodobnostních předurčeností spojených s plynutím běžné každodenní události.

Člověk se může splést v chápání exponentu „**k**“, v důsledku čeho se mu zdá zanedbatelné výjimečně důležitým a podstatné zanedbatelným. Avšak i při správném chápání exponentu „**k**“ obsahuje samotná mantisa jistou chybovost.

Kromě toho může jeden člověk chápat správně jen jedno číslo za desetinnou čárkou a druhý třeba tři čísla. Přitom, první osoba chápající jedno číslo správně, může chybně chápat ještě dalších 7 čísel, ale bude si myslet, že její chápání je větší, než chápání toho, kdo vnímá jen 3 čísla, ale všechny správně, za situace, že se oba nespletli v chápání exponentu „**k**“.

Pokud, při správném společném chápání exponentu „**k**“, chápe jeden 5 znaků v mantise a druhý 8

a u každého jsou všechny čísla správně, tak všechno, co druhý chápe od šestého po osmý znak v mantise, subjektivně pro prvního neexistuje. První osoba může tuto informaci přijmout od druhé jen po porovnání pořadí pro něho dodatečných čísel s jemu už známými „vlastními“ hodnotami.

Pokud spolu se správnými hodnotami přijmeme i hodnoty chybné, tak je po porovnání doplňujících hodnot našeho partnera, či oponenta, s vlastními hodnotami zdravé prozkoumat, kde jsme přijali cizí chyby a kde jde o chyby naše vlastní v chápání stejného množství variant budoucnosti.

Tento postup kroků, (metoda, algoritmika) se týká jak pravděpodobnostní předurčenosti budoucnosti všeobecně, tak i pochopení pravděpodobnostních vyhodnocování uskutečňování každého z pravděpodobnostně předurčených variant objektivně možné budoucnosti.

Přitom je nevyhnutelné uvědomit si, že aparát a modely matematické teorie pravděpodobnosti a matematické statistiky, jsou abstraktním prostředkem, samým o sobě bezchybným v rámci matematického formalizmu. My ho však používáme na řešení prognosticko-analytických úloh v praktickém životě, proto je bezchybný, jen v tom případě, že životní okolnosti odpovídají námi subjektivně vybranému prostředku. Proto, nezávisle na tom, jestli hodnoty pravděpodobnostních předurčeností získáme neformálně intuitivně, nebo formálně matematicky, mýlí se v každém případě člověk a ne jim vybrané prostředky řešení úloh.

Každé z uvedených variant popisu budoucnosti (možných cílových, a stavových vektorů), odpovídá nějaká hodnota pravděpodobnostní předurčenosti $0 \leq p \leq 1$ a označení matematické pravděpodobnosti, jako hodnocení těchto pravděpodobnostních předurčeností na základě matematicko-statistických modelů. Mezi jednotlivými variantami můžou být varianty, vzájemně se vylučující, vzájemně doplňující, varianty, které jsou pouze částmi jiných variant, a varianty následující postupně za sebou, v jednotlivých stavových vektorech. Protože, je Vesmír postavený hierarchicky, tak i informace ve vektorech, popisujících jeho možné stavy, odpovídají jeho hierarchické struktuře. Důsledkem toho, je pravděpodobnostní předurčenost budoucnosti celkově 1,0.

Kromě jejích různých variant, je budoucnost rozdělená, i podle hierarchie informací v stavových vektorech, v každé z jejích variant, v souladu s mírou chápání hierarchičnosti stavby světa subjektem. Uvedené rozmístění jednotlivých variant se mění i s plynutím času, podle míry uskutečňování toku událostí. Přiměřeně tomu, mohou chyby v hodnocení pravděpodobnostních předurčeností vznikat i důsledkem neadekvátního chápání charakteru vzájemných vztahů jednotlivých variant rozpoznaných subjektem, a pořádku jejich následností v míře postupnosti rozvoje chodu událostí.

Pravděpodobnostní předurčenosti uskutečňování každé z různých variant jsou ve všeobecném případě různé, avšak všeobecná pravděpodobnostní předurčenost celého množství variant chápaných člověkem je rovna $0, X_1 X_2 X_3 \dots X_M \times 10^k < 1,0$.

Táto veličina, je vždy menší než číslo jedna, jelikož z důvodu ohraničenosti subjektivního chápání, vždy nějaké varianty vypadnou ze zkoumání objektivně možného, a každé z neidentifikovaných variant též odpovídá nějaká hodnota pravděpodobnostní předurčenosti $0 \leq p \leq 1$.

Součtu všech subjektivních neviděných variant odpovídá taková veličina pravděpodobnostní předurčenosti „Rn“, že $0, X_1 X_2 X_3 \dots X_M + R_n = 1,0$ přesně.

„Rn“ vystupuje i ve vztahu k subjektu chápajícímu úplně přesnou hodnotu $0, X_1 X_2 X_3 \dots X_M \times 10^k$ s nějakou pro něho neurčitou chybou (odchylkou) „Rr“.

Jde ve všeobecnosti o součást reálné neurčitosti rovné „Rn + Rr“.

Neurčitost „Rn + Rr“ odpovídá v procesech řízení chybě ve všeobecnosti udržitelného řízení a její průvodní škody, nebo „zázraku“ jako třeba nečekaně vysoké kvality řízení. Nebo způsobí krach řízení, v závislosti od toho, co konkrétně vypadlo z analýzy a chápání subjektu a jak se k tomu dotyčný postavil.

Při objektivně zlých variantách, vycházejících z hrubě nedostatečného chápání objektivní reality řídicím subjektem, může neurčitosti „Rn + Rr“ odpovídat katastrofické řešení problému. V tomto případě jde o extrémně úplně destruktční řízení podle subjektem vybrané podvědomě, nebo vědomě koncepce.

Svou podstatou, jsou všechna pravděpodobnostně-statistická hodnocení pravděpodobnostní předurčenosti, každé z variant v rámci cílů řízení mlčky, mezi řádky, chápané jako možnost uskutečnění řízení při dostatečně nízkých hodnotách „Rn + Rr“. Tomu odpovídají dostatečně vysoké hodnoty pravděpodobnosti „samo uskutečnění“ vybrané varianty a dostatečně vysoké hodnoty kvality řízení při „samo uskutečňování“, z kterého je vyloučený osobnostní aspekt. Nebo se řízení mlčky chápe „automaticky“ v tom smyslu, že je jakoby odolné vůči změně velení manažerů podle Plné funkce.

Mnohé z toho, co se děje pod prahem lidského vnímání, a také v rámci chyby vlastní každé z formálně-matematických metod modelování, může mít důsledky převracející všechny předcházející představy o absolutní nevyhnutelnosti či nemožnosti uskutečnění konkrétní zjevené varianty. Pokud se lépe podíváme na matematickou teorii pravděpodobnosti, tak Boží přímý zásah, je adresný a celostně harmonizační. Nejlépe ho vidíme v „ocasech“ matematických zákonů rozdělení hustoty pravděpodobnosti, např. Gaussova normálního statistického rozdělení, kde jsou jeho hodnoty zanedbatelně malé z pohledu mnohých praktických aplikací a subjektivních vědění. Zásah Shůry však nikdy není bez příčiny, a bez cílů. Je konceptuálně určený.

V souvislosti s tím, je dobré si připomenout slova A. S. Puškina. „Předvídání není algebra. Um člověka je, lidově řečeno, ne prorok, ale uhádnuvší. Vidí celkový chod věcí, a může z něho vyvodit hluboké předpoklady, nejednou časem stvrzené. Avšak není schopný předvídat náhodu, mocný a okamžitý nástroj Boha“.

Pokud vyjdeme za rámec dostatečně všeobecné teorie řízení a podíváme se na „náboženství“, jako na skrytý vědomý dialog nějaké osoby s Bohem, tak pravděpodobnostní modely matematické „teorie pravděpodobnosti“ nezapočítávají osobnostní faktor. Jde o míru „duchovnosti“ člověka, tedy jeho morálky, a míry chápání objektivní reality, která je plně známa jen Bohu. Avšak, jak víme, osobnostní faktor dominuje ve všech procesech řízení chápaných jako komplexní reakce člověka, nebo společnosti, na probíhající události, včetně reakce na prognózy a proroctví ve vztahu k rozvoji budoucích události v objektivní realitě. Proto může člověk, mající příslušný faktor, na vysoké úrovni, vyhodnotit ve vztahu k libovolné variantě budoucnosti nejen její pravděpodobnost, ale i pravděpodobnostní předurčenost, chápanou jako hodnocení míry možného, rovné pravděpodobnosti „samovolnosti“ realizace, vynásobené mírou potenciálu osobnosti manažera. I přes to, že poslední veličina je přesně známa jen Bohu, celospolečenská praxe ukazuje, že existují lidé, pod jejichž řízením se pokazí všechno, a jsou lidé, pod jejichž řízením vyjde i nemožné.

„Kvalita managementu řeší všechno“, nebo, jak říkal J. V. Stalin: „Kádry řeší všechno“.

Někteří lidé, umí na základě vlastního smyslu pro míru, v praxi rozlišit manažery života, od manažerů zkázy, moderněji kamikadze manažerů.

„Kamikadze manažeři“ dávají, na podkladu formálně-algoritmické analýzy zkoumaných faktů, přednost takovému druhu vyhodnocení, ve kterém budou následné události ve společnosti ekvivalentem odosobněných statistických modelů matematické teorie pravděpodobnosti. Kamikadze manažer, tak ze dvou výše probíraných odborných vysvětlení ohledně smyslu pravděpodobnosti, vidí jen jedno. Pro dosažení svých cílů je schopný jít přes mrtvolu. Z jeho pohledu je podřízený člověk jenom využitelná oběť, neschopná pochopit minulost, přehodnotit svoje cíle pro budoucnost a změnit způsoby jejich dosahování. Je pro něj jenom člověku podobná opice, bio robot, nebo ovce, a on, za její utrpení „nenese“ odpovědnost, protože i když se narodila s podobným potenciálem jako on, podvědomě se ho vzdala, nechala se podvést, a proto nemá právo na normální život. Neboli když chce ovce z pohodlnosti zůstat stříhanou, a mláčenou, i přes upozornění od měnících se životních okolností, nebo přímo slovně od svých blízkých, tak ať je. Částečně jde, bohužel o správnou dedukci, kamikadze manažera na bázi do absurdna rozvinutého evolučního principu, „přežije nejsilnější“. Člověku je potichu, mezi řádky zakázaná možnost změny sebe samého, tvořivá změna své osobnosti. Kamikadze manažer se k němu chová jako k biorobotovi, nositeli omezeného intelektu. Jeho použití vyhodnocuje vzhledem k jeho vhodnosti, a definovanému funkčnímu významu nějaké úlohy. Například na něj deleguje zodpovědnost, za svá špatná rozhodnutí. Avšak na vyšší úrovni chápání je potenciál kamikadze manažera, a jeho budoucnost nevyhnutelně spojená s kolektivním potenciálem pro něj člověku podobných opic, jelikož každá z nich dostává z rukou minimálně HNR, od narození jedinečnou, stále se měnící úlohu v rámci celkových vývojových úloh společnosti.

Zkoumání vztahů mezi fakty, a metodologie jejich rozpoznávání, bude pravděpodobně základem budoucnosti, ale člověk z principu není omezený automat. Prognózám průběhu jevů minulých, je ve vztahu k člověku vždy vlastní nějaká nepředpověditelnost jevů budoucích.

Rozumné společnosti si při řízení své manažerské politiky „podle plné funkce řízení“ pozorně všímají člověka s jeho potenciálem rozvoje, na tom stupni projevování se osobnosti, kde je statistický průzkum zbytečný. Intuice neboli vnímání míry, je totiž sice mocný nástroj inteligence, ale pokud je zaměněná s emocemi, stane se problémem. Stejně tak, i spoléhání se na čistou abstraktní logiku myšlení, s jeho přirozeně omezenou kapacitou. Jedinou rozumnou možností, je jednota emočně-rationálního stroje psychiky typu „Člověk“. Termín „stroj psychiky“, si vysvětlíme dále v textu.

V knize britského etnografa 19 století E. B. Taylora „Prvobytně pospolná kultura“ (rok vydání 1896) se hovoří, že už prvobytně pospolné společnosti měly vytvořené rituálně formalizované psychologické praktiky, a z dětí ve věku 7 – 14 let dopředu vybírali ty, jimž potenciál rozvoje jejich osobnosti umožní se později stát vysoko kvalifikovanými řídicími funkcionáři kmene. Náčelníky, vojenskými a hospodářskými vůdci, šamany. Tedy vytvářet z pravděpodobnosti budoucích události blízkých nule, pravděpodobnosti blízké číslu jedna (100%), s cílem maximální možné kvality řízení při uskutečňování chtěných variant bytí. V podstatě „barbary“ zajímala spíš vysoká schopnost člověka rozpoznávat a řešit předtím nepředpověditelné problémy prostřednictvím realizace osobních jedinečností vnímání morálky a míry už od doby dětství, než předpoklady poslušné, bezproblémové služby v budoucnosti, získávané na základě systematické práce při výchově „managementu“. Tyto přirozené procedury byly zničené a zvrácené „elitarizujícími se“ klany prakticky všude na Zemi při přechodu od prvobytně pospolné společnosti, k davově-elitárnímu společenskému zřízení.

K prostředkům klanově-elitárního útlaku společnosti patří, tlumení přirozeně vyváženého zdravého rozvoje morálky, a technologií zároveň. Zvyšováním úrovně materiálního zabezpečení populace,

jednostranným zrychlováním optimalizace technologie výroby produktů a služeb, za každou cenu, na úkor morálky, a psychóz masového stresu, generovaných institutem úročení a nekrytých peněz.

Podle Biblického Deuteronomia 23:19 – 20:

„Svému bratrovi nebudeš půjčovat na žádný úrok ani za stříbro, ani za pokrm, ani za cokoliv, co se půjčuje na úrok. Cizinci můžeš půjčit na úrok, ale svému bratrovi na úrok půjčovat nemůžeš, aby ti Hospodin, tvůj bůh, požehnal ve všem, k čemu přiložíš svoji ruku na zemi, kterou jdeš obsadit“.

Bible – St. zák. Deuteronomium 28:12:

„Budeš půjčovat mnohým národům, ale sám si nebudeš muset půjčovat. Hospodin Tě učiní hlavou a ne chvostem, budeš vždy stoupat výše a neklesneš níže, pokud budeš poslouchat příkazy Hospodina, svého, které ti dnes uděluju, aby si je přísně dodržoval“.

Bible – St. zák. Izajáš 60:10 — 12:

„Cizinci vystavějí tvoje hradby a jejich králové ti budou k službám. Národy a království, které by ti nesloužily, zahynou. Takovéto národy propadnou úplné skáze.“

Tato krátká a jednoduchá sociologická doktrína, slouží ke koncentraci prostředků potřebných k moci. Jde o zabezpečení zdrojů, vůdců procesu globální fašizace společnosti, a jejich dalších možností, vyplývajících z kontroly majetku, trhu a peněz, širokou paletou prostředků, až k různým ideologiím, náboženstvím, médiím, přepisováním dějin, či prostřednictvím celkově skrytě nebo otevřeně otrokářského konceptu „samo“ řízení „biomasy“.

Pro elitu je důležité „kdo“ řídí, ale nepodstatné „jak“, protože ona, disponuje prakticky neohraničenou vnitro společenskou mocí v oblasti podprahového řízení spotřeby vyráběných a všeobecně dostupných produktů a služeb. Dlouho dobým „samo“ řízením kultologických stereotypů myšlení. To elitě umožňuje jako vůdcům brát si svévolně ze všeho, zneužívat ostatní, systematicky je záměrně poškozovat, dokonce v právech na základní životní potřeby.

Naopak pro společenství nerozdělené klanovým parazitizmem elit je důležité „jak“ řídit, a proto ono ze středu dětí vyhledává ty, „kdo“ postupně bude schopný řídit společnost obecně přijatelnou, dlouhodobě udržitelnou a bezpečnou formou. Zároveň bude pro pud sebezáchovy v smyslu neustálého rozvoje taková to společnost důsledně dbát na to, aby bylo zajištěno kvalitní proškolení, vyměnitelnost řídicích pracovníků a zároveň se nemohly vytvořit vícegenerační klany, předávající si moc bez ohledu na zvyšování kvality řízení, a egoisticky za každou cenu soustřeďovat prostředky na své udržení, riskujíc přitom negativní kolektivní osud společnosti.

„Elita“ sice taky hledá mezi dětmi specificky nadané, ale s cílem jejich nepřímého zotročení pro svoje klanové záměry, nebo s cílem eliminace jejich potenciálu, či dokonce přímé fyzické likvidace. Jeden z mnohých příkladů takového druhu se nachází v „Novem zákoně“, když Herodes z důvodu likvidace Ježíše z Nazaretu osobně vydal rozkaz na likvidaci množství malých chlapců.

Protože, v základě každého řízení stojí dostatečná předpovídatelnost chování se systému pod vlivem faktorů vnějšího prostředí, na něho působících, vnitřních změn v něm samotném, a řízení, jako takového, společnost důsledkem toho na informace prognostického charakteru nějak reaguje. Proto samotný fakt jakékoliv prognózy, a o to více rozšiřované prognostické informace v společnosti, mění

jemu předcházející míry neurčitostí v běhu události. Pravděpodobnosti a pravděpodobnostní předurčení v rámci připouštěném jejich Vyšším (HNR) předurčením. Úměrně tomu, může být samotná publikace prognózy řídicí činností, podřízenou nějakému druhému procesu řízení.

V souvislosti s tím, že se v posledních letech u nás, stejně jako i jinde ve světě, vydávají kdejaké astrologické prognózy, je nevyhnutelné udělat vážnou poznámku. Je důležité si uvědomit, že pokud bychom měli vidět v astrologii vědu o energo-informační rytmice součinnosti Vesmíru, Země, její biosféry a na ní žijících lidí, tak astrologie dává prognózy nejpravděpodobnějšího vývoje procesů za tichého předpokladu nepřítomnosti, nebo zablokování samovolné byt' jen trochu efektivní manažerské reakce na nepříjemné prognózy, a nepříjemný chod události ze strany těch, komu je prognóza dávaná. Taky se v tichosti, ignoruje i možnost cílevědomé manažerské reakce na samotný fakt prognózy. Pro ty, kteří se nezamýšlejí nad funkcí prognostiky, jejího „samovolného“ následného uskutečňování a komplexního řízení, jehož cíle nejsou vždy totožné se samotnou prognostikou, jsou to zamlčované prostředky programování podvědomé úrovně jejich psychiky, s cílem nevyhnutelnosti vyplnění ohlášené prognózy. Ve vztahu k bezhlavě důvěřivému davu, je takovéto programování psychiky reálnými i zdánlivými, astrologickými a dalšími prognózami, jedním z prostředků jeho řízení.

„**Astrologická prognóza**“ je více, či méně přesná prognóza vnějších, a vnitřních okolností, ve vztahu k člověku, a cílovým skupinám společnosti. Ne však prognóza, použitá, jako předurčení řízení ze strany člověka reagujícího na tyto okolnosti. Člověk na prognózy, a okolnosti, reaguje podle jeho osobního morálně podmíněné duchovnosti, bohocentrické, nebo egocentrické, zahrnující chápání světa mozaikově, nebo kaleidoskopicky, stereotypy vnímání reality, jeho instinkty, jedinečnou intelektovou algoritmikou, intuicí, a jeho vlivu na svět prostřednictvím zpětné vazby, reakce okolí na impulzy subjektu.

Kromě astrologie, ale zůstává i bezprostřední adresné zasahování do chodu události Shůry. Někdy předurčuje i rytmiku energo-informačních procesů vesmíru, která se jeví být předmětem analýzy a interpretace astrologie.

Prognózy se odlišují od proroctví kvůli zdroji jejich původu:

„**Proroctví**“ vždy pocházejí z hierarchicky vyšších úrovní objektivní reality, než omezená psychika člověka. Z úrovní agregátních modulů kolektivní psychiky (v ezoterice tzv. egregorů), nebo přímo od Boha. Člověku je jen poskytnutá možnost více, či méně adekvátního ohlášení proroctví v prostředí sobě podobných osob.

„**Prognóza**“ je plodem vlastních intuitivních, nebo vědomě algoritmických snažení člověka v mezích jeho možností. Taktéž ale i informace představená, nebo vnucená subjekty nepatřícími do skupiny těch, které uskutečňují hierarchicky vyšší řízení ve vztahu ke spotřebiteli prognózy - jednotlivci, nebo skupině.

V masově vydávané literatuře nikde nenajdeme vysvětlení, proč si většina lidí pamatuje spíš předpovědi nešťastně proběhlých událostí, než těch, které nakonec dopadly dobře, protože jim lidé dokázali čelit. Tento přístup rozhodně není správný, nezávisle na tom, jestli lidé věří předpovědím, nebo považují budoucnost za nepředvídatelnou a vzdávají se dokonce i své vlastní intuice. Nezávisle na způsobu a metodologii prognóz, je pro lidstvo důležité pamatovat si uskutečněné negativní prognózy a proroctví, stejně jako upozornění Shůry, ztotožňované často lidmi nesprávně s negativními prognózami. Zároveň s tím jsou v dějinách krajně zřídka uskutečněné památné kladné prognózy ohlášené v minulosti.

Z pohledu praxe řízení jsou pro manažera hodnotné především informace:

1. O odklonu procesu z předepsaného režimu.
2. O už vzniklých přímých, a nepřímých příčinách, které takový odklon mohou vyvolat.
3. O odkrytých možnostech vzniku příčin takového to druhu, a odklonech v budoucnosti.
4. O procesech, jejichž plynutí umožňuje odkrýt možnosti výše uvedených třech druhů.

Pokud uvedené čtyři druhy manažersky zásadních informací dáme do vztahu s Plnou funkcí řízení, tak jejím prvotním etapám odpovídá informace o procesech, jejichž plynutí, je schopné odkrýt:

1. Nepřijatelné možnosti události
2. Informace o procesech umožňujících odkrývat jiné alternativní možnosti.
3. Rozbor procesů analyzujících příčiny.
4. Procesní analýza uskutečněných chyb, a odchylek řízení.

Taková je chronologie priorit významu každé třídy právě rozpoznané a pojmenované základní manažerské informace, při řízení podle plné funkce v intelektuálním schématu řízení Prediktor-Korektor, jelikož řízení toku událostí buď odkrývá, nebo zakrývá možnosti:

1. Při odkrytých možnostech vznikají příčiny chyb, a úchylek bezprostřední a zprostředkované, způsobí odklonit tok řízeného procesu od ideálu.
2. Řízení příčin sebou přináší, nebo blokuje, odklon toku procesu od vybraného ideálního režimu.
3. Řízení samotného procesu pod vlivem příčinných faktorů, je v potřebné kvalitě vždy možným.

Přiměřeně uvedené hierarchii má informace o tom, že proces řízení plyne udržitelně, menší manažersky význam, než informace o těchto odchylkách:

1. O příčinách, schopných způsobit odklon.
2. O odkrytých možnostech vzniku takového to druhu příčin.
3. O procesech schopných rozpoznat možnosti takového druhu.

Bůh není tyran a ani sadista. Proto se v lidských prognózách a proroctvích, poskytnutých opravdu Bohem, předává informace o katastrofické, nebo nepříznivé budoucnosti, která má přeformulovat přítomný důsledek všeho, co se reálně stalo v minulosti, a tvoří se v současnosti. Včetně mravně podmíněného namíření samotných lidí na budoucnost. Informace o příznivém nastavení chodu událostí, i když přijatá v úzkém emotivním vztahu, nemá v zobrazeném manažerském smyslu hodnotu.

„I duchové proroctví poslušni jsou prorokům, protože Bůh není Bohem nepořádku, ale světa. Tak ve všech církvích u svatých bývá“. 1. list Korint'ánům, 14:32, 33

Proto, jedinou správnou reakcí na negativní prognózu nezávisle na tom, jak ji dotyčná osoba přijímá, nevědecky „intuitivně“, nebo „na vědeckém základě“, je přehodnotit už teď v současnosti, známou minulost a postoje k přicházející budoucnosti. Tento postup řešení problémů je známý už z dávné minulosti, i když, bohužel, zůstává stále ještě většinou populace nepochopený. Zmínka o tom je v Bibli v Knize Jonáše – Knihy proroků. „Jeho kázeň v Ninive a pozitivní reakce obyvatel města na předpověď, proroctví“. Rozhodně však neignorovat prognózy tak, jak to udělali, Trojane, kteří zavrhlí výstrahu Kasandry a Laokoona, nebo utíkat před uhranutím, jak to udělali rodiče krále Oidipa a sám Oidipus, nebo lézt na rožeň „vyzývající osud“. Tedy pokoušet Boha, kvalitativně neměnic nic na sobě samém, jak to udělal například i A. S. Puškin, přesvědčený o smrtelném nebezpečí svých konfliktů s vysokým

blondýnem (G. d'Anthès, a věštba o jeho zabití), a mnohé sám podvědomě přivolávat. Stejně tak i M. J. Lermontov opakující v mnohém osud Puškina. Nezpozorovat prognózu a zapomenout na ni jako Britové, důsledkem čeho se v r. 1912 potopil Titanik, nebo vstoupit do dvou sebevražedných válek (r. 1904 a 1914), jako Rusko pod vedením cara Mikuláše II. pod heslem „nějak přežijeme“, i přes mnohá upozornění, o nepřipravenosti hospodářství, a společnosti, na vedení války, znamená napomáhat uskutečnění negativní prognózy.

„Bůh nemění to, co se děje s lidmi, pokud sami nezmění to, co je v nich.“ Tak vysvětluje v Koránu súra 13:12 tragédii událostí v životě mnohých osob a společenstev. Kromě toho, je jedině Bohu známe, co je jim předurčené jednoznačně a neodvratně a co se nikdy stát nemůže. I kdyby se kdokoliv naparoval, že skuteční prosazované, realizuje svobodu danou mu Shůry, nebo změni předurčení. Například Rusko v dohlédnutelné minulosti, a Ruské impérium posledních třech století obzvlášť, vyvolává samostatně deprimující dojem, ve vztahu jeho obyvatelstva, a řídicí elity k prognostickým varováním.

I když byl Korán už dávno přeložený i do češtiny, a z jeho komplexnosti je možné poznat chápání porovnání předpovědí, předurčení Shůry, cílevědomé a necílevědomé reakce, na význam odvíjejících se událostí v životě, stejně se nestal návodem pro naši „inteligenci“, hrdou na svůj nadhled, nebo kdysi až okázale zbožnou. O návodě pro dnešní takzvané „křesťanství“, a jeho vztah s objektivní realitou, Bohem, ani nemluvě. Pokud by byla církevní hierarchie zodpovědná, porovnávala by Písma a hledala Pravdu tak, jak sama deklaruje. Protože tak nečiní, tak ji „vezme na odpovědnost“ Bůh. Ten totiž nepotřebuje dogmata, ovce, nebo bio roboty. Islám, a jeho písmo Korán má samozřejmě logicky taky svoje problémy, a zvrácenosti z rukou profesionálů. Rozbitou chronologii, mlácení hlavou o zem 5 krát denně, atd. O judaismu a v mnohém i hinduizmu, či budhizmu, atd., ani nemluvě. I když jejich počátky nebyly špatné.

Ve střeoevropském kulturologickém prostoru, ale i dále na západ, nebo východ, mnohé lidové pohádky poukazují na toto téma a zkušenosti našich předků s jejich řešením. Hlavní hrdina mnohokrát přirozeně žije v souladu se zákony přírody, lesa, a spravedlivé společnosti (Sněhurka, Popelka, Honza na vandru), v přímém bezprostředním kontaktu s Nejvyšší Mocí, „Bohem“. Pokud ale, někdo objektivní zákonitosti nerozvíjí, nebo dokonce narušuje, bývá upozorňovaný předpovědí nějaké staré ženy, lesního dědečka, víly a pod., že pokud nezmění svůj postoj, stane se nějaké neštěstí. Pokud postava přehodnotí svůj přístup, situace se napraví. Často však potřebuje hrdina ponaučení, nebo lekci.

K našim východnějším sousedům, jejich méně vnímavým hierarchům takzvané ortodoxní církve a jejich ovečkám, byl pravděpodobně „Bůh milostivý“ například v tom smyslu, že se v r. 1907 objevila zlidovělá opera N. A. Rimského-Korsakova, příběh o „Neviditelném městě Kitež a děvě Fevrónii“. Na tomto, v jistém smyslu tematicky silně vyspecifikovaném příkladu, si teď zkusíme ještě podrobněji rozebrat analyzovanou problematiku. Fevrónie je zobrazená jako člověk, žijící nad ceremonialitou tzv. „náboženství“, „filozofií“ či „ideologií“, nesoucí v sobě bezprostřední živý vztah s Bohem, v nevyhnutné jednotě emocionálního a smyslového nastavení její duše. V skutečném dialogu s Nejvyšší mocí přes drobné změny v jejím okolí, přírodě, u blízkých, intuitivně vnímaných při ne egocentrickém pohledu na svět. Je jediným skutečným Člověkem příběhu v tom, že její činy jsou za všech okolností bezchybné. To znamená, že neprohlubuje problémy, ale řeší je vzhledem na možnosti a okolnosti („Pokud si někdo nechce nechat pomoci, těžko mu pomůžesh.“). Jde o něco jako ideál Člověka. Do velmi vysoké míry nepochybně dosažitelný. Náměstek nejvyšší harmonizující moci zde na Zemi. Skutečné Dítě Boží. Stejně, jako jinde zbožšťovaný Ježíš, Buddha a pod. Jde z jistého pohledu o jedinečné umělecké dílo, v kterém je bez jakékoliv abstraktní teorie řízení a naučné terminologie jednoduše ukázané, jak je třeba reagovat na negativní prognózu. Jako odpověď, na tři po sobě jdoucí pokání, se 3 krát změni předurčení Shůry pro ty, kteří se zamysleli nad sebou. To, co se v tzv. náboženstvích nazývá pokání, je

ve své podstatě přehodnocením minulosti a postojů k budoucnosti, vyjádřené ve změně skutečné morálky člověka. Je to likvidace dvojitých a nejasných morálních standartů. Týká se jak jednotlivců, tak i společnosti, z nich se skládající. Bůh je milosrdný. Znamení, negativní prognózy, a proroctví o utrpení, jsou ve své podstatě upozornění, a ne zlomyslné strašení. Přicházejí předčasně, aby lidé měli čas v sobě prozkoumat, a přehodnotit svůj minulý a budoucí život, změnit svoji morálku a charakter svého chování, a už tím samotným změnit pravděpodobnostně předurčené hraniční důsledky svých činů. Jedním z významů pojmu „pravděpodobnostně předurčené“, je i „podmíněné vírou“, religii. Avšak tehdejší ruská „elita“ se ukázala být tak namyšleně hloupá a považující operu za „nezáživnou“, „obsahově přehnaně seriózní“, „odměřeně vážnou“, či „sladce mystickou“, „nedostatečně strohou ve vztahu k zrádci Gríšovi Hýřilcovi“, že za takové hýření hlupáci dostatečně tvrdě zaplatili po r. 1917. V r. 1994 byla inscenace „Příběhu“ obnovena v další krizi společnosti.

Vymyšlení vážných lži ohledně minulosti, připočítávání těch, kteří tvořili objektivně dobro k zločincům, a prezentace objektivně amorálních zločinců jako dobrodinců, je činností opačnou k pokání.

Kromě toho existuje přísloví „příliš neštěstí“. Podstata jevu je v tom, že pokud vnáším do přítomnosti informace o těch či oných variantách budoucnosti, měním pravděpodobnostní předurčenosti různých existujících variant. Vnášení katastrofických informací se při příslušném nastavení psychiky lidí, může stát programováním katastrofického sledu událostí.

„**Negativní předpověď**“, neboli výstraha, „*zmenšuje*“ pravděpodobnost „samo uskutečnění“ neštěstí, tím, že poskytuje možnost včasné cílevědomé reakce na prognózu.

„**Přivolávání neštěstí**“, naopak, „*zvětšuje*“ pravděpodobnost „samo uskutečnění“ neštěstí tím, že uzamyká různorodé fragmenty do celkového algoritmu řízení. Fragmenty v principu sice možné, ale zároveň do jejího přivolání, samostatně neschopné katastrofy. Následně je potřebné dodatečné lidské úsilí na neutralizaci a „rozřezání“ takto poskládaného celkového algoritmu uskutečnění sice možné, ale vůbec ne, nevyhnutelné katastrofy.

Kdo není schopný přiměřeným a harmonizujícím způsobem reagovat na negativní prognózy, a prázdné obavy, nebo nezodpovědně a namyšleně vyslovuje neomylné názory o temných perspektivách budoucnosti kohokoliv, ten sám sobě, i svému okolí vytvoří neštěstí a těžkosti, které bude muset pravděpodobnostně předurčeně řešit on sám, a ti, jejichž osud byl schopný negativně ovlivnit. Proto se hloupý dav, nerozlišující varování před neštěstím, od programování temné budoucnosti, bojí zlých předpovědí, a nenávidí ty, jejichž slova o přicházejícím neštěstí se realizují. Je třeba být raději vnímavým a používat vlastní mozek, než se hněvat k vlastní škodě.

Je velmi důležité umět rozpoznat, kdy člověk sám programuje, ať už pasívně z odstupů, když varuje před pozorovanou negativní prognózou, nebo aktivně přímo, aniž by si to třeba sám uvědomoval, další chod událostí neadekvátně katastrofickým obrazem. Vzpomeňte si na příběh s lýdským králem Kroisosem. Když se obrátil na Delfskou věštitrnu s otázkou, jestli má začít válku s Peršany, orákulum mu odvětilo: „Kroisosi, přejdouc Halič, velkou říši zničíš“. Kroisos utrpěl porážku a jeho říše byla obsazena Peršany. Na obvinění Kroisose, knězi Delfy reagovali tím, že předpověď se vyplnila do puntíku, jen se „orákulum“ konkrétně nevyjádřilo, které království bude zničené. Tento příběh má však dvě strany. Z jedné strany subjektivní morálka Kroisose diktovala jemu samotnému jistou linii kroků, důsledkem kterých bylo jeho království zničené. Pokud by měl Kroisos jiné mravnostní standardy, choval by se jinak. Z druhé strany orákulum, znající objektivní morálku Kroisose a očekávající matici scénářů dalšího toku událostí, už programovalo řízení Kroisose bez alternativně na zničení jeho království. Vždyť jim nebylo řečeno „pokud Kroisos Halič projde, tak velkou říši zničí“, protože ve

formulaci orákulu není slovo „pokud“.

Velkým a malým „Kroisosům“ tak nezbyvá, jiná možnost, než vystoupit proti jakékoliv kultuře „orákulstva“, včetně současných „cikánských věštkyň“ a „astrologů“. V tomto je i odpověď na otázky o proroctvích Laiovi, o jeho synovi Oidipovi, nebo proroctvích Akrisiovi. Všechno se bezpodmínečně uskutečňuje tak, jak je předpovídané, protože každý z nich se snaží buď utéct před „osudem“, nebo začít s ním bojovat, místo toho, aby přehodnotil a změnil svoji mravnost, a tím samotným upravil algoritmiku své psychiky, důsledkem čeho by se vymanil spod vlivu moci bývalého, ale zašlého proroctví. Tedy programu, jakoby bezvýhodiskové předpovědi.

Šestý smysl, pro míru, ve skutečnosti dává na úrovni vědomí algoritmicky neformalizované vnímání množství různých variant budoucnosti, a hodnocení pravděpodobnostní předurčenosti každé z nich. Tvoří osnovu všech algoritmicky formalizovaných metod prognózy, včetně odhadů, a pravděpodobnostně statistických matematických modelů.

Zde výše napsané formulace o pravděpodobnostních předurčeních, a řízení ve vztahu k životu společnosti, byly zahrnuté v aforismu V. O. Klučevského: „Zákonitost dějinné události je obráceně proporcionální její duchovnosti.“ V davově-elitárních společenstvích je duchovnost většiny lidí rovná neměnné podmíněné nule. Historie „davového elitarizmu“ se opakuje, jako $2 \times 2 = 4$, podobně jako přeskakující gramfonová deska, která akorát tak zbytečně znervózňuje, a význam rozdílů není větší, než v případě, že na jedné kalkulačce je 4.0 jako 3.999999 a na druhé 3.999987.

Pochopení variant se zanedbatelně malou pravděpodobnostní předurčeností jejich uskutečnění, a udržitelné řízení plynoucích procesů k nim vedoucích, je schopné nepozorovaně změnit svět. Taková možnost je však odkrývána vysokou morálně podmíněnou duchovností, a s ní propojeným osobním vnímáním míry, stojícím na počátku řídicí kvalifikace. Malá udržitelnost přechodných dílčích procesů, vedoucích k chtěné celkové variantě, je přitom kompenzovaná vysokou svobodně vybranou samo disciplínou.

Kvůli nebezpečí krachu davového elitarizmu, z výše uvedeného důvodu, a kvůli minimalizaci pravděpodobnostní předurčenosti takového krachu v každé historické hodině, dává Talmud v různých variantách doporučení následujícího obsahu. „Nejlepší z gójů (nežidů) je hoden smrti.“ (!!!). Pokud příslušné kruhy dodržují toto doporučení a lidské společenství si nepřeje, nebo je neschopné se před ním chránit, tak jsou ze společnosti neustále seřezávané vrcholky duchovnosti, a jeho hysterická historie je předurčená stejně, jako $2 \times 2 = 3.999$. Protože, i když je pravděpodobnost krachu „davového elitarizmu“ v objektivně se vyvíjejících podmínkách odlišná od nuly, tedy krach je možný, tak chybí osobností s vysokou kvalitou řízení, způsobilé k realizaci přechodu přes „krach“ do normální společnosti. Nejlépe přes postupný přerod.

Pro davově-elitární systémy jsou typické situace konfliktů množství dílčích řízení alfa samců, a samiček.

Proto se jeví být jednou ze společensky významných schopností jedince, způsobilost vyhodnocovat pravděpodobnostní předurčenost vyhrání konfliktní situace: „já – on“, „já – ona“, „já – oni“. Táto schopnost je však u většiny lidí vypracovávána hlavně na základě praxe života, a je vysokým stupněm podmíněná předcházejícími zkušenostmi a pamětí, namísto vnímání situace pomocí intuice.

1. Pokud si člověk z předcházejících zkušeností bez zamyšlení zvykl, že prohrává v jednom případě z 10, tak se chová ve vztahu k druhým „dostatečně obezřetně“.

2. Pokud si člověk z předcházejících zkušeností bez zamyšlení zvykl, že prohrává v jednom případě ze 100, tak se chová ve vztahu k druhým „nezávisleji“.
3. Pokud si člověk z předcházejících zkušeností bez zamyšlení zvykl, že prohrává v jednom případě z 1000, tak namyšleně hodnotí pravděpodobnostní předurčení své výhry konfliktu, z množství jejich možností, jako jedinou možnost a směle jde do konfliktu. Ohledně své výhry si totiž věří na celých 100%, s pravděpodobností rovnou přesně 1.0.

Vůdci konkrétní poznané okolností nerozumně splývají, s celým množstvím možných situací, ve středu kterých se nacházejí i nepřijatelné varianty. Dochází k subjektivnímu hodnocení prohry konfliktu, na základě předcházející statistiky pravděpodobnosti budoucnosti, jeho pravděpodobnostního předurčení, jehož přesná hodnota je menší než 1.0 — 0.999, protože početnost lidstva je řádově ne 10^3 (tisíce), ale už dávno milióny (10^6), a dnes už miliardy (10^9). Kromě toho, se nenacházejí v složení populace jen vůdci podobní jemu. Vůdce, se nad tím nezamýšlí, a pokud je jeho subjektivní chápání pravděpodobnosti předurčení prohry konfliktu rovno nule, nezodpovědně vstupuje do konfliktů, nebo je vědomě sobecky vytváří. I když, ve skutečnosti je odlišná od nuly, ale i v nejvíce pro něho přijatelném případě, je menší, než 1×10^{-3} . Tyto osoby jsou nejnebezpečnější pro svoje okolí. Číslo 0.999 dává převrácené, obecně známe číslo „666.0“. Protože, se konfliktní vůdce mýlí, myslíc si, že pravděpodobnostní předurčení budoucnosti jeho prohry konfliktu se rovná nule, tak se postupem času setkává s člověkem, nebo společenstvem, kterého možnosti konání, v jím vynuceném konfliktu, převyšují jeho vlastní. Nebo se střetne s někým, kdo chápe pravděpodobnostní předurčení s přesností vyšší, než 10^{-3} a chová se, a staví řízení vycházejíc ze svých možností a hodnocení. Pyšný vůdce prohrává konfliktní situaci, přičemž zahubí sebe a jemu důvěřující vůdcovskou periferii, včetně ostatních lidí, kteří občas dokonce nemusí být ani zataženi do jím vytvořené situace. Pýcha je neúměrné hodnocení sebe sama, a svých je možností. Přináší narušení plynulého chodu optimálního rozvoje, nebezpečné v případě jejich realizace pro samotného člověka, druhé lidi a přírodu.

„**Smysl pro míru**“, poskytující vnímání variant a hodnocení pravděpodobnostních předurčení uskutečňování každé z nich, a i jejich celku za vzájemného porovnávání, je svojsky jedinečně osobně podmíněný. Z tohoto důvodu je jedinečný osobnostní faktor každého člověka, v nestandardních situacích nadřazený standardnímu vzdělání na každé úrovni kvalifikace, v každé sféře činnosti člověka v společnosti. Samotné vzdělávání, jako všechno v životě lidí obsahuje mravnostně podmíněný charakter. Vzdělávání, bez zvyšování smyslu pro míru je absurdní, v každé variantě morálky a etické orientace člověka. Neumožňuje totiž ani porovnávání standardně existujících vědomostí a návyků s probíhající skutečností, což prakticky znemožňuje řízení i, bezproblémově řešitelných situací. Kromě toho je vzdělání, jako osvojené vědomosti a návyky, jen „přídavkem“ k stroji psychiky. Důsledkem toho je, při dominanci zvířecích instinktů nad intelektem, intuici a svědomím, vzdělaný člověk, vzhledem na organizaci jeho chování se, neodlišitelný od vydrežirovaného zvířete. Je jasné, že instinkty, rozum a intuice jsou projevy různého hierarchického pořádku v organizaci chování se člověka na základě, a funkčnosti jeho psychické činnosti.

„**Stroj psychiky**“ je v dalším kontextu konkrétním termínem.

„**Lidský stroj psychiky**“ mají lidé, u kterých jsou vrozené instinkty základem, nad kterým stojí intelektuální činnost, a ta je schopná zpracovat i informace poskytnuté intuicí. V jeho hierarchii stojí intuice výše než rozum, rozum výše než instinkty a všechny tyto nástroje spolu zabezpečují existenci člověka v souladu s biosférou Země, Vesmíru a Boha.

Bohužel je často vidět, jak se rozum stává otrokem zvířecích pudů člověka, nebo jak se činnost intelektu vyvyšuje nad sebe samou, a snaží se popírat intuici, nebo ji dokonce úplně vytěsnit ze své

psychiky. Stává se až příliš často, že se všechny smysly spolu s intelektem, objektivně chybnými emocemi, stereotypy a falešnou intuicí, snaží odvrhnout vyšší smysl (Boha). Důsledkem toho se dotyční stávají oběťmi jimi samotnými nepřekonané ohraničenosti a posedlosti, což nachází svůj výraz v „**nelidském stroji psychiky**“, který v závislosti od organizace komponentů psychiky jednotlivce může mít několik základních forem:

„**Zvířecí stroj psychiky**“ mají lidé, jejichž intelekt zavrhuje intuici, nebo slouží jako otrok instinktům. Přitom je dobré si uvědomit, že při zvířecím stroji psychiky, může být intelekt vysoko rozvinutý a jeho nosič může být vynikající profesionál v nějaké oblasti, oboru činnosti v rámci civilizace, včetně magie, ale nemusí být v podstatě člověkem.

„**Bio robotický stroj psychiky**“ mají lidé, jejichž rozum ztrácí svobodu nakládání s informací a jako autonomní roboti, automaticky odpracovávají do jejich psychiky zavedený program konání. Nejsou schopní bránit se aktivizaci specifických zvyků a vlastností zvenku, podle svévolle druhých jedinců. Zombifikující programy mohou být hierarchicky významnějšími, než vrozené instinkty. V psychice bio roboty je možný konflikt mezi výkonem instinktivních programů a zombifikujícími programy, a mezi různými zombifikujícími programy navzájem. Na rozdíl od nositelů „zvířecího stroje psychiky“, kteří se ani nesnaží maskovat svoje okamžité pudy, bio robot v některých programátorem definovaných situacích neprojevuje instinktivně-živočišnou reakci na podněty a vypadá jako člověk.

„**Démonický stroj psychiky**“ mají lidé, jejichž rozum disponuje vědomě, či podvědomě přehnaným sebehodnocením. Mohou být nosiči živočišného, nebo zombí stroje psychiky, nebo setrvávají v specifickém druhu individualizmu, osvobozeného z otroctví instinktů a zombifikujících programů. Plodí agresivně parazitický individualismus a předstírají, nárokují si nadlidskou hodnotu v rámci lidstva. Jde o nelidský stroj psychiky těch, kterým bylo Shůry dané být lidmi.

5. Řízení: Kvalita a optimálnost

Subjekt, může řídit jen objektivně existující procesy, nebo objekty, které jsou pro něho udržitelné, ve smyslu předpovídatelnosti.

Podstata „udržitelnosti podle předpovídatelnosti“, umožňuje v mnohých případech přivést objektivně se vyvíjející proces k jednomu, subjektivně vybranému cíli, z množství objektivně možných variant vývoje procesu. V tomto případě, slovo „objektivní“ znamená především hierarchicky vyšší objemnější řízení podporované Bohem.

Subjekt, opírající se o udržitelnou předpovídatelnost může, v rámci Hierarchicky vyššího všeobjímajícího řízení, řešit pro sebe přijatelným způsobem, situace konfliktního řízení jednoho objektu, uskutečňované několika subjekty.

Pojem „řízení“ vždy provází pojem „kvalita řízení“. Charakteristiky skutečného praktického řízení, se vždy liší od ideálních, předepsaných vektorem cílů. Rozdíl vektorů cílů a vektoru aktuálního stavu dává vektor chyby řízení. Vektory chyb, v kterých ani jedna z dílčích chyb řízení nepřevyšuje subjektivně předepsané přípustné odchylky od ideálního režimu, znázorňují přípustné množství chybových vektorů. Protože, může být rozměr chybového vektoru, velmi velký, není vždy pohodlné používat, z důvodu porovnání různých procesů řízení, podle pro ně společného cílového vektoru, najednou celý vektor chyb.

V případě porovnávání, a za předpokladu, že žádná z dílčích chyb nevychází za přípustné hranice a

nevznikne otázka potřeby přehodnocení hierarchie priorit cílového vektoru, je nevhodnější mít jedno hodnocení chybového vektoru, umožňující odpovědět na otázky:

Dobře, nebo špatně? Lepší, nebo horší? Takovéto hodnocení se nazývá *“kvalita řízení.”*

„Kvalita řízení“, je míra chybového vektoru, tedy společné hodnocení celého souboru dílčích chyb řízení vstupujících do vektoru chyb.

Úplný seznam cílů řízení, v cílovém vektoru, můžeme rozčlenit na skupiny. Na základě komponentů, vstupujících do každé z nich, můžeme sestavit částečné hodnocení kvality řízení. Dílčí hodnocení můžeme následně spojit do nového vektoru chyb, podstatou menšího rozměru, než předcházející chybový vektor. Do něho je možné zahrnout i společné, všeobecné hodnocení kvality řízení. Stavění dodatečného vektoru chyb řízení, zahrnujícího pod sebe částečné hodnocení kvality řízení, může být užitečným při analýze manévrovacích režimů. Celkový cílový vektor tak může, v běhu jednotlivých etap manévru, měnit svoje hierarchické uspořádání a rozměr.

Pokud může být chybový vektor popsán ve formě n -rozměrného vektoru, tak může, jako jeho míra, vystupovat jakákoliv z norem vektoru. Například uhlopříčka kvádry, sestaveného na komponentech vektoru v n -rozměrném prostoru s kolmou základnou.

Pokud přijmeme nějaké pravidlo hodnocení kvality řízení, tak je transformace vektoru chyb na hodnocení kvality řízení jednoznačná. Například logika typu ano, nebo ne, 0 a 1. Zpětný přechod je z důvodu různorodosti charakteristik cílů řízení, například barev, hmotnosti, vůně, atd. mnohoznačný, a proto v tomto případě nemá smysl.

Hodnocení kvality řízení je vždy subjektivní:

1. Subjektivní je výběr množství dílčích cílů řízení.
2. Subjektivní je stanovená hierarchie jejich priorit.
3. Pokud použiju různá pravidla transformace, můžu na základě stejného vektoru chyb sestavit nejedno společné hodnocení celkového souboru dílčích chyb formujících vektor.

Uvedené tři faktory je důležité zohlednit, i při porovnání hodnocení kvality řízení procesů stejného druhu, ale řízenými různými subjekty. V situacích konfliktního řízení stejného objektu ze strany různých subjektů, je otázka kvality řízení o to více mnohoznačná. V závislosti od toho, co konkrétně je každým ze subjektů (manažerů) chápáné jako jednotlivé konkrétní chyby a cíle řízení, z kterých se skládají jejich celkové cílové a chybové vektory. Důsledkem toho vznikají, při shodě dílčích cílů a chyb, koalice objektivních, tichých, nebo zveřejněných spojenců. Ty se zase rozpadají, pokud se proces konfliktního řízení začne dotýkat nekompatibilních cílů, jelikož v tom momentě vznikají v koalici vzájemně se vylučující hodnocení chyb řízení.

Jediná výjimka ze subjektivizmu hodnocení kvality řízení vzniká při porovnání celého komplexního modulu procesů jednoho druhu, v rámci objemnějšího procesu hierarchicky vyššího řízení. Hodnocení kvality řízení, vystavené Hierarchicky nejvyšším řízením, je objektivní ve vztahu ke všem jemu podřízeným, částečným procesům.

U mnoho rozměrných vektoru cílů, hierarchicky vyššího řízení, a do něj vložených dílčích řízení, může vznikat zajímavý, a z praktického hlediska důležitý jev. Představme si, že cílový vektor subjektu, obsahuje některé dílčí cíle, shodné, s cíli HVR, ale jejich pořadí, je opačné, a cílový vektor, je jednodušší. Pokud subjekt, stanoví přísné požadavky, na přípustnost jednotlivých chyb řízení, a proces probíhá v jejich rámci, může být z pohledu HVR hodnocení kvality, jeho řízení, vyšší, než u jiných podobných podřízených subjektů, přesto, že jejich cílové vektory více odpovídají vektoru HVR, v jednotlivých cílech, i pořadí, ale jejich vektory chyb mají větší výchylky, než HVR připouští.

„Optimální řízení“, je to, z množství kvalitativně stejných procesů, které disponuje extrémním, nejvyšším, nebo nejnižším hodnocením kvality řízení, podle společného vektoru cílů, a hodnocení kvality řízení. Tedy takové, při kterém se dosahuje nejvyšší úroveň kvality řízení. Na tom stojí celá teorie optimálního řízení, postavená na principu maximálního hodnocení kvality řízení. Protože jsou základem chápání optimálnosti procesu řízení subjektivně stanovené kategorie, je tato optimálnost taky subjektivní. Optimálnost nejčastěji znamená, například minimální spotřeba materiálu, tepla, energie, a maximální, nebo minimální charakteristiky objektu, jako například čas manévru. Ve většině případů jeden druh optimálnosti vylučuje druhý. Kritéria optimálnosti lze postavit, i na kombinaci několika dílčích kritérií.

Na optimalizaci řízení projektů, kterých se zúčastňuje na různých místech, v různém čase a pořadí více vykonavatelů, můžou být použity tzv. „sít'ové metody“. Teorie a praxe „sít'ového plánování“, vychází z rozpoznání rozhraní rozříd'ujících různé etapy a fáze celkové práce, které lze objektivně hodnotit, jako „splněné - nesplněné“, „byl dosažený očekávaný výsledek - nebo nebyl“, ve vztahu ke každé z částí, a celku práce. Pokud bychom zobrazili graficky rozdělení celkové práce na její etapy, vymezené hranicemi kontroly na fakty „splněné - nesplněné“, tak samotné schéma projektu bude znázorňovat sít'. V ní budou hranice kontroly, mezní stavy, ukončení jednotlivých etap a začátků následujících etap zobrazené jako uzly, a etapy působení na procesy jako čáry, spojující uzly navzájem.

Sít'ové metody slouží k takové optimalizaci projektů, aby ke splnění celkové úlohy došlo za minimální čas. Přitom se zadává trvání jednotlivých pracovních etap, mezi kontrolními hranicemi zobrazených pracovních plánů, ve formě sít'ových grafikonů, na základě normativní báze „technologického času“ výkonu různých druhů prací. Celý mechanismus je vytvářený účetním systémem spotřeby zdrojů a časomírou skutečných technologických operací při vznikající organizaci prací na dané akci. V množství případů i na základě intuitivních hodnocení.

Existují už vypracované algoritmy umožňující, celkově vypočítat trvání realizace projektů, identifikovat v projektu hierarchii závislosti celkové délky trvání projektu, od možného časového skluzu naplňování každé jednotlivé etapy, atd. Toto všechno je zkoumané ve speciální literatuře. Sít'ové metody můžou obsahovat i algoritmus metody dynamického programování. V některých hierarchicky mnohoúrovňových modelech říditelných procesů, můžou být krokové výhry v metodě dynamického programování získané na základě sít'ových metod.

Optimální řízení, může být jedinečné, ale může být i souborné, vzhledem k tomu, že jedny a ty samé hodnocení kvality řízení můžou odpovídat nějakému množství vektorů chyb řízení. V tom případě je potřebné, buď přehodnotit kritérium optimálnosti, nebo ho doplnit nějakými ohraničeními na příslušné komponenty vektoru chyb řízení, ve vztahu k prioritám řízení ve vektoru cílů.

V mnoha případech, se nepodaří identifikovat optimální řízení kvůli složitosti, a nepřijatelnému vynaložení práce, při řešení úlohy o předpověditelnosti chování objektu. V tomto případě je potřeba vybrat ze všech možných variant řízení tu, ve které hodnota kvality řízení dosahuje, i když ne

optimální, tak alespoň přijatelné hodnoty.

Pokud bychom kvalitu řízení dali do vztahu s plnou funkcí řízení, byla by kvalita řízení podmíněná:

1. Konceptí řízení (kvalitou manažerského řešení).
2. Kvalitou řízení podle přijaté koncepce (řídícími schopnostmi manažera).

6. Uzavřené systémy

Drtivá většina objektů, a procesů, se kterými se v běžném životě střetáváme, bohužel není samořízená tak, jak bychom potřebovali, a proto musíme řešit různé úlohy řízení tak, že:

1. Buď rozpoznáme v objektu, nebo procesu, nějaký systém řízení a přestavíme ho.
2. Nebo sestavíme vlastní systém řízení a propojíme ho s objektem, nebo procesem.

Oba způsoby řešení nás přivádějí k pojmu „uzavřený systém“:

„**Uzavřený systém**“, je objekt, nebo proces, u něhož je systém jeho řízení vzájemně provázaný přímými, a zpětnými vazbami se svým okolím.

Účelem uzavřeného systému řízení, je vytvářet řídicí signál, a předávat ho objektu, a jeho okolí přes přímou vazbu. Je jasné, že systém řízení musí odpovídat, jak vektoru cílů řízení, tak i objektu řízení, a působení prostředí na něho.

Úplně všeobecně znamená řízení, informačně-algoritmický proces, tvorby, a toku informace, který má dva základní směry komunikační výměny:

1. „**Přímá vazba**“ ze systému řízení objektu na objekt a prostředí.
2. „**Zpětná vazba**“ z objektu a prostředí do systému řízení objektu.

Přímé vazby se dělí:

1. „**Vnitřní přímé vazby**“, probíhající v rámci objektu a jeho systému řízení.
2. „**Vnější přímé vazby**“, vycházející z řídicího systému, a objektu, do vnějšího prostředí.

Podobným způsobem, se dělí i zpětné vazby:

1. „**Vnitřní zpětné vazby**“, kterými proudí informace o stavu objektu, a jeho systému řízení.
2. „**Vnější zpětné vazby**“, kterými proudí informace o stavu vnějšího prostředí, a objektu v něm.

Uvedené definice „přímých, a zpětných vazeb“, a uzavřeného systému“, obsahují mezi řádky, i ten smysl, který jim není vlastní, v běžných technických verzích teorie řízení. Proto, jsou v kontextu DVTR tyto pojmy širší, všeobecnější, a univerzálnější.

V uzavřeném systému, se řídicí činnost formuje jako funkce odchylky hodnoty řídicí veličiny, od požadovaných hodnot. Jednoduše řečeno, se prostřednictvím snímačů určuje okamžitý stav řízeného systému, a porovnává se, s požadovaným stavem.

V uzavřeném systému, chápeme, přímé a zpětné vazby, jen jako vazby s objektem řízení. Ne s prostředím. Jako přímou vazbu, chápeme řídicí činnost, a jako zpětnou vazbu, proces, kterým do systému řízení vnášíme i informace o reakci objektu, na řídicí činnost, protože informace, na základě které se v každém okamžiku vypracovává řídicí povel, v sobě zahrnuje i informaci o řídicí činnosti vypracované v minulosti. Jinými slovy jsou některé informační toky procházející přes systém řízení uzavřené, v cyklickém algoritmu jejich zpracování. Odtud pochází i název pojmu „uzavřený systém“.

Existují i takové programové schémata řízení, „objekt + systém řízení“, o kterých se budeme bavit později, ve kterých nejsou zpětné vazby probíhajícího řízení, podmíněné řízením vykonaným v minulosti. Například, ve schématu řízení „prediktor - korektor“, nejsou některé vazby, tradičně chápané jako „zpětné“, podmíněné minulostí, ale předpovědatelnou budoucností, v tom smyslu, že probíhající řízení zahrnuje v sobě prognózu chování řízeného objektu, do které patří i informace o variantách aktuálního řízení.

V technických verzích teorie řízení, neexistuje výraz pro vyjádření vztahu „objekt + systém řízení“, který je potřebný, pro všeobecné zkoumání. Proto v DVTR použijeme rozšířenou interpretaci pojmů „přímé“ a „zpětné vazby“, s jejich podrobnějším rozlišením na vnější, a vnitřní, a zavedeme pojem „**síla vazby**“. V každém konkrétním případě budou definovány:

1. „**Přímé vazby**“, při daných vlastních charakteristikách objektu řízení, prostřednictvím síly vlivu řídicího systému, na objekt, nebo prostředí.
2. „**zpětné vazby**“, při daných parametrech charakterizujících vliv prostředí na objekt, prostřednictvím síly vlivu řídicí činnosti, na parametry charakterizující odklon objektu od definovaného režimu.

U programového řízení, bez zpětných vazeb, a řízení podle schématu „prediktor – korektor“, budeme přímou, nebo zpětnou vazbu, s nenulovou „sílou“, mezi objektem a systémem řízení, považovat za „uzavřený systém“.

Rovněž všechny vazby typu „objekt řízení + systém řízení“, budeme považovat za uzavřené systémy, protože jsou bez řešení úlohy předpověditelnosti chování, neuskutečnitelné a nefunkční, při porovnání procesu jejich projektování, a vytváření, s plnou funkcí řízení.

Příkladem uzavřeného systému, je auto s řidičem:

„**Objekt řízení**“, je auto.

„**Systémem řízení**“, je, algoritmika psychiky řidiče.

„**Zpětné vazby**“, jsou zrak, sluch, hmat a rovnovážný systém.

„**Přímé vazby**“, jsou ruce a nohy, působící na volant, pedály, rychlostní páku a různé další prvky.

Kromě toho se u řidiče, i v systémech auta, nacházejí vzájemně propojené uzavřené cykly následnosti kroků.

Uzavřeným systémem je i samořízený objekt, u kterého se nám nepodaří rozpoznat systém jeho řízení, protože v rámci okruhů oběhu informací, v něm taky existuje uzavřený cyklus přímých a zpětných vazeb.

Příkladem takového druhu samořízení, je splachovací nádoba na WC s plovákovým regulátorem

hladiny vody. Systém řízení není lokalizovaný v tom smyslu, že ho není možné odlišit od samotného celkového objektu tak, jak je možné rozlišit řidiče od auta.

V uzavřených systémech s nerozpoznaným systémem řízení, vede odstranění klíčových komponentů, k havarijnímu, nebo práce neschopnému stavu.

V uzavřených systémech s rozpoznáním systémem řízení, nenarušuje odstranění systému řízení, principiální funkčnost objektu řízení.

Systém řízení objektu, ať už rozpoznáný, nebo ne, formuje konkrétní řídicí činnost tak, aby chování objektu odpovídalo cílovému vektoru, a vektor chyb nepřekračoval přípustné hodnoty.

Celý proces řízení probíhá na základě stavového vektoru, ve shodě s podmíněnostmi příčin, a důsledků, zahrnutých v systému řízení, v závislosti na vektoru cílů řízení, a informacích o stavu uzavřeného systému, a okolního prostředí. Jinak řečeno, je řídicí signál vytvářený na základě „objektivních zákonů“, existence uzavřeného systému, v rámci okolního prostředí.

Objekt je řízen tak, že se řídicí signál předává, přímými vazbami, na výkonné orgány bezstrukturního, nebo strukturního řízení, a v případě potřeby i do okolního prostředí. Zpětnými vazbami přicházejí, v průběhu procesu řízení, do řídicího systému, informace o stavu okolního prostředí, objektu, výkonných orgánů, a samotného systému řízení.

Koncepce řízení je sestavená ze souhrnu jednotlivých koncepcí řízení (cílových funkcí).

Řízení je během realizace určité koncepce, ucelenou posloupností různých úkonů oběhu, a přeměny informací, realizovanou prvky uzavřeného systému. Protože jde o ucelenou funkci, způsobí odstranění kteréhokoliv jejího úkonu kolaps předepsaného řízení, neuskutečnění koncepce, a nedosažení cílů.

Uzavřený systém, a jeho systém řízení, vytvářejí v procesu řízení strukturu, která je podřízená cílovému vektoru, nese koncepci řízení, a ji tvoří cílové funkce. Kvalita řízení se přitom zabezpečuje dvěma faktory:

1. Architekturu struktury, počtem prvků, a jejich uspořádaností, a informačními kanály.
2. Charakteristikami funkčnosti samotných prvků, tvořících strukturu, podle schopnosti realizace jim přiřazených funkcí.

Chyby v sestavení struktury, mohou i přes vysokou funkční způsobilost jejich elementů, způsobit její celkový nesoulad s cílovým vektorem, a chybový vektor, se bude nacházet mimo přípustné hranice.

7. Způsoby řízení v supersystémech strukturní, bezstrukturní, a na základě virtuálních struktur

Supersystém

„**Super systém**“, je systém obsahující množství v něm vložených systémů, nebo hierarchicky nižších super systémů.

Každý z elementů super systému, má schopnost zapamatovat si přes něho procházející informaci pravděpodobnostní formou, a taktéž pravděpodobnostní formou předávat informaci druhým elementům, které jsou součástí této množiny. V dané skupině, můžou plynout procesy přímého i zpětného informování. Chování se elementů této množiny je určené jejich vnitřním informačně-algoritmickým stavem.

Celkově to znamená, že:

1. Všechny elementy, jsou samo říditelné na základě jejich paměti.
2. Všechny elementy, je možné řídit zvenku, protože můžou přijímat informaci do paměti.
3. Všechny elementy, můžou řídit ostatní elementy, protože můžou vysílat informací z vlastní paměti.

Strukturní, a bezstrukturní řízení

Nejdříve si ukážeme na příkladu rozdíl mezi „strukturním“, a „bezstrukturním“ řízením. Výstižným příkladem bezstrukturního řízení, je autobus s porouchaným automatickým platebně-informačním systémem, a zároveň bez průvodčí s pokladničkou, která je rovněž strukturou, i když jednočlennou. „Cíl řízení“, je výdej lístků, výběr cestovného, a ohlašování zastávek. Protože by se řidičova pozornost neměla, hlavně při intenzivnější dopravní situaci, odpoutávat od řízení autobusu, vloží se prodávání lístků a ohlašování zastávek na záda pasažérů. „Koncepte řízení“, v sobě zahrnuje, příjem peněz, rozměňování, vydávání drobných, výdej lístků, kontrolu černých pasažérů, a informování pasažérů ohledně výstupu. To, co bylo předtím povinností automatického platebně-informačního systému, nebo kdysi průvodčí, teď vykonává celá společnost pasažérů autobusu, na základě informací jejich paměti. Více nebo méně dobře, s postupným zlepšováním nebo zhoršováním situace, podle rozvíjených tichých, vyslovených, nebo napsaných dohod, a pravidel, formování kolektivní kultury myšlení v autobuse. Za konkrétních okolností je tedy postupně, nebo i velmi rychle možné dosáhnout poměrně vysokou platební disciplínu. Tento příklad ukazuje, že jeden a ten samý cíl řízení, může být uskutečňovaný strukturním, i bezstrukturním způsobem, a odhaluje i subjektivismus v hodnocení kvality řízení, dosahované při každém ze způsobů. V případě, že tedy nemám k dispozici automatický platební systém kvůli poruše, nevhodnosti, nebo nedostatku investic, mám dvě možnosti:

1. Pokud chci, aby maximum pasažérů cestovalo s lístkem a nikdo špatně nevystoupil, tak je lepší volbou průvodčí, tedy „strukturní řízení“.
2. Pokud mě zajímá zisk z autodopravy, tak jestliže náklady ušetřené na platu průvodčích, kompenzují straty vzniklé nárůstem počtu černých pasažérů a revizorů, je lepší volbou provozovat dopravu s pokladničkami bez průvodčí, na principu samoobsluhy pasažérů, tedy „bezstrukturní řízení“.

Strukturní řízení

„Strukturní řízení“, probíhá tehdy, pokud se struktura vytvoří před začátkem procesu řízení a její architektura, a báze elementů, se po dobu jeho chodu nemění. Probíhá adresné šíření funkčně orientované informace, neměnné v procesu řízení jednotlivým elementům struktury, případně jejich skupinám, a charakteristiky vektoru chyb řízení, se určují především adekvátností architektury struktury cílovému vektoru, a množstvím přípustných chybových vektorů řízení.

Příklady strukturního řízení:

řízení letadla pomocí autopilota, řídicí struktura libovolného vojenského útvaru, administrativní část firem, institucí, atd.

Bezstrukturní řízení

„**Bezstrukturní řízení**“, probíhá tehdy, pokud se struktura řízení formuje ne prostřednictvím příkazu adresně před začátkem procesu řízení, ale řízení, nebo samořízení, vzniká realizací pravděpodobnostně-statistických předurčeností v průběhu procesu řízení, na osnově převážně neadresního kolování rozšiřované informace v množině elementů tvořících super systém. Bezstrukturní řízení, může probíhat v super systémech, složených z množství, v nějakém smyslu analogických elementů (například lidská společnost). Dílčí element super systému, může být systémem, nebo taky super systémem. Bezstrukturní řízení, je svou podstatou řízení pomocí statistických charakteristik masových jevů, na základě pravděpodobnostních předurčeností uchovávání, šíření, a zpracovávání informací danou množinou elementů, a jejich hodnocení na principu smyslu pro míru a statistických modelů.

Šíření, a kolování informace, podléhá některým statistickým charakteristikám, a vyhodnocováním různého druhu, ohledně možných chodů událostí. Přináší se sebou pravděpodobnostní předurčenost změn informačního stavu paměti elementů množiny. Pravděpodobnostně předurčená změna stavu paměti elementů, vede nevyhnutně k změně stavu statistických charakteristik jejich samořízení. V případě osob jde hlavně o podvědomí a jeho emoční moduly, stereotypy zpracování informací, tedy chování. Pokud rozšiřování informace v uvedené množině, a jeho důsledky mají udržitelnou předpovídatelnost v statistickém smyslu, tak je možné Bezstrukturní řízení množiny, a rovněž i Bezstrukturní samořízení. V takové množině elementů, disponujících různými informačními stavy jejich paměti, podřízených statistickým zákonitostem, existuje pravděpodobnostní předurčenost, a pravděpodobnost toho, že neadresné kolování plynoucí v prostředí informačního modulu s příslušným obsahem povede k tomu, že elementy množiny se na základě samořízení poskládají do jedné, nebo vícero struktur. Tyto „samo“ vznikající struktury budou orientované na nějaký vektor cílů určený stanoveným informačním modulem. Celý tento transformační proces řízení přitom proběhne v přijatelném časovém intervalu a jeho vektor chyb nepřekročí hranice přípustnosti.

Jinými slovy: Při bezstrukturním řízení, množina podobných samo řídicích se elementů, schopných spolupráce jednoho s druhým a společným prostředím, ze sebe pravděpodobnostně předurčeně zrodí uzavřené systémy, odpovídající zadanému cílovému vektoru a množině přípustných chybových vektorů. Množina elementů, v které probíhá proces bezstrukturního řízení, je sama uzavřeným systémem, hierarchicky uspořádaných okruhů přímých a zpětných vazeb, jehož architektura se mění v průběhu procesu řízení. Tato množina elementů je rovněž prostředím, ze kterého se v procesu jejího samořízení, rodí struktury řízení.

Bezstrukturní řízení je zkoumané především z hlediska procesů výměny, a různých způsobů spojování informací, v životě společnosti mezi jejími členy. Některé pravidla platí vlastně všude ve světě. Například pomoci někomu bývá dobře, z rozmaru zabít zase ne, a pod. Všechno samozřejmě v závislosti od určitých konkrétních stereotypů chování převládajících v dané kultuře. Struktury vznikající v procesu bezstrukturního řízení, nezískávají ve většině případů právní formálnost. Celý proces realizace cílů, je postavený, na kvalitě vyhodnocení společenské paměti parametrů základních socio-naturálních procesů, někdy i stovky a tisíce let dozadu (geopolitika, studené a horké války, zdroje, dominující ideologie, atd.), a na analýze cílů, a způsobů dlouhodobého řízení celospolečenského stresu, prostřednictvím nedostatku základních potřeb a kultovou, „vzdělávací“, či mediální manipulaci dějin, a jiné primární algoritmiky zpracování informací, úrokových mír, atd. Podle uvedených

statistických analýz, a více či méně reálných intuitivních odhadů, jsou následně nastavený základní parametry formování potřebné koncepce, a tím počátek modelování korporátní kultury (kolektivní osobnosti). Kdysi například konkrétního místního „náboženství“, postupně, nebo najednou infiltrovaného, koupeného, nebo násilně zbaveného vlastní elity.

V určitých případech se mohou struktury, vznikající v procesu bezstrukturního řízení:

1. „Stabilizovat“, a stát se nositeli strukturního řízení.
2. „Rozpadnout“, po dosažení cílů řízení, tlakem prostředí, nebo důsledkem špatného informačně-algoritmického zabezpečení činnosti elementů tvořících tyto struktury.

Příklady bezstrukturního řízení:

1. Používání různých druhů biologické ochrany, hnojení a vodohospodářství v zahrádce s různými rostlinkami
2. Rozdílné povely a výchovný přístup k stádu ovcí a koní
3. Léčení, nebo výchova člověka s jeho různými orgány, tkanivy a kulturologicky podmíněnými myšlenkovými stereotypy
4. Postupné různě maskované převzetí kontroly, nad skupinou jednotlivců, nebo dlouhodobě, po generace, celé kultury, třeba objektivními, ale subjektivně interpretovanými a používanými základními „náboženskými trendy“. V tomto případě musí manažer ego konceptu při snaze o zachování svého řídicího monopolu, zabezpečit hlavně adeizmus, a hierarchii. To znamená, že z důvodu „bezpečnosti“ programovaného, a řízeného systému, musí zamezit různými falešnými imitacemi, negacemi, a popíráním, skutečnému kontaktu svých obětí s „bohem“. Lidé totiž, pokud samozřejmě nejsou úplně pod vlivem psychických, nebo fyzických drog, vždy po obrácení se k Bohu, dostávají postupně pomoc, prostřednictvím drobných změn v jejich okolí, zlepšením intuice, vnímáním změn prostřednictvím znamení, snů a pod., a hrozí tedy vytrhnutí se ze stáda. Manažer ego konceptu, zároveň potřebuje, získat určitý reakční čas, aby mohl provést přímé zásahy do systému, pokud dojde ke vzniku odchylek, které nezvládá při zásadních změnách okolností řešit, a vyrovnat samotná „samo“ vznikající a optimalizující se struktura systému. Musí zajistit, aby se většina obětí, nemohla vymanit z podprahového otroctví, a místo toho, formovala sama sebe, jako zdroj energie, a výkonné orgány super systému, který vnímají jako proces „samořízený“ jeho robustností, a setrvačností charakteristik, mediálně usměrňovaných sociálních trendů. Dostatečná, pohodlná většina je při dnešních formách demokracie a idiotizace asi 80 - 90% populace. Pokud hodnoty klesají k 70 - 60% začíná mít systém problém. Ten v současnosti řeší zpravidla zvýšením toků narkotik, a alkoholu, či prostřednictvím nemocí, a některých rytmických vysokofrekvenčních hudebních trendů, jako rock'n'roll, těžký rock, techno a pod. Jako poslední možnost následuje takzvaná „horká válka“, která je příznakem hrubých chyb v manažmentu, a nutné výměny garnitur praktické otrokářské politiky.

Řízení na základě virtuálních struktur

„**Virtuálními strukturami**“, (zdánlivými, možnými) nazýváme ty struktury super systémů, které nelze identifikovat, pro jejich objektivní mnohotvárnost, a subjektivní neurčitost.

Vesmír je všeobjímající super systém, s množstvím vzájemně vložených super systémů, jejichž struktura se proměňuje v každém momentu času, a navíc je rozpoznávána různými subjekty, podle různých výběrů charakteristik. Vzájemná vloženost super systémů předpokládá existenci elementů, „**současně příslušných**“, k několika super systémům, což znamená, že v paměti elementu, patřícího

najednou k různým vzájemně vloženým super systémům, jsou přítomné informačně-algoritmické části každého z nich, i když tento element ve stejném okamžiku, vůbec nemusí být, v každém z těchto super systémů aktivní. Tyto elementy, projevují svou aktivitu, pod vlivem vnitřních procesů a adresné změny informací v každém z nich, v různých okamžicích, v algoritmicke každého ze super systémů. Právě důsledkem tohoto jevu se rodí struktury, které se jakoby z čista jasna zjeví, konají a mizí, bez jakýchkoliv viditelných příčin.

Ukážeme si obecný příklad řízení na principu virtuálních struktur. Předpokládejme, že:

1. Super systém č. 1, je podmnožinou elementů super systému č. 2, což znamená, že každý element super systému č. 1, je současně i elementem super systému č. 2, ale ne každý element super systému č. 2, je elementem super systému č. 1.
2. Super systém č. 2, není identifikovatelný, z úrovně super systému č. 1.
3. Do super systému č. 1, proniká struktura, nesoucí nějaký proces řízení, organizovaná na úrovni super systému č. 2.

Pokud z úrovně „super systému č. 2“, nepřiznáme, že jde o projev činnosti naší struktury, pronikající do „super systému č. 1“, tak bude fungování této struktury vnímané na úrovni „super systému č. 1“, jako ničím nepodmíněné, vzájemně se doplňující náhodné shody okolností, v chování jeho vlastních elementů. Pokud nemůže být příčina těchto náhodných shod okolností na úrovni super systému č. 1 odhalena, tak na úrovni super systému č. 2, jde o řízení na základě virtuálních struktur.

Ve všeobecném případě, je jakékoliv proniknutí strukturního řízení, do super systému zvenku, z pozice napadeného systému, vnímané jako řízení na základě virtuálních struktur, nezávisle na tom, jestli do super systému proniká strukturní řízení z hierarchicky jemu rovnocenného super systému, nebo jde o hierarchicky vyšší řízení, až po hierarchicky nejvyšší všeobjímající řízení.

Libovolné Bezstrukturní řízení, lze chápat, jako částečný případ řízení na základě virtuálních struktur, uskutečňovaný Bohem.

„**strukturní řízení**“ může v super systémech vznikat:

1. Cíleným stavěním struktury nesoucí koncepci řízení, jako realizace příslušné etapy plné funkce řízení.
2. Z bezstrukturního, nebo na základě virtuálních struktur, za podmínky, že jejich cíle, jsou dostatečně udržitelné.

„**Nejvyšší kvalita řízení**“ v super systémech je dosahovaná při kombinací strukturního, a bezstrukturního řízení, v rámci přiměřeného hierarchicky vyššího řízení, rozvíjeného v nich na základě virtuálních struktur v souladu s Bohem.

8. Udržitelnost řízení

„**Oblastí potencionálně udržitelného řízení**“, je oblast změny parametrů prostředí, a uzavřeného systému, včetně frekvenčního rozsahu působení, v které uzavřený systém (dále ve zkratce objekt), je udržitelný ve smyslu předpověditelnosti jeho chování. Překročení oblasti potenciálně udržitelného řízení vede ke ztrátě řízení podle předpověditelnosti chování se objektu.

Příkladem můžou být smrtelné nehody zkušebních pilotů v první polovině 40. let 20. stol. při přechodu

stíhaček na reaktivní motory. Série neštěstí byla způsobená hlavně důsledkem změny aerodynamických charakteristik letadel, při velkých rychlostech, které nebyly dostatečně rozpoznány při testech v aerodynamických tunelech, v průběhu projektování tohoto typu strojů.

Velikost oblasti potenciálně udržitelného řízení je určena nejen charakteristikami samotného objektu a okolního prostředí, ale i charakteristikami systému jeho řízení. To umožňuje v mnohých případech zabezpečit udržitelnost průběhu procesů, objektivně neudržitelných bez řízení, nebo vyvolat ztrátu udržitelnosti průběhu samo o sobě objektivně udržitelných procesů. V posledním případě je objektivní udržitelnost a neudržitelnost chápána v běžném smyslu jako postupné zmenšování odklonu vzbuzeného pohybu v čase po odstranění vlivu rušivého faktoru. Oblast potenciálně udržitelného řízení je určovaná v závislosti od parametrů vybraných na zkoumání.

Například, pokud bychom ze zkoumání vyloučili odolnost tělesa, tak oblast potenciálně udržitelného řízení ponorky je rozpětí 0 – 11 000 metrů hloubky oceánu. Z hlediska praktické analýzy parametrů stability systému, je však zajímavé jen ohraničení hloubky do několika stovek metrů, protože hlouběji by standardní i vojenské ponorky, podlely extrémnímu tlaku vody.

Uvnitř oblasti potenciálně udržitelného řízení leží oblast udržitelného řízení, ohraničená množstvím přípustných chybových vektorů řízení (oblast přípustného řízení). Pokud budeme formálně používat pravidlo transformace vektoru chyb řízení jako hodnocení kvality řízení, můžou jednomu hodnocení kvality řízení odpovídat chybové vektory příslušící jak jejich přípustné množině, tak i nacházející se mimo ní. Všechno důsledkem mnoho rozměrnosti prostoru parametrů (např. tlak, rychlost, vzdělání a nálada posádky, množství a kvalita paliva, politická situace „nad hladinou“, atd.), v kterém se nachází uváděný vektor. Proto uvnitř oblasti potenciálně udržitelného a přípustného řízení je možné rozpoznat oblast, ve které využití přijatého pravidla hodnocení kvality řízení nevede k překročení hranic oblasti přípustného řízení. Jde o oblast bezpodmínečně spolehlivého řízení.

Příklad zobrazující porovnání hranic oblastí:

Do čtvercového otvoru na ploše je potřeba se trefit rukou manipulátoru. Oblast potenciálně udržitelného řízení je v rámci dosahu manipulátoru část plochy, v které se nachází otvor. Zóna přípustného řízení je samotný čtvercový otvor, a cílový vektor je střed otvoru. Pokud je parametrem hodnocení kvality řízení, vzdálenost od osy otvoru, po osu chapadla ruky manipulátoru, tak zóna absolutně kvalitního řízení, je kruh vepsaný do obdélníku. Oblast prstenu mezi vepsaným a opsaným kruhem je zóna, kde při jednom a tom samém hodnocení kvality, může být řízení přípustné a nepřípustné. Úplné sloučení zón absolutně kvalitního a přípustného řízení by vyžadovalo sestavení jiného pravidla přetváření vektoru chyb na hodnocení kvality řízení.

Proto, pokud se snažíme zabezpečit udržitelné, absolutně spolehlivé řízení, tak je ztráta řízení důsledkem rušivých vlivů, logickým následkem přechodu ze zóny absolutně spolehlivého řízení do zóny přípustného řízení a z ní do zóny potenciálně udržitelného řízení a za její hranice.

Vektor chyb řízení vzniká ze dvou příčin:

1. Samotný udržitelně fungující uzavřený systém představuje kmitavý systém. Proto i v podmínkách vědomé nepřítomnosti vnějších vzruchů sám systém vykonává kmitání vzhledem na cílový vektor. Otázka je jen v tom, jestli definice úlohy řízení zohledňuje, nebo podvědomě ignoruje tyto kmitání, nebo ne.
2. Na uzavřený systém mají vliv vnější rušivé faktory z okolního prostředí, nebo v něm samém

můžou probíhat vnitřní změny.

„**Rezerva udržitelnosti uzavřeného systému**“, je specifickou, samostatnou charakteristikou uzavřeného systému, sestavenou na základě nějakých mír rušivého vlivu, jejichž překročení, vede k překročení chybového vektoru za přípustné hranice, nebo k zániku systému.

9. Schémata řízení

Všechny uzavřené systémy se při libovolných způsobech řízení, i při organizaci samořízení, staví na základě jednoho z následujících schémat řízení, nebo jejich kombinací v rámci objemnějšího uzavřeného systému. Různá schémata řízení zabezpečují pro stejné objekty, za stejných podmínek, různou pružnost reagování na rušivé vlivy a různou maximální dosažitelnou úroveň kvality řízení. Realizované na stejných objektech, zabezpečují jim různé rezervy udržitelnosti řízení. Schémata řízení se liší jedno od druhého, rozmístěním do jednotlivých komponentů uzavřeného systému plně funkce řízení.

struktura, realizující schéma řízení, může být úplně rozmístěná v objektu, nebo z různých příčin mohou být některé elementy rozmístěné mimo řízený objekt. Částečným případem takovéto varianty je dálkové ovládání, když jsou na, nebo v objektu rozmístěné převážně výkonné elementy struktury, které není škoda ztratit, nebo které není možné vědomě zachránit. Poslední případ se často vyskytuje ve vztahu k rozkazům politiků, vyjadřujícím skutečnou moc, a taktéž při používání robotů v nebezpečném prostředí, i když v davově-elitární společnosti, politici zřídka kdy nejsou bio roboty.

Programové řízení

U programového řízení, chybí vnější zpětné vazby. V procesu řízení se nevyužívá předběžná informace o stavu vnějšího prostředí, a pozice objektu v něm. Uzavřený systém proto nereaguje na reálné vlivy vnějšího prostředí, a jeho chování, není pružné. Řídící signál je funkcí času, a někdy i informace, proudící kanály vnitřních zpětných vazeb. Výsledek působení všech rušivých vlivů na chování objektu, se zpracovává ve stádiu projektování do jeho modelu, systému řízení, a programu. Maximální možná úroveň kvality řízení, závisí na přiměřenosti programu řízení, k reálným podmínkám jeho provozu.

Programově adaptivní řízení

U programově adaptivního řízení, už existují i vnější zpětné vazby. Řídící signál, je funkcí reálných parametrů vnějšího prostředí, a uzavřeného systému, a informace o jejich stavu proudí vnějšími, a vnitřními, zpětnými vazbami. Zároveň je řídicí signál i jednoznačnou funkcí řídicího programu, protože stejné informace, od zpětných vazeb, vždy odpovídá stejný řídicí signál. Shodu reakcí „vstup - výstup“ je možné chápat i jako shodu statistických charakteristik řídicího signálu, a informace od zpětných vazeb. Reakce uzavřeného systému na signály zpětných vazeb, je více pružná, protože řídicí signál, je funkcí těchto signálů.

Programově adaptivní schéma může realizovat různé principy řízení, z nichž dva nejčastěji vzpomínané jsou:

1. „**Řízení podle impulsu**“, kdy systém řízení vytváří řídicí signál na základě měření bezprostředního rušivého působení v procesu řízení.
2. „**Řízení podle odchylky**“, kdy systém řízení vytváří řídicí signál na základě měření kontrolních parametrů a hodnocení jejich odklonu od parametrů, charakterizujících ideální režim.

Při nevyhnutelnosti můžou být oba systémy skombinované, i v jednom a tom samém systému.

Příklad: Předpokládejme, že projektujeme systém automatického řízení teplotního režimu v místnosti. Můžeme ho sestavit tak, že ohřívače se budou zapínat v důsledku systémem registrovaného snižování teploty pod definovaný bod. V tomto případě by šlo o realizaci principu řízení podle odchylky. Systém, však můžeme sestavit i jinak. Protože teplota v místnosti obvykle klesá potom, co se sníží průměrná denní teplota vnějšího vzduchu, následně ochladnou stěny místnosti a začne do ní proudit chladný venkovní vzduch, máme možnost registrovat teplotu vnějšího vzduchu (parametr objemnějšího nadřazeného systému) a vypočítat průměrnou denní teplotu. Tak můžeme vydat signál na zapnutí ohřívačů ve zvoleném režimu okamžitě v případě snížení průměrné denní teploty na definovanou hraniční hodnotu, bez toho, abychom čekali na moment, když stěny vychladnou a začne se ochlazování místnosti. Kromě toho může být režim fungování ohřívače funkcí rozdílu průměrné denní teploty a průběžné hodnoty teploty v místnosti. V posledním případě se v programově adaptivním schématu řízení budou spojovat oba principy řízení. Podle rušivého impulzu a podle odchylky.

V případě, že nemáme možnost měřit kontrolní parametr přímo v procesu řízení, což znamená, že ve vztahu k němu jsou přerušené vnější a vnitřní zpětné vazby, můžeme namísto hodnoty bezprostředně neměřitelného kontrolního parametru, využít jeho nepřímou hodnotu, na principu jeho průvodních, integrálních, a jiným způsobem, s ním informačně svázaných parametrů, které je možné změřit přímo. V tomto případě má ale programově adaptivní řízení tu vlastnost, že může v průběhu procesu, neomezeně hromadit chyby odchylek kontrolního parametru. Příčinou neohrazeného hromadění chyb řízení kontrolních parametrů je hromadění chyb měření a zpracování změřených veličin v procesu nepřímého hodnocení potřebné charakteristiky.

Příkladem chyb takového druhu jsou případy námořních katastrof, způsobených tím, že byli navigátoři dlouhodobě přinuceni určovat polohu lodě pouze podle výpočtů. Protože neviděli po dobu několika týdnů břeh, a za špatného počasí ani slunce a hvězdy, zahrnovali do výpočtů polohy chyby, v měření rychlosti pohybu, v hodnocení vlivu větru a proudů, nepřesnosti chodu lodních hodin, chybné údaje kompasů, atd. Díky tomu ztratili přesné koordináty vlastní polohy, a zemřeli na skalách, které se podle jejich výpočtů měly nacházet o mnoho mil dále.

Stejný je i mechanismus hromadění chyb inerciálními navigačními systémy, používanými v raketové a kosmické technice, v ponorkách, a ve vojenských systémech, v kterých se průběžné souřadnice objektu určují na základě definování výchozích souřadnic, měření zrychlení a jejich dvojnásobného integrování.

Představme si, že v určité chvíli, je chybový vektor uzavřeného systému rovný nule, a začne na něj působit rušivý impulz. Pokud by byl jeho systém řízení ideální, tak by rušivé impulzy v každém okamžiku přesně kompenzoval. Důsledkem toho by si vektor chyb řízení zachovával svoje nulové hodnoty neohrazeně dlouhou dobu.

Ve většině případů není možné měřit všechny rušivé vlivy přímo, a i v případě, že některé změřit můžeme, tak existuje u všech prostředků jejich měření, takzvaný práh citlivosti. Na základě takovýchto informací vytváří už samotný řídicí systém do určité míry zkreslený řídicí signál. Systém, prostředky, i samotný objekt řízení, disponující určitými charakteristikami setrvačnosti, potřebují každý, určitý čas na reakci vůči rušivému vlivu. Důsledkem toho, je i rušivé působení objektu schopné nabrat jistou setrvačnost a je zapotřebí silnější řídicí působení, abychom vrátili objekt do původního, nebo jiného požadovaného režimu. Nesmíme zapomínat ani na to, že objekt nevyhnutně potřebuje i čas pro reakci

na řídicí činnost.

Nejen řidičova reakce na změnu situace na vozovce má zákonitě jisté zpoždění, ale i samotný brzdový systém, plynový pedál, reakce volantu, a řadicí páky, mají odhadnutelné, měřitelné, nebo vypočitatelné reakční časy.

Z uvedených důvodů se v programově-adaptivním schématu řízení, řídicí činnost, reagující na rušivý vliv, nevyhnutelně zpožďuje. I když je síla prostředků řízení dostatečná na to, aby plně kompenzovala rušivý vliv, nemůže být plně využita důsledkem toho, že vždy je v procesu řízení přítomné zpoždění, mezi rušivým impulzem a jeho kompenzujícím řídicím impulzem. Z toho důvodu, se objekt vždy nachází pod rušivým vlivem faktorů, reálně zohledňovaných systémem řízení, a faktorů nezohledňovaných, nerozpoznaných, vyhodnocených jako nepodstatné, nebo nacházejících se pod prahem vnímání měřících zařízení. Úměrně tomu, je uzavřený systém kmitavým systémem, přetvářejícím rušivé vlivy spolu s řídicí činností do vektoru chyb řízení, kterého změny mají v udržitelném procesu rovněž nevyhnutně kmitavý charakter.

Kvalita řízení, je při stejné algoritmice modelování chování se objektem, postavené na principu formování řídicího signálu, u programově adaptivního schématu vyšší, než u programového, ale i ona se může ve vzniklých podmínkách, ukázat být nedostatečnou vůči minimální nevyhnutelné úrovni.

Řízení podle schématu „Prediktor – Korektor“

Schéma prediktor-korektor, je sestavené na základě prognostiky chování se uzavřeného systému, v samotném procesu řízení, vycházející z informací o aktuálním stavu, předcházejících stavech uzavřeného systému, a vlivu vnějšího prostředí na něho. V tom je principiální rozdíl schématu řízení prediktor-korektor, od programového, a programově-adaptivního schématu, ve kterých se prognostika v procesu řízení vůbec neřeší.

Strukturně-algoritmický systém řízení, realizujícího schéma prediktor - korektor, si můžeme teoreticky představit jako kombinaci:

1. prediktora plnění funkce prognózy a vypracování pravidel, a programu řízení. Tomu odpovídá 1. - 4. etapa plné funkce řízení.
2. programově-adaptivní modul, který řídí objekt na základě zákona řízení vypracovaného prediktorem, a adaptuje ho na konkrétní okolnosti, ve kterých plyne proces řízení. Tomu odpovídá 5. - 7. etapa plné funkce řízení

Přitom se prognostická informace, ve formě zákona řízení předává na vstup programově-adaptivního modulu systému řízení.

Důsledkem tohoto, systém řízení reaguje nejen, na už uskutečněné odchylky uzavřeného systému od ideálního režimu, ale v případě, že je prognostikování dostatečně přesné, i na ty, které teprve mají tendenci se uskutečnit. Zatím co programově-adaptivní řízení uzavírá přímé a zpětné vazby přes, už realizovanou minulost, tak se v schématu prediktor - korektor nějaká část přímých a zpětných vazeb uzavírá přes prognostikovanou budoucnost. Informace o uskutečněné minulosti a o možné budoucnosti se ve schématu prediktor – korektor, kromě předpovídání a vypracování řídicího signálu, rovněž využívá jako základ minimalizace, nebo periodického nulování vektoru chyb, vznikajícího v procesu řízení, průběžnou kumulací prognostických chyb.

Při porovnání programově-adaptivního schématu, a schématu prediktor-korektor, na základě stavového vektoru, využívaného programově-adaptivním schématem, budou jednomu a tomu samému stavovému vektoru, v schématu prediktor-korektor, odpovídat různé řídicí signály. Důvodem je, že v základě prognózy prediktora-korektora stojí stavový vektor většího rozměru, s více daty, než v programově-adaptivním schématu. Na základě informace, vycházející nad rámec identické části stavových vektorů, používaných v obou schématech, bude prediktor - korektor získávat různé prognózy. To bude následně vyjádřené v rozdílnosti řídicích signálů, vypracovávaných v programově-adaptivních modulech obou schémat řízení. Schéma prediktor-korektor, je tedy „rozumnější“ a zabezpečuje pružnější, nešablonovité řízení, v porovnání s předcházejícími schémata.

Při dostatečně vysoké přesnosti prognózy zabezpečuje schéma prediktor - korektor nejvyšší kvalitu řízení proto, že v hodně případech zkoriguje fázový posun, mezi rušivým vlivem, a řídicí činností na nulu, a při nezbytnosti zabezpečit dostatečnou kompenzaci rušivých vlivů, i do záporných hodnot. To umožňuje, používat zdroje uzavřeného systému, na zvyšování rezervy udržitelnosti řízení, a výkonnosti uzavřeného systému, vůči vektoru cílů řízení. U předchozích schémat řízení tyto rezervy být využívány nemůžou, nebo jsou v porovnání s teoretickým případem nepřítomnosti fázového posunu mezi rušením a řídicí činností, zbytečně mrhané na kompenzaci té složky odchylky od ideálního režimu, která je ve vztahu k rušivému vlivu, podmíněná fázovým posunem řídicí činnosti.

10. Plná funkce řízení, individuální a kolektivní intelekt

Schéma, a koncepce řízení jsou vzájemně propojené. Proto, pokud se do řízení zavádí stejný vektor cílů, tak výše uvedená schémata řízení, mají rozdílné možnosti podpory, obsahově různých koncepcí řízení, a jim odpovídajících cílových funkcí. Koncepce řízení je částí plné funkce řízení.

„**Plná funkce řízení**“, je v rámci DVTR velmi všeobecně používaným termínem, který ve větší detailnosti rozvíjí definici řízení. Je to objektivní proces, který představuje následnost dějů, kterými se realizuje proces řízení v celém rozsahu identifikovaných možností a příležitostí. Jinými slovy, zahrnuje celou algoritmiku řízení objektu, nebo procesu.

Etapy plné funkce řízení (V obsahu kontroly, jsou parametry, které je nevyhnutelné v procesu řízení kontrolovat):

1. Etapa - Identifikace faktoru prostředí, který vyvolává subjektivní potřebu řízení.

Předpokladem realizovatelnosti této etapy, je předchozí nashromáždění alespoň minima informací o prostředí, které má vliv na subjekt, protože v opačném případě ovlivňující faktory, v jejich celém spektru, není schopný rozpoznat.

Obsah kontroly – protože lze řídit jen objektivně existující, nebo objektivně možné procesy, je třeba zkontrolovat, zda je identifikovaný objektivní faktor reálný, vymyšlený nebo iluze.

2. Etapa - Formování stereotypu budoucího rozpoznávání faktorů vnějšího prostředí, a jeho rozšíření v kultuře společnosti.

Je nevyhnutelné identifikovat a analyzovat seznam parametrů, které charakterizují přítomnost faktoru vyvolávajícího potřebu řízení a určit metrologii rozpoznávání každého z nich. Smyslovými orgány, přístrojově, nebo oboje.

Obsah kontroly - metrologická konzistence identifikace faktoru, na sobě nezávislými pozorovateli

3. Etapa - Stanovení cílů ve vztahu k identifikovanému faktoru.

V podstatě jde o formování vektoru cílů řízení, v souvislosti s tímto faktorem, a zavedení tohoto vektoru cílů do celkového vektoru cílů subjektu. Stanovování cílů může zahrnovat i řešení stability dílčích cílů, ve smyslu předpověditelnosti, i když to může být přesunutě do 4. Etapy.

Obsah kontroly - Analýza cílů, struktury vektoru cílů pro zjištění defektů (vzájemně se vylučujících cílů, narušení pořádku priorit cílů, opakování stejných cílů v různých prioritách, atd.), a metrologická konzistence každého z nich.

4. Etapa - Formování základní koncepce řízení, a pro každý cíl v sestavě vektoru cílů vlastní funkce řízení.

Na základě řešení úlohy o stabilitě, ve smyslu předpověditelnosti chování se objektu, nebo procesu, pod vlivem vnějšího prostředí, vlastních změn objektu a řízení.

Obsah kontroly – jestli, a jak, je ve vztahu k faktoru, identifikovanému v 1. etapě:

1. Řešená úloha, prognostiky působících vlivů, a možnosti dosáhnutí stanovených cílů.
2. Existuje všeobecná koncepce řízení, a jak je do ní zahrnutá vlastní koncepce řízení podle cílů, spojená s tímto faktorem.

5. Etapa - zavedení všeobecné základní koncepce do života. Organizace nových nebo reorganizace existujících řídicích struktur nesoucích cílové funkce řízení.

Obsah kontroly - U sociálních aplikací, to v praxi znamená, rozdělení osobní zodpovědnosti za, různé etapy projektu, mezi různé lidi, rozdělení pravomocí a různých zdrojů, které jsou nevyhnutelné pro výkon jejich funkcí. Je potřebné se zaměřit na, identifikaci a zabezpečení konzistence toho síťového modelu, v kterém se nachází činnost té struktury, která nese vlastní koncepci řízení ve vztahu k faktoru identifikovanému v 1. etapě.

6. Etapa - Kontrola činnosti struktur v procesu řízení, a koordinace jejich vzájemných součinností.

Obsah kontroly - u sociálních aplikací, je to, kontrola a monitorování projektu na základě jeho síťového modelu, a činnosti struktur, i osob, které osobně odpovídají za činnost svěřené struktury.

7. Etapa - Zlepšování existující koncepce, v případě nezbytnosti.

Obsah kontroly - Analogický s 1. - 4. Etapou.

8. Etapa - Likvidace existujících struktur a uvolnění využívaných zdrojů v případě nepotřebnosti, nebo jejich udržování v akceschopném stavu do následujícího použití.

Obsah kontroly - u sociálních aplikací:

1. Kdo bude, v případě likvidace, příjemce a správce výsledků činnosti, co s uvolněnými zaměstnanci, a nepotřebným zařízením.

2. Jak jsou v případě zachování v akceschopném stavu řešeny otázky, personálních kádrů, a jejich udržování na odpovídající profesionální úrovni, dodávky nových zařízení.

Etapy č. 1 a č. 8 jsou v PFR vždy přítomné. Etapy č. 2 až č. 7 je možné skombinovat, nebo ještě hlouběji detailizovat, čímž vytvoří kontinuální sled některých menších „etap“ v souladu s potřebou praxe.

Pokud se v reálném procesu řízení nějaké etapy PFR neprojeví, tak to znamená, že řízení se nerealizuje v plné funkci: tj., některé etapy PFR se realizují za hranicemi objektu (procesu), který není řízený v plné funkci.

Jak už bylo uvedeno v kapitole 4, z hlediska teorie a praxe řízení – význam informace charakterizující proces řízení jako takový, klesá v následujícím pořadí:

1. informace o procesech, kterých průběh umožní odhalit možnosti toho, že průběh procesu řízení se v budoucnosti může odklánět od normálních parametrů
2. objektivně se objevily (vznikly) možnosti toho, že průběh procesu řízení se v budoucnosti může odklonit od normálních parametrů
3. možnosti se začaly realizovat a vyvolaly tendenci odklonu průběhu procesu řízení od normálních parametrů
4. průběh procesu se odklonil od normálních parametrů, ale ještě se nachází v přípustných mezích
5. odklonění parametrů procesu na samotné hranici přípustného
6. proces se dostal za přípustné hranice.

Informace má prakticky nulový řídicí význam, pokud zjistíme, že výše uvedené body neexistují a proces řízení probíhá normálně.

Při vytváření řídicího působení je potřebné si objasnit ještě jeden aspekt možností a tendenci. Odhalovat se můžou nejen nežádoucí možnosti (průběhy), ale i pozitivní možnosti, kterých realizace umožní významně zlepšit kvalitu řízení. To samé se týká i tendencí.

Použití při řízení odhalené možnosti a vznikající tendence obou kategorií je však možné jen v schématu prediktor - korektor. Programově-adaptivní schémata řízení jsou k těmto objektivním faktorům slepá a ve vztahu k negativním možnostem a tendencím pracují velmi zpomalně, přičemž pozitivní možnosti a tendence jsou v nich nerealizovatelné.

Z toho důvodu se může PFR realizovat jen v intelektuálním schématu řízení prediktor – korektor, které předpokládá tvořivost systému řízení – subjektu (tvůrce, manažera), a to minimálně v následujících oblastech:

1. identifikace faktorů prostředí, které vyvolávají potřebu řízení nebo změnu jeho charakteru;
2. formování vektorů cílů;
3. zdokonalování metodologie a návyků prognózy (predikce) při řešení otázky stability v smyslu předpověditelnosti při formulaci úlohy řízení, nebo v procesu řízení podle schématu prediktor - korektor.

Efektivní osobní kultura poznání a tvořivosti, je objektivní nevyhnutelnost pro manažera, pokud nechce být „bio-robotem“, který nese nějaké zvenku na něho uložené funkce, v tom nebo jiném procesu řízení a přeje si konat v lůně Boží Prozřetelnosti (Plánu). Tím více, že jen Bůh ovládá schopnost

Rozlišení. Bez toho je první etapa PFR ve všeobecnosti nerealizovatelná a v osobitých případech realizovatelná s více či méně existujícími ohraničeními.

Místo slov „rozum“, „um“, „mysl“ budeme používat slovo „intelekt“, pod kterým se chápá samo měnící a samo adaptující se algoritmus výběru, a transformace informací. Výsledkem jeho činnosti vznikají informační moduly, které byly danému subjektu předtím neznámé a v hotovém tvaru se do něho zvenku nedostaly.

Každý algoritmus, je nějaká částečná míra, v které protékají informační toky. Proto intelekt, je proces rozšíření nějaké částečné míry.

Co je a v čem je podstata objektivního jevu, který se nazývá „intelekt“? To je vcelku nejasné, zvláště pro vědomí člověka opírající se o světonázor, který neuznává informaci mimo lidské společnosti jako objektivní kategorii, nebo pro vědomí předpokládající, že člověk, je jediná bytost, která disponuje intelektem. Nebo že intelekt je vždy lokalizovaný podle principu: jeden intelekt = množství (taktéž i heterogenních) nositelů jeho různých fragmentů, včetně i takových nositelů, co vlastní intelekt nemají.

Ale pokud hovoříme o řízení dostatečně široce, tak intelektuální faktor je vždy přítomný při řízení a samořízení v PFR, bez závislosti nakolik, a jak si člověk intelekt ve všeobecnosti představuje a bez závislosti různých způsobů jeho přirozené existence a realizace v umělých technických výtvořech lidí samých.

V mnohých uzavřených systémech pracuje intelekt po dobu realizace koncepce řízení. V případě ztráty nebo paralýzy intelektu dochází v takových systémech ke ztrátě kvality řízení ve větším nebo menším stupni, až do úplného kolapsu koncepce řízení. Právě i proto došlo k paralýze intelektu v stranickém aparátu KSSS, v důsledku věrné oddanosti, a dogmatům, které odtrhly psychiku členů strany od osmysleného vnímání života. Ze stejných příčin předtím padl i carismus, a ze stejných příčin zahyne i „demokracie“, na západní způsob.

Nevyhnutelnost zvýšení kvality řízení v technické sféře vyvolala mnoho vědecko-technických řešení s tematikou „umělý intelekt“. Konfrontace různých sociálních skupin v celé historii lidstva vytvořila množství metod zdržování, blokování a narušování kultury cizí intelektuální činností a mnoho metod stimulace, pseudostimulace a zdokonalování kultury vlastní intelektuální činností. Oba výše uvedené aspekty činnosti lidské společnosti jsou z pohledu problematiky intelektu těsně spojené s odpovědí na otázku:

1. Je intelekt všeobecný přírodní jev a lidský intelekt je jen jeden z mnohých?
2. Je umělý intelekt skutečným intelektem, nebo dost často jen protézou vlastního intelektu člověka, který si nepřeje, nebo neumí využívat svůj vlastní?
3. Nebo je lidský intelekt unikátní a „umělý intelekt“ je jeho výtvar, který má s lidským intelektem jen společný název, ale vnitřní kvalitou se v podstatě od něho odlišuje?

Abychom dostali jednu z možných odpovědí na tyto otázky, spekulativně sestavíme nějaký informačně-algoritmický proces založený na vědomě bez intelektuálních elementech a na algoritmech, které nevyžadují účast intelektu.

V přírodě je všechno podřízené hierarchii pravděpodobnostních předurčení, což se projevuje ve statistice pozorovaných jevů. Z toho důvodu si modelování mnohých procesů, které probíhají v přírodě, a společnosti vyžaduje modelování pravděpodobnostních předurčení. Na toto modelování se

používají různé druhy statistických modelů, které můžou zahrnovat generátory náhodných čísel, tj. analogů životních nahodilostí v modelech.

Jeden z neznámějších generátorů náhodných čísel, je hra ruleta. Ruleta ve své primitivní formě představuje „talíř“, uvnitř kterého jsou podél lemu umístěné kruhové drážky s buňkami, ve kterých jsou napsaná čísla. V centru „talíře“ je vertikální osa, na kterou je nasazený kříž. Kříž se odevzdá rotace a do „talíře“ se vhodí kulička. Kulička krouží čepelemi po „talíři“ (spodní část, kterého se v některých konstrukcích rulety též otáčí) do té doby, pokud se kinetická energie otáčivého kola rulety a kuličky nevyrovná. Následně kulička spadne do jedné z buněk a zastaví se v ní. V závislosti od padlého čísla a sázek, které udělali hráči ještě před vhozením kuličky, krupiér - bankéř rozděljuje výhry a prohry mezi svou „bankou“ a hráči. Kulička nemá konstantní kinematické spojení s rotujícím kolem ani s „talířem“ a při pravidelné kruhové formě „talíře“, jeho vodorovném umístění, vyloučením skrytých brzdných sil apod., je zabezpečená ochrana zájmů hráčů od podvodů kteréhokoliv hráče nebo krupiéra. Pravidla hry jsou taková, že pravděpodobnostně předurčují, že výhercem je vždy - majitel kasina.

Hru ruletu masově ukazovali ve filmu „Bluff“, kde A. Chalentano „rozbil bank“, když vsadil na nulu. Různé teleshows typu „intelektuální kasino“ jsou jen zjednodušené varianty rulety bez kuličky, kde se rotující kolo nahradilo střelkou - ukazovatelem. Teleshows tohoto typu slouží na odvedení intelektuální síly mas lidí na nepodstatné věci, což je nevyhnutelné pro majitele, zákulisní sponzory, podobných programů, aby bylo možné podvádět národ, pokud se ten dívá na různé teleshows.

Vypouštění vášní a emocionální ventil negativní energie přitom existuje, ale chápání procesů neroste, i když intelektů, tvořivých skupin, scénáristů pracuje hodně. Avšak ne na řešení problémů společnosti. Dokonce koeficient společensky prospěšné intelektuální činnosti je při tomto blízky nule. A právě to potřebuje nadelitární (globální) prediktor.

Proanalyzujeme situaci. Existují dva hráči mající jména „Prostředí“ (okolité) a „Systém“ (uzavřený) a ti točí ruletu za pozorování „Soudce“, který kontroluje všeobecný celkový chod hry. Ruleta má zvláštnost. Při mnohonásobné činnosti (otáčení) vyhazuje náhodná čísla, která jsou podřízená takové distribuci, že na číselné ose se podle míry vypadnutí nových čísel objevuje oblast zhuštění, ve které je vyřazených čísel více, než mimo této oblasti.

„Prostředí“ začíná hru, a 2 krát točí ruletu. První vypadnuté číslo je kódem, podle kterého „Soudce“ určuje maximální čas, po dobu kterého musí „Systém“ udělat odvetný krok. Úlohou (rolí) ve hře druhého čísla, které vypadne u „Prostředí“ v každé její hře, je vidět z reakcí „Systému“ v procesu realizace jeho vlastní činnosti. Aby ve své činnosti „Systém“ neprohrál, musí postavit proti druhému číslu, které vypadlo u „Prostředí“, vyšší nebo stejné číslo. Přitom „Systém“ otáčí „ruletu“ v průběhu času, který mu dal „Soudce“ v souladu s prvním číslem, které vypadlo u „Prostředí“. „Systém“ má právo pouštět ruletu několikrát, pokud má na to čas.

Kromě toho má „Systém“ loterijní buben, ve kterém se nacházejí míčky s čísly, které vypadly v minulých točích rulety „Systémem“. Loterijní buben takovýmto způsobem v sobě hromadí celou minulou zkušenost vzájemného působení „Prostředí“ a „Systému“ po dobu hry. A pokud čas přidělený pro činnost „Systému“ nevyprší, „Systém“ otáčí i loterijní buben.

V momentě vypršení času, který má „Systém“ určený na realizaci své činnosti, má dvě čísla:

1. maximální (nejvyšší) číslo z celého množství vypadnutých čísel v ruletě
2. maximální číslo z celého množství vypadnutých čísel při činnosti loterijního bubnu

Obě maximální čísla se zapisují na čisté míčky a házejí se do loterijního bubnu na rozehrání v následujících kolech. Po tomto hází „Systém“ minci a podle toho, co padne, si vybírá jedno z dvou jeho čísel. Ruletové nebo loterijní. Je to číslo odpovědi „Systému“ na činnost „Prostředí“ a hra pokračuje. „Prostředí“ hraje další kolo.

Při takovýchto pravidlech hry, pokud hra není prohraná, nebo prohra v tomto stádiu je vyloučená vytvořením pravidel, tak se po dobu jednoho aktu hry „Soudci“ „předjevuje“ druhé číslo „Prostředí“ a odvetné číslo „Systému“. Podle „předjeveného“ čísla „Prostředím“, mu „Soudce“ dává kartičku, na které je napsaná nějaká otázka. Podle různorodosti čísel, které vypadly u „Prostředí“ a „Systému“ – „Soudce“ dává „Systému“ kartičku, na které je napsaná odpověď na otázku. Správnost nebo chybovost a taktéž i obšírnost odpovědi se určuje růzností čísel „Prostředí“ a „Systému“. Znakem a absolutní hodnotou rozdílu.

Když se nahromadí kupka kartiček otázek a kartiček odpovědí, „Prostředí“, a „Systém“ vstupují na jeviště a nabízí sehrát scénku „zkouška“. „Prostředí“ představuje profesora a „Systém“ je v úloze školáka.

„Školák“ v očích samozřejmě intelektuálního diváka vypadá jako rozvíjející se intelekt od otázky k otázce, protože podle míry nahromaděných míčků v loterijním bubnu, může být prohra „Systému“ v ruletě se stále větší pravděpodobností kompenzována výhrou, která je jim vytáhnutá z loterijního bubnu. Z toho důvodu se v páru kartiček „otázka - odpověď“ objeví stále více správných a důkladných odpovědí. Pro diváka jsou loterijní bubnen a jiná zákulisní mechanika neviditelné, ale mají intelekt a nějaké ty znalosti, může divák ohodnotit i otázky, i odpovědi a posuzovat intelekt „Školáka-Systému“.

Házení mince zastupuje v tomto případě faktor, kdy se místo známého správného řešení, přijímá z nevyjasněných příčin chybné.

„Intelektuálnost“ „Školáka-Systému“ je možné v očích diváka zvýšit:

1. Pokud umístíme do loterijního bubnu nějaký počáteční „kapitál“. Tedy množství míčků s nějakými čísly, které budou garantovat nemožnost katastrofické prohry v prvních kolech hry.
2. Je možné z hry vyloučit házení mince, předurčujíc výběr nejvyššího čísla „Systému“
3. Je možné zvýšit rychlost rulety a loterijního bubnu, aby za určený čas chodu „Prostředí“ mohl „Systém“ z rulety a bubnu vytáhnout větší množství čísel.

Tak „Školák-Systém“ vypadá jako intelektuál, pokud se nepodíváš do zákulisí.

To je jeden z možných modelů, který při pohledu zvenku na jeho vstupní a výstupní informační toky, vypadá jako intelekt. Není vyloučené, že jev, který dostal název „intelekt“, je viděný jiným intelektem vždy jen ve vztahu k strukturám, které nesou intelekt a samy intelekt vlastní.

Tento příklad je zajímavý tím, že viditelnost intelektu se realizuje souhrnem elementů, které jsou organizované v sérii (řadě) příjmů a vysílání informací, přičemž ty určitě nemají intelekt. V podstatě jsou známé jen dva intelektuální subjekty: „Tvůrce hry“ a „diváci“.

Ve vesmíru analogy účastníků hry budou:

1. Ruleta – pravděpodobnostní předurčenosti, kterým jsou podřízené přírodní procesy.

2. Vypadávající čísla z rulety – částečné míry, kódy objektivní informace.
3. Odpovídající otázky a odpovědi na kartičkách – náhodný případ všeobecných vlastností zobrazení informace z jednoho fragmentu Vesmíru do druhého a opačně do vnějšího prostředí, což probíhá v společné míře, vševesmírném hierarchicky mnohoúrovňovém systému kódování informace.

Na rozdíl od kasina v Monte Carlo a Las Vegas, se v takovýchto „ruletách – intelektech“ rozehrávají kolosální objemy informací, které jsou nesené celopřírodním (vesmírným) hierarchicky mnohoúrovňovým kódem – mírou, která se podřizuje pravděpodobnostním předurčenostem přímého i zpětného zobrazení:

1. Soudce – mnohoměrná pravděpodobnostní matrice stavů hmoty - míra, která je alegoricky vyjádřená jako váhy Femidy – což je též míra.
2. Buben loterijní paměti – struktura, která v sobě uchovává více nebo méně plně a přesně informaci na konkrétní hierarchické úrovni organizace Vesmíru.
3. Počáteční kapitál – informace nahromaděná bubnem (pamětí), za předcházející etapy evoluce.
4. Divácký sál – vědomí, za kterým je v podvědomí taktéž přesně stejný „paměťový buben“ a existuje i duplikát rulety, jako i za kulisami scény, na kterou vystupují „Školák“ a „Profesor“. Takto jeden „intelektuál“ soudí o „intelektuální“ síle druhého.

Tento model „intelektuální“ činnosti se stane trochu složitějším, ale více odpovídajícím životu, pokud za vědomím stojí 3 bubny:

1. úplně zaplněný, odpovídající proslým dřívějším fázím vývoje.
2. plněný, odpovídající současné fázi evoluce.
3. absolutně prázdný, odpovídající budoucím fázím evoluce.

Vědomí zajímá jen aktuální hra. Proto do zaplněného bubnu nekouká. Kromě toho, tento buben může být zapečetěný, jako to bývá v komplexních systémech, v kterých tvůrce uzavírá přístup využívaným (málo kvalifikovaným) jednou a navždy, do jim odregulovaných bloků. Do prázdného bubnu nemá vědomí jednoduše důvod koukat. Čísla, otázky rulety, které vypadávají za diapazón čísel - odpovědi druhého bubnu, čeká různý osud.

Při bezchybném točení musí na menší čísla – otázky odpovědět první buben, nesoucí všechny minulé zkušenosti. Pravděpodobnost selhání v jeho práci je nízká, a i v případě selhání a prohry se toto kompenzuje zanedbatelnou výhrou z druhého bubnu.

Protože ruleta je podřízená zákonu distribuce náhodných čísel, tak je časový interval mezi následnými vypadnutými čísly (otázkami) z diapazónu čísel (odpovědí) třetího bubnu, v porovnání s dobou trvání hry, dostatečně velký. Z toho důvodu uspěje druhý buben statisticky předurčeně naplnit se do toho momentu, kdy vypadne katastrofická otázka - číslo z diapazónu třetího bubnu.

Etapa evoluce, odpovídající druhému bubnu se končí, když vypadnutí otázek počáteční části diapazónu třetího bubnu už nemůže vyvolat katastrofické poškození. Hra je přesouvaná do třetího bubnu a vypadávání otázek po dobu jejího chodu z diapazónů prvního a druhého bubnu zůstává za kulisami hry, protože jsou už nezajímavé.

Možná je i jiná interpretace mnohobubnové hry. Každý buben s ruletou odpovídá hierarchické úrovni v organizaci objímajícího systému, který je potenciálně dostupný vědomí „Školáka“ pro informační

obměnu (výměnu). Přitom prohra ve svém bubnu může být kompenzovaná míčkem z hierarchicky vyššího bubnu, ale za podmínky, pokud o to „Školák“ poprosí „Školáka z vyšší třídy“, který je ve vztahu k němu hierarchicky vyšší, nebo může mít právo se bezprostředně obracet přímo na tvůrce hry.

Ale poprosit je možné jen tehdy, pokud víš, že je koho poprosit, nehledě na vzácnost a možná i nepochopení faktu samotné komunikace. Ale vědomí „Školáka“ si dalece neuvědomuje všechny úrovně hierarchie a jejich vztahy. Vědomí nemusí poznat organizaci hry, ani to, že mimo hru - ještě něco a někdo existuje. Pokus snížit se může narazit na odpověď: „Ale běž, míčky s tak velkými čísly nejsou“.

Ve vztahu k libovolnému konkrétnímu číslu je takováto odpověď nesmyslná, ale číslo v daném modelu je kód informačního modulu ještě nepředvídaného pro „Školákův“ obsah, neznámého i nerozpoznaného na základě už naakumulovaných zkušenosti „Školákem“ (tj. na základě jeho stereotypů – návyků – rozpoznávání jevů vnějších a vnitřních světů).

Právě o tomto stavu můžeme číst v Evangeliiu od Jana 16:12: „Tak mnoho bych vám ještě chtěl povědět, jenže teď byste to nesnesli.“ Analogická situace je popsána v Koránu 5:101 a též i v jednom z apokryfů „Blahá zvěst světa Ježíše Krista od učedníka Jana“.

Tj. písmo odevzdané přes Zjevení Shůry, přímo říká o situaci, když hledající pomoc ji nemohou úplně v plné síle přijmout, protože jsou sami slabí. Písmo přímo ukazuje na zdroj spolehlivosti informací – na Ducha Svatého. Ale mnozí ani tuto informaci nemohou přijmout a osvojit si ji, protože ji pokládají za výmysl starověkých neznalých lidí, kteří nepoznali současnou vědu a techniku.

Zůstává jen otázka, co uvádí všechno do pohybu? Tento faktor je možné nazvat principem plnoty (úplnosti) a celostnosti (integrity) Vesmíru. Tento princip říká, že Vesmír obsahuje všechno nevyhnutelné pro vykonání celého cyklu své existence. Vyjádřený byl už ve Védách, ale jeho obsahová stránka pravděpodobně nemůže být známa bez východu za hranice tohoto Vesmíru.

Vesmír existuje jako proces. Jeho fragmenty, jsou vzájemně na sebe působící struktury, které se vyvíjejí pod tlakem okolního prostředí = jiných struktur. Tlak prostředí, vzájemná interakce struktur mezi sebou je pravděpodobnostně předurčená, hierarchická a vyjádřitelná v statistických zákonitostech (statistice příčino-následkových vazeb), které jsou identifikované v pozorováních. Tlak prostředí, zobrazuje, informační proces, který je nesený vesmírným hierarchickým mnohoúrovňovým systémem kódování informací na různých materiálových nosičích. Odezva struktury a v ní probíhající vnitřní změny, jsou též zobrazení, informační proces, protékající v tom jistém systému kódování na úrovních vztahujících se k struktuře. Tento informační proces je podřízený stejným pravděpodobnostním předurčením, což se odráží na statistice pozorování.

Odezva nese pravděpodobnostní, nejednoznačný charakter, aspoň zčásti podmíněný svobodou individuálního subjektivismu, v mezích množství pravděpodobnostních předurčení, což je charakteristické pro každou úroveň vesmírného (celopřírodního) systému kódování informací.

Ale v hierarchických, mnoho úrovňových strukturách se rezonanční jevy projevují jako statisticky častější, nebo statisticky zřídkaější informačně různé odezvy (reakce), v závislosti od vektoru stavu prostředí a struktury, v momentě a v procesu jejich vzájemné interakce.

Podle míry nahromadění (akumulace) informace v struktuře, při statistice jejich odezev na tlak prostředí, vznikají vždy menší chyby, které vedou k poškození struktury. Odezvy (zpětné vazby) získávají jednoznačnou definovatelnost ve smyslu předpověditelnosti zobrazení: „působení (tlak) - odezva“, se stále větším přibližováním se optimu.

Interakce prostředí a struktury, v které se na dané hierarchické úrovni objevují její rozmanitá chování se ve smyslu nejednoznačné předpovídatelnosti „tlak-odezva“, se posouvá do oblasti stále řidších faktorů působení (tlaku). Dochází k informačnímu nasycení nějaké organizace struktury a proces přechází do následující hierarchické úrovně jednotného vesmírného systému kódování informace.

Shrňme úvahy ohledně modelu intelektu s ruletou a bubnem. Struktura odpovídá na statistiku působení (tlaku) prostředí nejednoznačně v mezích pravděpodobnostních předurčení. Její odezva se formuje do procesu kompilace (kombinace) na základě „náhodného“ třídění informačních modulů v její paměti, a zvenku přicházející informace, v procesu předurčeného mírou (maticí možných stavů) transformace informací.

V informačním vztahu dostatečně velká rozvíjející se, nebo svoji hierarchičnost rozrůstající struktura představuje kombinaci minimálně následujících funkčně odlišných objektů, možná i v ní (struktuře) nelokalizovaných jako dílčí vložené struktury:

1) Deterministická dlouhodobá paměť, pevně jednoznačně pracující podle principu: „jaká otázka - taková odpověď“. Nesoulad s tímto principem vede pravděpodobně k poškození struktury s různou závažností, v závislosti od situace. Výběr informačních modulů ze struktury probíhá na základě rezonančních, oscilačních a jiných jevů, které vyjadřují dostatečně dobrou shodu informačních charakteristik vnějšího působení (tlaku) prostředí a vnitřního stavu struktury v informačně nasycených úrovních při přechodu informačního toku prostředím strukturou. Takto struny hudebních nástrojů rozezvučí se na zvuky určité frekvence. Takto rozbušky bezkontaktních mořských a pozemních min, jako i samonaváděcí hlavice raket řídí činnost zbraní, když se v zóně jejich působení objeví informačně relevantní objekt.

2) Pravděpodobnostní operativní paměť, která akumuluje statistiku odezev (reakcí) struktury a kombinací možných odezev na tlak prostředí. Pravděpodobnost získání nevyhnutné informace pro správnou odezvu je podřízená frekvenci obrácení se k této informaci pod tlakem prostředí a rychlosti mechanismu náhodného třídění informačních modulů. Je to zčásti analogické záznamům na písku v zóně mořského příboje: informace se může ukládat dostatečně dlouhou dobu, pokud stačíte po celý čas obnovovat mořem smývané fragmenty záznamů.

Rezonanční a oscilační jevy v pravděpodobnostní paměti taktéž hrají svoji úlohu (roli). Ale na rozdíl od předcházejícího druhu paměti, vznik rezonancí a autorezonancí vede i ke změně v organizaci informačně nenasycených úrovní struktury. Reakce „otázka - odpověď“ zde není jednoznačná, z důvodu informační nenasycenosti struktury.

3) Mechanismus náhodného třídění, fragmentace a sjednocení informačních modulů, které jsou uloženy v obou druzích paměti. Ve vztahu k izolované deterministické paměti tento mechanismus generuje chyby v její funkcionalitě v tom smyslu, že generuje nejednoznačnost odezev. Ve vztahu k pravděpodobnostní paměti je tento mechanismus normálním procesem jejího fungování. Podle našeho názoru úlohu (roli) tohoto mechanismu hraje celý soubor kmitavých procesů v struktuře s jejich náhodnými, statisticky uspořádanými fázovými posuny a amplitudově-frekvenčními charakteristikami.

Pokud vzniká nějaký soulad fází procesů – soufáznost - koherence, tak probíhá výběr nevyhnutné informace. Pokud ne, tak informace zůstává nedostupná, i když je i přítomná v struktuře.

V informačně nenasycených úrovních struktury vznik koherence nějakých procesů s jinými vnějšími

nebo vnitřními procesy, ve vztahu k posuzování úrovně struktury, je procesem – dochází ke změně jejího kvalitativního stavu na nějaký čas, v průběhu kterého se v ní můžou vytvořit nové výtvořky nebo můžou vzniknout nové procesy. Důsledkem tohoto může být skutečnost, že po zániku koherence se struktura už nemůže vrátit do stavu před koherencí, a tak se realizuje malý krůček v jejím vývoji. Faktor včasného načasování – koherence dodávek informace, energie má vliv na vývoj a průběh procesů; takto se emise světla žárovky odlišuje od koherentní emise laseru a ony tak vykazují kvalitativně odlišné působení na objekty, s kterými interagují, a to i při stejné energetické síle toku emise.

Včasnost ve vztahu k procesům ve struktuře je možné chápat dvěma způsoby:

1. Ve smyslu úzkého časového intervalu, v průběhu kterého se projevují nějaké jevy v jejich souhrnu.
2. Pro struktury mající paměť to je možné chápat ve smyslu – ne později, než budou potřebovat tyto informace ve vývoji, i když v průběhu nějakého času se fakt získání této informace nemusí projevit z pohledu vnějšího pozorovatele.

Soufáznost, koherence, ve smyslu známém z fyziky - je jeden z projevů současnosti v procesu průběhu kombinace nějakých procesů.

4) Celopřírodní faktor, odlišující náhodně vytvořenou odezvu, mající informační nasycení, které je dostatečné na udržení dosáhnuté úrovně organizace struktury nebo zvýšení této úrovně. Jsou to svého druhu „váhy“, na kterých se porovnává generovaná odezva s nějakým etalonem, vznikajícím taktéž v průběhu těch samých procesů, které generují i samotnou odezvu.

Ve všeobecnosti deterministická paměť zabezpečuje určitou úroveň stability struktury na dosáhnutém stupni jejího vývoje. Pravděpodobnostní mechanismus paměti a náhodné třídění vnitřní a vnější informace ve spojení s celopřírodními „váhami“ (mírou) zabezpečují pravděpodobnostně předurčený charakter probíhajícího krátkodobého zkomplikování a informačního nasycení struktury, nebo i její poškození, až do jejího zničení. Všechno výše uvedené zabezpečuje dohromady pravděpodobnostně předurčený (předdefinovaný) stabilní charakter dlouhodobého procesu komplikace struktury a (nebo) jejího nosného informačního modulu v procesu jejich vývoje.

Je možné, že v nějaké etapě evoluce, po překonání nějaké cizí síly při zpracování informací, se projev činnosti všech jmenovaných bezintelektuálních komponentů (když jsou o samotě) nazývá lidmi intelektem. Ale tento souhrn procesů a faktorů se nachází v nejrůznějších frekvenčních diapázónech, na různých nosičích informace, na různých úrovních hierarchie v organizaci Vesmíru.

Při takovémto chápání Vesmír jako celek a i jeho fragmenty mají intelekt a osobnostní aspekt. Intelekt se odlišují podle osvojení si dílčích fragmentů celovesmírné míry. Intelekt, je proces rozšíření částečné míry; proces objímající hierarchii do něho vložených procesů zobrazení. Vzájemné porozumění mezi intelekty je tím větší, čím je mezi nimi větší shoda (překrytí). Pro začátek chápání je nevyhnutelný alespoň slabý dotyk jejich dílčích mír nebo zprostředkovatel v jejich informační obměně (interface – rozhraní), což je též nějaká míra.

Vševesmírná míra = univerzální sprostředkovatel.

Některé shody (překrytí) nevyhnutelné pro vzájemné pochopení:

1. materiální nosič, v kterém probíhá proces informační obměny mezi intelekty;

2. frekvenční rozsah procesů existence struktur, které jsou nositeli intelektu;
3. taktovací frekvenční rozsah (rozdělující kódové skupiny jednu od druhé) a nosné frekvence, v kterých probíhá informační obměna podle systému kódování informací;
4. nevyhnutelný a (nebo) přípustný energetický příkon pro informační obměnu; podle nevyhnutelné společné informační báze pro vzájemné poznání se při prvním a následujících kontaktech.

Intelekt – je jeden z prostředků, které byly dány vědomí člověka. A jako každý prostředek – je řízený. Říká se: „Vítr v hlavě.“ Ve vztahu k informačním tokům ve Vesmíru to je možné říci i takto. Ale tehdy ve vztahu k nim je intelekt – plachta.

Umění plavání pod plachtami pozůstává v tom, aby se do plachet nezachytil nepotřebný vítr. Tehdy je možné i na maličkém člunu doplout tam, kam je třeba. Ale pokud se celá moc plachet dostane do rukou nekompetentních, tak se loď stane hračkou mořských živelů, jako by na ni nebylo ani kormidlo, ani plachty a bude zničená živly, protože na její palubě nejsou lidé, kteří by byli způsobilí správně řídit plachty. Tak i intelekt pod řízením nedisciplinovaného slabovůlového vědomí zapadne v toku blikajících myšlenek vystupujících z paměti, jako i myšlenek přicházejících z venku a trhá organizaci psychiky na kousky. Disciplinované vědomí (mysl) udržuje jen pro něho nevyhnutelné smysluplné produkty myšlení, a tehdy i intelekt bude pomáhat vědomí a duši na cestě člověka.

Prezentace názorů na intelekt v teorii řízení je nevyhnutelná především proto, že pojem plné funkce řízení není možné zavést bez chápání pojmu intelekt. Ale v tomto případě, interpretace procesu existence Vesmíru jako procesu samořízení podle nějaké, i když nám neznámé, plné funkce řízení, nevyhnutně vede k pojmu Nejvyššího z intelektů, který vede tento proces samořízení Vesmíru v plné funkci řízení (PFR).

To znamená, že adeismus je s logikou dostatečně všeobecné teorie řízení v této naší prezentaci nekompatibilní. Adeistické variace na téma teorie řízení buď staví člověka (lidstvo jak celek) na místo Boha, nebo ztrácejí všeobecnost výkladu, když se jen dotýkají tématu globálního historického procesu, protože nemohou vyslovit slova „hierarchicky vyšší objímající řízení“ ve vztahu k lidstvu a „vynikajícím“ osobnostem minulosti a současnosti.

Z adeistického vědomí takto vypadnou nějaké fragmenty vidění procesů řízení, nebo se narušuje jejich vnímání vědomím, což předvídatelně vede k chybám v řízení.

Náboženské kultové vědomí tlupo–„elitárních“ společnosti vede k dalšímu problému: dogmatizace Písem je identifikace (ztotožnění) pochopení a vůle těch lidí, co vytvořili záznamy (plus úprava a cenzura), s vůlí Nejvyššího, což omezuje svobodu vůle většiny, podřizuje ji nad–„elitárnímu“ (globálnímu) prediktorovi, který též ztotožňuje svoji vůli, s nejvyšší vůlí Boží, a to je satanismus.

Příčina úspěchu jeho činnosti v minulé historii je v skrytí Zjevení Shůry (od Boha) a jejich zvrácení. Evangelium od Lukáše 11:52: „Běda vám, učitelé Zákonu! Skryli jste klíč, kterým se dají otevřít dveře pravého poznání. Sami jste nevešli, a těm, co chtěli vejít, jste zabránili.“ V současnosti je to výčitka všem společenským hierarchům, včetně hierarchie církví, pravda, mnozí samotní hierarchové už klíče ztratili.

Kromě toho, většina lidí si zvykla stýkat se s individuálními intelekty sobě podobnými. Střetnouc se s nelidským intelektem, většina se vystraší až do šílenství, v důsledku samotné neobvyklé události. Ale v historiích existují nejen individuální, ale i souhrnné intelekty a jiné druhé intelekty, hierarchicky

vyšší ve vztahu k individuálnímu lidskému intelektu. Aby bylo možné je vidět v činnosti, nějakou jejich cílevědomost, je nevyhnutné jednotné chápání faktoru pojmenovaného jako „intelekt“, v různých jeho projevech, bez ohledu na jeho hierarchické postavení v Objektivní realitě.

11. Manévry a rovnovážné režimy, principy porovnání a identifikace podobnosti

Ted' se vrátíme k uzavřeným systémům. Stabilně řízený systém se může nacházet, buď v rovnovážném režimu, nebo v režimu manévru. Stejný reálně probíhající režim může být interpretovaný jako rovnovážný, pokud souvisí s jedním vektorem cílů i jako režim manévru, pokud souvisí s druhým vektorem cílů.

Ve vektoru cílů rovnovážného režimu jsou kontrolní parametry v čase neměnné (konstantní). V reálném stabilním rovnovážném režimu vektor stavu kolísá v relativně neměnném postavení v podprostoru kontrolních parametrů a volné parametry se při tom můžou různě měnit.

Pojem „rovnovážný režim“ je trochu podobný pojmu „rovnováha“, ale je širší, protože obyčejné vědomí vnímá „rovnováhu“ staticky, jako nepohyblivou statickou v čase. V rovnovážném režimu je proces kmitání systému v čase neměnný ve vztahu k bodu „rovnováhy“ a souřadnice jsou konstantní v čase: systém přes ně přechází, ale nemůže v nich přebývat, i když jen proto, že odchylky od nich jsou nižší než práh citlivosti měřících přístrojů nebo řízení je nepružné, má konečnou rychlost a nemůže se včas zastavit. To poslední objasníme.

Pojem o negativních zpětných vazbách odráží fakt sestavení systému řízení objektu tak, že detekce odchýlení se objektu od ideálního režimu systémem řízení, který je předepsaný vektorem cílů, vyvolává objevení se řídicího působení nasměrovaného na návrat objektu do ideálního režimu.

Při pozitivních zpětných vazbách pomáhá řízení při rušení (od momentu jeho vzniku) odvádění objektu od ideálního režimu, ve směru působení na objekt rušení.

Jelikož rušení může představovat řízené působení ze strany nějakého procesu řízeného zvenku (jeho řídicí působení, jeho přímé vazby), tak při analýze souhrnu vzájemně vložených procesů řízení, ve vztahu libovolného z do něj vložených procesů samořízení, jejich pozitivní zpětné vazby můžou být nazvané jako „podporující“ a jejich negativní zpětné vazby, jako „hasící“, „potlačující“, „zdržující“, „brzdící“.

I když se do současnosti (r. 2004) tyto termíny v teorii řízení nepoužívají, tak více odpovídají charakteru zpětných vazeb v procesu řízení, než konvenční rozdělení zpětných vazeb na „pozitivní“ a „negativní“, které se intuitivně chápou nejednoznačně a vyžadují doplňující vysvětlení. Pokud ideální režim, je neměnnost vektoru cílů v čase, v kterém jsou získané kontrolní parametry, tak jeho působení, kompenzující odklon od ideálního režimu (při negativních zpětných vazbách), se z důvodu limitující rychlosti reakce systému řízení od nějakého okamžiku samo stane rušivým a objekt odchází od ideálního bodu.

Takto sám systém řízení rozkmitá objekt vzhledem na ideální režim vektoru cílů. Otázka je jen, jestli amplitudy kmitů leží v přípustných mezích, nebo ne. Nejlépe je to vidět v stabilních vyvážených režimech. V nestabilních vyvážených režimech je amplituda kmitů, buď vyšší než přípustná, nebo narůstá od kmitání ke kmitání, a to i při negativních zpětných vazbách. Proto sám princip negativních zpětných vazeb podle kontrolních parametrů je v teorii a praxi nevyhnutelný, avšak je to jen jeden z údajů v teorii a Praxi řízení jako celku.

Ve vektoru cílů v režimu manévru se mění třeba jen jeden z kontrolních parametrů. Při analýze reálného procesu stabilního manévru v podprostoru kontrolních parametrů vektor stavu sleduje s nějakou chybou řízení změnu vektoru cílů (obsahujícího jen kontrolní parametry). Volné parametry, stejně jako v případě rovnovážného režimu, nemají žádné omezení.

Režim manévrování, v kterém jsou derivace kontrolních měnících se parametrů podle času konstantní (v mezích přípustné chyby řízení), se nazývá stabilním (ustáleným) manévrem. Ustálený manévr je sám o sobě rovnovážným manévrem, z jehož vektoru cílů jsou v procesu manévru vyloučené měnící se kontrolní parametry.

Pokud jdeme od reálného probíhajícího procesu řízení a tvoříme na základě předpokladů (t.j. hypoteticky) vektor cílů subjektu, který reálně proces řídí (to se nazývá „identifikace“ vektoru cílů), tak stejný režim je možné interpretovat jako vyvážený režim, nebo jako stabilní oscilační (kmitavý) manévr. Takto se režim, při přiřazení k vektoru cílů jen takových parametrů, které kmitají ve vztahu k středním hodnotám (v závislosti od omezení na chybu řízení), interpretuje jako vyvážený režim. Pokud přiřadíme k vektoru cílů třeba jen jeden z náhodně měnících se parametrů, tak se režim interpretuje jako manévr.

Podobně je možné jeden a ten samý režim vnímat jako stabilní, vycházejíc z jedné ohraničení vektoru cílů; a jako nestabilní, vycházejíc z mnohem přísnějších ohraničení vektoru chyb. V tomto je dobře vidět objevení se dvojakého chápání stability. Podle ohraničení a snižování odchylek a podle předvídatelnosti.

Nejjednodušším příkladem rovnovážného režimu – je jízda automobilem na rovné cestě při konstantní rychlosti. Všechny ručičky na palubní desce, kromě spotřeby benzínu, oscilují okolo stabilní polohy. Ale volantem je třeba občas „zahýbat“, protože nerovnosti cesty, boční vítr, různý tlak v pneumatikách, vůle v podvozku a volantu se snaží odchýlit automobil do strany.

Manévry se dělí na slabé a silné. Toto rozdělení nevyjadřuje efektivnost manévru. Pojem slabý manévr je spojený s vyváženými režimy. Přejít systému z jednoho vyváženého režimu do druhého vyváženého režimu – je jeden z druhů manévru. Některé uzavřené systémy mají takovou vlastnost, že pokud se převod realizuje dostatečně pomalu, tak se vektor stavu systému v procesu manévru nebude hodně lišit od vektoru stavu ve výchozím, a (nebo) konečném vyváženém režimu, s výjimkou měnících se kontrolních parametrů po dobu manévru a některých volných parametrů, které jsou informačně spojené s kontrolními parametry.

Pokud na lodi pootočíme kolo kormidla o 3 - 4 stupně, tak loď začne popisovat kruh s velmi velkým průměrem a bude docházet ke změně uhlu kurzu. Pokud se to děje mimo dohledu na pobřeží a při zataženém počasí, tak si většina pasažérů manévr změny kurzu ani nevšimne. Pokud se za plné rychlosti vysokorychlostního plavidla (25 - 30 uzlů) náhle pootočí kolem kormidla na palubě o 20 - 30 stupňů, tak se paluba v procesu pohybu kormidla zašubne pod nohama v opačném směru než kormidlo, a potom začne plně hmatatelné pociťování změny kurzu lidským vestibulárním aparátem, což bude provázet plně viditelný náklon plavidla o 10 i více stupňů.

I když v obou případech změna kurzu může být stejná, hydrodynamické charakteristiky lodě se v prvním případě slabého manévru nebudou silně odlišovat od režimu přímočarého pohybu. V druhém případě, když loď začne vstupovat do zatáčky s průměrem ne více než 4 - 5 délek trupu lodě – bude rychlost chodu klesat, zjeví se hodnotově významná křížová rychlost proudění (obtékání) okolo trupu,

a taktéž se budou náklon a celkový obraz obtékání trupu a hydrodynamické charakteristiky kvalitativně odlišovat od bývalých charakteristik při přímočarém pohybu nebo slabých manévrech.

Rozdělení manévru na silné a slabé umožňuje v řadě případů výrazně zjednodušit modelování chování se uzavřeného systému v procesu slabého manévrování bez ztráty kvality výsledků modelování. Protože výběr míry kvality je vždy subjektivní, tak se i rozdělení manévru na silné a slabé určuje subjektivizmem při hodnocení kvality modelování a řízení. Pokud je takovéto rozdělení možné, tak slabému manévru je možné najít analogický rovnovážný režim (ve výše uvedeném smyslu).

Pro fyzické kvalitativně stejné procesy je rozdělení manévru na silné a slabé založené na modelování v nekonečném čase. Vzhledem k tomu, že chápání času a jeho měření je spojené s výběrem etalonové frekvence, tak za etalonovou frekvenci můžou být přijaté i vlastní frekvence kmitání objektů řízení, uzavřených systémů, procesů interakce uzavřených systémů s okolitým prostředím. To vede k pochopení dynamicky podobných (částečně nebo úplně) objektů, systémů a procesů, pro které jsou procesy (rovnovážné režimy a manévry) vztáhnuté k času, který je založený na shodných vlastních kmitáních, v nějakém smyslu identické.

Podrobně to zkoumá teorie podobnosti, která je sdílená v mnohých dílčích odvětvích. Doprovázení slova „identickost“ epitetem „nějaká“ je podmíněné tím, že podobnost se může realizovat na různých fyzických nosičích informačních procesů řízení, na různých vzájemných spodobněních parametrů podobných systémů.

Spodobené - zbavené reálných fyzikálních a informačních parametrů jejich rozměrů - mír (metrů, kilogramů, sekund a pod.) a jejich vztáhnutí k některým hodnotám charakteristik uzavřeného systému a prostředí, které mají stejné rozměry - míry (metry, kilogramy, sekundy a pod.). Výsledkem je objevení se bezrozměrných jednotek měření, které jsou shodné v nějakém smyslu u porovnávaných parametrů objektů, se stejnou charakteristikou pro každý z nich. Je to vlastnost vesmírné míry a je základem modelování na jedné fyzických nosičích procesů, přičemž reálně procesy probíhají na druhých fyzických nosičích (analogové počítače); i na základě informačního (čistě teoretického) modelování, při kterém jsou důležitý informační model a jeho fyzický nosič nezajímavé (libovolný algoritmus, který předepisuje postupnost akcí, nezávisí od jeho materiálového nosiče: papír, DVD-disk, PC, člověk).

Analýza průběhu podobného modelovaného procesu může probíhat v mnohem vyšším frekvenčním pásmu, než průběh reálného podobného procesu, který je modelovaný; to dává možnost nahlédnout do budoucích variant vývoje modelovaného procesu, což je vlastně základem řešení úloh řízení ve všeobecnosti a hlavně úlohy o předpověditelnosti.

Příklady tohoto druhu modelování:

Všechny aerodynamické a pevnostní výpočty a experimenty v letectví, při stavbě lodí a v kosmonautice. Modelování vysokofrekvenčního procesu v nízkofrekvenčním pásmu umožňuje vysledovat příčino-následkové vazby, které obvykle unikají pozorovateli při sledování rychle probíhajícího reálného procesu. Příkladem tohoto druhu je rychlostní a vysokorychlostní snímkování (více než 10^5 snímků za sekundu) a zpomalení (v porovnání s realitou) projekce záznamu, což umožňuje řešit mnohé technické a biologické (medicínské) problémy.

Představa silných a slabých manévru pro podobné objekty a uzavřené systémy je spojená s rozlišením manévru v bezrozměrných jednotkách času. Podobně můžou být i fyzické procesy s různou kvalitou,

např. popsané stejným matematickým modelem. Ale pro fyzické procesy se stejnou kvalitou, které se liší rozměrovými charakteristikami, bude platit, že oblasti reálných parametrů silných a slabých manévru budou odlišné. To je vždy nutné mít na paměti, pokud se jedná o reálné uzavřené systémy se stejnou kvalitou, které se liší svými rozměrovými charakteristikami.

12. Manévry a teorie katastrof

Uzavřený systém může mít jeden i více stabilních rovnovážných režimů, kterých může být nespočetné množství. Převod uzavřeného systému z jednoho rovnovážného systému do druhého, je nejběžnější typ manévru. S výjimkou určitých specifických případů, má manévr význam, pokud jeho konečný rovnovážný režim, je stabilní režim pro daný uzavřený systém.

V prostoru parametrů, které popisují uzavřený systém, manévr = trajektorie přechodu z jednoho bodu (počáteční vektor stavu) k druhému bodu (konečný vektor stavu). Manévr je bezpodmínečně stabilní, pokud rušící působení, které přijímá uzavřený systém po dobu manévru, neodkloní trajektorii v parametrickém prostoru z nějakého koridoru přípustných odchylek od ideální trajektorie.

Ve vztahu k manévru je vektor cílů – funkce času, tj. ideální trajektorie a chronologický graf přechodu kontrolních bodů na něm. Množina přípustných vektorů chyb – je koridor přípustných odchylek od ideální trajektorie, s přihlédnutím k odchylkám v čase při přechodu kontrolních bodů na ideální trajektorii.

Manévr může být i podmíněčně stabilní, tj., uzavřený systém se podaří převést do konečného stavu s přijatelnou přesností, ale rušivé vlivy (včetně konfliktního řízení) v procesu manévru jsou před začátkem špatně předvídatelné, následkem čehož se musí trajektorie přechodu korigovat po dobu manévru s přihlédnutím na reálné odchylky. Manévr může být ukončený za podmínky, že v průběhu přechodu rušivé vlivy nepřekročí kompenzační možnosti uzavřeného systému. To samé se týká i situace konfliktního řízení jednoho objektu ze strany několika subjektů.

Příkladem takového podmíněčně stabilního manévru je libovolná plavba v éře plachetnic „z bodu A do bodu B“: zrealizovat přechod, je „ožné, ale o nehodovosti, délce a trase je možné hovořit jen v pravděpodobnostním smyslu o budoucnosti a v statistickém smyslu – o minulosti. Politika taktéž dává řadu příkladů tohoto druhu podmíněčně stabilních manévru.

To znamená, že bezpodmínečný stabilní manévr má pravděpodobnost úspěšného završení, která je podmíněná rušivými vlivy na uzavřený systém po dobu jeho chodu, rovnou jedna. Ale tato pravděpodobnost může být snížena až na nulu, v případě nízké kvality manažerů.

Pravděpodobnost přijatelného ukončení podmíněčně stabilního manévru je podmíněná objektivně pravděpodobnostními předurčenostmi rušivých vlivů, charakteristikami objektu, ale subjektivně vysoká kvalifikace subjektu (manažera) může vytáhnout k jedinečné předvídatelnosti i nízkou pravděpodobnost realizace podmíněčně stabilního manévru.

V této formulaci pod „rušivým vlivem“ je potřebné chápat, jak vnější působení prostředí, včetně i konfliktů řízení, tak i vnitřní změny (poškození apod.) v uzavřeném systému. Tento příklad taktéž ilustruje vztah pojmů „stabilita v smyslu ohraničenosti odchylek“ a v smyslu předvídatelnosti chování.

K manévru přechodu patří různé požadavky, ale nejčastěji je to hladký průběh, bez otřesů, tj. neexistence impulzních (šokových) zatížení na uzavřený systém v procesu jeho pohybu po ideální

trajektorii manévru s přípustnými odchylkami v parametrickém prostoru. V matematické interpretaci je takovýto požadavek ekvivalentní dvojnásobné derivaci vektoru stavu uzavřeného systému podle času a zavedení ohraničení na vektory – odvozené („rychlost“, „zrychlení“) v celém prostoru koridoru přípustných odchylek po dobu ideální trajektorie. Odstranění tohoto požadavku, je přenosem úloh řízení do oblasti aplikace teorie katastrof.

Teorie katastrof zkoumá procesy, ve kterých se plynulá změna parametrů systému přerušuje jejich skokovou změnou (předvídatelnou nebo dopředu neznámou), po čemž se systém ocitne v druhém režimu existence, nebo se zničí.

Tento skok teorie nazývá „katastrofa“ (dále bude uváděná katastrofa v uvozovkách – právě v tomto smyslu), což je ve většině případů praktických aplikací správně, protože úderový charakter zátěže na uzavřený systém ho může poškodit, zničit nebo být nepříjemný z nějakých jiných příčin. Samotná teorie „katastrof“ se zrodila ze všeobecné analýzy reálných katastrof v jejich matematickém popisu. Režim, do kterého se dostane systém po „katastrofě“, může být předvídatelný, buď jednoznačně, nebo v pravděpodobnostně-statistickém smyslu, nebo nepředvídatelný.

Typickým případem jevů, které zkoumá teorie „katastrof“, – je přechod kmitavého procesu z jedné potenciálové jamy do druhé potenciálové jamy. Tak např. při bouřce loď zažívá kymácení (houpačku) relativně jednoho stabilně vertikálního stavu – normálně: palubou – výše a dnem – dole. Plynulé zvyšování amplitudových hodnot náklonu při kymácení může vést k náhlému převrácení lodě výše dnem v průběhu časového intervalu méně než půl periody kyvu (sekundy), v procesu zesílení bouřky, námrazy, apod. Ale i převrácená loď nemusí jít okamžitě ke dnu, a může ještě dlouhou dobu pobývat na hladině dnem nahoru. Nadále dochází ke kymácení lodě vzhledem na svůj druhý, taktéž stabilní vertikální stav, ale už ne normální.

„Neplynulá“ trajektorie může být projekcí plně „hladké“ trajektorie, která leží v parametrickém prostoru vyšší dimenze do podprostoru nižší dimenze. Oblast potenciálně stabilního řízení ve smyslu předpověditelnosti (předvídatelnosti) v prostoru parametrů vektoru stavu ve vztahu ke konkrétnímu uzavřenému systému, je Objektivní danost (realita). V něm je množství (množina) objektivně možných trajektorií manévru, jakož i množství (množina) objektivně nemožných. V množství objektivně možných trajektorií je možné vybrat podmnožinu trajektorií, na kterých leží body „katastrof“. To můžou být body porušení druhé derivace vektoru stavu podle času, body překročení zavedených ohraničení odvozeného vektoru, body změny míry předvídatelnosti (např. body větvení trajektorií v pravděpodobnostním smyslu); body na hranicích mezi dvěma potenciálovými jamami apod.

Pokud analyzujeme výše uvedené ve vztahu k železniční dopravě země, tak:

1. oblast potenciálně stabilního řízení – je celé teritorium státu
2. množina objektivně možných manévru – je existující síť železničních drah
3. množina objektivně nemožných manévru – je všechno, kde nejsou kolejnice, a kde není možné z technických příčin položit kolejnice, nebo postavit výhybky pro změnu směru pohybu.

Body katastrof – neudržované tratě a výhybky, příliš ostré zatáčky a nadrozměrné místa, které jsou neprůchodné pro některé druhy kolejových vozidel a lokomotiv apod. – to jsou reálné možnosti katastrof. Ve vztahu ke každému z druhů nákladu jsou železniční uzly (křižovatky) – body větvení jejich trajektorií v pravděpodobnostním smyslu.

Tento příklad dobře ukazuje vztah všech vzpomínaných kategorií, ale samotné „katastrofy“ teorie

katastrof jsou v něm představené reálnými katastrofami železniční dopravy. Dále, aby nedocházelo k záměně katastrof v uvozovkách a bez uvozovek, okamžitou ztrátu řízení – ve smyslu teorie „katastrof“ – budeme nazývat kolaps (selhání) řízení.

Příčiny kolapsů řízení mohou být velmi odlišné a mohou být v libovolné etapě plné funkce řízení.

Dva libovolné body v parametrickém prostoru, které popisují uzavřený systém (2 vektory stavu), mohou být propojené více než jen jednou trajektorií. Mezi těmito trajektoriemi, mohou být trajektorie, odpovídající požadavku plynulosti (hladkosti), i trajektorie, které, ani nemusí přecházet přes body kolapsu řízení, ale po kterých se „tvrdě jezdí“, z důvodu překračování ohraničení, které jsou stanovené pro derivátní vektor (realizační). Možné jsou i situace, kdy všechny trajektorie spojující počáteční a konečný vektor stavu přecházejí přes body kolapsu řízení. Ale častěji se střetáváme s tím, že nekvalifikovaní manažeři, stratíci kontrolu nad řízením a mající vědomosti a způsobilosti přechodu jimi řízeného hierarchicky organizovaného systému do samoregulačního obnovení řízení v některém režimu, po zapojení do procesu jiných úrovní organizace systému, začínají „ohlupovat“ hlavy důvěřivým lidem odkazy na „teorii katastrof“ a „šokovou terapii“. Nejčastěji tímto hřeší politici. Pro ně platí, že body „katastrof“, jsou body odhalení jejich nekompetentnosti ve funkci manažera.

Ve skutečnosti je potřebné prozkoumat geometrii oblasti předpokládaného manévrování, s jejím plným začleněním do oblastí potenciálně stabilního (udržitelného) řízení. Pokud některé fragmenty oblasti předpokládaného manévrování obsahují body kolapsu (selhání) řízení, vypadávají z oblasti potenciálního udržitelného (při zachování nevyhnutné kvality) řízení, z důvodu multipropojenosti oblasti, nedostatku její konvexity apod., čímž je takovéto zóny nevyhnutelné vyloučit a klást trajektorii manévru okolo nich (a hlavně mimo body kolapsů řízení). Právě tím se zaobírají všichni kvalifikovaní navigátoři, kteří znají ponor plavidla, a při příchodu k břehu vyznačují na navigační mapě hranici zóny, která je zakázaná pro manévrování z důvodu malé hloubky. Kromě toho, se kurz, podle možností, volí dále od jednoznačných nebezpečí - potopených vraků, skal, mělčin apod. V čase vzniku prvních map, do neznámých zón nikdo neplul pod plnými plachtami. Pluli opatrně, neustále měřili hloubku, někdy koráb (plachetnice) driftoval, nebo byl ukotvený a měření se dělaly ze spuštěného člunu.

Manévr přechodu z jednoho rovnovážného stavu do druhého, který splňuje požadavek plynulosti je možné rozdělit na 3 periody (pokud to umožňuje čas):

1. Výstup z rovnovážného režimu.
2. Stabilní manévr (sám o sobě rovnovážný režim, ale s jiným vektorem cílů).
3. Vstup do nového rovnovážného režimu.

13. Procesy v supersystémech: možnosti jejich průběhu

13.1. Pochopení supersystémů

Po dostatečně podrobném seznámení s pojmovým a terminologickým aparátem teorie řízení, teď přejdeme k širšímu prozkoumání procesů řízení, a samořízení, v supersystémech a jejich hierarchiích.

V souvislostech následujícího výkladu je následující rozdíl mezi výrazy „analogie“ a „podobnost“.

Analogie, předpokládá možnost přímé záměny jednoho elementu druhým. Analogické objekty mají nějaký shodný soubor kvalit.

Podobnost, předpokládá pouze shodnost procesů, plynoucích v různých objektech, při jejich abstraktním popisu společným systémem parametrů. Patří sem objekty, mající nějaký podobný soubor kvalit. I když se mohou zdát analogiemi objektů zkoumané třídy, rozpoznávaných podle úplně definovaného konečného souboru kvalitativních příznaků.

Díky menším, či větším analogiím, pronikají všechny třídy objektů, vzájemně jeden do druhého a slévají se do pojmu „vesmír“.

Z tohoto pohledu je supersystém množinou elementů, aspoň částečně funkčně analogických jeden druhému v nějakém smyslu, a proto aspoň částečně vzájemně zaměnitelných. Kromě toho jsou všechny jeho elementy samořízené, nebo řízené zvenku, v rámci hierarchicky vyššího objemnějšího řízení na základě informace, chráněné v jejich paměti. Každý samořízený element je možné řídit zvenku, protože všechny mohou přijímat informaci do paměti. Každý z nich může předávat informaci z paměti druhým elementům své množiny, a okolitému prostředí, a proto je schopný řídit, nebo je přes něho možné řízení druhých elementů, a okolního prostředí. Všechny procesy zobrazování, a realizace informací, jak uvnitř elementů, tak i mezi nimi v rámci supersystému, a v jeho okolitém prostředí, jsou podřízené pravděpodobnostním předurčenostem, vyjadřujícím se v příslušných statistikách.

V nejprimitivnějším případě je supersystémem například pružně reagující výroba spolu s personálem.

Vesmír jako celek je rovněž supersystém, vystupující, jako objemnější, ve vztahu k množství vzájemně vložených supersystémů se strukturou, měnící se plynule v každém okamžiku času. Kromě toho, je vesmír i strukturou supersystémů definovanou různými subjekty podle různých souborů příznaků, a je tedy zároveň systémem s virtuální strukturou.

Vzájemná vloženost supersystémů předpokládá existenci elementů, patřících v různých momentech času k různým supersystémům, a jako důsledek toho, předpokládá existenci struktur, náhle se objevujících a náhle zase mizejících. Jako bublinky na kalužích při dešti.

V závislosti od organizace může být intelekt:

1. Vnější ve vztahu k super systému.
2. Ovládaný nasazeným celkovým super systémem z bezintelektuálních elementů, nebo jeho podmnožinou (různé varianty tzv. Proxy řízení = s oponou a přesněji, spoza opony přes herce).
3. Ovládaný speciálně vybranými elementy samotného super systému, přičemž ne nevyhnutně všemi najednou.
4. Jeden, nebo víc elementů super systému může disponovat uvnitř své vlastní struktury elementy taky disponujícími intelektem.

Pokud bychom zkoumali plnou funkci řízení, vedoucí ke vzniku supersystému, tak intelekt je přítomný vždy. Buď v samotném super systému, nebo ve vztahu k němu, v objemnějším, hierarchicky vyšším řízení. Proto tam, kde to nebude podstatné, budeme otázku lokalizace intelektu mlčky obcházet.

Souborným intelektem budeme nazývat intelekt, uskutečňující samořízení supersystému jako jednotného celku, v rámci hierarchicky vyššího objemnějšího řízení, nezávisle od jeho lokalizace v supersystému.

Může to být:

1. Intelekt vnější ve vztahu k bezintelektuálnímu supersystému. (pružná automatizovaná výroba)
2. Intelekt přítomný v supersystému.
3. Intelekt zrozený v nějaké formě samotným supersystémem.

Supersystémy mohou být:

1. **Strnulé**, bez výrazné vývojové změny, více-méně udržitelně existující v nějakém rovnovážném režimu, pokud existují jednotlivé elementy, které je tvoří.
2. **Mizející**, zároveň s „mizením“ svých elementů.
3. **S obnovující se elementární bází**.
4. **Udržitelně existující** v průběhu života několika pokolení jejich elementů v nějakém rovnovážném režimu. (např. tzv. „náboženství“, různé kultury, ideologie a pod.).
5. **Evoluční**, které samotné i se svými elementy disponují od svého objevení se, nějakou rezervou udržitelnosti ve vztahu k vlivu okolitého prostředí, a nějakým potenciálem rozvoje svých kvalit na účet změny organizace, jak uvnitř supersystému, tak i uvnitř jejich elementů. Po završení transformačního procesu takového způsobu osvojení potenciálu rozvoje supersystému, a jeho elementů, se mění charakter interakce supersystému s jeho okolím i vnitřní organizace procesů v supersystému. Tuto schopnost provází růst rezervy udržitelnosti vůči tlaku prostředí, nebo růst výkonnosti supersystému ve vztahu k prostředí.

Proces osvojení potenciálu rozvoje může zahrnovat několik pokolení elementární báze supersystému, ale může být završený i v průběhu existence jen jednoho pokolení. Po završení tohoto procesu existuje supersystém nějaký čas v jistém rovnovážném režimu vztahů s prostředím, buď v strnulém stavu, nebo jako super systém s obnovovanou elementární bází (např. generační výměnou, migrací, či jejich kombinacemi). Přitom se může stát báze elementů základem pro super systém další generace, nebo hierarchicky vyššího super systému. Nás bude dále zajímat proces osvojení potenciálu rozvoje supersystému.

13.2. Osvojení potenciálu rozvoje

Prozkoumáme supersystém, zavedený do nějakého prostředí za nějakými cíli, bezprostředně po započítí procesů jeho adaptace k prostředí a osvojení potenciálu rozvoje. Prostředím jsou v daném kontextu myšleny procesy, se kterými má supersystém co dočinění, které na něho mají vliv a na které působí on sám. Objektívni procesy můžou být pro řídicí subjekt zajímavé, buď jako materiální procesy, nebo jako informačně-algoritmické, či oba druhy zároveň. Proto i prostředí se může projevovat, buď jako materiální, nebo informačně-algoritmické, či v obou formách zároveň. To vede ke vzniku dvou druhů vyhraněnosti a/nebo lokalizaci super systému jako celku, jeho fragmentů a elementů v matici předurčení bytí Vesmíru, kterých charakteristiky se můžou měnit s plynutím času.

1. **Prostorová lokalizace.** Přitom pojem „prostor“ je možné definovat, jako informační charakteristiku materiálních objektů vesmíru, vyjadřující jedinečnou, subjektivní částečnou míru jejich vzájemné vloženosti a uspořádání podle hierarchického odstupňování vesmíru, v souladu s maticí předurčení existence stavby světa. Příkladem takového druhu nejednoznačného subjektivizmu v chápání lokalizace (umístění a i chronologie ve smyslu úrovní chápání) jsou modely slunečního systému - heliocentrický a geocentrický. Víme, že oba nejsou objektivně správné, ale ten první je trochu blíže realitě, i když Slunce, samozřejmě, není centrem světa.

2. **Informační lokalizace.** Pod ní chápeme charakteristiku informačních objektů, zobrazovanou do subjektivní míry manažera, jejich vzájemnou vloženost a hierarchičnost mimo vztahu k materiálním

nosičům, na kterých je informace zapsaná. Přitom všechno taktéž v souladu s matricí předurčení existence stavby světa.

Uvedeme příklad změny informační lokalizace: Jeden autor všechno vysvětlí v Předslou ke knize a druhý v Doslovu. I když se jeho text může rozlišovat jen názvem „předslou“, nebo „doslov“. Druhý tu samou informaci rozptílí do množství odkazů a vysvětlivek v samotném textu knihy. Čítatel, chápajíc informaci z knihy, vytvoří ve své subjektivní míře novou variantu jak prostorové, tak i informační lokalizace zápisů a změní svoji subjektivní míru.

Pro každý z elementů, stavících supersystém, je každý další supersystém částí vnějšího prostředí. Všechny elementy jsou do jistého stupně autonomní vzhledem na materiálně-energetické, a informačně-algoritmické zabezpečení jejich činnosti.

Díky tomu je supersystém jako celek též do jisté míry autonomní v uvedeném smyslu. Avšak ve vztahu k prostředí může být neuzavřený, to znamená, že může udržovat svoji existenci na účet zdrojů prostředí, nebo výměna s prostředím může mít oboustranně nasměřovaný charakter.

Informačně-algoritmické zabezpečení samořízení elementů supersystému, v kterém je obsažený potenciál rozvoje, je organizované minimálně dvoj úrovnovým způsobem:

1. **Fundamentální část** (základní), je identická pro všechny elementy supersystému. Zabezpečuje existenci elementů supersystému v prostředí s nějakou rezervou udržitelnosti od momentu zavedení supersystému do prostředí. Pokud fundamentální část přítomná není, tak supersystém nemůže přebývat v prostředí, ale je jim vytlačovaný, nebo likvidovaný.
2. **Adaptační část** rozvíjená v každém elementu jedinečně, na základě fundamentální části informačně-algoritmického zabezpečení v procesu fungování elementu v supersystému a ve vztahu k němu objemnějším prostředím.

Fundamentální část může mít svoje hierarchické uspořádání informačně-algoritmických modulů, nevyhnutelné pro zabezpečení počáteční specializace elementů, dělající je pouze částečnými analogiemi jeden druhého. Příkladem tohoto je rozdělení podle pohlaví u libovolného biologického druhu.

Souhlasně s uvedeným uspořádáním fundamentální části, je předurčené i uspořádání adaptační části informačního zabezpečení. Tento jev je přirozeně vyjádřený i v strukturní organizaci materiálního nosiče, nebo „nositele“ v případě živočicha, osoby, informačně-algoritmického zabezpečení, tj. každého z elementů supersystému. Jinými slovy, je ve struktuře elementu možné rozlišit oblasti, vztahující se k fundamentální, i adaptační části Informačně-algoritmického zabezpečení. Ve větších supersystémech se všechno toto vyjadřuje v statistických charakteristikách různorodosti, a shody parametrů elementů i v předurčeně pravděpodobnostně-statistickém smyslu.

Díky a i přes to jsou krátkodobě (okamžitě) nezaměnitelné elementy, pravděpodobně zaměnitelné druhými elementy v běhu nějakého pravděpodobnostně předurčeného času, jelikož do jejich paměti mohou být zavedené informačně-algoritmické moduly, zabezpečující nevyhnutnou specializaci při záměně jednoho elementu druhým.

Informační výměna mezi elementy v rámci supersystému, a supersystému s prostředím, nese nejednoznačný charakter v rámci ohraničení pravděpodobnostními předurčenostmi, hierarchicky vyššího objemnějším řízení, důsledkem čeho elementy supersystému s plynutím času sbírají

informační odlišnosti jeden od druhého a můžou disponovat, a také disponují, nějakými specializacemi, tedy jsou vhodné k použití podle několika různých dílčích cílových funkcí řízení.

To vede k tomu, že supersystém jako celek vlastní paměť, a pružnost chování. To znamená, že jeho reakce, reakce jeho součástí a jednotlivých plněji diferencovaných, a lokalizovatelných elementů na jeden, a ten samý vliv prostředí, není jednoznačně předurčená. Přitom, ale je předurčená v pravděpodobnostně-statistickém smyslu na základě informačního stavu fragmentů supersystému, na které prostředí vyvíjí vliv.

Prostředí vyvíjí tlak na super systém. Tento tlak, má jako všechno v přírodě, kmitavý charakter. Nachází se však v pásmu nízkých frekvencí ve vztahu k rozsahu kmitočtů, ve kterých jsou elementy supersystému schopné měnit svůj informačně-algoritmický stav. Jinými slovy, působení prostředí má pomalý charakter ve vztahu k charakteristikám operační rychlosti elementů. Díky tomu je každý z elementů supersystému schopný udržitelně interagovat s prostředím a samotný supersystém může v principu udržitelně existovat v prostředí.

Frekvenční rozsah, v kterém je supersystém, jako jediný celek, schopný udržitelné spolupráce s prostředím, je určený nejen operační rychlostí jeho elementů a délkou života jejich, a struktur jimi vytvářených, ale i organizací vzájemného působení elementů v rámci supersystému.

Sila faktorů prostředí, kterých vliv může supersystém vydržet v tomto frekvenčním rozsahu, je též určená organizací interakce elementů v rámci super systému. Při nesprávné organizaci této spolupráce, se nemusí realizovat principiální možnost udržitelné:

1. Existence v prostředí.
2. Hierarchicky vyšší cílené spolupráce, které základem je komunikace s ním.

Od momentu zavedení super systému do interakce s prostředím se informačně-algoritmické vybavení elementů, odpovídající jejich adaptační přizpůsobivé části, rozvíjí v objemnějším a ve vztahu k nim hierarchicky vyšším řízení, v procesu samořízení elementů. Informačně-algoritmická výstroj samořízení elementů se v tomto procesu, teda v jistém smyslu, obsahově skládá z fundamentální části a z průběžné adaptační části vybavení každého z nich. Hierarchicky vyšší objemnější řízení nese ve vztahu k elementům dvojúrovňový charakter:

1. Procesy samořízení supersystému jako celku.
2. Objemnější hierarchicky vyšší řízení ve vztahu k supersystému jak celku.

Přitom jsou možné konflikty řízení jak mezi hierarchickými úrovněmi, tak i uvnitř úrovní.

Hierarchicky vyšší objemnější řízení může na samořídící se supersystém působit nejen bezprostřední přímou informační výměnou, ale i nepřímou, prostřednictvím tlaku, nějakou formou jim řízeného prostředí.

Proto tam, kde nebudou zvláštní upřesnění, budeme chápat:

1. **Hierarchicky vyšší řízení** jako přímou informační výměnu se supersystémem a jeho elementy.
2. **Tlak prostředí**, jako hierarchicky vyšší nepřímé řízení přes vliv na prostředí, ve kterém se nachází supersystém.
3. **Zprostředkované vnější řízení**, jako řízení na stejné hierarchické úrovni jako supersystém.

4. Hierarchicky vyšší objemnější řízení, jako jejich souhrn.

Zprostředkované řízení se neprojevuje nesourodosti, protože v tom samém čase je možné zároveň řídit bezprostředně. Finta je v tom, že:

1. Prostředí může být fragmentem jiného, objemnějšího supersystému.
2. Prostředí může být souhrnem supersystémů stejné hierarchické úrovně se zkoumaným supersystémem.
3. Díky přítomnosti dílčích a objemnějších analogií jsou prostředí, a supersystém, vzájemným vložení super systémů, rozpoznáných z celku stavby světa, podle různě zvolených souborů kvalitativních příznaků. Hierarchie supersystému je určena pořádkem rozšiřující se následnosti objemnějších vložení.

V takovém to chápání prostředí, jako množství „matrjošek“ je nejvyšší v hierarchii ta největší, a v ní se nacházejí všechny následující. Rozdíl je jen v tom, že každá ze supersystémových matrjošek, je sama o sobě i součástí objemnějších supersystémů a každý ze vzpomínaných supersystémů se nachází pod Hierarchicky nejvyšším bezprostředním i zprostředkovaným řízením.

Chápání ve formě „nesourodosti“ takového rozdělení hierarchicky vyššího objemnějšího řízení ve vztahu k supersystému, je důsledkem zapomínání na fakt vzájemného pronikání jeden do druhého, kromě přímo pozorovaných, taktéž množství dalších super systémů. Zkoumání super systémů, tedy jejich rozlišení z mozaiky celku stavby světa, je jednou z etap plné funkce řízení, která je vždy subjektivní.

Celkový proces řízení mozaiky ve stavbě světa, se při rozpoznání supersystému v jeho složení podle zvoleného souboru příznaků, taktéž rozpadá na:

1. řízení prostředí jako takové.
2. samořízení supersystému v prostředí.
3. hierarchicky vyšší řízení ve vztahu k supersystému, zahrnující pod sebe jak přímé, tak i zprostředkované řízení

Z pozice intelektu propojeného se supersystém do jednoho celku, plyne existence supersystému záměrně pod tlakem prostředí. Avšak intelekt, uskutečňující hierarchicky vyšší řízení vůči supersystému, sám určuje charakter své informační výměny se supersystémem, s jeho vnitřní hierarchií a s ní propojeným intelektem. Z tohoto důvodu může mít hierarchicky vyšší řízení krajně různorodý charakter:

1. Od maximálního kontinuálně nepřerušovaného vydávání přímých rozkazů s ním propojenému intelektu a kontroly jejich vyplňování.
2. Po minimumální, poskytnutím plné samostatnosti v řízení super systému napojenému intelektu a dalším intelektům v něm přítomným, přičemž zapojení se HVR do procesu řízení nastává jen v případě východu vektoru chyb samořízení supersystému, jejich fragmentů a elementů, za přípustné hranice.

Pokud se chybový vektor nachází v rámci množiny hodnot hierarchicky vyššího přípustného chybového vektoru, tak jsou při pohledu zvenku, obě varianty vzájemných vztahů s hierarchicky vyšším řízením nerozlišitelné jedna od druhé ve smyslu identičnosti stavového vektoru a vektoru řídicí činnosti, rozšiřovaného na vnějšek supersystémové úrovně organizace. Např. i tzv. inside job, či false flag

operace v termínech řídicích systémů NATO.

Tak, či onak, se v libovolné z variant hierarchicky vyššího řízení, ukládají na:

1. Připojený intelekt supersystému
2. Super systém jako celek
3. Jeho fragmenty
4. Jeho jednotlivé elementy

2 komplexy dílčích úloh:

1. Nějakým způsobem vydržet tlak prostředí.
2. Volné zdroje, které neblokuje tlak prostředí, používat na dosažení cílů, kvůli kterým je super systém zavedený do prostředí, nebo v prostředí přímo, či nepřímo sestrojený.

Tyto dva komplexy úloh formují v čase tok cílů řízení ve vztahu k prostředí, neboli vnější tok cílů řízení ve vztahu k supersystému a jeho elementům.

Je jasné, že pokud všechny zdroje supersystému jdou na podporu jeho udržitelného přebývání v prostředí, tak jeho produktivita ohledně cílů, kvůli kterým byl zavedený do daného prostředí, je rovná nule. Kromě toho, pokud je supersystém potlačený, případně blokováný, nebo vytěsněný prostředím, tak celkově nemůže být řeči o jeho dosahování jakýchkoliv cílů. Proto ve vektoru cílů řízení supersystému bude na 1. prioritě stát cíl:

Být schopný existovat, přebývat ve zvoleném prostředí s nějakou rezervou udržitelnosti, pro případ růstu tlaku prostředí.

V biologických druzích je to zafixované ve fundamentální části informačního vybavení osob a vyjadřuje se v jejich chování jako strach a pud sebezáchovy.

Rezerva udržitelnosti supersystému ve vztahu k jeho přebývání v prostředí je vyjádřena jako celkový počet jejích elementů, nevyužívaných v daném momentě času na odrazení, a tlumení tlaku prostředí.

Nebo jinak řečeno, je to fond svobodného pracovního času všech elementů supersystému. Avšak tato rezerva udržitelnosti jsou jen ty elementární zdroje supersystému, které mohou být použité na jeho cílenou spolupráci s prostředím v souladu s cílovým vektorem hierarchicky vyššího řízení. Uvedená rezerva jeho udržitelnosti současně určuje i možnou produktivitu supersystému ve vztahu k prostředí. Osvojení rozvoje potenciálu supersystému znamená jeho dovedení na cestu maximální produktivity ve vztahu k zvolenému prostředí, podle vektoru cílů hierarchicky vyššího, objemnějšího řízení.

Z tohoto pohledu jsou hodnocení kvality řízení jak podle rezervy udržitelnosti existence v daném prostředí, tak i podle produktivity supersystému ve vztahu k prostředí, hierarchicky uspořádané a neantagonistické:

1. Zvýšení rezervy udržitelnosti existování v prostředí dovoluje
2. Zvýšit produktivitu ve vztahu k prostředí.

Celková rezerva udržitelnosti supersystému ve vztahu těchto dvou integrálních cílů, taktéž sama o sobě, představuje v daný moment nevyužívané elementární zdroje. Proto je okamžitá celková

hodnota kvality řízení vyjádřená v daný moment nevyužitými elementárními zdroji, umožňujícími vydržet růst tlaku prostředí bez snížení produktivity ve vztahu k němu, i při nevyhnutelnosti zvýšení produktivity bez snížení úrovně ochrany supersystému od tlaku prostředí. Tyto nevyužité elementární zdroje supersystému budeme nazývat elementární rezervou jeho udržitelnosti.

Společné hodnocení kvality řízení na nějakém časovém intervalu je tedy nezmenšující se růst produktivity ve vztahu cílového vektoru hierarchicky vyššího, objemnějšího řízení k plynutí času.

Jde však o hierarchicky vyšší hodnocení. Může být i nepozorované na hierarchické úrovni supersystému. Ale na této úrovni je vždy pozorovatelná jeho základní osnova, ve formě osvobození elementárních zdrojů z chodu procesů fungování supersystému, podle míry růstu kvality řízení každým z dílčích procesů a při ukončování parazitických procesů v něm.

Druhou otázkou je, na jaké cíle používat vysvobozené elementární zdroje a čas? Odpověď na ni je navázaná na identifikaci cílového vektoru hierarchicky vyššího, objemnějšího řízení na hierarchické úrovni supersystému ve vztahu k němu samotnému.

V momentě objevení se supersystému v prostředí, má uspořádaní množiny jeho tvořících elementů, dvojúrovňový charakter:

1. Každý z elementů.
2. Supersystém jak celek.

Osvojení potenciálu rozvoje se začíná z tohoto stavu. V takovém stavu se supersystém při interakci s prostředím setkává s tokem působení prostředí na něho, který je v supersystému informačně-algoritmicky přepracovaný na tok cílů řízení, porovnávaných s úrovněmi v organizaci supersystému:

1. Jeho jako jediného celku
2. Jeho fragmenty
3. Jeho jednotlivě vybranými elementy

V tomto toku cílů je možné rozlišit 3 kvalitativně různorodé součástky:

1. Kontinuální interakce s prostředím, vzhledem na svůj charakter konstantní v čase.
2. Jednoznačně předpověditelná, především cyklicky pravidelně se opakující interakce.
3. Statisticky uspořádaná sporadická interakce, na hierarchické úrovni supersystému a jeho elementů předpověditelná jen v pravděpodobnostním smyslu.

Jelikož v této etapě je informační vybavení supersystému založené hlavně na jeho fundamentální části, tak v režimu samořízení, bez hierarchicky vyššího zasahování, supersystém informačně není připravený k dosahování jakýchkoliv cílů, a je poškozený v případě nemožnosti odklonu od interakce. Poškození je pravděpodobnostně předurčené, ale může být částečně omezené na úkor organizace vnitro supersystémových procesů. Týká se to především situace, když potenciál rozvoje supersystému připouští koordinaci využití možností více než jednoho elementu v jedné a té samé cílové funkci řízení, tedy koncepce řízení, orientovaná na částečný cíl z vektoru cílů supersystému.

Interakce supersystému s prostředím není možná bez zobrazování informace plynoucí z prostředí do supersystému. To vede ke změně uspořádání supersystému, ve vztahu k výše uvedenému výchozímu dvojúrovňovému stavu:

„element – super systém“. Interakce super systému s prostředím podle cílů, připouštějících koordinované fungování více než jednoho elementu (nebo spolupráci nevyhnutně vyžadujících) v rámci jedné a té samé koncepce řízení, vede s plynutím času k tomu, že:

1. nepřetržitá interakce, konstantní v čase, vytvoří v supersystému kontinuálně fungující struktury, orientované na příslušné cíle, informačně-algoritmicky jim odpovídající.
2. cyklicky pravidelně se opakující interakce vytvoří struktury, taktéž cyklicky obnovující svoje fungování. Část z nich se bude rozpadat po završení cyklu fungování a část bude čekat v nečinnosti na další cyklus, jelikož čas jejich organizace je delší, než periody působení
3. statisticky uspořádaná sporadická interakce stvoří v supersystému bezstrukturní řízení, kterého statistické charakteristiky budou s nějakou chybou řízení následovat statistické charakteristiky vcházejícího toku působení prostředí a cílů, jemu odpovídajících v rámci informačně-algoritmického vybavení supersystému.

Chyba řízení se vždy „zhmotní“, projeví v nějaké škodě, ztrátě, kterou utrpí supersystém. Závažnost škody může záviset od zpoždění reakce supersystému na faktor, vlekoucí za sebou tu škodu:

1. čím větší zpoždění, tím větší škoda;
2. pokud není zpoždění, není škoda.

Tato zvláštnost vede k tomu, že statisticky uspořádaná interakce (spolu s bezstrukturním řízením) systematicky vytváří „nečinné“ struktury. Pokud chybí faktor působení prostředí na supersystém, vyvolávající jejich zrození, tak jsou zaujaté jen podporou své připravenosti k efektivnímu konání v situaci působení tohoto faktoru. To je ospravedlnitelné v případě, že ve výpočtu na dostatečně dlouhé období je škoda, kterou je schopný způsobit uváděný faktor, větší než škoda v důsledku „nečinnosti“ elementů supersystému, aplikovaného do těchto struktur.

Takovým způsobem v supersystému plynou současně procesy strukturního a bezstrukturního řízení. Je možné, že přitom máme nějakou elementární rezervu udržitelnosti vzhledem na růst intenzity interakce s prostředím, a obsluhu jedinečných, předtím nepoznaných novinek interakce. Postupně i organizace supersystému přestane být dvojúrovňová („element – super systém“), a začne představovat hierarchii struktur, nepřetržitě se měnících s plynutím vzájemného prolínání se procesů bezstrukturního a strukturního řízení jednoho s druhým.

Uvedené vzájemné prolínání se procesů má záměrný charakter v případě osvojení potenciálu svého rozvoje supersystémem.

Teď prozkoumáme vzájemné prolínání se strukturního a bezstrukturního způsobu řízení. Vrátime se k plné funkci řízení:

1. Rozpoznávání faktorů prostředí (objektivních jevů), s kterými se setkává intelekt v rámci celé palety forem procesů stavby světa.
2. Formování stereotypu rozpoznávání faktoru v budoucnosti.
3. Formování vektoru cílů řízení ve vztahu k rozpoznávanému faktoru a instalování tohoto vektoru cílů do celkového cílového vektoru svého samořízení.
4. Formování koncepce řízení a dílčích cílových funkcí řízení, tvořících spolu koncepci. Všechno na základě řešení úlohy udržitelnosti ve smyslu předpověditelnosti chování.
5. Organizace a reorganizace účelových řídicích struktur, nesoucích cílové funkce řízení.

6. Kontrola nad činností struktur v procesu řízení, uskutečňovaného strukturami a koordinace spolupráce různých struktur.
7. Zlepšování dané koncepce v případě nevyhnutelnosti.
8. Likvidace existujících struktur v případě nepotřebnosti, nebo jejich udržování v práceschopném stavu do následujícího použití.

Informační zabezpečení samořízení elementů ve své fundamentální části, předpokládá nějakou interakci a informační výměnu mezi elementy supersystému. Zároveň se informační vybavení samořízení ve své adaptační části, formuje různorodě, ale statisticky uspořádaně. Proto v supersystému vždy existuje pravděpodobnostně předurčená možnost toho, že:

1. Někaký element, intelekt, nebo automat, rozpozná faktor prostředí, s kterým se střetne.
2. Rozšíří informaci o něm.
3. Informace bude přijatá elementy, majícími ve své paměti nevyhnutnou koncepci řízení, nebo schopnými ji sestojit.
4. Koncepce řízení bude předaná iniciátorovi zrodu struktury.
5. Najdou se elementy, volné, nebo zaměstnané v strukturách s méně závažnými prioritami, mající specializaci, nevyhnutnou pro nanovo tvořenou strukturu, a tak dále, až do té doby, když se v přijatelnou dobu proces řízení završí podle plné funkce s přijatelnou úrovní kvality.

Kromě toho může být neuspokojivost informačně-algoritmické výstroje na různých etapách bezstrukturálního řízení doplněná zapojením se hierarchicky vyššího řízení do procesu. Jak adresným, tak i oběžníkovým způsobem. Pravdaže, pravděpodobnost je číslo, v rozptylu od nuly po jedna. Tedy proces se může přerušit v libovolné etapě. Avšak pokud se završí úspěšně, existuje pravděpodobnost toho, že supersystém, jeho fragment, nebo elementy, které se zúčastnily na procesu, zapomenou informaci, nevyhnutnou na zopakování tohoto procesu s jedinečnou pravděpodobností úspěšného završení. Pokud se supersystém setkává s nějakým, faktorem dostatečně často, transformuje se bezstrukturální řízení na strukturální. Struktura vzniklá v bezstrukturálním řízení totiž nestihá zapomenout svoji úlohu v periodě mezi následností příchodů daného faktoru.

Všechna matérie disponuje ve své trojjedinosti paměti.

Informační toky získávají udržitelnost a kvalita řízení při opakování přirozeně roste na základě předcházející zkušenosti. Tedy při činnosti intelektu podvědomě, nebo vědomě uskutečňujícího plnou funkci řízení. Pokud je průvodní intelekt supersystému nečinný, supersystém, nebo jeho fragment se stává automatem, nebo zvenku řízeným robotem.

Z tohoto důvodu stará zkušená struktura pravděpodobně vydrží se znatelným odstupem konkurenci jednorázových, případně jednocílově zaměřených nových struktur, které mohou pravděpodobnostně předurčeně vznikat v procesu bezstrukturálního řízení, paralelního s řízením strukturálním. Avšak, taktéž pravděpodobně může stará struktura i prohrát, jelikož existuje nějaká pravděpodobnostní předurčenost toho, že bezstrukturální řízení zrodí ještě efektivnější řízení, spolu s příslušnou nosnou strukturou.

Pozorovatel nechápající základní pravidla, nemající ponětí o bezstrukturálním řízení, může vnímat plně udržitelné bezstrukturální řízení, buď jako spontánní, jakoby neřízený proces, nebo bude hledat stabilní struktury tam, kde reálně neexistují. Například konspirace ve smyslu mediálně-očkovací hysterie, mánie hledání vražedných nepřátelských tzv. teroristických organizací, do které často upadají bezpečnostní služby, někteří „patrioti“ v krizových a předkrizových časech a pod.

Avšak v množství případů se může i strukturní řízení chápat jako bezstrukturní. Pokud do složení super systému vejdu ve vztahu k němu objemnější analogy (prvky podobné většině jeho elementů, tj. infiltrace), tak mohou patřit strukturám, vycházejícím za hranice daného supersystému a nesoucím ve vztahu k němu nějakou koncepci řízení. Pozorovatel, neschopný rozlišit tyto objemnější analogy od množství elementů supersystému, neuvidí ani procesy informační výměny v struktuře, ke které patří tyto objemnější analogy. Neuvidí, a nerozpozná samotnou strukturu. Pokud má představu o bezstrukturním řízení, umí ze statistiky samořízení elementů v supersystému vyvodit nějaký proces bezstrukturního řízení, ve větší či menší míře identický s procesem řízení prostřednictvím do supersystému zvenku proniknuté struktury. Případně dva splývající procesy: vnější – strukturní a vnitřní - bezstrukturní.

Pozorovatel, „nemající páru“ o bezstrukturním řízení, uvidí opět, buď „neorganizovanou náhodu“, nebo bude hledat struktury. Avšak, nebude schopný je najít, nebo rozlišit splývající procesy, pokud se nenaučí rozlišovat elementy supersystému a k němu patřící objemnější analogy jeho elementů. Možnosti tzv. analogů jsou širší a vycházejí nad rámec souboru kvalit, kterými jsou charakterizované elementy supersystému.

Taková situace chápání strukturního řízení jako bezstrukturního může nastat při vzájemně vložených supersystémech jedné hierarchické úrovně. Příkladem jsou struktury zpravodajských, výzvědných služeb, špionáže, kontrašpionáže rezidentur znepřátelených států a mafií. Uváděná situace může ale nastat i v případě, když nějaký supersystém je rozmístněn v rámci nižších úrovní než on sám. T.j. ve vztahu k nim objemnější, hierarchicky nadřízeně organizovaný supersystém. Struktury vcházející do nižších úrovní objemnějšího supersystému nebude vidět na hierarchické úrovni zkoumaného supersystému, lokalizovaného v rámci nižších úrovní objemnějšího.

Příkladem hierarchie struktur řízení státu, nebo jiné organizace takového druhu jsou dobře zorganizované kontrašpionážní a jiné informační, zpravodajské služby, a sítě. Jejich zaměstnanci, i když jsou elementy struktury, by se neměli odlišovat od cílové skupiny a prostředí, nepatřící do samotné struktury.

Strukturní způsob řízení nízkofrekvenčních procesů, kterých doba trvání překračuje čas pozorovatele, může být též chápán jako bezstrukturní řízení, nebo jako náhodný, samovolný, jako by neřízený proces. Pokud doba plynutí procesu přesahuje maximum času 1 generace existence elementů super systému a proces je řízený strukturním způsobem, tak v supersystému existuje matrice struktury, tedy systemizovaný program, naplňovaný podle míry nevyhnutelnosti obnovujícími se elementy.

Příkladem struktur tohoto typu jsou historicky udržitelné struktury státní správy a vojenské složky, zachovávající někdy staleté tradice. Na rozdíl od armády se však například mafie, svobodozednářské lóže, některé církevní řády a bratrstva, většinou vyhýbají veřejným přehlídkám své skutečné činnosti. Jsou těžko rozpoznatelnými, dříve utajenými strukturami, kterých činnost, i když organizovaná strukturní, může být i přes to vnímaná jako nějaké bezstrukturní samořízení, nebo jakoby neřízený, náhodný proces.

Celkově se však na každé hierarchické úrovni organizace supersystému strukturní řízení rodí z bezstrukturního, v případě získání časové udržitelnosti ve vztahu k nějakým cílům řízení. Přitom je zapojování elementů supersystému do trvale fungujících struktur doprovázené růstem elementární rezervy udržitelnosti. V bezstrukturním samořízení může totiž běžet několik procesů formování struktur podobného, nebo stejného určení. Kromě toho se při každém z těchto procesů formování struktur ztrácí čas na organizaci toků informační výměny, a osvojení přicházející informace. Tyto

ztráty jsou ve vyladěné struktuře přirozeně menší, než v bezstrukturním procesu.

To, co se zdá být bezstrukturním řízením na dané hierarchické úrovni, může být:

1. Skutečně bezstrukturním samořízením množiny elementů tvořících supersystém v rámci pravděpodobnostních předurčeností hierarchicky vyššího objemnějšího řízení.
2. Periférií nerozpoznávaných struktur pronikajících do supersystému zvenku, včetně struktur napojených na hierarchicky vyšší objemnější řízení.
3. Činností vnitřních, ale nerozpoznaných struktur supersystému.
4. Nějakým součtem, kombinací vzájemně vložených a propojených předcházejících faktorů (1., 2., 3.).

Pokud objem náhodné statisticky uspořádaných interakcí převyšuje objem těch rozpoznávaných, tak pokus organizace procesu samořízení supersystému výlučně strukturním způsobem povede k tomu, že v každém momentu času bude značná část cílově orientovaných struktur nečinná. Uskutečnění interakce, spolupráce na nějakých cílech bude nemožné za nepřítomnosti svobodných elementů, nezaměstnaných v už existujících strukturách. Půjde tedy o situaci vědomého, jasného selhání řízení, a ztráty jeho udržitelnosti.

Proto se dosahuje maximum efektivnosti supersystému, a maximum jeho elementární rezervy udržitelnosti, při kombinaci strukturního a bezstrukturního řízení, a samořízení, jako jediného celku.

Proces osvojení potenciálu rozvoje plyne jak:

1. V rámci strukturního řízení, optimalizací fungování existujících struktur a likvidace těch struktur, které se staly nepotřebnými.
2. V rámci bezstrukturního řízení, zvyšováním pravděpodobnosti úspěšného završení procesu vzniku a práce vznikajících struktur při zapojení minimálně dostatečného počtu elementů supersystému.

Tato pravděpodobnost a elementární rezerva je tím vyšší, čím větší je zkušenost supersystému v závislosti na době jeho existence v daném prostředí a čím méně se zkušenost každého z elementů supersystému odlišuje v procesu jeho fungování od zkušenosti supersystému jako celku.

Poslední vyjádření však neznamená, že obsah paměti každého elementu má být identický s celým obsahem paměti supersystému. Znamená to, že výměna informací mezi elementy v supersystému má být dostatečně intenzivní na to, aby nepřišlo k selhání bezstrukturního řízení. Tedy k selhání, kvůli nemožnosti zabezpečit potřebnou informaci ty elementy, které se střetnou s příslušnými cíli řízení. Informační výměna zároveň nemá být nadměrná ve vztahu k síle působícího faktoru. Tolik k ohraničení informační výměny v modelu Supersystém a jeho elementy.

Jinými slovy, je nevyhnutelné, aby kompletní informace z paměti celého supersystému byla dostupná jeho elementům v procesu jejich fungování, podle míry vzniku potřeb informací z jejich strany.

13.3. Autosynchronizace procesů v super systémech

V masových jevech, plynoucích v přírodě na nejrozličnějších úrovních její hierarchie, se dostatečně často střetáváme s jevem shody fází identických procesů, plynoucích na množství analogických objektů současně. Jde např. o:

1. Koherenci, například vyzařování světla atomy v laseru.
2. Synchronní záblesky celé louky, na které sedí množství světlušek.
3. Synchronní odklon hejna ryb od nebezpečí.
4. Veslování družstva na mnohoveslici, na synchronizaci kterého vůbec nemusí být potřebný zvukový signál, jako na galérách.
5. Skupinové tance.
6. Jazzová kapela, atd.

Tento jev budeme dále nazývat autosynchronizace.

Autosynchronizace, se dostatečně často projevuje v procesech bezstrukturálního řízení, a samotné bezstrukturální řízení můžeme sestrojít na principu jevu autosynchronizace.

Pro autosynchronizaci je nevyhnutelné, aby množství nějakých objektů disponovalo aspoň částečně identickým informačně-algoritmickým stavem, a nacházelo se v podmínkách, připouštějících informační výměnu mezi nimi, třeba i neadresnou, cirkulační. Přitom by měla být pružnost reakce na přicházející, pro všechny objekty stejnou, informaci dostatečně vysoká.

Tento jev prozkoumáme na sociologickém příkladu. Nejvýrazněji se autosynchronizace projevuje po dobu ovací v sále. Například, při vítání drahého a všemi milovaného oslavence, osobnosti, nebo i politika, či vědce. Na začátku vládne ticho. Potom nastrčení jedinci, a strhnutí idioti, poměrně málo zastoupení (1 - 2 osoby na 100), začnou tleskat. Tato činnost generuje proces autosynchronizace, protože ostatní spolusedící mají stereotypní návyk tleskání, a jsou schopní ho realizovat, i když si neuvědomují cíle a příčiny a nezamýšlejí se nad situací, případně mají jeden z různých důvodů, jako diskomfort, stres, strach, nebo nechtějí zbytečně trčet z davu. Spolusedící s nastrčenými, začínají tleskat podle nich, protože se u většiny vzbudí zvenku jejich vnitřní stereotypy bezmyšlenkovitého chování. Tak je postupně do žádaného procesu přivedený celý sál, či náměstí, nebo v případě jiných typů emocí přes rozhlas a televizi, přes formulaci správ, seriály, celé národy. Přes block-bustery celé kultury, např. mladých lidí, vidících příslušné příběhy různých super, či akčních hrdinů, formujících stereotypy a bloky chování, se kterými se jednotlivé vybrané cílové skupiny statisticky pravděpodobnostně předurčeně samoidentifikují a přeberou příslušné kultové vzorce spolu s jejich spouštěči, takzvanými triggeru. Obzvláště za předpokladu chtění, ale oficiálně jakože nechtění statistické konzumace různých narkotik, blokujících vědomí a otvírajících podvědomí. Hlavně alkohol a cigarety. O tom je informační vojna v první řadě, a ne o cíleně ze stopy svádějících mýtech o nebezpečí super hackerů, tvořených zpravidla znova stejnými strukturami, či bezstrukturami. Třeba pěkné filmy o ideálním životě za oponou za předcházejícího režimu vysílané k nám fiktivní opozicí, či přesněji opozicí ze západu.

Dále k příkladu tleskání davu, tlupy svým vůdcům, náčelníkovi. Lidé, po tom, jak se celý sál, náměstí dostalo do davové psychózy, např. uvedeného tleskání, či jiné ceremonie, rituálu, písně, imitace modlitby, začíná téměř každý jedinec davu naslouchat tleskání sousedů a stává se nevyhnutným vynaložit velkou sílu vůle, aby netleskal spolu se sousedy. Na úrovni identických stereotypů je totiž tleskání souseda vnímané jako okřiknutí za nevhodnost vlastního tleskání. Jde o takzvanou arytmiu, či fázový posun oproti skupinové kinematice, či dynamice, přicházející přes kanály zpětné vazby.

Po spuštění procesu autosynchronizace nemusí už nastrčení nic více udělat. Potom, co sousedi začali bouchat do dlaní, jejich funkce v tomto smyslu dočasně skončila. Do té doby, pokud nebude energetický potenciál sálu vyčerpaný v „nesmyslné“ ovaci, proces spuštěný nastrčenými, se nepřerouší

a nerozpadne. A tak, ani „milovaný vůdce“ ho daleko ne vždy může zastavit nenápadným mávnutím ruky.

Tleskání je možné zkoumat i jako předání jednoho bitu informace. Avšak autosynchronizace může být postavená i na už vzpomenuých, složitějších informačně-algoritmických modulech, nesoucích větší objemy různorodých informací.

Sestavení a rozšíření identických informačně-algoritmických modulů (stereotypů chování) v supersystému a jejich následná aktivizace (trigger) v supersystému přes struktury (generátory autosynchronizace), umožňuje řídicí struktury (nesoucí nějakou plnou funkci řízení) bezstrukturně řídit to, co nemohou celkově řídit její výkonné struktury. Veřejně známi politici, manažeři korporací, ale i různí kultovní a okultní, „náboženští“ hierarchové, běžné mafie apod.

Ve společnosti je potenciál autosynchronizace svého druhu „klavír v křoví“, na kterém je možné neočekávaně zahrát „divadelní hru“ horečky, krize na burze, prezidentských, či parlamentních voleb, občanské války a pod. Avšak „klavír“ nehraje sám a o to více se nenachází „v křoví“ skrytý samo sebou, na co obyčejně člověku podobné opice zapomínají, nebo se prostě jen z jistých důvodů „raději dobrovolně“ nad touto skutečností nezamýšlejí.

V podmínkách přímé dvojstranné informační výměny s hierarchicky vyšším řízením jsou charakteristiky bezstrukturního řízení tím lepší, čím lépe vektor cílů samořízení souborného intelektu supersystému, a hierarchie intelektů v působících strukturách jeho vnitra, opakuje vektor cílů hierarchicky vyššího řízení ve vztahu k supersystému jako celku. Zároveň i, čím zřetelněji se hierarchicky vyšší řízení supersystému odlišuje od agresivního vnějšího řízení.

13.4. Souborný intelekt v super systémech

Pokud samotné elementy tvořící super systém disponují individuálním intelektem, tak při informační výměně mezi sebou rodí souborný intelekt.

Dříve popsaný model s ruletou, nebo loteriovými bubny, který při pohledu zvenku vypadá být intelektem, připouští přítomnost nějaké skupiny, družstva „žáků“ a jejich „kapitána“. Ten bere na sebe úlohu (rolí) souborného intelektu (mluvčího) a odpovídá vždy po řadě s členy týmu družstva, kde má každý nějakou kartičku s odpovědí, na jednotlivé otázky „profesora“.

Když se např. v televizním programu „Milionář“, nebo v jiných podobných, sejde za stolem skupina „odborníků“, můžou vytvořit souborný intelekt. Jeho moc je však ohraničená slabou schopností propustností v něm dominujících kanálů řečové a mimicko-gestikulační výměny informací. Nemluvě už, o emočním ohřevu zvyšujícím odpor informačních přenosových linek na maximum. Jak biologických, tak i dnes s nimi provázaných Proxy systémech, jako telefon, rozhlas, TV, internet. Viz základy stresového managementu a možnosti řešení blokace (chladného) intelektu v klíčových krizových situacích (horkými) emocemi.

Tedy systematická analýza a metodologie dekodování a přeprogramování kulturologickými technologiemi sociálního inženýrství dlouhodobě formovaných emočních modulů, z kterých se skládá podvědomí kolektivu, (od kultury, „náboženství“, práce, až po rodinu a kamarády) a jeho elementu, jedince. Součástí uvedených programově-adaptivních modulů jsou i vzpomínané stereotypy a jejich podkategorie, včetně takzvaných archetypů.

Dále, pokud by výše vzpomenutá skupina „odborníků“ byla schopná bez bujení emocí, přerušujícího informační toky, přivést na úroveň vědomí celou hierarchii kanálů informační výměny, nesenou člověkem v různých frekvenčních diapazonech na různých, ale pro celou přírodu společných „fyzikálně-energetických“, včetně zatím nedostatečně viditelných, či tzv. „duchovních“, polích, tak by se přesvědčili, že souborný intelekt není výmysl. Zjistili by, že možnosti každého z účastníků souborného intelektu značně vzrůstají, pokud se člověk zapojuje do souboru, a nepřítčí se mu, pokoušejíc se podřídit si ho. Avšak i bez toho, při používání jen řečových a mimicko-gestikulárních kanálů výměny informace, je celkově soubor průměrně intelektuálnější než kterýkoliv z hráčů. Zároveň i intelektuálnější než průměr všech hráčů.

I intelektuální lídr družstva je slabší než jeho souborný intelekt. Proto jakýkoliv pokus konfliktu se souborným intelektem, pokus podřídit ho sobě, vede minimálně k vypadnutí ze souborného intelektu, a v těžších situacích k „dopuštění“ z jeho strany. I když ne vždy spravedlivému, jelikož souborný intelekt může být zrozený v konfliktu s Nejvyšším řízením. Hádačící se jednotlivci nemohou vytvořit udržitelný souborný intelekt. V podstatě, jsou z dlouhodobého hlediska zpravidla odsouzení upadnout do stádovitěho chování, tedy bláznovství, kolektivní schizofrenie, a psychózy. Souborný intelekt může být částí mocnějšího objemnějšího intelektu, neseného nějakým objemnějším supersystémem. Proto je vždy aktuální otázka: „V kterých souborných intelekttech spolupracovat, a jak bezpečně vycouvat z nevhodných?“

Nějaký intelekt může být zrozený i informační výměnou mezi bezintelektuálními elementy za podmínky, že jejich celek po dobu informační výměny vytváří strukturu, způsobilou nést intelekt, jako proces, rozprostřený po celém souboru elementů. O to více rodí souborný intelekt informační výměna v prostředí množství elementů, z kterých každý disponuje jen jemu vlastním intelektem. Moc souborného intelektu je tak v tomto případě určována mocí individuálních intelektů, a organizace informační výměny mezi nimi.

Každý intelekt vždy nese nějakou svoji celkovou plnou funkci řízení, nebo ji získává v momentu vzniku. Celková plná funkce řízení obsahuje v sobě plné funkce řízení ve vztahu různých dílčích faktorů prostředí, odrážejíce interakci intelektem ovládaných objektů a subjektů s těmito faktory. Toto všechno spolu vytváří celkový vektor cílů a celkovou koncepci samořízení intelektu v rámci hierarchicky vyššího objemnějšího řízení, na které lidé v epoše „materializmu a ateizmu“, obvykle zapomínají. Při množství individuálních intelektů, nese každý z nich jemu vlastní individuální vektor cílů a koncepci samořízení, které buď zrodí celkový souborný intelekt, vzájemně se doplňujíc, jeden druhého, nebo ho drobí. Rodí tak kolektivní schizofrenii intelektů, ve všeobecnosti psychicky původně možná „normálních“ každý sám o sobě, a postupně i jednotlivě nevyhnutně přebírají krok za krokem jednotlivé prvky své další kolektivní spolu-formované osobnosti, včetně vzpomínaných dlouhodobě méně prospěšných. Tedy už existujících prvků, či postupně důsledkem vzpomínané disharmonie s objektivními morálně-nechápanými pravidly HNR a jinými prvky, elementy, či nekritického přebírání kolektivních emocí vznikajících psychóz, obsedancí a pod.

13.5. Vnitřní konflikty řízení v super systému

Vektory cílů hromadí dílčí cíle, jejich nové komponenty, a stanovují, nebo mění jejich priority, pod tlakem specifik zkušeností interakce s prostředím jejich nosičů. Ve vztahu k vektorům cílů je možné určit následující pojmy:

1. Objektivní vektor cílů je ten vektor cílů, který se projevuje v práci systému jako

objektivní danost nezávisle od deklarací o obsahu a uspořádání jeho vektoru cílů, které mohou být ohlášeny jeho manažery, nebo zapsané v „instrukcích“, ohledně jeho nastavení a využití.

2. Potenciální vektor cílů obsahuje objektivní možnosti nevyužívané ze subjektivních příčin. Ve vztahu k řízení ze strany Nejvyššího je potenciální vektor cílů jednou z částí vektoru chyb samořízení v rámci hierarchicky vyššího objemnějšího řízení, nebo potenciál určený na dosažení v budoucích etapách rozvoje supersystému.

3. Identifikovaný (rozlišený při pozorování) vektor cílů je nedílnou částí objektivního, nebo potenciálního vektoru cílů spolu s chybami identifikace dílčích cílů a jejich priorit. Tento pojem je čistě subjektivní zobrazení objektivního, avšak podmíněné příslušnou úrovní v hierarchii vzájemné vloženosti řízení.

4. Autoidentifikovaný subjektivní vektor cílů vzniká důsledkem snahy subjektu řízení identifikovat svůj vlastní objektivní, nebo potenciální vektor cílů.

Intelekt je jen částí informačního vybavení chování se jeho nositele. Pokud je informační vybavení organizované hierarchickým způsobem, tak některé fragmenty celkového cílového vektoru mohou být zafixované na různých úrovních této hierarchie. Přitom se ve složení vektoru cílů mohou objevit různé defekty:

1. Jeden a ten samý částečný cíl se může opakovat několikrát v různých fragmentech celkového cílového vektoru, odpovídajících různým hierarchickým úrovním organizace informačního vybavení. Důsledkem toho v jeden a ten samý moment času bude mít jeden a ten samý cíl různé priority v informačně-algoritmickém zabezpečení řízení. Tento defekt budeme nazývat inverzí priorit.
2. Kromě toho mohou existovat antagonizmy, jak jednotlivých cílů, tak i fragmentů ve vektorech cílů. Pod antagonizmy chápeme přítomnost vzájemně se vylučujících cílů stejné priority v jeden a ten samý moment času.

Antagonizmy, mohou být objektivní, vyjadřující neslučitelnost daného vektoru cílů s příčino-důsledkovými vazbami celkové existence stavby světa, a subjektivní, které na rozdíl od objektivních, nevyžadují od Boha změnu přírodních zákonů.

Pokud dojde v supersystému ke spojení několika elementů, z kterých se každý jeví být nositelem nějakého vektoru cílů, do struktury, tak tato struktura spolu se svou elementární bází získává i jejich cílové vektory. Uváděný jev je doprovázený zrozením celkového vektoru cílů této struktury, nebo super systému, či jeho fragmentu. Celkový cílový vektor této struktury se jeví být sdružením množin dílčích cílů, na úrovni významu struktury jako celku, ze všech vektorů do ní vcházejících elementů, a je podřízený nové společné hierarchii priorit cílů. Přitom celkový vektor cílů nejenže následuje defektnost vektorů cílů, už existujících v cílových vektorech elementů formujících strukturu, ale mohou v něm vznikat i poruchy, podmíněné nekompatibilitou cílů, a jejich priorit zděděných od různých elementů.

Dva libovolné vektory cílů je možné porovnat jeden s druhým, rozpoznávajíc shodnost do nich vcházejících dílčích cílů a uspořádanosti jejich priorit. Pojem hloubka shody dvou, a více cílových vektorů, je založený na shodě uspořádání následnosti dílčích cílů v jeden a ten samý časový okamžik:

1. Bez inverzí priorit

2. Za nepřítomnosti antagonizmů mezi různými cíli ve vektorech.

Za těchto podmínek je řízení v principu uskutečnitelné, podle cílů a priorit, nekonfliktním způsobem, na základě nějaké, pro všechny účastníky objemnější koncepce řízení, v rámci hloubky shody jejich cílových vektorů.

Jinými slovy, hloubka shody řízení vektorů cílů je rozměr prostoru (při 1D vektor, při 2D matice, při 3D tenzor mír) parametrů, v kterém je v principu uskutečnitelné bezkonfliktní řízení. Tento pojem provází druhý pojem, rezerva udržitelnosti nekonfliktního řízení podle hloubky shody cílových vektorů.

Za hranicemi hloubky shody cílových vektorů může řízení, třeba i jen na některých časových intervalech, pokud ne na celé délce trvání životnosti procesu, nést vnitřní konfliktní, konceptuálně neurčitý charakter.

Důsledkem hierarchičnosti dílčích cílů ve vektoru, je sjednocení několika cílových vektorů do společného nejednoznačné. Můžeme získat jak defektní společné cílové vektory, tak i společné vektory disponující větší hloubkou shody s částečnými vektory. Tedy na základě informační výměny, například tandemní, nebo polytandemní, lépe identifikující podstatu „problému“, cíle. Moc souborného intelektu, vznikajícího při informační výměně jeho elementů, jeho udržitelnost a zdraví jsou určované, při ostatních stejných podmínkách, hloubkou shody souborného vektoru cílů, vznikajícího z cílových vektorů jednotlivých jeho účastníků. Druhotný proces se projevuje v schopnosti elementů přivést svoje cílové vektory do souladu se souborným vektorem cílů a vektorem cílů, ve vztahu k supersystému hierarchicky vyššího řízení. Jeho udržitelnost, a taktéž udržitelnost řízení supersystému, na časovém intervalu bude určována hloubkou shody částečných, souborného a hierarchicky nejvyššího vektoru cílů.

Ve vztahu ke každému z elementů v jeho vektoru cílů je možné rozlišit:

1. Fragment podmíněný fundamentální částí informačního vybavení.
2. Fragment podmíněný adaptační částí.

Tyto dva fragmenty mohou být taktéž vzájemně porovnané, vzhledem na hloubku shody, jako 2 odlišné cílové vektory.

Informační výměna na úrovni fundamentální části, pokud i sama nezrodí souborný intelekt, může vytvářet osнову pro souborný intelekt při informační výměně na úrovni adaptační části informačně-algoritmického vybavení. To v případě, že fragmenty v souborném intelektu zúčastněných elementů cílového vektoru: 1. Fundamentálního, a 2. adaptačního, mají dostatečnou hloubku shody. Pokud informační výměna na úrovni fundamentální části od začátku rodí souborný intelekt, tak na úrovni adaptační části je možné sestavení další hierarchické úrovně souborného intelektu.

Antagonismus mezi fragmenty, 1. fundamentálním a 2. adaptačním, je částečný případ defektivnosti vektorů cílů.

Může zrodit dva, a více antagonistických souborných intelektů v rámci jednoho supersystému. Důsledkem toho budou vznikat kolapsy procesů samořízení v supersystému, vedoucí k jeho destrukci, nebo k napojení se na proces samořízení supersystému hierarchicky vyššího řízení.

Tak se dívá individuální intelekt na souborný intelekt z pohledu Dostatečně všeobecné teorie řízení. Je

možné, že se někomu bude zdát všechno, zde řečené, jako nějaká fantazie, ale potom je dobré obrátit se k nějakému specialistovi v oblasti IT. I primitivní síť počítačů totiž svými možnostmi převyšuje libovolný, z v ní zúčastněných počítačů a disponuje možnostmi, které nemá ani jeden z nich. V základním smyslu totiž jde taky o intelekt (algoritmy zpracování informací, sekvence, postupnosti příslušných kroků).

Při dvojúrovňové organizaci informačně-algoritmického vybavení samořízení elementů může část kanálů informační výměny mezi nimi probíhat jen na hierarchické úrovni adaptační části informačního vybavení

Kromě toho, můžou být z důvodu neosvojení potenciálu rozvoje informačně-algoritmického vybavení zablokované jednotlivé oblasti. Tak můžou v daném případě i všechny kanály, nebo část z nich, informační obměny disponovat ohraničeným dosahem akceschopnosti a propustností. Všechno to vede k tomu, že supersystém, široce rozložený v daném prostředí, se ve vztahu k činnosti nějakých faktorů, taktéž široce lokalizovaných a o to více případně i rychleji pracujících, nemůže chovat jako jeden celek, a rozpadává se na nějaké množství regionů. Tyto regiony jsou z uvedených prvotních důvodů informačně izolované jeden od druhého, na úrovni adaptační části jejich informačního vybavení.

Tyto prvotní příčiny potáhnou za sebou příčiny druhotné, Neshody systémů kódování informací na úrovni adaptační části v různých regionech supersystému. Například u lidí, řeč, slang, stereotypy vnímání, myšlení. V každém z takovýchto autonomních regionů supersystému pravděpodobnostně předurčeně vznikají struktury, nesoucí ve vztahu k regionu plnou funkci řízení jim samým, jako jedním celkem.

Autonomní oblasti v supersystému jsou jednotky jedné a té samé hierarchické úrovně v pořádku vzájemné vloženosti řízení. Autonomní regiony se zmocňují hierarchické úrovně struktur od jednotlivého elementu, až po regionální centrum řízení, představujícího o sobě strukturu, informačně-algoritmicky uzavřenou na vnější, nebo hierarchicky vyšší řízení ve vztahu k supersystému jako celku. Regionální centra mají s regionem propojený intelekt, uskutečňující ve vztahu s ním plnou funkci řízení.

Přiměřeně tomu, můžou regiony disponovat stejným významem, v pořádku vzájemné vloženosti řízení, jako supersystém celkově. Přitom můžou být ale některé autonomní regiony vložené v druhých autonomních regionech tak, že jejich význam bude menší v porovnání s váhou supersystému jako celku.

Malý stupeň osvojení potenciálu rozvoje, tedy malá elementární rezerva udržitelnosti regionů, a ohraničenost tempa růstu kvality řízení v nich, spouští vnitro supersystémový proces přitáhnutí vnějších elementů do sféry činnosti centra řízení autonomních regionů. Tento „psycho-logický“ mechanismus je do jistého stupně ekvivalentní zvýšení elementární rezervy udržitelnosti regionu při nezměněné úrovni intenzity interakce regionu se „svým“ prostředím. V tom smyslu, že by kvalita řízení při nezměněném množství elementů vedla k vysvobození elementů z procesů plynoucích v regionu.

Pokud se hranice sfér činnosti regionálních center řízení potkávají, plné funkce řízení každého z regionálních center získávají, celo supersystémový význam.

Avšak řízení supersystémem jako jediným celkem je možné jen při uskutečňování stejné plné funkce řízení v každém regionu. Jinak řečeno, řízení supersystému jako jediného celku je rovné množině

identických plných funkcí řízení, což vede ke shodě řízení různých regionálních center. Tedy, pokud regionálně objektivní specifičnost každého z nich zkoumáme samostatně mimo tohoto procesu.

V opačném případě vznikají, důsledkem informační výměny mezi autonomními regiony, v rámci jednoho regionu supersystému podмноžiny jeho elementů, konajících ve jménu uskutečnění navzájem se vylučujících cílů a koncepcí. V různých momentech, a na různých časových intervalech.

Jde o jev konceptuálně neurčitěho řízení. Je velmi nebezpečné pro regiony supersystému, supersystém jako celek, a druhé navázané uzavřené systémy, pokud se ho nepodaří překonat v přijatelné době. Je to různorodost, varianta konfliktního řízení. S tou osobitostí, že na rozdíl od určeného konfliktu, kde jedni neustále pracují na jedny cíle, a koncepce řízení a druzí na jiné, tak v konceptuálně neurčitém řízení jedny a ty samé elementy v různých momentech pracují na uskutečnění navzájem se, vylučujících cílech, nebo koncepcích jejich uskutečnění. Osobitost konceptuálně neurčitěho řízení leží taktéž v tom, že objektivní konfliktnost řízení není subjektivně vnímaná jako konflikt vícerých řízení ve vztahu k jednomu a tomu samému objektu.

13.6. Princip doprovodných informací a konceptuálně neurčité řízení jako osobitý druh konfliktu řízení.

„Konceptuálně neurčité řízení“ je pojem přijímající do své podstaty vnitřní protiřečení tohoto jevu. Skutečné řízení je totiž vždy konceptuálně jednoznačné:

1. Ve smyslu určitosti cílů a jejich hierarchického uspořádání, podle významu v rámci celkové množiny cílů.
2. Ve smyslu určitosti přípustných a nepřípustných konkrétních prostředků uskutečnění každého z cílů řízení.

Neurčitosti obou druhů vytvářejí iluzi řízení, za nepřítomnosti skutečného řízení a způsobují chyby řízení až do úplné ztráty říditelnosti podle ohlášené koncepce. Ztráta řízení může být zároveň doprovázená tzv. „tichým“, neoficiálním, řízením v souladu s nějakou jinou koncepcí, objemnější nebo negující prvou.

V základě otázky o konceptuální neurčitosti řízení stojí otázka o chápání principu doprovodné informace v objektivní realitě, která se projevuje ve sčítání nebo antagonizmu informace, zavedené do systému oficiálně nebo neoficiálně.

Co znamená princip doprovodné informace, ukážeme na konkrétním příkladu. Výraz „pravoúhlý trojúhelník“ je objektivně doprovázený výrazem, známým jako „Pythagorova věta“. Pokud je známý alespoň jeden z nich, tak druhý bude objektivně doprovázet první při všech druzích činnosti, supersystému, v jehož informační výbavě, je zakomponován.

V souladu s principem doprovodných informací ve fungování velkých informačních systémů, včetně námi zkoumaných supersystémů, se vždy projevuje přítomnost:

1. Informace, jim vlastní oficiální.
2. Informace, jim objektivně vlastní neoficiální. Nezveřejněné, jakože neznámé, ale „samo sebou se rozumějící“. I když není, táto „tichá“, meziřádková, informace vyslovená, či jinak definovaná, je zprostředkovaně příslušně aplikovaná přes objektivně příčino-důsledkové podmíněnosti nastavení a existence systému v okolitém prostředí.

Přítom jsou možné 2 třídy informačních systémů:

1. Harmonizační, v kterých je informace, přítomná v nich „v tichosti“, objektivně osnovou a doplňkem informace oficiální.
2. Disharmonizační, představující nějaký druh „trojského koně“. Principy definované, a případně i přímo ohlášené, při jejich sestavení jsou za jejich skutečného fungování potlačené principy infiltrovanými do nich potichu. Tiché principy se „samo sebou rozumějí“, avšak z různých důvodů jsou a zůstávají jeho uživatelům neznáme. Někdy i strůjcům systému, pokud tito neřídí „trojského koně“ podle plné funkce.

„Trojští koně“ v civilizaci jsou výlučně technologického původu. Tedy nějaké know-how. Pokud jsou v uvedených systémových infiltracích přítomná prohlášení odpovídající objektivní stavbě světa, tak mezi jejich řádky je vložený informační obsah převracující jejich podstatu. Ten se jeví, pro intelekt nedostatečně chápající zákonitosti objektivní reality, jako chyba nebo zlomyslnost projektantů systému.

Z důvodu ohraničení informační kapacity nositelů a ohraničení síly prostředků předávání a zpracování informace, není možné v principu sestavit informační systém, v kterém by nebyla informace do něho aplikovaná pomocí „zamlčení“ různého druhu.

Navíc jsou v systému přítomné deklarace (veřejně známe cíle) vždy malou částí (podmnožinou) „zamlčení“, které byly původně nevědomé člověku, avšak objektivně reálně přítomné. Společnost se vyvíjí i tím, do jaké míry stále správněji pojmenovává existující jevy. Z tohoto důvodu je důležité snažit se, aby při sestavování a fungování systémů, byly informace různého druhu, aplikované do nich deklarativně, v souladu se základem objektivních „zamlčení“, vlastních Objektivní realitě.

Ve společnosti by objednavatel, a konečný spotřebitel každého systému měl toto chápat a starat se o to, aby systém zamlčení, přijatý projektanty neprotiřečil „samo sebou se rozumění“ spotřebitele.

Procesem osvojení potenciálu rozvoje plynoucím v supersystémech a jejich více-méně autonomních regionech je vlastní převládání příslušného charakteru vzájemného doprovodu informací deklarativních a zamlčených:

1. Soulad.
2. Konfliktnost deklarací a zamlčených informací.

Přítom je v supersystémech, k množině kterých patří i společnost, vzájemné propojení informací zamlčených a ohlášených určené nejednoznačné. Tak, jako při většině technických systémů a i v rámci vědy celkově. Zároveň se však fungování supersystémů jako množin v rámci pravděpodobnostních předurčeností popisuje standardními statistickými metodami.

13.7. Obnova řízení super systému jako jediného celku

V momentě aktivního vzájemného kontaktu autonomních regionů v supersystému, může existovat současně několik regionálních center řízení. Protože každé z nich vykonává plné funkce řízení, jejichž důležitost, je na celosupersystémové úrovni, a tak v činnosti každého z nich bude objektivně vznikat tendence k řízení supersystému jako jediného celku podle nějaké plné funkce řízení. Do daného momentu tuto úlohu řízení řešilo ve vztahu k supersystému přímo vyšší řízení až po objektivně

Hierarchicky Nejvyšší.

Když se objeví struktury, v jejichž činnosti vzniká tendence k řízení supersystému jako celku, podle plné funkce, tak se v něm reálně spouští s ním sdružený intelekt. Pokud elementy tvořící supersystém, nebo jeho fragmenty samy disponují intelektem, tak každá ze struktur, usilujících o řízení supersystému, jako jednoho celku, může buď objektivně podporovat proces formování celosupersystémového souborného intelektu, nebo mu objektivně překážet při pokusu vydávat se za ještě nezformovaný souborný intelekt supersystému.

Je jasné, že maximální výkonnost supersystému, a maximální elementární rezerva jeho udržitelnosti jsou dosahované v jeho rámci při bezkonfliktním samořízení. To probíhá od momentu, když super systém zrodí v čase udržitelný souborný intelekt, disponující plnou funkcí řízení supersystému. Zde pěkně vidíme, že samotný intelekt je též proces. Je jasné, že souborný intelekt by měl při tom uskutečňovat řízení nekonfliktní ve vztahu k hierarchicky Nejvyššímu řízení. Maximální celková rezerva udržitelnosti supersystému se totiž objektivně dosahuje při souladu koncepce jeho samořízení s koncepcí hierarchicky vyššího objemnějšího řízení podřízeného Nejvyššímu.

Intelektuální síla libovolné částečné struktury v supersystému, je logicky menší než potenciální síla v čase udržitelného souborného intelektu supersystému. Proto jakýkoliv pokus vyměnit souborný intelekt za druhý, ohraničený intelekt, na celosupersystémové úrovni předurčuje i nižší kvalitu řízení supersystému jako jediného celku.

Takovýto pokus se projeví množstvím konfliktů řízení dílčích struktur a jejich hierarchie důsledkem krajně malé hloubky identičnosti celkového cílového vektoru supersystému, a množství cílových vektorů jeho fragmentů a elementů. Malá hloubka shody vektorů cílů, tak vytváří konceptuálně neurčité řízení.

Při pohledu zvenku je pokus záměny souborného intelektu libovolným jiným, vnitřně ohraničeným intelektem supersystému, rovnocenný pokusu o uvalení hierarchicky vyššího objemnějšího řízení na část supersystému. Část super systému povýšit na úroveň objemnějšího řízení, pověřit ho jeho úlohami, povinnostmi. To jest, pro intelekt, uskutečňující takovou záměnu, to znamená pokus vyjít ze sebe, postavit se nad sebe, což je nemožné v konfliktu s hierarchicky Nejvyšším řízením, předurčujícím zrození souborného intelektu supersystémem.

Ve společnosti se toto pro nedostatečně chápavého člověka zvrhává:

1. Do sežírání se iluzí disponování neúměrnou mocí
2. Do trýznění druhých, vědomě nízkou kvalitou řízení věcí veřejných.

Jedna ani druhá varianta však nemá pro člověka smysl.

A pro člověku podobné nelidi a oddaně-fascinované, „posednuté“ netvory? Dostatečně rozumný-šťastný, ani odchyly, ani úchyly nebude účastný, a jen hlupák s posednutým nepřičetně zůstanou, v hrůze užaslí.

Avšak na tomto je postavená davová, tlupo-„elitární“ společnost. Pokud lidstvo nezrodí celkový souborný intelekt, může v něm být velmi mnoho intelektuálně rozvinutých jedinců. Ale jak oni, tak i jimi opovrhovaní většinou nevyvinutí „tupci“ budou podřízení soubornému šílenství kolektivní schizofrenie – šílenému stádu těch, kterým dané bylo stát se Lidmi. Tak podřízení, smečka běsů,

posednutých lidí, dav řízený ten bude, úchylkou zvrhlé zrůdy.

Tento jev, všechno zde slovem zobrazené, se „zhmotňuje“ existencí, vývojem globální biosféricko-ekologické krize a množstvím dalších „čistě“ vnitrosociálních krizí dnešní globální civilizace.

Formování procesu řízení supersystému jako jediného celku probíhá jako koncentrace řízení regionálními centry řízení, nesoucími plné funkce řízení celosupersystémového významu.

Přitom každý samotný region představuje supersystém už nějakým způsobem řízený jako jediný celek. Výsledný supersystém se konsoliduje jen jako objemnější ve vztahu k tomuto množství spojujících se supersystémů jedné hierarchické úrovně. Stýkající se supersystémy vzájemně pronikají jeden do druhého v oblasti svých hranic. Proces osamostatňování se jednoho regionů od druhého se začíná:

1. Momentem vzniku velmi rozlehlého supersystému, neudržitelného, jako jediného celku důsledkem nerealizování svého potenciálu rozvoje.
2. V případě, že je částečným procesem v osvojení potenciálu rozvoje supersystému, lokálně aplikovaného do prostředí a rozšiřovaného v něm.
3. Může být i důsledkem nesouladu regionální míry rozvoje s mírou rozvoje, určenou hierarchicky vyšším řízením, nebo vnější intervence, či prostě chyb samořízení.

Tak, či onak, autonomizace regionů je doprovázená vznikem trvalých struktur regionálního významu, kumulujících informace na pravděpodobnostní úrovni jejich paměti a paměti jejich elementů.

Tyto struktury jsou osnovou adaptační části informačního zabezpečení činnosti regionálního sdruženého intelektu. Stojí nad regionálním hierarchickým systémem strukturního a bezstrukturního řízení.

Hned po vzniku autonomie regionů se pravděpodobně jejich cílové vektory málo liší jeden od druhého jak obsahem cílů, tak i jejich hierarchií. Odrážejí totiž předcházející průběh vývoje, společný pro celý supersystém interagující s jedním a tím samým prostředím. Pokud bychom regionální objektivní specifika zkoumali samostatně mimo uvedeného procesu. Kromě toho jsou vzpomínané cílové vektory sestavené na základě pro všechny společné fundamentální části. Proto je pravděpodobnost tohoto tvrzení vyšší ve vztahu k obsahu cílů vektoru, majících prvořadě priority, zavedené do fundamentální části. Při autonomizaci budou však přítomné i rozdílnosti v pravděpodobnostní paměti (adaptační části), podmíněné:

1. Specifiky působení prostředí v regionech.
2. Chybami interakce s prostředím.

Stupeň osvojení potenciálu rozvoje autonomními regiony „stejného věku“ je podobný.

Rozdíly v jejich cílových vektorech mají náhodný charakter a jsou podřízené jedněm a těm samým pravděpodobnostním předurčenostem. Informační výměna mezi regiony a hierarchicky vyšší řízení, při dostatečně dlouhém časovém intervalu, pravděpodobnostně předurčují vyrovnávání kvality řízení v regionech a zprůměrování chybovosti cílových vektorů regionálních center řízení v souladu s celosupersystémovou mírou rozvoje, definovanou hierarchicky vyšším řízením.

Z tohoto důvodu činnost regionálních center po koncentraci řízení plyne se střídavým úspěchem.

Pokud se proces vyvíjí tímto způsobem, tak pro celý časový interval udržitelný, stabilní vůdce nevzniká.

Různorodost do tohoto procesu vnáší ztráta řízení kteréhokoliv regionálního centra z vnitřních příčin. Hlavní příčinou jsou vyčerpané rezervy udržitelnosti systému cílových vektorů vzhledem na hloubku jejich shody.

Jde o míru hloubky shody, vzájemných vztahů vektorů cílů:

1. Hierarchicky vyššího řízení.
2. Regionálního centra řízení.
3. V regionálním centru uzavřených hierarchií struktur regionu.

Jednoduše řečeno, jde o krizi konceptuálně neurčitého řízení.

Hierarchicky Nejvyšší řízení se od obyčejného vnějšího řízení odlišuje v tom, že z jeho pohledu je kromě jiného, cílem odstranění defektů, v hierarchicky nižších cílových vektorech. Avšak níže v hierarchii, může svoboda intelektů zajít tak daleko, že pomoc Shůry bude odvrhnutá buď:

1. Jako nepřátelská vůči lokálnímu subjektivizmu.
2. Jako nerozpoznaná, nezodpovídající vlastním cílovým vektorům.

V této situaci dochází ke ztrátě řízení, i přes to, že by mohla být krize konceptuálně neurčitého řízení, v případě přijetí pomoci Shůry, překonána.

Je pochopitelné, že ztráta řízení vzniká v regionech důsledkem narušení cirkulace informace, v hierarchii jejich vnitřních struktur. Tak přichází v porovnání s objektivně nevyhnutnými rychlostmi změn informací, k brzdění:

1. Procesů odstraňování poruch v množství cílových vektorů,
2. Procesů sladování množství koncepcí řízení různých hierarchických úrovní ve vnitřní organizaci regionu.

Informační uzavřenost takového druhu, vznikající v rámci supersystému, narušuje procesy přímého a zpětného zobrazování. Přímé a zpětné informování zabezpečuje přizpůsobování dílčích cílových vektorů a procesů řízení pod jejich objemnější hierarchicky vyšší až do Nejvyššího. Jde o jeden ze základních principů procesu optimalizace souladu vesmíru.

Očividně tedy existují dvě hlavní metody koncentrace řízení regionálních center v supersystémech.

PRVNÍ.

Zničení řízení podle plné funkce, v konkurenčních regionech, a pohlcení jich úlomků.

Doprovázejí ho:

1. Potlačení procesu vytvoření souborného intelektu.
2. Nekompromisní antagonizmus s celou hierarchií vyššího řízení.

Když si podrobně rozepíšeme plnou funkci řízení na úrovni celosupersystémového významu, můžeme najít množství prostředků její destrukce, zaměřených na:

1. Potlačení a zničení souborného intelektu, zkresení informačního zabezpečení jeho činnosti, vyvolávající konfliktní řízení v rámci regionu, nebo konceptuálně neurčité řízení v něm.
2. Přímé převzetí přímých a zpětných vazeb v rámci řízení přes konkurentem nekontrolované hierarchické úrovně, v objektivně vzniklém, původně jeho, řídicím systému.
3. Cílevědomé vytvoření, a zavedení takových úrovní v jejich organizaci, které nejsou kontrolované samotnými regiony. Tedy sestavení centra pronikajícího přes regionální hraniční pásmo, do jiného regionu, nebo meziregionálního centra, interagujícího s několika regiony bez příslušnosti ke kterémukoliv z nich.
4. Likvidace struktur řízení, jejich elementární báze a nosičů informačně-algoritmického zabezpečení.

Pokud kterékoliv z regionálních center zavede jako 1. prioritu do svého objektivního cílového vektoru:

Za jakýchkoliv okolností koncentrovat řízení v supersystému bez ohledu na cokoliv, protože tento cíl posvěcuje prostředky jeho dosáhnutí, tak vzniká udržitelný lídr – koncentrátor řízení.

Očividně nejefektivnějším, se zkoumáním na delším časovém intervalu, ukazuje být informačně-algoritmické zasahování s použitím cizích systémů kódování v podmínkách informačně uzavřené struktury, uskutečňující danou intervenci. Je lídrským v koncentraci řízení. Avšak lídr je odsouzený zahynout po „porodu“, jelikož se jim zrozená struktura, přes kterou vplývá na druhé, informačně-algoritmicky uzavírá, i ve vztahu k němu samému.

Tato struktura, koncentrátor, formuje systém řízení, jehož centrum získává plnou funkci řízení taktéž na úrovni celosupersystémového významu a kterého periferie proniká do všech regionů.

Tento mezinárodní systém má tendenci shromažďovat, a skrývat informace, získané jím z nejrůznějších zdrojů, ve všech vzájemně si konkurujících regionech. Důsledkem je, že postupně v procesu fungování, se jeho zkušenost v minimální míře odlišuje od zkušenosti supersystému jako celku, zahrnujícího regiony. Kromě toho, v porovnání s regiony, vystavenými manipulací, meziregionálním centrem, jemu vlastní kultura činnosti je nejméně poškozená poruchami různého druhu. Samozřejmě, pokud bychom nebrali do úvahy, otázku o:

1. Počáteční poruchovosti koncentrace řízení takového typu.
2. Jím vytvářené sekundární poruchovosti osobitého typu.

Uvedená situace staví centrum řízení meziregionálního systému, nad všechny regiony, ale region koncentrátorů - lídra tou samou situací klesá na úroveň významu všech ostatních regionů. Dále se mezinárodní centrum snaží získat pro sebe monopol na vykonávání plné funkce řízení celosupersystémové úrovně významu všude, kde se podaří proniknout jeho periferií. Koncentrace řízení v supersystému pod jeho vedením vypadá v dlouhodobém časovém intervalu, jako likvidace regionálního autonomního řízení podle plné funkce celosupersystémového významu. Pokračuje pohlčením úlomků, do konglomerátu s následným nepřipuštěním možnosti vytvoření samořízení podle plné funkce celosupersystémové úrovně významu v pohlčených regionech.

Důsledkem uvedeného postupu se v supersystému rozšiřuje meziregionální konglomerát, pro který jsou charakteristické následující hlavní znaky:

1. Interregionální centrum (IRC) řízení získává kolosální rezervu udržitelnosti, v porovnání s každým z ostatní center řízení v konglomerátu.
2. Rezerva udržitelnosti procesů řízení, kteréhokoliv centra řízení spadajícího pod kontrolu interregionálního centra, je minimální, a určuje ji interregionální centrum řízení.

Principem toho je:

1. Více, či méně efektivní uskutečňování monopolu interregionálního centra na plnou funkci řízení na úrovni celosupersystémového významu.
 2. Chronologicky dlouhodobá neinformovanost pod jeho kontrolu spadajících, regionálních center. Tedy krátká, a ohraničená paměť. Například „náboženská“, či dnes mediální idiotizace.
 3. Nechráněnost řídicích toků regionálních center před vlivem jimi nekontrolovaných, a nerozpoznaných kanálů informační výměny, struktury, úrovně jejich hierarchie, atd.
3. Spřáhnutý intelekt interregionálního centra, podstrkuje sebe, místo potenciálu souborného intelektu jim kontrolovaných regionů.
 4. Periférie interregionálního centra, v případě nevyhnutelnosti, vystupuje jako generátor autosynchronizace, v bezstrukturním řízení.

Komplexní systém vzájemné vloženosti interregionálního centra, a jim kontrolované periférie regionů, je řízený jako celek, v důsledku téměř plného podřízení se každého regionu, a jeho struktur konglomerátu jako celku.

Avšak rezerva udržitelnosti řízení konglomerátu, je o hodně nižší než potenciálně možná, v důsledku zatížení dílčích cílových vektorů v konglomerátu mnohými poruchami. Obzvláště při porovnání s hierarchicky Nejvyšším cílovým vektorem ve vztahu k supersystému. Podporování poruchovosti cílových vektorů v kdysi autonomních regionech je principem vlády interregionálního centra. Společná malá hloubka shody cílových vektorů je potenciálně příčinou konfliktů samořízení. Vyžaduje vynaložení zdrojů konglomerátu na ohraničování samořízení na nižších hierarchických úrovních a potlačování rušivých procesů konfliktních samořízení.

Z těchto důvodů je souhrnná úroveň kvality řízení supersystému celkově nízká, i když proces koncentrace řízení plyne udržitelně. Ale zároveň se osvojení potenciálu rozvoje uměle zdržuje do momentu ukončení koncentrace řízení, s průvodním efektem brzdění aktivity otroků na principu „Čekání na Godota“, Ježíše a pod.

Na ztrátu řízení v konglomerátu, je nevyhnutelný vliv dostatečně silného faktoru na jeho regiony, na kterého frekvenční parametry, se ukáže být reakce neefektivní, nebo není možnou, v důsledku nízké pružnosti reakce interregionálního centra, po jim vytvořené z pohledu řízení nevyhnutné hloubky shody cílových vektorů v konglomerátu.

I přes to je však takováto ztráta řízení zvrtná, v základních rysech téměř do původní konstelace, za podmínky, že v supersystému neexistuje jiné centrum řízení, celosupersystémového významu, podle plné funkce řízení. Tedy, neexistuje konkurent, připravený v libovolném momentu podchytit, převzít řízení nad odštěpenými úlomkami konglomerátu, jelikož samotné úločky nejsou v momentě východu z konglomerátu schopné vykonávat plnou funkci řízení na úrovni celosupersystémového významu.

Ale, k tomuto rozpadu a sjednocení úloček, jako způsobu koncentrace řízení existuje objektivní

alternativa.

Je možná DRUHÁ metoda uskutečnění koncentrace řízení – predikční skládání. Centrum – vůdce, předběhnuvší ve vývoji nějaké konkurenty, nebo chystající se vyjít, jednou a navždy, ze stavu konkurence s nimi, odhalí jejich a svoje Objektivní a potenciální vektory cílů. Zahrne do svého informačně-algoritmického vybavení, modely chování konkurentů, a tím způsobem informačně-algoritmicky pohltní, jejich strukturní, a bezstrukturní řízení. Centrum odvíjí klubko své činnosti prognosticky tak, aby se „konkurenti“, v návaznosti na různé cesty jejich samostatného, jedinečného objektivního vývoje v rámci celkové matrice existujících možností, kteří dosáhli příslušnou úroveň rozvoje, sami zapojovali do činnosti centra.

Takto vůdčí centrum, strukturním i bezstrukturním způsobem připojuje na sebe řídicí centra „konkurentů“ (partnerů), a dlouhodobě se snaží zabezpečovat a podporovat maximální hloubku shody svého a jejich cílových vektorů.

Uváděný postup časem vede ke shodě nekonfliktního řízení, uskutečňovaného různými centry bez zničení regionálního řízení, a struktur, infrastruktur a elementární základny „konkurentů“. Z pozice koncentrátorů řízení probíhá prognostické stavění struktur a infrastruktur, které bude v budoucnosti využívat jak on, tak i jakoby jim „pohlčení“ konkurenti.

V nejdokonalejší formě této technologie, i v rámci sociokulturního inženýrství, přednostního skládání je každá činnost konkurenta, nebo oponenta, přijímaná integrovanou stranou ne jako škodlivá, ale více než přínosná, s nějakým celkově pozitivním efektem.

Přednostní skládání je postavené na principu: Účel posvěcují prostředky.

Chybný cíl znamená v dlouhodobém procesu aplikace bezchybných prostředků, téměř okamžitou poruchu. Na rozdíl od ničení, kde záměrně nedobré prostředky pošpiní dobrý cíl.

V porovnání s metodou rozvrácení regionů za účelem integrace jejich úlomků, vytváří přednostní skládání hierarchii struktur s minimálním objemem defektů v celé její množině vektorů cílů. Metodu přednostního skládání provází tendence formování souborného intelektu. V porovnání s konglomerátem řízeným meziregionálním centrem se v procesu přednostního skládání, vytváří mnohoregionální blok, disponující z pohledu hloubky shody celkového množství objektivních a potenciálních cílových vektorů, enormní rezervou udržitelnosti.

Kromě mnohoregionálních bloků se můžou v supersystému objevit regiony, vyvíjející se v informační izolaci od okolního supersystému. Izolovaný samostatný rozvoj v takovýchto podmínkách sblíží izolovaný region a blok. Spolu a i jednotlivě disponují větší rezervou udržitelnosti řízení vzhledem na hloubku shody cílových vektorů.

Koncentrace řízení může v supersystému v některých etapách osvojení jeho potenciálu rozvoje probíhat dvěma způsoby současně. Některé řídicí centra v supersystému mají objektivně tendenci k přednostnímu skládání a druhé k ničení řízení konkurentů a pohlcování úlomků.

Proto v některé etapě procesu koncentrace řízení supersystému, obsahujícího regiony, pravděpodobně dochází ke střetu, interregionálního konglomerátu a mnoregionálního bloku. Výsledek tohoto střetu je definovaný, ne celkovou kapacitou zdrojů každé z konfliktních stran, ale subjektivním faktorem, svázaným hlavně s blokem.

Blok má objektivně výhodu oproti konglomerátu z hlediska rezervy udržitelnosti procesů v bloku, která je podmíněná větší hloubkou shody objektivních a subjektivních cílových vektorů.

Avšak subjektivní vektor cílů centra řízení bloku, se může stát i protikladným, k jeho vlastnímu objektivnímu i potenciálovému cílovému vektoru, především jako výsledek informačně-algoritmické agrese interregionálního centra přes toky řízení nekontrolované centrem bloku.

Z tohoto důvodu není blok úplně zabezpečený, před zničením svého centra řízení, celoblokových struktur, a infrastruktury vlivem informační agrese interregionálního centra.

Ale proti důsledkům takové to agrese není zabezpečené ani interregionální centrum, jelikož spolu s elementárními zdroji bloku a jeho fragmenty integruje do sebe i celý soubor procesů, objektivně plynoucích v bloku, a podřízených objektivnímu cílovému vektoru bloku. Jelikož objektivní cílové vektory bloku disponují krajně nízkou chybovostí, tak integrace bloku do konglomerátu vyžaduje v dostatečně krátkém časovém období, infiltrovat defekty do objektivních cílových vektorů bloku.

Proto je z pozice konglomerátu nevyhnutelné:

1. Zastavit činnost vnitroblokových faktorů odstraňování poruch v cílových vektorech.
2. Rozpoznat cílové vektory dominující v bloku, protože infiltraci defektů, je nevyhnutelné vykonat v co nejkratším čase a s chirurgickou přesností.

Avšak chápání objektivního vektoru cílů bloku v jeho vztahu k vektoru cílů hierarchicky vyššího objemnějšího řízení, až po Hierarchicky nejvyšší, to je subjektivní záležitost, a není jednoduchá dokonce i pro samotné centrum řízení bloku a natož ještě pro centrum řízení konglomerátu.

Jsou tedy možné chyby chápání. Nejtěžší z nich je chápání bloku, jako sobě podobného konglomerátu. Jinými slovy je nejtěžší ze všeho vyhodnotit vektor chyb řízení ve vztahu k hierarchicky Nejvyššímu, tedy potenciálový vektor cílů bloku. Nerozpoznání chybového vektoru řízení pohlcovaného systému je základem nepředpověditelnosti důsledků pohlcení. Odborně řečeno, jde o pravděpodobnostní předurčenost katastrofického řešení neurčitostí, ve vlastním řízení konglomerátu.

Druhá strana identifikace cílových vektorů je spjatá s časovým tlakem, v kterém se nachází interregionální centrum při procesu integrace dostatečně rozsáhlého bloku do konglomerátu. Věc je v tom, že pokud byl blok řízený svým vlastním řídicím centrem, bylo možné dostatečně přesně rozpoznat objektivní celoblokový cílový vektor a subjektivní vektor cílů bloku, ale nejtěžší ze všeho je vyhodnotit potenciálový vektor cílů bloku, obsahující reálné možnosti, ze subjektivních důvodů nevyužívané jeho vlastním řídicím centrem.

Cíle ve vektorech jsou vždy svázané s objektivními procesy ve velkém frekvenčním rozptylu. Nízkofrekvenční kmitavé procesy jsou v přírodě většinou energeticky intenzivnější, než vysokofrekvenční, v rámci procesů stejného druhu. Nízkofrekvenční postupem času, zákonitě vždy pohlcují energii, a algoritmiku vysokofrekvenčních.

Kromě toho může být s vysokofrekvenčním procesem informačně-algoritmicky svázaný nízkofrekvenční proces, „obrušující“ plynulou křivkou maxima a minima vysokofrekvenčního. Např. amplitudová modulace rozhlasového vysílání.

Reakce bloku na pokus, o jeho integraci do konglomerátu plyne ve všech frekvenčních pásmech vzájemné interakce:

1. Na identifikaci nízkofrekvenčních procesů, a procesů –modulátorů, je potřeba mnoho času, který však v časové tísní není k dispozici.
2. Druhou možností je obrácení se na struktury vnějšího řízení, které dlouhodobě zkoumaly samotný blok a možná se taktéž zúčastňovaly na jeho řízení a mají svoje vlastní zájmy do budoucna ve vztahu k bloku, i ke konglomerátu. Přitom je řízení o to složitější, že se aktivizují procesy, svázané, s potenciálovým cílovým vektorem bloku, kterých intenzita byla zanedbatelná do začátku integrace bloku do konglomerátu. Důsledkem toho se vlastně pokus pohlcení bloku konglomerátem stává možným. Tedy objektivní motivační mechanismy super systému směrem k rozvoji bloku, až po apelaci na pud „zvířecí“ sebezáchovy.

O těchto procesech má, ve vztahu k super systému, nejlepší představu ne jednoduše vnější, ale jen hierarchicky Nejvyšší řízení, kterému se interregionální centrum zatím protivilo.

Avšak hloubka shody cílového vektoru hierarchicky vyššího řízení a objektivního vektoru cílů bloku, je v důsledku pevnosti sestavení bloku metodou přednostního skládání podle všeho hlubší, než u interregionálního centra. Na rozdíl od bloku totiž předpokládá stavba konglomerátu i antagonizaci fundamentální a adaptační části informačního zabezpečení. Proto je podpora bloku Shůry více pravděpodobná, než podpora konglomerátu.

Interregionální centrum, po pravděpodobné obnově řízení v bloku podle plné funkce, i přes vyšší kvalitu a rezervu udržitelnosti řízení oproti předcházejícímu stavu negarantuje:

1. Rozsah cílového vektoru bloku
2. Jeho mnohonásobnou duplikací, bez inverzí a antagonizmů jedněch a těch samých cílů v různých dílčích cílových vektorech a v různých fragmentech bloku, skládajících se v průběhu celého času existence bloku, porovnatelného s periodou vzniku autonomních regionů a interregionálního centra v supersystému.
3. Subjektivizmus vnímání cílového vektoru ze strany interregionálního centra.
4. Činnost faktorů obnovy autonomního centra řízení bloku, podle plné funkce, nebo několika center, uskutečňujících v něm paralelní řízení a dosahujících shody v řízení, vycházející z každého z nich.
5. Pravděpodobnostní předurčenost vyřešení nekompromisního konfliktu interregionálního centra s hierarchicky vyšším řízením.

Z uvedených důvodů může následovat efektivní vkládání konglomerátu, do mozaiky bloku díky nízké rezervě udržitelnosti periferie konglomerátu z hlediska hloubky shody cílových vektorů. Obnova řízení bloku je totiž reálně doprovázená identifikací příčin ztráty řízení v něm. Agrese interregionálního centra přestává být pro blok tajemstvím. Je to o to více pravda, pokud je souborný intelekt bloku agresí konglomerátu už probuzený, a jeho činnost se reálně projevuje aspoň jako krátké záblesky, pokud ne jako kontinuální stabilní proces.

Pokud však k začátku pohlcování bloku konglomerátem v samotném bloku už udržitelně funguje souborný intelekt, stanouc se novým hlasem v hierarchicky vyšším řízení ve vztahu k elementům supersystému, tak je konglomerát prostě odsouzený, jelikož:

1. Soubornému intelektu bloku je garantovaná hierarchicky vyšší podpora.

2. Libovolný souborný intelekt, je sám o sobě mocnější, než záprah intelektu konglomerátu, pokoušející se podsunout sebe, za souborný intelekt.

Vzájemný poměr výkonnosti a rezerv zdrojů bloku a konglomerátu v této situaci nebude hrát roli, jelikož ztráta řízení má v konglomerátu pravděpodobně předurčeně charakter kolapsu řízení a od konglomerátu odštěpený region má objektivně vědomě potřebu realizace plné funkce řízení celosupersystémového významu, k uskutečňování které je on sám v momentě odklonu nezpůsobilý, ale blok mu uvedenou potřebu může naplňovat. Nakolik v regionech konglomerátu je systematicky dlouhodobě uměle udržována poruchovost cílových vektorů, tak na zvýšení rezervy udržitelnosti řízení regionů, začleněných do mozaiky bloku, stačí centru bloku jako minimum aspoň nebrzdit celosupersystémové faktory odstraňování defektů v jejich cílových vektorech a jako maximum, cílevědomě odstraňovat v regionech rozpoznané defekty.

Činnosti bloku ve vztahu k regionům konglomerátu se jeví být stejnými jako činnosti, které bude nucené vykonat i samotné interregionální centrum řízení konglomerátu, na svoji záchranu v konfliktu s hierarchicky vyšším řízením, předpokládajícím osvojení potenciálu rozvoje supersystému. Proto při své činnosti, uskutečňování přednostního skládání, blok neprotiřečí tendencím osvojování potenciálu co neoptimálnějšího rozvoje. Ale řízení IRC jak v minulosti, tak perspektivně do budoucna protiřečí této tendenci. Uvedené pozorování se projevuje přednostním vkládáním vysokofrekvenčních procesů do nízkofrekvenčních.

Pokud tento princip není dodržovaný, tak vysokofrekvenční nevložené procesy zrodí jejich modulující neřízené nízkofrekvenční procesy, což vyústí do neorganizované erupce energie s doprovodným zničením struktur supersystému, jeho elementární báze a ztrátě informací. Tato situace vypadá, jako kolaps řízení a ve své podstatě je variantou katastrofického řešení neurčitostí, v důsledku chybovosti v řešení úloh o předpověditelnosti chování se, nebo vzdání se, řešení takové úlohy.

Aby se vyhnulo výše uvedenému stavu, měl by proces řízení probíhat v souladu s hierarchicky Nejvyšším řízením. Je teda nevyhnutelné identifikovat Ho v množství informačních toků prostě „vnějšího řízení“ ve vztahu supersystému a ne zavrhnout jeho upozornění, kterých komplexní cílevědomost může být nepochopená i na úrovni informovanosti samotného supersystému.

Ve vztahu k společenství, zkoumanému jako supersystém, to znamená, že algoritmika přednostního skládání by se měla rozvíjet orientováním se na přechod k stroji psychiky typu člověk, jako jedinému normálnímu pro lidi. V takovém to případě je algoritmika zpracování informací nejefektivnější ve smyslu dosahování cílů a nezvratnosti výsledků. Důvodem je vývoj v rámci prožitelnosti a za přímé i zprostředkované podpory hierarchicky Nejvyšším všeobjímajícím řízením.

Avšak i nositelé démonického typu stroje psychiky můžou ve svém rozvoji dosáhnout uskutečnění koncentrace řízení metodou přednostního vkládání. Ale i tak budou u nich i v tomto případě nevyhnutelné konflikty s hierarchicky Nejvyšším všeobjímajícím řízením. Jak při uskutečňování řízení v rámci jejich autonomního regionu supersystému, tak i za jeho hranicemi v rámci supersystému jako celku. Při rozvíjení algoritmiky přednostního vkládání na osnově démonického typu stroje psychiky, i při její nesporně vyšší efektivitě, než u algoritmiky rozvracení a pohlcování úlomků, nevyhnutně dojde k ztroskotání řízení, vrhnouc jejich přívržence do bezvýchodné katastrofy, nebo na její hranu.

Věc se má tak, že rozbití autonomních regionů a formování konglomerátu je více očividné, lehčeji rozpoznatelné, a menší zlo, než formování bloku metodou přednostního vkládání na základě démonického typu stroje psychiky. Díky nízké kvalitě řízení v konglomerátu, a nízké rezervě

udržitelosti řízení v něm:

1. Je lehčí přejít od konglomerátu k bloku a celostnímu supersystému, v kterých vládne lidský typ stroje psychiky
2. Než přejít k mozaikovému bloku od bloku, v kterém vládne démonický typ stroje psychiky.

Přitom může být proces pohlcování bloku konglomerátem doprovázený pokusem vnutit bloku konglomerátní stereotypy rozpoznávání hierarchicky vyššího, ve vztahu k celkovému super systému, řízení. Úspěšnost tohoto pokusu závisí od vektoru cílů a udržitelosti procesu hierarchicky vyššího řízení, společného ve vztahu k bloku i konglomerátu. Konkrétně - co hierarchicky vyšší řízení preferuje, na dané etapě vývoje:

1. Urychlenou koncentraci řízení ze strany konglomerátu, ale potom sesadit jeho struktury řízení.
2. Formování souborného intelektu v bloku s pohlcením konglomerátu do bloku do završení koncentrace řízení podle konglomerátně-interregionálního způsobu
3. výchova souborného intelektu bloku k dobru na příkladu agrese konglomerátu.

Celkově s plynutím osvojení potenciálu rozvoje supersystému probíhá proces vytěsnění primitivních schémat řízení rozvinutějšími, zabezpečujícími vyšší kvalitu řízení ve smyslu uvolňování zdrojů. Přitom se strukturální a bezstrukturální řízení stávají nerozlišitelnými.

V předcházejících kapitolách jsme si vysvětlili, že aktuální elementární rezervy udržitelosti supersystému, a tím i jeho produktivita, jsou o to vyšší, čím méně se informační stav paměti elementů v procesu jejich fungování liší od celkové zkušenosti paměti supersystému, naakumulované za celé období jeho existence v daném prostředí.

K tomu můžeme doplnit: a čím rychleji jsou každému z elementů v procesu jeho činnosti volně dostupné intelektuální zdroje supersystému. Uváděný jev předpokládá vysokou rychlost a propustnost kanálů informační výměny, mezi elementy ve vztahu k času, nevyhnutnému na obsluhu dílčích cílů každého z elementů.

Používání vnější informace, vycházející za hranice možností vlastního informačního vybavení elementu, má pravděpodobnostně předurčovat vyšší kvalitu jeho činnosti, než její ignorace. Právě z tohoto důvodu odpovídá „zašpinění“ informačního prostředí supersystému klamavou informací narušení celostního řízení supersystému a je prostředkem koncentrace řízení metodou ničení s následným pohlcením úlomků. Rozšiřování dezinformační lži však někdy umožňuje rychle odstraňování průběžných chyb řízení, tvořením situací v informačním prostředí. Ale další vývoj procesů je následně nevyhnutně doprovázený vznikem chyb řízení, vyvolaných právě touto klamnou informací. Ta totiž nikam ze systému nemizí a na některé etapě se stává bází chybného řízení při generování této dezinformace z paměti.

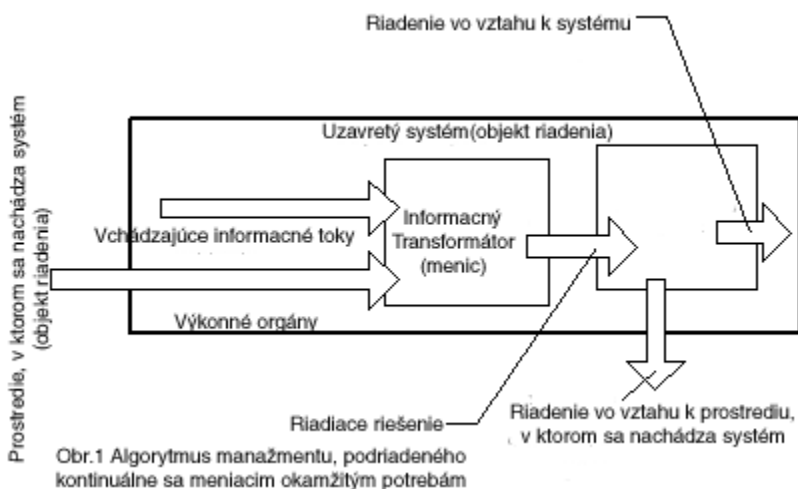
Právě z tohoto důvodu ve společnosti není rozdíl mezi lží ze sobectví a „dobromyslnou“ lží „z milosrdenství“. I když to společnost nechápe a „bezbožně“ klame. Kromě toho se „dobromyslná“ nezištná, či dokonce obětavá lež „pro spásu“ jednoho, může stát „vodou“ na mlýn ziskuchtivosti druhého.

Proto, pokud se vědomě lživá informace rozšiřuje v supersystému, tak se díky ní proces osvojení jeho potenciálu zdržuje, formování souborného intelektu je brzděné a kvalita řízení padá. To přivádí k otázce o udržitelosti řízení v podmínkách, když je do uzavřeného systému možný vstup

nedůvěryhodné informace, ale taktéž když se nedůvěryhodná informace skutečně do systému dostane. Celou různorodost procesů řízení je možné porovnat se třemi typy algoritmů formování chování se uzavřeného systému.

Ve všech níže zkoumaných případech se jedná o řízení podle plné funkce v předcházejících kapitolách definovaném smyslu tohoto termínu.

PRVNÍ typ algoritmů vypracování řídicího chování je znázorněn na obr. 1



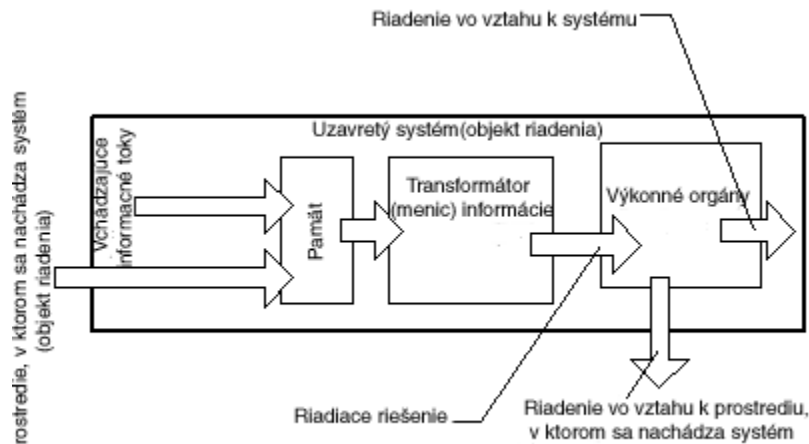
Vstupní informační tok, vnějších a vnitřních informačních vazeb přichází do transformátoru, kde je na bázi kontinuálně se měnící momentálně probíhající informace, vypracováván průběžné řešení. Následně je předáván výkonným orgánům. Jsou možné i takové varianty zkombinování přicházejícího informačního toku a charakteristik informačního transformátoru, vypracovávajícího řídicí řešení, v důsledku kterých se takovýmto způsobem „samořízený systém“ skutečně jeví být řízeným z venku. Tedy pokud někdo do jeho vstupu zavede odpovídající informační tok, předvídájíc transformační reakci na každou z jeho variant.

Avšak i když takového vnějšího řízení, na bázi podsouvání intuitivně-statisticky vybraných informací není, tak se systém, nepřestajně reagující na kontinuální změny a podřizující průběžné momentálnosti téměř všechny svoje zdroje, jeví být neschopným udržetelné orientace na dlouhodobou perspektivu. Daný systém proto ani nemůže být schopný nějakou dlouhodobou perspektivu uskutečňovat. Jde jen o jednodušší automat.

Abychom byli schopni udržetelně orientovat se na dlouhodobou perspektivu a udržetelně pracovat na jejím dosažení, je nevyhnutelné si tuto vybranou konkrétní perspektivu pamatovat v každém okamžiku momentálně přicházející informace, v procesu vypracovávání a uskutečňování manažerského řešení.

Pokud tento dlouhodobý cíl dosahujeme, plyne řízení podle algoritmiky druhého a třetího typu.

DRUHÝ typ algoritmů je zobrazený na obr. 2



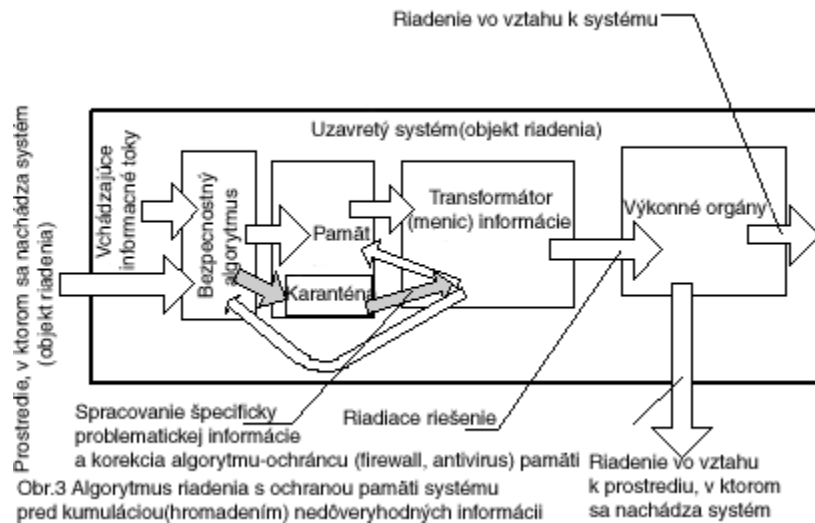
Obr.2 Algoritmus riadenia na princípe napojenia priebežného informacného toku na pamät systému

Vstupní informační tok, přicházející do systému, je především ukládaný do jeho paměti. Informační transformátor, vypracovávající řídicí řešení, uskutečňuje výběr informací z paměti, porovnávajíc informace nasbírané pamětí s nepřestajně přicházejícími informacemi. Řídicí řešení je vypracováváno, v podstatě na základě celé informační paměti. Důsledkem toho, si systém zachovává při řízení udržitelnou orientaci na cíle dlouhodobé perspektivy. Jeho schopnost jejich dosahování, je důsledkem toho, že daný systém neztrácí dlouhodobé cíle v procesu vypracovávání a uskutečňování řídicích řešení v aktuálně plynoucím informačním toku, nebo odfiltrovává na základě informace z vlastní paměti strategické řízení destabilizující vysokofrekvenční složku různého „chaosu“. Systém s algoritmy prvního druhu, podřízenými tomuto šumu, ztrácí cíle dlouhodobé perspektivy a odklání se od nich. Pokud se systém rozvíjí „v duchu“ algoritmiky třetího druhu, zachová si udržitelnost své práce. Ale, při přímém ukládání přicházejícího informačního toku do paměti jsou však možné poškození obsahu paměti a její organizační struktury. Svým charakterem jsou analogické napadnutí počítačovými virusy:

1. Adresářového systému pevného disku.
2. Informací v samotných filech nacházejících se v daném adresářovém systému, který je součástí nějakého OS s BIOSem, příslušnými interfejsy, perifériemi, atd. Virusy, červi, trojští koně můžou zasahovat jak databáze, tak i algoritmy, na základě kterých informační transformátor vypracovává a vykonává řídicí činnost.

Jinými slovy: Je nevyhnutelná ochrana paměti - z které čerpá transformátor nevyhnutelné informace v procesu vypracovávání řídicí činnosti. To nás přivádí k algoritmu třetího typu.

TRETÍ typ algoritmů řízení je zobrazený na obr. 3.



V něm všechno plyne stejně, jako v algoritmu prvního typu, avšak před ukládáním prochází vstupní informační tok přes bezpečnostní algoritmus. Ten rozpoznává nedůvěryhodné a podezřelé informace, včetně pokusů přímého a zprostředkovaného řízení zvenku. Důvodem je, aby se formování řídicího řešení zakládalo jen na informaci, vyhodnocené jako spolehlivá.

V případech, když vznikají těžkosti s určením kvality informace, uloží ji algoritmus strážce paměti, z důvodu dalšího vyjasnění důvěryhodnosti, do specializované paměťové oblasti, s názvem „Karanténa“. Algoritmus znázorněný na obr. 3 předpokládá, že blok pod názvem „Informační Transformátor“ disponuje v systému nejvyššími pravomocemi. Proto může přemísťovat informace z „Karantény“ do oblasti normální „Paměti“ a měnit „Bezpečnostní algoritmus“ podle míry nahromadění zkušenosti systému s prostředím. Optimalizace strategie hodnocení vyžaduje přehodnocení obsahu paměti podle kategorií „Důvěryhodné“, „Lež“, „Podezřelé“, „Neurčitě“.

Do očí bijící rozdíl v chování se systémů, řídicích se na principu algoritmů prvního typu a druhého a třetího typu je v tom, že změna vcházejícího informačního toku v algoritmech prvního typu vyvolává okamžitou změnu řízení. V algoritmech druhého a třetího typu může změna vcházejícího informačního toku ve všeobecnosti nevyvolat žádnou viditelnou změnu řízení. Případně může vyvolat změny v řízení, až po jistém, někdy poměrně dlouhém čase. Pokud do algoritmu vypracovávání řídicího řešení zapojíme prognózu chování se systému, například systém Prediktor-Korektor, může změna řízení předcházet změně vstupního informačního toku. Jednak, nedávajíc se na navenek, zdánlivou lhostejnost v chování se systému ve vztahu k vstupnímu informačnímu toku, v algoritmech 2. a 3. typu se vstupní informace, a její hodnocení neignoruje. Při jejich porovnání s algoritmikou 1. typu se informace zpracovává odlišně:

1. Tak, aby byla podřízená dosahování cílů dlouhodobé perspektivy.
2. Nebo se na jejím základě ukázala nemožnost dosahování doted' pro řízení systému určené perspektivy.

Algoritmy třetího typu, disponují nejvyšší bezporuchovostí ve vztahu k:

1. Vysokofrekvenčním šumům prostředí.
2. Vlastním šumům systému.

3. Snahám řízení systému zvenku, zaměřeným na podřízení managementu, na základě činnosti vlastního informačního transformátoru, nebo ho úplně vyloučit z procesu řízení.

Nutnost přejít v rámci řízení zvoleného objektu pod tlakem okolností od algoritmu třetího typu k algoritmu prvního typu, je třeba vnímat jako výjimečný stav. Tedy havarijný režim řízení, při kterém je prvořadou úlohou řízení zjištění vnitřních rezerv systému a rezerv vnějších okolností. Využití obou typů rezerv umožňuje obnovení normálního řízení podle algoritmiky třetího typu.

Jenom výše uvedená operace umožňuje vytvořit rezervu udržitelnosti systému, tím, že po dobu nevyhnutného období uchová řízení aspoň na úrovni prvního typu. Při principiálním odmítání přechodu od algoritmů řízení prvního typu, k algoritmu řízení třetího typu, se rezerva udržitelnosti systému neodvratně vyčerpává. V podstatě je takováto strategie řízení garancí přivození neodvratné katastrofy v budoucnosti. To jest katastrofu přivolávající, systematicky realizující strategie. Uvedená strategie nachází i svoje „lidovější“ vyjádření: „Zde není kdy přemýšlet a diskutovat! – pracovat třeba: sami vidíte, jaké poměry nastaly.“, v korporátní frázi: „Pracovat, nepřemýšlet“, či „Vidíte, k čemu nás to spekulování přivedlo?“, nebo návazné masově-stereotypní záměrně neadekvátní chápání výrazu „Nesud'te, abyste souzení nebyli!“, vytváříce podvědomě fatální, sebevražedný zotročující stereotyp souzení = hodnocení. Přitom jde o dva odlišné výrazy. Bez druhého totiž, není možné, přežít jako Člověk. Podobně, jako i formulaci obrazu „Chudobní duchem“ je lépe chápat jako: „Chápavá jednoduchost myšlení je nejhezčí věcí na světě, ale naivita, už tak obdivuhodnou není. Příklon k strategii typu „Pracovat, nepřemýšlet!“ vede k tomu, že pokud se samotné okolnosti nezmění, dochází nevyhnutně cyklicky ke katastrofě. Zároveň však víme, že okolnosti se nikdy samy nemění, protože k jejich změně dochází vždy vlivem nějakého řízení. Ať už na první, na druhý, nebo až třetí rozpoznatelný pohled.

Pokud se v super systému nedůvěryhodná informace nevyskytuje, nebo v něm převládají algoritmy řízení třetího druhu, kterých efektivita je dostatečná, tak v případě osvojení si potenciálu rychlosti reakčního času a průchodnosti kanálů informační výměny, všechny struktury organizované ve formě hierarchické pyramidy, od elementu po supersystém, se stávají subjektivně neudržitelnými. Subjektivní neudržitelnost chápeme v tom smyslu, že struktura nesoucí nějakou informaci a algoritmiku se setkává s pro ni nepoměrným tlakem prostředí. Vycházejíc ze zvyšování kvality řízení celkového supersystému, se může ukázat výhodnější přerozdělit informačně-algoritmický „náklad“ elementů super systému. Tento krok je možný jen pro:

1. Souborný intelekt
2. Silné vnější řízení
3. Hierarchicky Nejvyšší řízení.

Jelikož neidentifikované, nebo jen nevyhodnocené vnější řízení může být i agresivní ve vztahu k supersystému a jeho elementům, tak je otázka rozlišení zdrojů vnějších informačních toků v procesu samořízení super systému vždy otázkou číslo 1.

13.8. Vzájemně vložené super systémy s virtuální strukturou

K nejrychlejšímu osvojení potenciálu super systému dochází tehdy, pokud vejde do režimu udržitelného samořízení souborným intelektem, který rozlišuje hierarchicky Nejvyšší řízení od vnějších informačních vlivů, a pokud souborný intelekt supersystému zabezpečuje tuto schopnost i na úrovni organizace jeho dílčích intelektů.

Ze vnitř supersystému je tento stav chápaný jako bezkonfliktnost samořízení elementů supersystému a jejich organizace, a maximální úroveň ochrany před tlakem prostředí, přes které plyne hierarchicky vyšší objemnější řízení.

Komplexnost informačně-algoritmické a intelektuální základny supersystému v procesu samořízení elementů v kombinaci s převládáním intelektuálních schémat řízení typu prediktor-korektor, na úrovni celkového supersystému a v něm vložených hierarchických úrovních:

1. Eliminují přítomné strukturně-hierarchické uspořádání.
2. Stírají rozdíly mezi strukturním a bezstrukturním řízením.
3. Celý proces nabírá charakter vzájemného vkládání se virtuálních struktur v celosupersystémovém schématu souborného intelektu typu prediktor-korektor.

Opakované obracení se na pravděpodobnostní paměť se stejnou otázkou a za stejných okolností, bude dávat v této etapě stále menší rozptyl odpovědí. Nepůjde však o šablonovitost automatu, odpovídajícího úrovní fundamentální části informačního zabezpečení, ale v jistém smyslu za daných podmínek a úrovně rozvoje supersystému o optimální řešení. I to, co je vnímané jako „šablonovitost řešení“, může být účelovým odmítáním řešení, nebo neřešením ustupujícím optimálnímu, za daných podmínek vnějšího prostředí a dosažené vnitřní úrovně rozvoje.

Završením osvojení potenciálu rozvoje může supersystém sloužit, jako jedna z osnov, pro následující krok evoluce.

Po zavedení pojmu vzájemná vloženost super systémů, může být vysvětlení Dostatečně všeobecné teorie řízení sotva něčím jiným, než jistým druhem „popisu mechanismu a principů práce libovolně zvoleného zkoumaného nástroje. Například pro toho, kdo se chce stát varhaníkem, je nevyhnutelné poznat konstrukci, daného nástroje. Ale, potřebná je ještě technika hry, repertoár, a vkus. Na tom všem je postavený potenciál rozvoje hudebníka. Jeho organizmus je zase též svým způsobem vzájemně vloženým supersystémem, sestrojeným z buněk, fyzikálních polí, informačních a energetických toků, atd.

A co to všechno znamená? Že je nevyhnutelné svými 5 - 6 - 7 smysly ne jen vnímat tok událostí života, ale i vypracovávat systém obrazně-logických představ o procesech řízení jako takových. Žijeme v takovém čase, že toto všechno je nejjednodušší udělat na principu nástroje, který dostal název „metoda dynamického programování“.

14. Metoda dynamického programování jako algoritmické vyjádření dostatečně všeobecné teorie řízení

Metoda dynamického programování je funkční, pokud formální interpretace reálné úlohy umožňuje splnit následující podmínky:

1. Zkoumaná úloha může být formulovaná jako N-krokový proces, popsateľný vztahem $X_{n+1} = f(X_n, U_n, n)$, kde:

n - číslo jednoho z množství možných stavů systému, do kterého přechází po završení n -tého kroku.

X_n - stavový vektor systému patřící vzpomínané, v pořadí n -té množině.

U_n - řízení, vypracované v kroku n (krokové řízení), převádějící systém z jeho možného stavu v n -té množině v jeden ze stavů $(n + 1)$ množiny. Pro názornou

představu je potřebné si prohlédnout obr. 4., o kterém se budeme bavit později.

2. Struktura úlohy se nesmí měnit při změně předpokládaného počtu kroků N .
3. Rozměr prostoru parametrů (t.j., doplnění, nebo odebrání další veličiny, příp. veličin (teploty, barvy, afinity, lásky...)) znamená vznik nové situace, jiného stavového modelu systému), popisujícího stav systému, se nesmí měnit v závislosti od množství kroků N .
4. Výběr řízení na libovolném z N -kroků, nesmí negovat volbu řízení na předcházejících krocích. Zákon zachování kontinuity.

Jinými slovy: optimální výběr, za prvé cílů, a za druhé způsobu řízení v libovolném z možných stavů, musí být podmíněný parametry zkoumaného stavu, a ne parametry procesu, průběhem kterého systém do zkoumaného stavu přišel.

Čistě formálně: Pokud jednomu stavu odpovídají různé jemu předcházející děje jeho vzniku, mající vliv na následující výběr optimálního řízení, tak metoda umožňuje zahrnout popis předcházejících dějů do stavového vektoru. To vede k zvětšení rozměru stavového vektoru systému. Po této operaci se to, co bylo do jejího proběhnutí popisované jako jeden stav, stává množinou stavů, odlišujících se jeden od druhého komponenty stavového vektoru, popisujícího předcházející děje vývoje procesu.

5. Kriterium optimálního výběru následnosti krokových řízení U_n a odpovídající trajektorie v prostoru formálních parametrů má tvar: $V = V_0(X_0, U_0) + V_1(X_1, U_1) + \dots + V_{N-1}(X_{N-1}, U_{N-1}) + V_N(X_N)$

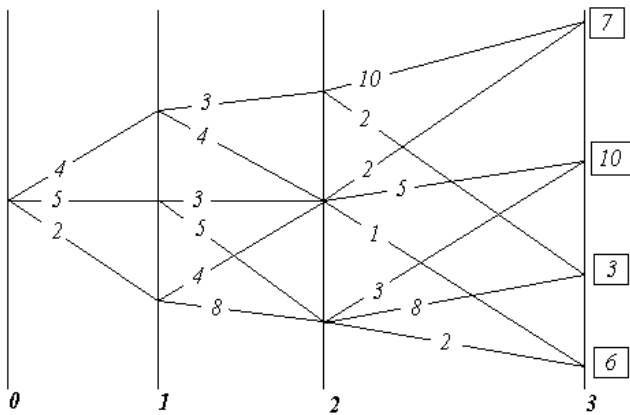
Kritérium V nazýváme plnou výhrou (úspěchem), a ji tvořící součásti - krokovými výhrami (splněnými částečnými cíli). Při úloze je potřebné najít postupnost krokových řízení U_n a trajektorii, kterým odpovídá maximální z možných plných výher. Ve své podstatě, plná „výhra“ V , je mírou celkové kvality řízení procesu. Výhry při jednotlivých krocích, i když jsou součástí míry kvality celkového řízení procesu, však ve všeobecnosti nejsou mírami kvality řízení na jim příslušejících krocích. Uvedená metoda je totiž předurčená k optimalizaci celkového řízení procesu. Proto jsou efektivní kroková řízení s velkou krokovou výhrou, ale ležící mimo optimální trajektorie, nezajímavé. Struktura metody nezakazuje v nevyhnutelnosti použít pro každý krok jiné kritérium definování krokové výhry V_n , odlišné od kritérií přijatých při druhých krocích.

Index n je ukazatel určující množství jednotlivých parametrů možných stavových vektorů. V praktických úlohách s ním může být svázaná nějaká proměnná, např.: čas, dráha, síla, spotřeba zdrojů, barva, nervozita, atd.

Tato metoda je použitelná nejen na optimalizaci řízení procesů plynoucích v „čase“, ale i k úlohám optimalizace mnohovariantního jednorázového, nebo čas nevnímajícího řešení. Samozřejmě za předpokladu, že takovéto „bezčasové“, „neprocesní“ úlohy připouštějí jejich vícekrokovou interpretaci.

Ted' se obrátíme k obrázkům 4 – 6.

**Obr. 4. K podstatě metody dynamického programování.
Matice možností.**



Na obr. 4 jsou znázorněné:

«0» - počáteční stav systému.

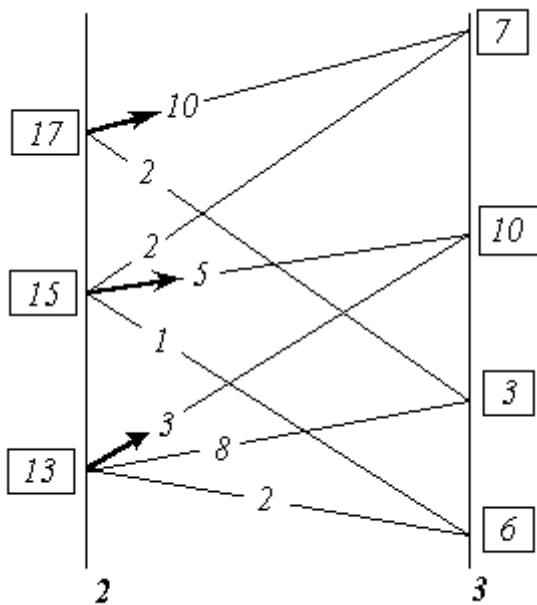
«1», «2», «3» - množiny jeho možných následných stavů, a taktéž možné přechody z každého možného stavu do druhých možných stavů.

To vše rovněž připomíná mapu (ve smyslu šachovnice) stolní dětské hry, po které se přemísťují žetony: každému kroku odpovídá jeho kroková výhra, a v proces ukončující třetí množině, každému ze stavů systému je přidáno jeho vyhodnocení, umístěno v obdélníku.

Zásadní rozdíl od hry je v tom, že hádání výběru cesty v dětské hře, prováděno házením kostkami nebo točením se vlčka apod., je v reálném řízení nepřijatelné, nakořik je to –předání účelového řízení těm silám, které jsou schopny ovládat padání kostek, točení se káči apod., tj. těm silám, pro které je ve hře vybraný „generátor nahodilostí“ dostatečně řiditelný mechanismus.

Jestli máme vybrat optimální řízení na prvním kroku, tak je nevyhnutelné předvídat všechny jeho důsledky v následujících krocích. Proto popis algoritmu metody dynamického programování často začíná z popisu výběru řízení na posledním kroku vedoucím do jednoho z dokončujících stavů procesu. V tomto případě poukazují na „pedagogickou Praxi“, která dokazuje, že argumentace při popisu algoritmu od konečného stavu k počátečnímu se lehčeji chápe. Opírá se totiž o jako kdyby už existující podmínky, k počátku zkoumaného kroku, přičemž jsou zároveň možné varianty ukončení procesu taktéž stanovené.

**Obrázek 5. K podstatě metody dynamického programování.
Analýza přechodů.**



Na obr. 5 se v souladu s tím analyzují možné přechody do konečné množiny stavů „3“ z každého možného stavu v jemu předcházející množině stavů „2“, jako kdyby celá předcházející dráha byla už u konce a zůstalo by posledním výběrem optimálního krokového řízení celý proces završit. Při té příležitosti se pro každý ze stavů v množině „2“ definují (stanovují) všechny plné výhry (s-/na-plnění konečných cílů) jako součet = „hodnota (vyhodnocení) přechodu“ + „hodnota (vyhodnocení) závěrečného stavu“. V množině „2“ ze získaných pro každý ze stavů, v něm možných plných výher, se určuje a zapamatovává maximální plná výhra a jemu příslušející přechod. Maximální plná výhra pro každý ze stavů v množině „2“ je umístěna do pravoúhlého rámečku a jemu příslušející přechod je označen šipkou. Takových optimálních přechodů jednoho stavu do jiných, kterým přináležejí jedno a totéž označení plné výhry, se v zásadě může vyskytnout i několik. V tom případě jsou všechny v metodě nerozeznatelné a jeden ekvivalentní druhému, ve smyslu postaveného kritéria optimálnosti výběru trajektorie v prostoru parametrů, kterými se popisuje systém.

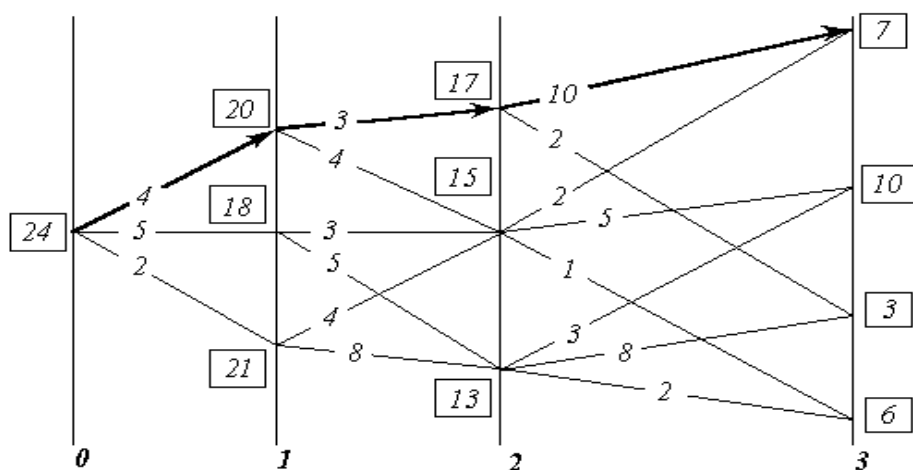
Poté množinu „2“, předcházející množině „3“, která proces zakončuje, je možné zkoumat jako (v kvalitě) zakončující, jelikož jsou známy vyhodnocení každého z jejích možných stavů (maximální plné výhry - koncové výstupy). Další optimalizace posloupnosti krokových řízení a výběr optimální trajektorie mohou být uskutečněny jenom na ještě neprozkoumaných množinách, které v optimalizačním procesu předchází úrovni „2“ (tj. na úrovních množin „0“ a „1“).

Proces, který ilustruje obr. 5 je tímto způsobem funkční na každém algoritmickém kroku metody při přechodech z n-té do (n-1)-té množiny, počínaje od zakončující N-té množiny do počátečního stavu systému.

V důsledku postupného párového zkoumání množin, při procházení celého jejich souboru se projevuje optimální posloupnost návaznosti jednotlivých krokových řízení, maximální možná plná výhra a jim příslušející trajektorie. Na obr. 6 je zesílenou linií znázorněna optimální trajektorie pro rozebíraný případ.

Obr. 6. K podstatě metody dynamického programování

Optimální trajektorie



Ve zkoumaném případě je kritériem optimálnosti součet krokových výher. Kritérium optimálnosti, však může být konstruované i jako vytvoření v každém případě nezáporných součinitelů.

Z matematiky na základní škole víme, že výsledek (součet, nebo součin) se nemění při změně postupnosti operací se sčítanci, nebo součiniteli. Proto je algoritmus funkční i při přebírání (kontrolě) množin možných stavů v pořadí, inverzním (opačném) k výše rozebranému, tj. od východiskového – původního, ke konečnému - závěrečnému. T.j. při pohledu na situaci „z opačného konce“, obrácené situace „z východu na západ“, od začátku ke konci, k závěrečné množině (úrovni) možných stavů... od konce k začátku situace = reflexe, katarze chronologické priority... jinak i tzv. „Cestování v čase“.

Pokud jsou množiny (úrovně vývoje) možných stavů uspořádané v chronologické postupnosti, může být schéma výpočtu sestavené jako z přítomnosti (aktuálního stavu) směrem do prognostikovatelné jednoznačné budoucnosti, tak i z prognostikovatelné jednoznačné budoucnosti do aktuální objektivní reality (přítomnosti). Táto okolnost (podmíněnost) říká o 2 neformálních vztazích v praktickém životě, nacházejících se mimo uvedeného algoritmu:

1. Metoda dynamického programování (MDP) je formálně-algoritmicky necitlivá k charakteru příčino-důsledkových podmíněnosti. Konkrétně: MDP nerozlišuje příčiny od následků. Z tohoto důvodu by se měla každá konkrétní interpretace (vysvětlení) Metody v praktických úlohách formovat s neformálním zohledněním skutečných podmíněnosti důsledků příčinami.
2. NEEEXISTUJE MANAŽERSKY VÝZNAMNÝ ROZDÍL MEZI REÁLNOU přítomností A VYBRANOU budoucností, za předpokladu, že prognostika je v souladu s hierarchicky vyšším objemnějším řízením a do něho vložené dílčí řízení je uskutečňované kvalifikovaně. Tedy pokud proces dílčího (v rámci celku) řízení plyne v souladu s hierarchicky vyšším objemnějším řízením.

Proces je celostní (komplexně-kompletní). Z tohoto důvodu chrání, ještě z nějaké příčiny neuskutečněná, avšak už morálně vybraná a objektivně Shůry nezakázaná budoucnost v realizování přítomnosti těch, kteří ji tvoří na všech úrovních, počínajíc od ochrany psychiky před pokušeními (klamem), až po ochranu před cílevědomou „fyzickou“ agresí. Pokud je matrice možných stavů (ona ale je matricí možných přechodů) vybraná v souladu s hierarchicky vyšším objemnějším řízením, je ona sama ochranou a zbraní, prostředkem řízení, na které je automaticky uzavřených (napojených a „zamknutých“) všech 6 priorit prostředků zevšeobecněných zbraňových systémů a řízení (manažmentu).

Objektivní existence matric možných stavů a přechodů se projevuje v tom, že v slepotě je možné „zabloudit“ do nějakých matric přechodu a pocítit na sobě jejich objektivní vlastnosti. Subjektivně je posuzujeme, v závislosti od vztahu k těmto vlastnostem, jako období:

1. výjimečného štěstí
2. nudného „kolotoče“ stereotypů
3. krutého, surového neštěstí.

Ale, pro používání metody dynamického programování, a její osvojení doprovázejících algoritmicky neformalizovaných projevů matric přechodu v každodenním životě, je nevyhnutelné dodržet tu hlavní z podmínek:

V úlohách optimalizace procesů řízení je metoda dynamického programování <reálné budoucnosti: „mezi řádky“> funkční jen tehdy, pokud je určený vektor cílů řízení, tj., musí být vybraný, proces završující, určitý – jednoznačný - přesný stav (chtěný rovnovážný režim).

Ve skutečnosti (v realitě) by tento završující (vrcholný, koncový) určitý stav měl být vědomě udržitelným a přijatelným procesem, který objímá a zahrnuje uvedenou metodou optimalizovaný částečný proces. Avšak výběr a definování (přesné určení) příslušných charakteristik procesu, do kterého má řízený (manažovaný) systém po završení algoritmu dané metody vejít, se nachází v oblasti „mystiky“, nebo v oblasti metod, vyvinutých ve své podstatě v nematematických naukách a řemeslech.

„Ať jakýkoliv by byl stav systému před následujícím krokem, je nevyhnutelné vybírat řízení na tomto kroku tak, aby výhra (úspěch) na daném kroku plus optimální výhra (úspěch) na všech následných krocích byla maximální“.

Neschopnost určit (definovat) cílový vektor řízení (kterého dosažením se má završit danou metodou optimalizovaný proces) a (nebo) neschopnost zjistit výchozí stav objektu řízení, neumožňuje postupovat podle tohoto, výše v citátu uvedeného, doporučení. Zároveň tato neschopnost objektivně uzavírá možnosti využití metody dynamického programování, jelikož začátek a konec procesu (přesněji jeho konkrétní sekvence) musí být určené v prostoru parametrů, na kterých je sestavený matematický (nebo jiný) model metody. Ten zas má být metodologicky udržitelný (v smyslu predikce - předpověditelnosti), což je základem jeho vztahu s realitou.

Je to ve vztahu k následujícím mnohovariantním krokovým přechodům o to spravedlivější, čím více matrice možných stavů spadá pod známé lidové přísloví: „Všechny cesty vedou do „Říma“, a které do „Říma“ nevedou, nevedou nikam... tj. vedou do „nebytí“ – do neexistence. Pokud je pro takovýto druh procesů vybraný udržitelný cíl, ke kterému vede množství trajektorií (cest), tak se při udržitelném krokovém řízení „rozptyl“ (rozestup) mezi optimálními trajektoriemi (jdoucími k stejnému cíli z různých počátečních pozic) zmenšuje. Probíhá nevyhnutelná aproximace (krokové přibližování) až do úplného sjednocení optimálních trajektorií v jistém konkrétním, matematicky předpověditelném kroku. Toto tvrzení je tím spravedlivější, čím lépe určíme v objektivním prostoru tendenci vývoje parametrů stav konkrétního vektoru završujícího zvolený proces. Jako analogii bychom v matematice výše uváděný jev mohli nazvat asymptotickou množinou trajektorií, a asymptotičnost množiny trajektorií je vyjádřena tím, že: „všechny cesty vedou do „Říma““.

V ještě všeobecnějším případě popisují doporučení Nového Zákonu a Koránu možnost požehnání, milosti Všemohoucího, nezávislé od počáteční „hříšnosti“ člověka, v momentě, když procitne, a uvidí svoje skutky takové, jaké jsou.

Druhá připomínka se vztahuje už k Praxi – k vchodu do matrice přechodu. Pokud je počáteční (výchozí) stav systému určený s odchylkou větší, než je odchylka přípustná pro vchod do matrice přechodu z reálného počátečního stavu do vybraného konečného, tak řízení, na principu samo o sobě bezchybného algoritmu MDP, přivede namísto k vypočítanému optimálnímu stavu systému, k úplně jiným výsledkům. Natvrdo řečeno: Bývá nerozumné považovat za východ z místnosti na vysokém poschodí v ní otevřené okno.

T.j. MDP nevyhnutelností jak, jednoznačnosti výběru konečného stavu – procesu, tak i zjištění skutečného, opravdového počátečního stavu, je sama o sobě chráněná před jejím zneužitím na „jakože“ vědeckou imitací optimalizace řízení při jeho neexistenci. To odlišuje MDP (Metodu dynamického programování) v podrobnostech - detailech od aparátu lineárního programování, do kterého je možné zahrnout improvizované hodnocení, vyhlášení „expertů“ (hlavně mediálních) ohledně váhových koeficientů v kritériích optimalizace Min (Z), nebo Max (Z).

Tato ochrana samo sebou před nedobromyslným zneužitím je nepřímou vyjádřena i v literatuře dnešní oficiální ekonomické vědy. Jelikož se oficiální věda nesamoidentifikovala (nedeterminovala) tím, co se jeví být vektorem cílů řízení ve vztahu k ekonomice státu, nenacházíme logicky ani publikace ohledně využití aparátu dynamického programování na optimalizaci řízení makroekonomických systémů jednotlivých regionů a států celkově po dobu dlouhodobých dějinných intervalů.

Příkladem toho je např. „Matematická ekonomika v osobním počítači“ vydaná M. Kubonivem, v kterém kapitola o řízení ekonomiky obsahuje výlučně makroekonomické interpretace aparátu lineárního programování. Přímou tak, je i nazvaná: „Řízení v ekonomice. Lineární programování a jeho aplikace“. Nic však neříká o cílovém vektoru řízení a prostředcích řízení. Ve výše citované učebnici J. P. Zičenka je popis metody dynamického programování taktéž postavený na úlohách odlišného charakteru.

Při motivaci odmítnut makroekonomické interpretace metody dynamického programování, se autoři většinou odvolávají na tzv. v numerické matematice „prostorové prokletí“. Vyjadřuje se tím, že růst rozměru prostranství parametrů úlohy N vyvolává růst objemu výpočtů, proporcionální N^k , kde koeficient úrovně $k > 1$. Takovýto nelineární, nadproporcionální (v tomto případě exponenciální) růst objemu výpočtů skutečně znefunkčňuje mnohé, jinak funkční, výpočtové (numerické) procedury (postupy) při řešení praktických úloh. Děje se to z důvodu potřeby obrovských výpočtových časů i u masivních PC clusterů (velkých počítačových sítí), jako i z důvodu kumulace chyb v daných aproximovaných výpočtových postupech (aproximovaný = přibližný, tj. ne celkem přesný, ale dostatečně blízky přesnému, aby byl použitelný). Toto „prostorové prokletí“ se však nevztahuje jen na metodu dynamického programování, ale i na druhé metody, s kterými se střetáváme v jejich makroekonomických interpretacích.

Ted' je důležité zkoncentrovat vnímání a snažit se pochopit následující:

Pokud chápeme matematiku jako vědu o objektivní vševesmírné míře, a v její pojmově - terminologickém aparátu a symbolice vidíme jeden z lidstvu poskytnutých prostředků popisu objektivních dílčích procesů (jimi vyčleněných z nějakých objemnějších procesů), tak každý popis MDP (Metody dynamického programování) je zkráceným výkladem celé doted' vysvětlované DVTR. Včetně i jejích „mystický“-religiózních aspektů; avšak - v jazyce matematiky.

Abychom si hrubě zvýrazněnou formulaci lépe objasnili, podíváme se na obr. 7, pamatujíc na v předcházejícím textu výše vspomínanou poznámku o určení počátečního stavu s dostatečnou

přesností, pro vchod (vejdení) do matrice přechodu.

Obr. 7. Dynamické programování, Rozlišení a Dostatečně všeobecná teorie řízení



Na obrázku jsou znázorněné:

1. dva objekty řízení "A" a "B" v počátečním stavu
2. tři objektivně možné závěrečné stavy (množina "5")
3. množiny ("1" - "4") možných mezistavů
4. cesty objektivně možných přechodů z každého stavu do stavu jiných.

Obr. 7 je možné chápat jako obraz nějakého fragmentu (části) vševesmírné míry rozvoje (mnohovariantního předurčení bytí-existence); jedna ze složek Trojjednoti "MIM" (Materie-Informace-Míra). ...a v širším smyslu z druhé strany FIE (Forma-Informace-Existence).

Pokud přijmeme takovéto, výše uvedené podobenství obr. 7, tak je objektivně možný přechod z libovolného počátečního stavu "0:1", nebo "0:2" do libovolného ze závěrečných stavů "5:1", "5:2", "5:3". Avšak tato objektivní možnost může být ohraničená subjektivními kvalitami řídicích pracovníků, zaměřujících se převést objekty "A" a "B" z počátečního stavu, do jednoho ze závěrečných stavů.

Pokud je Shůry dané Rozlišení (poskytnutá možnost), tak řídicí pracovník "A" (nebo "B") stáhne z objektivní míry (z aktuálního stavu její matrice) "kopii" (Ctrl+C), na které bude vidět třeba jen jedinou z množství možných cest převedení objektu z počátečního stavu do množství závěrečných. Pokud Rozlišení dáno nebude, bude ztracené, nebo odvrhnuté v honbě za pohodlností, vůdcovstvím, nebo nesmyslnou vírou v nějakou tradici, namísto víry Bohu podle svědomí, tak na "kopii" budou chybět některé cesty a stavy. Jako následek toho, se však můžou "objevit" objektivně nemožné cesty a stavy, objektivně neexistující ve skutečné (reálné) Bohem dané Míře - předurčenosti bytí. Kromě toho, se podle subjektivní svévůle řídicího pracovníka vybírá i požadovaný příslušný závěrečný stav z jejich celkové množiny. Přiměřeně (odpovídající) tomu, se může:

1. sobectví a snaha o objektivně absurdní řešení,
2. nebo chyba (třeba i v "dobré víře", nechápavě s dobrým úmyslem) při výběru požadovaného závěrečného stavu završit katastrofou s nevratnými následky.

Ale matrice možných stavů, znázorněná na obr. 7, pravděpodobnostně předurčuje jen částečný proces v rámci nějaké vzájemné vloženosti procesů. Z tohoto důvodu, každý z počátečních stavů „0:1“, „0:2“ může patřit, buď jednomu a tomu samému, nebo různým objemnějším procesům, v řídicím, manažerském smyslu hierarchicky vyšším ve vztahu ke zkoumanému procesu. To se týká i každého ze závěrečných stavů „5:1“, „5:2“, „5:3“ v páru „výchozí - závěrečné“ (příp. vstupní - výstupní) stavy. Každý z objemnějších procesů disponuje vlastními charakteristikami a směřováním toku událostí v něm.

Může se ukázat, že cíl „5:1“ je velmi přitažlivý, pokud se na něj podíváme z množství počátečních neuspokojivých stavů. Není však vyloučené, že objemnější proces, ke kterému závěrečný stav „5:1“ patří jako mezistav, silou vzájemné vloženosti procesů, se na jednom z následujících kroků završí plnou a nezvratnou katastrofou. Například cíl „5:1“ znamená nezmeškat „Titanik“, vyplouvající na svoji první plavbu - závody o „Modrou stuhu“, která se stala tragickou a jeho poslední. Abychom si nevybrali takovýto cíl z množství objektivně možných, je nevyhnutelné být v souladu s HNR, resp. HNOR (Hierarchicky Nejvyšším Objemnějším Řízením), které udrží (ochrání) dílčí, s ním slazené řízení od výběru takového cíle, patřícího k procesu odsouzenému na likvidaci.

Ale pokud je obr. 7 – „kopie“ z objektivní míry, může se stát i to, že nějaký závěrečný stav, jevící se být vektorem cílů, je ve skutečnosti sobectvím (resp. vlastním výmyslem, konstrukcí), vyjadřující přání „sednout na dva vlaky najednou“. Jinými slovy: Různé komponenty cílového vektoru patří ke dvěma, nebo více vzájemně se vylučujícím hierarchicky vyšším objemnějším procesům plynoucím současně.

Jde o jeden z případů neurčitosti a chybovosti (defektnosti) cílového vektoru, dělající MDP (Metodu dynamického programování) nefunkční a reálný proces „řízení“ neudržitelným. Jedna a ta samá „loďka“ totiž nemůže přistát i k pravému i k levému břehu současně, i kdyby se poutavé nádhery na obou březích, zpoza ohybu řeky, v dálce smíchávaly, tvoříc obraz místa útulného a vhodného na piknik. Abychom si nevybrali takovýto cílový vektor, je taktéž nevyhnutelné, aby Shůry bylo dané Rozlišení pravého a levého „břehu“ potoku bytí.

Algoritmus MDP (i za situace, když ho je možné spustit) provází ještě jedna vnější okolnost, která je „samozřejmá“, „sama-sebou“ očividná, ale bývá ve většině případů ignorována: Stav završující optimalizovaný částečný proces by měl patřit objemnějšímu procesu, disponujícímu vědomě přijatelnými osobními charakteristikami toku událostí v něm.

Po výběru cíle, patřícího ve vzájemné vloženosti k objemnějšímu procesu s přijatelnými charakteristikami udržitelnosti a nasměřovanosti toku událostí v něm, je nevyhnutelné rozpoznat cesty přechodu a vybrat optimální postupnost (sekvenci) následných kroků, vedoucí do vybraného stavu, završujícího daný částečný proces - tj., je nevyhnutelné vybrat koncepci řízení.

Koncepce řízení v objektivní míře, disponuje vlastními charakteristikami, které spolu se subjektivními charakteristikami subjektu – řídicího pracovníka (manažera), vytváří pravděpodobnostní předurčenost uskutečnění koncepce řízení touto konkrétní osobou. Hodnota, význam PRAVDĚPODOBNOSTNÍ PŘEDURČENOSTI úspěšného završení procesu je objektivní, hierarchicky vyšší míra - ocenění uzavřeného systému „objekt + manažer + koncepce“, na rozdíl od PRAVDĚPODOBNOSTI - objektivní míry systému „objekt + objektivně existující koncepce řízení“.

Proto čím nižší je pravděpodobnost převedení objektu do požadovaného závěrečného stavu, tím vyšší musí být kvalifikace řídicího pracovníka – manažera (tvůrce, konstruktéra, strůjce), zvyšující stupeň,

hodnotu pravděpodobnostní předurčenosti úspěšného završení procesu řízení (tvoření).

Úměrně výše řečenému, může být pověření administrátora nějakou koncepcí řízení, z jeho strany vyjádřené odchodem z funkce z vlastní vůle, vyplývající z uvědomění si své neschopnosti uskutečňování jemu přiznané koncepce řízení. Nepřijetí koncepce se zase může vyjadřovat (projevovat) jako vyhlášení (deklarace) jejího přijetí a následná upřímná horlivá, ale nekvalifikovaná snaha o její uskutečnění. Oni - tito administrátoři, v uvedených případech, to přivedou k tomu, že koncepce bude diskreditovaná, nakolik kvalifikovaní řídicí pracovníci (manažeři), způsobilí k jejímu uskutečňování, nebudou připuštěni k řízení z důvodu osobní žárlivosti, dychtivosti po slávě, penězích, nebo něčeho... ze strany dobromyslného namyšleného nekvalifikovaného idiota.

Důsledkem neidentickosti pravděpodobnosti (matematické) a pravděpodobnostní předurčenosti, může být i velmi dobrá koncepce zahubená jejími špatnými vykonavateli. Na dvojkolce (kole) se lépe jezdí než na trojkolce, ale ne všichni to umí. Dokonce někteří ještě budou dokazovat, že na kole se jezdit ani nedá, nakolik padá i samo od sebe, a natož ještě s na něm sedícím Člověkem, a o to více za jízdy, v pohybu - pokud doteď nikoho neviděli na kole jezdit a nepoznají základy fyziky. Třetí zase, sami nevědic a nepřejíc učit se jezdit, ze žárlivosti nedají kolo těm, kteří by to i uměli.

Proto, po přijetí rozhodnutí o realizaci koncepce je nevyhnutelné sobě samému přidržet se konceptuální samodisciplíny (opak autocenzury biorobota) a vychovávat ke konceptuální samodisciplíně okolitou společnost. Tedy nevyhnutně podporovat dostatečně vysokou kvalitu řízení na každém kroku všemi prostředky, abychom se na začátku dalšího kroku neocitli v situaci, z které převedení (přechod) objektu, v souladu s vybranou koncepcí řízení, do vybraného završujícího stavu bude nemožné. Tento případ - odklonění z vybrané cesty «2:2» → «3:3», je znázorněný obloukem („duhou“) z «2:2» → «3:1». Jde o nevratnou ztrátu řízení, po které je nemožný přechod do stavu «5:3». Oblouk «2:2» → «3:2» je zvrtná (reverzibilní, změnitelná) ztráta řízení v tom smyslu, že je potřebná korekce koncepce, vycházející ze stavu «3:2», který se teď zkoumá (rozeznává) jako počáteční.

Pokud na obr. 7 objektivní hierarchicky vyšší míře kvality stavů, v kterých se můžou nacházet objekty subjektů - řídicích pracovníků (manažerů) «A» a «B», odpovídá rozsah (škála) kvality možných stavů «I», tak pro jejich dobro je nejvhodnější přechod z množiny stavů «0» do stavu «5:3». Avšak, jimi realizovaný výběr směřování rozsahu hodnocení kvality stavů je morálně podmíněný a subjektivní:

1. jak je ukázáno na obr. 7 «I», nebo
2. v obráceném směru k «I» (průběžná odchylka řízení γ)

Pokud jsou na obr. 7 možné stavy seskupené do množin «1», «2», «3», «4», «5» podle příznaku synchronnosti (zvolené krokové vlny), tak na $0t$ γ koordinátní ose průběžné odchylky řízení γ při rozsahu kvality stavů «I», je odstup od osy $0t$ k libovolné z trajektorií Průběžnou odchylkou (chybou) řízení při pohybu po této trajektorii. Plocha mezi osou $0t$ a trajektorií je integrál podle času (t) průběžné odchylky (chyby). Může být využitý jako kritérium - minimum optimálnosti celkového procesu řízení. T.j., uvedený integrál může být využitý jako kritérium Plné výhry, jeví se být při metodě dynamického programování MÍROU KVALITY, avšak ne možných stavů, ne přechodových kroků z jednoho stavu do druhého, ale CELÉ trajektorie (cesty) PŘECHODU. Avšak ve všeobecnosti (všestrannosti) metody můžou být krokové výstupy (výhry) sestavené i jinak.

Kdybychom přijali kritérium optimálnosti typu minima hodnoty integrálu průběžné odchylky (chyby) řízení podle času (na obr. 7 jde o plochu mezi osou $0t$ a trajektorií přechodu), tak pro subjekt «A» je optimální trajektorie «0:2» → «1:3» → «2:2» → «3:3» → «4:4» → «5:3» a pro

«B» je optimální trajektorie «0:1» → «1:2» → «2:2» → «3:3» → «4:4» → «5:3».

Ztráty řízení (kolapsy):

- a) «1:2» → «2:1» → «3:1»;
- b) «2:2» → «3:1»;
- c) «2:2» → «3:2» → «4:1»;
- d) «3:2» → «4:2»

jsou plnou a nezvratnou katastrofou řízení podle koncepce objektivně možné, ale neuskutečněné, z důvodu nízké kvality průběžného řízení v procesu přechodu objektu do vybraného konečného stavu «5:3». Všechny ostatní ztráty řízení jsou zvrtné (napravitelné) v tom smyslu, že je potřeba uskutečnit korekci koncepce řízení podle míry jejich rozlišení (rozpoznání).

Metoda dynamického programování v schématu řízení „prediktor-korektor“ je funkční, a samotné schéma se rozvíjí jako jeho praktická realizace.

Existují i takové interpretace metody, když do vektoru kontrolních parametrů, který je podmnožinou stavového vektoru, nejsou zahrnuté nějaké charakteristiky objektu, které však i přes to jsou zahrnuté do kritérií výběru optimální trajektorie. Například, pokud jsou ve stavu «0:2» různé subjekty nerozlišené podle svých výchozích energetických zdrojů (energozabezpečení) a kritérium výběru optimální trajektorie je na přechodech (checkpoint) citlivé na spotřebu energie, tak takovému kritériu může odpovídat optimální trajektorie «0:2» → «1:2» → «2:1» → «3:2» → «4:3» → «5:3», nebo nějaká jiná.

Ne však trajektorie (cesta) «0:2» → «1:3» → «2:2» → «3:3» → «4:4» → «5:3», na které dosahujeme minimální hodnotu integrálu průběžné odchylky řízení.

To znamená, že řídicí pracovník – manažer, disponující dostatečným energopotenciálem, může vybrat trajektorii «0:2» → «1:3» → «2:2» → «3:3» → «4:4» → «5:3». Avšak pokud řídicí pracovník – manažer (tvůrce) s nedostatečným energopotenciálem pro takovýto přechod, nevidí trajektorii «0:2» → «1:2» → «2:1» → «3:2» → «4:3» → «5:3», na přechod které je jeho energopotenciál dostatečný, tak stav «0:2» se pro něho subjektivně jeví být bezvýchodiskovým, slepou uličkou, i když jí objektivně není. Tento faktor říká o prvořadosti Rozlišení poskytovaného Shůry, bezprostředně každému, před všemi ostatními schopnostmi, návyky a znalostmi.

Kromě toho poukazuje uváděný příklad na následující: Na jedné a té samé „kopii“ z matrice možných stavů, porovnané s plností reality, je možné sestojit celý soubor kritérií optimálnosti. Každé z jeho (souboru) dílčích kritérií je používáné v závislosti od konkrétních okolností uskutečňování řízení. Každé součástce (komponentu) tohoto souboru odpovídá jeho vlastní optimální trajektorie. Komponenty tohoto souboru kritérií můžou být stejně, jako komponenty cílového vektoru, uspořádané podle preference (upřednostňování) variant optimálních trajektorií. Na rozdíl od cílového vektoru, může však jeden objekt přecházet z jednoho stavu do druhého, jen po jediné trajektorii. Přesněji: jediné trajektorii z celého množství (množiny) trajektorií optimálních podle každého z jednotlivých kritérií v souboru. Nemusí být nevyhnutně možné splnit najednou všechny kritéria optimálnosti výběru, patřící do hierarchicky uspořádaného souboru kritérií. Pro řízení (stvoření, stavění) je nevyhnutelné, aby proces odpovídal třeba jen jednomu z množství přípustných kritérií.

Situace se může vyvinout tak, že ve vztahu k jednomu a tomu samému objektu, jeden subjekt realizuje koncepci:

- a) «0:2» → «1:2» → «2:1» → «3:2» → «4:3» → «5:3»

a druhý

b) «0:2» → «1:3» → «2:2» → «3:3» → «4:4» → «5:3»

I přes to, že závěrečné cíle (stavy) jsou stejné:

1. pokud řídicí pracovníci - manažeři patří k množině řídicích pracovníků - manažerů jedné a té samé úrovně v hierarchii vzájemné vloženosti procesů, tak se realizátoři koncepce „a“ a realizátoři koncepce „b“ stávají konkurenty. Nastává „sportovní“ konkurence, nebo konceptuální vojna.
2. pokud a) a b) patří k různým hierarchickým úrovním jednoho a toho samého systému, tak půjde o antagonismus (protiklad, konflikt) mezi jejími hierarchickými úrovněmi, vedoucí minimálně ke snížení kvality řízení ve smyslu přijatém na jeho hierarchicky nejvyšší úrovni. A maximálně může dojít důsledkem popsané situace až k celkovému rozpadu systému. Rozhodčím je ve vztahu k oběma aktérům hierarchicky vyšší objemnější řízení. O to více nastává komplikace při řízení (tvoření), pokud
3. jde o různé závěrečné cíle (přání stavy). Zde jde o konceptuální válku zostřující se po dobu chodu procesu.

Z vyřčeného vyplývá, že algoritmus dynamického programování (a obr. 7, zobrazující některé aspekty jeho dodatků) se jeví být dostatečně přehledným náčrtem řešení nanejvýš vážných životních situací. Celkově umožňuje MDP (metoda dynamického programování) v její abstraktní formě (t.j. nevázané k jakékoliv praktické úloze):

1. vytvářet systém obrazně-logických představ o procesech řízení ve všeobecnosti. Taktéž umožňuje:
2. skládat pomocí tohoto schématu (matice) všechny praktické životní řídicí -manažerské nástroje jedné osobnosti, jako i společnosti.

Obě základní funkce MDP jsou nevyhnutelné pro vědomý vchod do řízení i v tom případě, pokud se řízení reálně vytváří (staví) na základě nějakých druhých modelů.

PRIORITY (úrovne významu) KATEGORIZOVANÝCH PROSTRIEDKOV RIADENIA (alebo rozporu medzi sociálnymi systémami)

"STUDENÉ" vojny	INFORMAČNÉ PROSTRIEDKY	METODOLOGICKÁ	<p>SVETOnázor SVETOponímanie METODOlógia Filozófia Vzdelávaní</p> <p>KALEIDOSKOP ? LO Ž</p> <p>TRJOIČNOST PRAVDA</p> <p>MOZAÍKA</p> <p>Dovoľuje vidieť "spoločenský chod udalostí", rozlišovať (identifikovať) procesy a javy.</p>		ÚČINNOSŤ	
		CHRONOLOGICKÁ	<p>Chronológia všetkých oblastí poznania, identifikuje príčinnú-následkovú väzbu, zákonitosti v histórii. Dovoľuje vidieť smerovanie všetkých procesov, nachádzať príčinu a odlišovať ju od následkov.</p> <p>Почему не ТОПЛИ</p> <p>PRÍČINA</p> <p>NÁSLEDOK</p>			
		FAKTOLOGICKÁ	<p>Informácia opisania faktov, ideológií, RE-ligií, technológií, KultÚra</p> <p>všetky ideológie / všetky religie</p> <p>výkonná moc / ideologická moc</p> <p>Vykonáva sa spracovanie vedomia a podvedomia ľudí.</p>			
		EKONOMICKÁ	<p>Ekonomické prostriedky, ekonomické systémy, financie, kreditovanie, rôzne zdroje (suroviny)</p> <p>Podriadenie peňazom a rôznym KFS - kreditno finančným systémom</p>			
		VPLYVANIA NA ZDRAVIE NÁRODA	<p>Ochrana (kvalita medicíny)/ochromenie zdravia národa (alkoholicko-narkotická genocída, POTRAVINOVÉ prímiesy a pod.)</p> <p>Likvidácia nie iba živých, avšak i budúcich pokolení.</p>			
		VOJENSKÁ	<p>Zbrane, násilie, prostriedky obrany</p> <p>Strana, pre ktorú je vojna výhodná, získava zdroje z 1aj2.</p> <p>Likvidácia/ochrana ľudí, materiálne štruktúry, použitie lácrov</p> <p>Bojujúce strany</p>	Rýchlo prebiehajúce		
"HORÚCE" vojny	MATERIÁLNE PROSTRIEDKY					

15. Vstup do řízení

Poslední, co nám zůstalo prozkoumat, je vstup do řízení. Ve většině případů se vědomí vrací k problémům řízení, životních podmínek, situací, problémů sebeovládání, umění chovat se, atd., při setkání se s těžkostmi, neúspěchem a rozčarováním. Tedy v ne právě pro sebe nejpříjemnějším období. Nejčastěji právě v různorodých „stresových“ situacích. I tak však Bůh neukládá na člověka nic navíc, kromě toho, co unést může. A proto nejlepší, co je možné v takovýchto situacích udělat, je:

1. Především zastavit vlastní shon, vynořující se z podvědomých úrovní vnitřně konfliktní, neuspořádané psychiky a pronikající do ní ze psychiky kolektivní, na které se tak, či onak zúčastňuje, svou jedinečnou individuálností, každý jedinec.
2. Zastavit shon je nevyhnutelné, pamatujíc na to, že Všemocný se nemýlí. Bez emocí skleslosti, deprese, či nesmyslného nadšení vnímat, a pochopit to přicházející, co jsme nedávno pojmenovali jako stavový vektor. Tedy základní objektivní parametry aktuálního stavu.
3. Následně je důležité se rozpomenut, jak se tento stavový vektor měnil v minulosti v průběhu, podle možnosti, co nejdelšího období na, ve vztahu k němu, objemnějším informačním pozadím.
4. To nám umožní vidět celkový obraz vzájemně vložených dílčích procesů, a mozaiku jejich příčino-důsledkové provázanosti, tj. vzájemné vazby mezi vlastním každodenním životem, a informacemi celospolečenského významu, podle morálně podmíněné svobody výběru konání, ve vztahu k dvěma kategoriím: „Dobré“ a „Zlé“.
5. Je důležité z toho všeho vyčlenit celkové vnější řízení, a v něm se pokusit identifikovat hierarchicky Nejvyšší - přímo pocházející od Všemohoucího. On ve všech případech bez výjimky podporuje to, co patří do kategorie „Objektivní Dobro“. Odstraňuj zlo tím, že obrátíš pozornost na to, že existuje lépe! Obrácením pozornosti na to lépe, se nepoutám ke zlu, a tím ho „nekrmím“ svými negativními emocemi. Naproti tomu metodu „Vybíjet klín klínem“ není dobré používat, i když je to Shůry k jejím stoupencům dočasně shovívavé, s cílem přivést k rozumu, je samotné, i jejich okolí.
6. Pamatovat, že Hierarchicky Nejvyšší řízení Všemocného vždy odpovídá na volání k Němu se obračejících, snažících se řešit prognostickou úlohu mnohvariantně možného toku událostí: Bůh dává důkaz Své existence bezprostředně každému osobně, odpovídajíc na modlitbu úměrně jejímu smyslu, „Jazykem“ měnících se životních okolností, situací. Aby pochopil smysl jeho „frází“, je pro každého Člověka tak důležité, naučit se být k tomuto „Jazyku“ vnímavým.
7. Potom následuje, buď možnost přijmout chod rozpoznaných objektivních procesů jako danost, a podřídit se mu, nebo vzít na sebe odpovědnost, a ovlivňovat je, v souladu se svým cílovým vektorem ve vztahu k celému komplexu dílčích procesů, popsáných vektorem stavů.
8. Hlavní, je přitom, aby vlastní cílový vektor nebyl antagonistický k hierarchicky Nejvyššímu všeobjímajícímu řízení, ale aby se vnesení vlastního vkladu do toku vzájemné vloženosti procesů stalo jeho částí. V tom případě, i informační toky hierarchicky Nejvyššího objemnějšího řízení, budou v činnosti člověka potřebnou nápomocí, a ne překážkou.

Ale, i pokud výše uvedený postup dodržíme, bude nutné nějaký čas protrpět v klidu bez paniky a emocionálních výbuchů, abychom si nadarmo nespálili energii v nesmyslnostech. Až pokud nedohasnou důsledky morálně, a eticky podmíněných chyb svého předešlého chování. V těchto chybách je totiž obvykle vyjádřená, buď nepřiměřená sobědůvěra jednotlivců, kteří zapomněli na celostnost a hierarchii stavby světa a Všemohoucího, nebo je vspomínanými chybami vyjádřené

předkládané jim Shůry předurčení zodpovědnosti, a povinnosti před svým okolím. Tedy jde o zúctování, a odplatu za příživnictví, snahu o delegování práce, kterou má dotyčný vykonat osobně, na jeho blízké, kolegy, včetně hierarchicky výše postavených v Objektivní Realitě.

„Ty vládneš, ale i tebou vládnou“ – hovořival PlutArchos, historik, který byl „vedlejší“ činností vrchním knězem Delfského orákulu v Apollónově chrámu.

Pokud v takovémto vzájemně vloženém procesu „vládnutí, vědění“ vznikne konflikt řízení dvou, nebo vícero subjektů, tak některá z konfliktních stran koná mimo řečiště Záměru v rámci dopuštění. Možná někdo koná, nejen proti druhým, ale i proti Záměru Božímu. Ale i v situaci nepřítomnosti konfliktu jsou přímé vazby každého z účastníků, z uhlu pohledu ostatních, vazbami zpětnými a zpětné vazby každého jednoho, vazbami přímými pro druhé.

Úměrně tomu, v takovýchto typech procesů řízení systému, definovaného složením subjektů a objektů řízení, řídí ve skutečnosti ten, kdo se ukázal být schopným organizovat samořízení systému jako celku, ve vůči němu objemnějších procesech a v přijatelném režimu pro sebe. Tedy ten, kdo se ukazuje být ve stavu, přijmout koncepci řízení ve vztahu k sobě a vložit ji do objemnější koncepce řízení systému jako jediného celku.

Proto, pokud nezapomínáme na Všemocnost, tak na jim obsazeném místě v hierarchii vzájemné vloženosti řízení sociálních i nadsociálních struktur a procesů lépe řídí především sebe ten, kdo rozlišuje hierarchicky Nejvyšší řízení od vnější i vnitřní manipulace a nebrání, nepřekáží Nejvyššímu a vědomě přenáší Jeho vůli, dolů pozdel struktur vnitrosociálního řízení, jako milost, urychlujíc tak proces přechodu k lidskosti. Tím pozdvihuje pohádkovou „člověčinu“ na přímé východisko, řešení situace, porážející draka z jeskyně, a ne pokračování mučivého ďábelského kruhu - řetězu poklesů a pádů do bahna rytím „držkou“ v zemi, přešlapování na místě a válení se ve všemožné špině, hrůze. Nemluvě už o tom, že je nedůstojné, při disponování potenciálem člověka, vědomě vybočovat od svého dluhu vůči druhým v objektivní realitě. Tedy prodlužovat kolektivní, a svoje zůstávání na úrovni člověku podobné opice, nedočlověka a být si toho vědomý. Ale, takovéto vzdorování, vzpírání se, při uvědomování si svého rozporu s úlohou, je už fakticky samovražedným stavem.

Teorie řízení byla nazvaná „Dostatečně všeobecná, a ne prostě „všeobecná“ proto, že zde předložená verze, je dostatečná na to, aby s do ní zavedenými pojmovými kategoriemi byly jednoznačně svázané objektivní různorodosti, vlastní jakékoliv oblasti činnosti. Jde o snahu Univerzality DVTR v tomto vydání. Úměrně tomu, daný model stavby umožňuje rozvinout částečnou praktickou teorii řízení a na jejím základě řídicí - manažerskou praxi v jakékoliv oblasti činnosti. Přitom, ve vztahu k celé komplexnosti odvětví lidské činnosti, představuje DVTR jazyk interdisciplinárního styku - komunikace. Jako zkratku sice někdy používáme „všeobecná teorie řízení“ apod., ale ve všech případech pod daným výrazem rozumíme Dostatečně všeobecnou teorii řízení. Upřesnění „dostatečně všeobecná“ je ve vztahu k teorii řízení nevyhnutelné, jelikož všeobecná teorie řízení je vlastnictvím Nejvyššího přesně tak, jako i Jeho Všemohoucnost. Člověk je nesamodostatečný ve výběru informace z toku událostí Života a je ohraničený v možnostech jejího přetváření a zpracování. Proto teorie řízení ve společnosti nemůže být všeobecnou. Měla by však být dostatečnou na řešení různorodých problémů, v korytě toku Božího Záměru. Tomuto kritériu kvality z našeho hlediska, resp. pro naše chápání dostatečně všeobecná teorie řízení vyhovuje.

Je možné, že po přečtení dostatečně všeobecné teorie řízení vzniklo u čitatele i nějaké nepochopení. K. Prutkov hovořival: „Mnohé věci jsou nám nepochopitelné ne proto, že naše chápání je slabé, ale proto, že tyto věci nepatří do kruhu našeho chápání“. Tedy podstata problému je v naší psychice, přesněji

v nepřítomnosti, či nedostatku nevyhnutných stereotypů rozpoznávání jevů a formování jejich obrazů. Proto je třeba vzít pero a papír a pročíst si materiály druhý krát, kreslíc pro sebe, zároveň s čtením, schémata a obrázky kategorií a stavů objektů, uzavřených systémů, jejich hierarchií a supersystémů v procesech jejich interakce. Pokud je řečeno, že cílový vektor je seznam, tak je třeba pro sebe rozepsat nějaký seznam. Pokud je řečeno, že stavový vektor po obsahové stránce opakuje cílový vektor a mimo toho zahrnuje navíc v sobě s aktuální realitou informačně provázané parametry, taky není na škodu zobrazit zároveň, vede cílového vektoru, vektor stavový.

To samé se týká i složitějších otázek: pokud je řečeno, že informační zabezpečení, je organizované hierarchicky dvojúrovňovým způsobem, tak je nutné pomoci svému obraznému myšlení alespoň náčrtem, pokud svoji práci nezvládá bez něho. Je neprozíravé se před tím ostýchat a není na tom ani nic ponižující. Prostě všichni jsme vyrostli v době, když disciplína, kultura myšlení u lidí se cílevědomě od dětství ne jen že nevychovala, ale cíleně převracela, zvrhávala, aby je dostala do závislosti na „Pánech“ systému davo-„elitarizmu“. Pokud je totiž někdo schopný násobit 5místné čísla z paměti, a někdo jen v sloupečcích na papíru, tak podstata je především v rozdílu vnitřní disciplíny myšlení běžné zdravých lidí.

Ale tento příklad se týká abstraktně-logického myšlení. Násobíc v sloupečcích, pomáháme svému nedisciplinovanému abstraktně-logickému myšlení zkoncentrovat se a řešit úlohu. Kreslíc obrázky po dobu čtení, přesně takto pomáháme svému nedisciplinovanému předmětno-obraznému myšlení zkoncentrovat se, a taktéž řešit úlohu formování chybějících stereotypů, rozšiřování kruhu svého chápání pojmů. Práce osvojení si DVTR může jít těžko: po 5 – 6 stran za den, podle sil, ale hlavně, aby to pokračovalo.

Na pochopení bezstrukturního řízení, osnovou, kterého jsou pravděpodobnostní předurčenosti, je dostatečné se seznámit s pojmovým aparátem teorie pravděpodobnostní a matematické statistiky z libovolné běžné učebnice nebo skript, nezabíhající do podrobnosti matematických dokazování. Popis procesů v supersystémech se nejlehčeji znázorňuje sociologickými příklady. Tomu jsme se vědomě vyhýbali z následovných příčin:

1. Takových příkladů můžeme najít mnoho i v každodenní realitě.
2. Po osvojení si pojmového, a terminologického aparátu, který předchází popisu procesů v supersystémech, se neobjevují žádné nové pojmy. Všude jde následně už jen o kombinatoriku, o hru se základními, už zavedenými kategoriemi teorie řízení a podmíněně-pravděpodobnostního modelu intelektu.

A hlavně: z ničeho není potřeba dělat dogmata, nebo kanón, jelikož poznání - to nejsou ani tak slova a obrázky, ale to, na co slova ukazují. Naše poznání a naše slovo jedním a tím samým pro nás jsou. Protože jak se říká: „Slovo napsané, slovem mrtvým pro nás -čtoucí je“, až pokud si neosvojíme to, na co nám slovy jiní poukázali. Ale tehdy i to se může stát, že najdeme slovo lepší, jednotnější s jeho významem. Proto musí každý čtenel této práce stavět celostnost svého vidění světa sám, aby nás prověřil, vyvaroval se našich chyb a svoje vidění světa a jeho chápání prověřil životem. Stavět, znamená vybudovat v sobě chápání trojjedinosti: 1. materie – 2. informace – 3. míra. DVTR je v tomto smyslu prázdna forma, míra, algoritmus, který může být kostrovou osnovou cílení činnosti, a může jí nebýt – jak si kdo přeje. Avšak zkus si představit „bytí“ libovolného vysokorozvinutého organismu, v kterém najednou změkne, zmizí, nebo se zdeformuje kostra. A právě takovýto amorfní stav algoritmiky psychiky je u většiny populace. Zatím.