



НАУЧНЫЙ
ФОРУМ
nauchforum.ru

ISSN: 2542-1255



№2(40)

НАУЧНЫЙ ФОРУМ:
ИННОВАЦИОННАЯ НАУКА

МОСКВА, 2021



НАУЧНЫЙ ФОРУМ: ИННОВАЦИОННАЯ НАУКА

*Сборник статей по материалам XL международной
научно-практической конференции*

№ 2 (40)
Март 2021 г.

Издается с ноября 2016 года

Москва
2021

УДК 08
ББК 94
НЗ4

Председатель редколлегии:

Лебедева Надежда Анатольевна – доктор философии в области культурологии, профессор философии Международной кадровой академии, г. Киев, член Евразийской Академии Телевидения и Радио.

Редакционная коллегия:

Арестова Инесса Юрьевна – канд. биол. наук;
Ахмеднабиев Расул Магомедович – канд. техн. наук;
Ахмерова Динара Фирзановна – канд. пед. наук, доцент;
Бектанова Айгуль Карибаевна – канд. полит. наук;
Воробьева Татьяна Алексеевна – канд. филол. наук;
Данилов Олег Сергеевич – канд. техн. наук;
Капустина Александра Николаевна – канд. психол. наук;
Карабекова Джамиля Усенгазиевна – д-р биол. наук;
Комарова Оксана Викторовна – канд. экон. наук;
Лобазова Ольга Федоровна – д-р филос. наук;
Маршалов Олег Викторович – канд. техн. наук;
Мащитько Сергей Михайлович – канд. филос. наук;
Монастырская Елена Александровна – канд. филол. наук, доцент;
Назаров Иван Александрович – канд. филол. наук;
Орехова Татьяна Федоровна – д-р пед. наук;
Попова Ирина Викторовна – д-р социол. наук;
Самойленко Ирина Сергеевна – канд. экон. наук;
Сафонов Максим Анатольевич – д-р биол. наук;
Спасенников Валерий Валентинович – д-р психол. наук.

НЗ4 Научный форум: Инновационная наука: сб. ст. по материалам XL междунар. науч.-практ. конф. – № 2(40). – М.: Изд. «МЦНО», 2021. – 22 с.

ISSN 2542-1255

Статьи, принятые к публикации, размещаются на сайте научной электронной библиотеки eLIBRARY.RU.

ISSN 2542-1255

ББК 94

© «МЦНО», 2021 г.

Оглавление

Технические науки	4
ПРЕДЛОЖЕНИЕ ПО РАЗРАБОТКЕ УСТРОЙСТВА ДИСТАНЦИОННОГО УПРАВЛЕНИЯ БАШЕННОЙ УСТАНОВКОЙ БПУ-1 БРОНЕТРАНСПОРТЕРА БТР-80 Малышев Вадим Сергеевич Мальцев Иван Юрьевич Стрельцов Роман Вячеславович	4
Физико-математические науки	10
РЕШЕНИЕ ЗАДАЧИ ФИЛЬТРОВАНИЯ СУСПЕНЗИЙ ПРИ НАЛОЖЕНИИ ПУЛЬСАЦИОННЫХ КОЛЕБАНИЙ ДАВЛЕНИЯ Сайдуллаев Усмонали Жураевич Шоимов Муроджон Тожидинович Хужакулов Журабек Отакул угли Болиев Шохрух Икромжонович Нишонов Исомиддин Элмирзаевич	10
Философия	17
КИБЕРПРОСТРАНСТВО, КАК ОБЪЕКТ СОЦИАЛЬНО- ФИЛОСОФСКОГО ИССЛЕДОВАНИЯ Кульмухаметов Рамис Нуриманович	17

ТЕХНИЧЕСКИЕ НАУКИ

ПРЕДЛОЖЕНИЕ ПО РАЗРАБОТКЕ УСТРОЙСТВА ДИСТАНЦИОННОГО УПРАВЛЕНИЯ БАШЕННОЙ УСТАНОВКОЙ БПУ-1 БРОНЕТРАНСПОРТЕРА БТР-80

Малышев Вадим Сергеевич

*курсант факультета технического обеспечения,
Пермский военный институт войск
национальной гвардии России,
РФ, г. Пермь*

Мальцев Иван Юрьевич

*курсант факультета технического обеспечения,
Пермский военный институт войск
национальной гвардии России,
РФ, г. Пермь*

Стрельцов Роман Вячеславович

*канд. пед. наук, доцент,
Пермский военный институт войск
национальной гвардии России,
РФ, г. Пермь*

PROPOSAL FOR DEVELOPMENT OF REMOTE CONTROL DEVICE FOR TOWER PLANT BPU-1 FOR ARMORED BTR-80 ARMOR

Vadim Malyshev

*Cadet of the Faculty of Technical Support,
Perm Military Institute of the Russian National Guard Troops,
Russia, Perm*

Ivan Maltsev

*Cadet of the Faculty of Technical Support,
Perm Military Institute of the Russian National Guard Troops,
Russia, Perm*

Roman Streltsov

*Cand. ped. Sciences, Associate Professor,
Perm Military Institute of the Russian National Guard Troops,
Russia, Perm*

Аннотация. Целью работы является возможность разработки и использования дистанционного управления башенной пулеметной установки БПУ-1 бронетранспортера БТР-80. Устройство дистанционного управления башенной пулеметной установкой предназначено для ее управления на заданный угол. Проектируемое устройство легко устанавливается на поворотный и подъемный механизм и может работать как с использованием электрического, так и механического приводов.

Abstract. The aim of the work is to develop and use remote control of the BPU-1 turret machine gun installation of the BTR-80 armored personnel carrier. The remote control device of the turret machine gun mount is designed to control it at a given angle. The projected device is easily installed on the swivel and lifting mechanism and can work with both electrical and mechanical drives.

Ключевые слова: башенная пулеметная установка; бронетранспортер; дистанционное управление; поворотный и подъемные механизмы.

Keywords: turret machine gun; armored personnel carrier; remote control; rotary and lifting mechanisms.

Колесные и гусеничные бронетранспортеры (БТР) являются высокомобильными бронированными транспортными средствами для ведения активных, высокоманевренных и скоротечных боевых действий, имеющих мощное вооружение, высокую бронезащищенность, мобильность и высокоэффективную силовую установку. Ведущие производители боевых машин всех стран, учитывая данные обстоятельства, оперативно работают с программами модернизации бронированных боевых машин, которые предусматривают повышение не только отдельных показателей, но и всего комплекса боевых и технических характеристик.

Эффективность применения БТР достигается наличием башенного вооружения, позволяющего наносить значительный урон живой силе, а

также легкобронированным средствам вооружения противника. Успешное применение огневых возможностей башенного вооружения подтверждено различными локальными и вооруженными конфликтами, частота возникновения которых в последнее время в мире постоянно увеличивается.

Одним из ключевых условий применения башенного вооружения при ведении боевых действий является использование средств обеспечения его подвижности и управляемости, в том числе учитывая морально-психологическое состояние использующего его личного состава при противодействии огню противника. Это может выражаться в том, что в случае прямого огневого воздействия противника по ББМ, экипаж бронетранспортера в интересах выполнения боевой задачи, а также в результате действия инстинкта самосохранения будет вести противодействующий огонь, не уделяя должного внимания прицеливанию и наводке оружия на цель.

В настоящей работе рассматривается возможность применения дистанционного управления башенной пулеметной установки БПУ-1 бронетранспортера БТР-80.

Для решения поставленной задачи необходимо спроектировать и разработать устройство вычисляющее угол поворота башенной пулеметной установки БПУ-1 в горизонтальной плоскости, а так же угол перемещения люльки с пулеметами в вертикальной плоскости. За основу берется разработанное ранее устройство определения угла поворота механической детали [1].

Устройство дистанционного управления башенной пулеметной установкой предназначено для ее управления на заданный угол. Проектируемое устройство легко устанавливается на поворотный и подъемный механизм и может работать как с использованием электрического, так и механического приводов.

В основу работы проектируемого механизма заложен принцип действия энкодера. В энкодере сфокусированный луч света направлен на совмещенный с излучателем фотоприемник, периодически прерывается вращающимся диском, расположенным на расстоянии 0,3 мм от приемника и передатчика света, который в свою очередь закреплен на валу контролируемого объекта (подъемный и поворотный механизмы БПУ-1). Для этого используется диск с нанесенным на него кодированным рисунком.

Дистанционное управление башенной пулеметной установкой БПУ-1 может осуществляться как с места наводчика пулемета или командира машины, так и на удалении от бронетранспортера на расстоянии до 2000 метров, в зависимости от используемого передатчика (Bluetooth,

Wi-Fi, радиоволны и др.). Дистанционно осуществляется не только управление механизмами подъема и поворота БПУ-1, но и включение электроспусков и ведения огня из КПВТ и ПКТ [1].

Для проверки работы устройства дистанционного управления башенной пулеметной установкой БПУ-1 бронетранспортера БТР-80 был разработан скетч для ардуино. Для того чтобы данное устройство определило среднее арифметическое между черным или белым сектором на диске (для точного определения угла поворота), необходимо вычислить значение которое называется серым [2].

Устройство дистанционного управления башенной пулеметной установкой бронетранспортера БТР-80 состоит (рис. 1): 1. датчики (оптопары), считывающие поворот башни; 2. датчики (оптопары), считывающие подъем люльки с пулеметами; 3. контроллер (ардуино); 4. драйвер двигателя; 5. электродвигатель поворота башни; 6. электродвигатель подъема люльки с пулеметами; 7. реле включения электроспуска; 8. реле замыкания электроспуска ПКТ; 9. реле замыкания электроспуска КПВТ; 10. реле включения камеры видео наблюдения установленной на прицеле; 11. реле включения ночного прицела; 12. модуль дистанционного управления; 13. бортовое питание на драйвер двигателя.

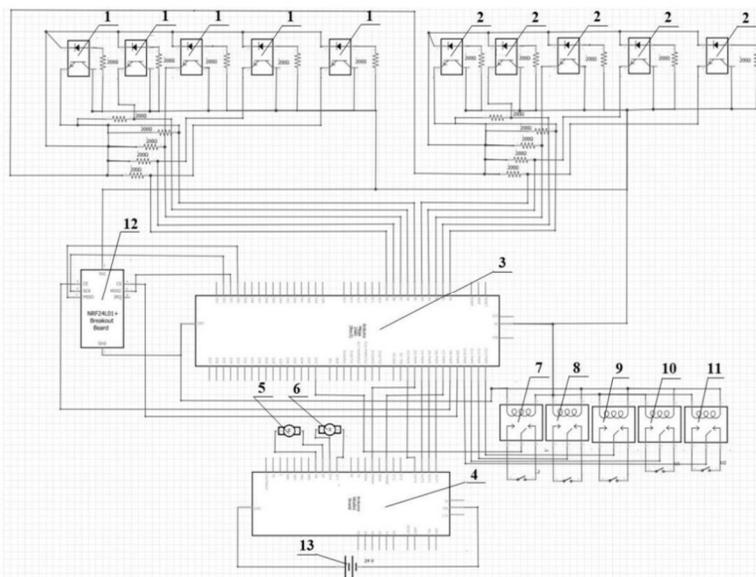


Рисунок 1. Схема устройство дистанционного управления башенной пулеметной установкой бронетранспортера БТР-80

Работает устройство следующим образом. При включении устройства запускается программа. В программе запускается программный код и в течение 10 секунд проводится калибровка устройства (прокручиваем шестеренку на черный сектор и через 5 секунд прокручиваем шестеренку на белый сектор, устройство узнает значение серого для данного периода времени). Далее, через пульт дистанционного управления, осуществляется подача сигнала на башенную пулеметную установку (БМ) (в программном коде указаны 2 режима работы: 1-ый режим – через кнопки пульта дистанционного управления, для точного наведения башенной пулеметной установки (БМ); 2-ой режим – управление джойстиком пульта дистанционного управления, для быстрого вращения башенной пулеметной установки (БМ)). В это же время оптопары считывают угол, на который должно повернуться или подняться орудие (ПКТ и КПВТ).

Для управления включения электроспусков, камеры видео наблюдения установленной на прицеле, а также замыкания электроспуска ПКТ и электроспуска КПВТ были добавлены реле, управляемые дистанционно, подключенные к пинам D22, D10, D11, D12 и D13.

Оптопары подключены через цепи выходов оптопар к аналоговым пинам ардуино. Применяется 5 оптопар для считывания углов поворота орудия и 5 оптопар для его подъема, ближайшая оптопара подключена к центру вращения А0 порта ардуино, а дальняя к А9.

Драйвер двигателя использует пины D2 по D7 для вращения башенной пулеметной установкой (БМ) с разной скоростью, в зависимости от выбора режима на пульте дистанционного управления. Для вращения башенной пулеметной установкой (БМ) по почасовой стрелке на D2 пин подается максимальное напряжения (HIGH или 1), а на D4 пин минимальное напряжения (LOW или 0), для вращения против часовой стрелки меняем значения подачи напряжения на D2 и D4. Для управления скоростью вращения на пин D3 подается логическая единица. Для подъема орудия на D5 пин подается максимальное напряжения (HIGH или 1), а на D6 пин минимальное напряжения (LOW или 0), для опускания орудия меняем значение подачи напряжения на D5 и D6. Для управления скорости подъема орудия на пин D7 подается логическая единица [2].

Применение указанного технического решения позволит более точно наводить орудие и поражать цели с минимальным количеством выстрелов (переход с одного сектора на другой составляет 0.03125 градуса поворота башенной пулеметной установки (БМ), что составляет погрешность в 54 см на расстоянии 1000 метров), а также управлять дистанционно башенной пулеметной установкой (БМ) на расстоянии до 2000 метров, так как устройство имеет радио модуль.

Список литературы:

1. Микитенко А.Н., Малышев В.С., Котельников Д.Е. Применение устройства определения угла поворота на вооружении, военной и специальной технике [Текст]: материалы международной научно-практической конференции / Материалы и методы инновационных научно-практических исследований и разработок» часть 2. – Калуга 2019 г. С.
2. Пат. 194600 Российская Федерация, МПК G11С 7/16 (2006.01). Устройство определения угла поворота механической детали [Текст] / Стрельцов Р.В., Малышев В.С., Ладанов В.И., Васильев В.Г., Дюнов В.А., Федоров Р.Ю.; заявители и патентообладатели Стрельцов Р.В., Малышев В.С., Ладанов В.И., № 2019109272; заявл. 29.03.2019; опубл. 17.12.19, Бюл. № 35.

ФИЗИКО-МАТЕМАТИЧЕСКИЕ НАУКИ

РЕШЕНИЕ ЗАДАЧИ ФИЛЬТРОВАНИЯ СУСПЕНЗИЙ ПРИ НАЛОЖЕНИИ ПУЛЬСАЦИОННЫХ КОЛЕБАНИЙ ДАВЛЕНИЯ

Сайдуллаев Усмонали Жураевич

*Самаркандский государственный университет,
Республика Узбекистан, г. Самарканд*

Шоимов Муроджон Тожидинович

*Самаркандский государственный университет,
Республика Узбекистан, г. Самарканд*

Хужакулов Журабек Отакул угли

*Самаркандский государственный университет,
Республика Узбекистан, г. Самарканд*

Болиев Шохрух Икромжонович

*Самаркандский государственный университет,
Республика Узбекистан, г. Самарканд*

Нишонов Исомиддин Элмирзаевич

*Самаркандский государственный университет,
Республика Узбекистан, г. Самарканд*

SOLUTION OF THE PROBLEM OF FILTERING SUSPENSIONS AT SUPERVISION OF PULSATION PRESSURE OSCILLATIONS

Usmonali Saidullaev

*Samarkand State University,
Uzbekistan, Samarkand*

Murodzhon Shoimov

*Samarkand State University,
Uzbekistan, Samarkand*

Jurabek Khuzhakulov

*Samarkand State University,
Uzbekistan, Samarkand*

Shokhrukh Boliev

*Samarkand State University,
Uzbekistan, Samarkand*

Isomiddin Nishonov

*Samarkand State University,
Uzbekistan, Samarkand*

Аннотация. В работе дается решение задачи фильтрования суспензий с учетом явлений конвективного переноса и переменного роста слоя осадка на поверхности фильтра. Математическая модель фильтрования реализована численно. Установлено влияние коэффициента консолидации и конвективных эффектов на характеристики фильтрования.

Abstract. In the paper a suspensions filtering problem with convective transport of particles and variable deposit layer growth on the filter surface is considered. Corresponding mathematical model of the process is numerically realized. Influence of deposit layer consolidation and convective transport effects on filtering characteristics is established.

Ключевая слова: суспензия; фильтрование; кейк-слой; задача Стефана.

Keywords: suspension; filtration; cake; a Stefan problem.

Рассмотрим одномерную задачу процесса фильтрование на базе уравнение консолидации осадка с учетом влияние пульсационных колебаний давления на сжимаемость осадка.

Процесс состоит в следующем: имеется плоский фильтровальный элемент. Суспензия должна соприкоснуться с первоначально имеющимся фильтрующим слоем. Под действием разности давлений, которая является периодически изменяющейся во времени, начинается процесс разделения суспензии. Периодически увеличивается и толщина осадка $h(t)$.

В данном случае координата осадка Z направлена противоположна движению суспензии.

Математическая модель фильтрования, записанная относительно гидродинамического давления выглядит следующим образом [1,2,3]:

$$\frac{\partial p}{\partial t} = \frac{\partial p_1}{\partial t} + b \frac{\partial^2 p}{\partial z^2}, \quad (1)$$

$$p(z,0) = p_0, \quad (2)$$

$$p(0,t) = p_2, \quad (3)$$

$$p[h(t),t] = p_1, \quad t > 0, \quad (4)$$

Для одновременного учета роста слоя осадка используется уравнение перемещения границы раздела осадок-суспензия

$$\left(\frac{1}{\mu r} \cdot \frac{\partial p}{\partial z} \right)_{z=h(t)} = \frac{1}{u_0} \frac{dh}{dt}. \quad (5)$$

В уравнениях (1)-(5) p - поровое давление; p_0 - давление жидкости в начальный момент времени; $p_1 = p_1^0 + p_1^0 \sin \chi t$ - давление на входе в слой осадка; $p_2 = p_2^0 + p_2^0 \sin \chi t$ - давление на выходе из фильтрующего слоя (фильтрующий слой составляет осадок и исходный фильтрующий слой); μ - вязкость жидкости; r - удельное сопротивление осадка; u_0 - коэффициент наружного отложения осадка; b - коэффициент консолидации, характеризующий реакцию сжимаемого осадка на внешнее поле давлений, $b = \frac{G}{\mu \cdot r}$, G - модуль сжимаемости осадка;

Вводя новую переменную [1,4]

$$\phi = \int_{p_1}^p \frac{d\xi}{b} = \frac{1}{b} (p - p_1)$$

получим

$$p = b\phi + p_1. \quad (6)$$

Тогда уравнение (1) преобразуется к виду

$$\frac{\partial \phi}{\partial t} = b \frac{\partial^2 \phi}{\partial z^2}. \quad (7)$$

После преобразования условий (2) - (5) приходим к виду

$$\phi(z, 0) = \phi_0 = \frac{1}{b}(p_0 - p_1), \quad (8)$$

$$\phi(0, t) = \phi_2 = \frac{1}{b}(p_2 - p_1), \quad (9)$$

$$\phi[h(t), t] = \phi_1 = 0, \quad t > 0, \quad (10)$$

$$\left(\frac{b}{\mu r} \cdot \frac{\partial \phi}{\partial z} \right)_{z=h(t)} = \frac{1}{u_0} \frac{dh}{dt}. \quad (11)$$

Для численного решения задачи (7) – (11) будем пользоваться неравномерную сетку по пространственной переменной [4,5]. Новые узлы этой сетки будем определять из условия, что в этот узел попадает граница раздела осадок-суспензия. В области $\Omega = \{0 \leq t \leq T, 0 \leq z \leq h(t)\}$ построим сетку по правилу: $z_i = i \cdot h_i, i = \overline{1, N}, t_j = j \cdot \tau, j = \overline{1, N}$, где h_i – шаг по пространственной переменной z ; N – количество узлов на временном отрезке $[0, T]$; τ – шаг по времени. h_m – величина, определяющая сдвиг границы раздела осадок-суспензия за временной промежуток $[t_{j-1}, t_j]$, $j = \overline{1, N}$.

Для решения задачи (7) – (11) составляем следующую разностную схему:

$$\frac{\phi_i^j - \phi_i^{j-1}}{\tau_{j+1}} = \frac{2 \cdot b}{h_{i+1} + h_i} \cdot \left(\frac{\phi_{i+1}^j - \phi_i^j}{h_{i+1}} - \frac{\phi_i^j - \phi_{i-1}^j}{h_i} \right), \quad i = \overline{1, m}, \quad j = \overline{1, N}. \quad (12)$$

Аппроксимация начального и граничных условий (8)-(10) дает

$$\phi_i^0 = \phi_0, \quad (13)$$

$$\phi_0^j = \phi_2, \quad (14)$$

$$\phi_m^j = 0. \quad (15)$$

Для аппроксимации условия (11) используем простейшее разностное соотношение

$$\frac{\phi_i^{j+1} - \phi_i^j}{h_i} = \frac{\mu \cdot r}{bu_0} \frac{h_i}{\tau_{j+1}}, \quad i = m. \quad (16)$$

Разностная задача (12) - (16) аппроксимирует дифференциальную задачу (7)-(11) с точностью $O(\tau + f^2)$.

Для решения задачи (12)-(16) по определению ϕ_i^{j+1} и h_m применим метод прогонки [4,5].

Уравнение (12) приводится к виду

$$A_i \phi_{i-1}^{j+1} - C_i \phi_i^{j+1} + B_i \phi_{i+1}^{j+1} = -F_i, \quad i = 1, 2, \dots, m-1$$

и решение ищется в виде

$$\phi_i^{j+1} = \alpha_{i+1} \phi_{i+1}^{j+1} + \beta_{i+1}, \quad i = 1, 2, \dots, m-1, \quad \phi_m^{j+1} = \beta_{m+1}.$$

Для прогоночных коэффициентов используются следующие формулы

$$\alpha_{i+1} = \frac{B_i}{C_i - A_i \alpha_i}, \quad i = 1, 2, \dots, m-1, \quad \alpha_0 = 0,$$

$$\beta_{i+1} = \frac{F_i + A_i \beta_i}{C_i - A_i \alpha_i}, \quad i = 1, 2, \dots, m, \quad \beta_0 = \phi_2.$$

Здесь

$$A_i = \frac{1}{h_i}, \quad B_i = \frac{1}{h_{i+1}}, \quad C_i = \frac{1}{h_i} + \frac{1}{h_{i+1}} + \frac{h_i + h_{i+1}}{2b\tau_{j+1}}, \quad F_i = \frac{h_i + h_{i+1}}{2b\tau_{j+1}} \phi_i^j.$$

Все коэффициенты α_i и β_i вычисляются до $i = m-1$. Принимая во внимание граничные условия (15)-(16), приходим к кубическому уравнению для определения h_m

$$h_m^2 \left(\frac{h_m + h_{m-1}}{2\tau_{j+1}} + \frac{1}{h_m} + \frac{1 - \alpha_{m-1}}{h_{m-1}} \right) = \frac{\tau_{j+1}}{l} \left(\frac{h_m + h_{m-1}}{2\tau_{j+1}} \phi_i^j + \frac{\beta_{m-1}}{h_{m-1}} \right)$$

где $l = \frac{\mu \cdot r}{bu_0}$.

Численные результаты решения задачи (12) - (16) получены при следующих значениях параметров: $p_1 = 0,400$ МПа, $p_2 = 0,100$ МПа, $b = 5,52 \cdot 10^{-4} \text{ м}^2 \text{ с}^{-1}$, $r = 1,52 \cdot 10^{13} \text{ м}^2$, $\mu = 10^{-3} \text{ Па} \cdot \text{с}$, $u_0 = 0,087$, $\chi = \pi$.

По результатам численных расчетов построены графики зависимости давления (Рис.1) и толщины осадка от времени (Рис.2). Из Рис.1 видно, что с течением времени давление увеличивается периодически. Толщина осадка (Рис.2) изменяется так же. Необходимо отметить, что характеристики фильтрования зависят от амплитудно-частотных характеристик колебания давления. Используя указанный алгоритм можно оценить различные режимы фильтрования для широкого диапазона изменения амплитуд и частот колебания давления.

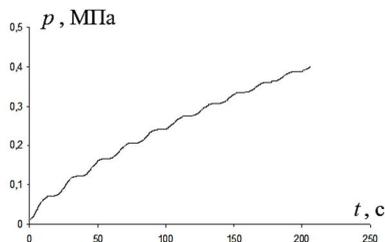


Рисунок 1. Изменение давления в период фильтрования.

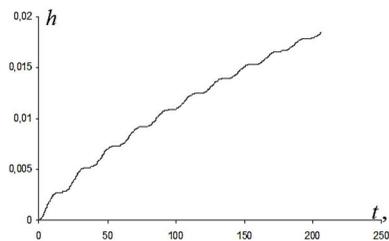


Рисунок 2. Изменение толщины фильтрующего слоя в период

Список литературы:

1. Федоткин И.М. Математическое моделирование технологических процессов. Киев: Вища шк., Головные изд-во. 1988.-415 с.
2. Воробьев Е.И. Модель процесса фильтрования суспензий со сжимаемыми осадками// Теорет.основы хим. технологии. – 1983. – Т.17, №2. – С. 147-153.
3. Жужиков В.А. фильтрование. Теория и практика разделения суспензий. – 4-е изд., перераб. и доп. – М.: Химия, 1980. – 400 с.
4. Самарский А.А., Вабищевич П.Н. Вычислительная теплопередача. –М.: Едиториал УРСС, 2003-784 с.
5. Н.А. Окулов. Об одном численном методе решения одномерных задач типа Стефана. // Вычислительные методы и программирование. 2011. Т.12. – С. 238 – 246.

ФИЛОСОФИЯ

КИБЕРПРОСТРАНСТВО, КАК ОБЪЕКТ СОЦИАЛЬНО-ФИЛОСОФСКОГО ИССЛЕДОВАНИЯ

Кульмухаметов Рамис Нуриманович

студент,

*филиала ФБГОУ ВО Уфимский государственный
авиационный технический университет в г. Кумертау,
РФ, г. Кумертау*

Аннотация. В нашей статье рассматривается киберпространство, как объект социально-философского исследования, а также обширная часть – киберпространства искусственный интеллект.

Ключевые слова: киберпространство; искусственный интеллект.

Искусственный интеллект и киберпространство идеально вписались в нашу современную жизнь, мы не представляем свою жизнь без своих гаджетов, без социальных сетей и так далее. Может быть через десятилетия, мы станем частью всемирной паутины, если уже не стали. Это и является одним из главных проблем человечества.

Но все же есть луч света в темном царстве.

С помощью технологий киберпространства, мы можем моментально узнать любую информацию, которая нас интересует.

Помимо этого, есть виртуальная прогулка по Марсу.

И еще имеются множества положительных сторон.

Что такое «киберпространство»?

«Киберпространство – абстракция, используемая в философии и в компьютерах, является (виртуальной) реальностью, которая представляет Ноосферу. Второй мир как «внутри» компьютеров, так и «внутри» компьютерных сетей».

На протяжении многих веков, еще до возникновения философии люди объясняли явления природы как деятельность богов, духов и других вымышленных существ, которые управляют миром. Людям было понятно то, что аналогично их поведению.

Это олицетворение, которое проявляется и в настоящее время. Такое олицетворение опасно тем, что создает иллюзию. Иллюзию понятности.

Любая техника не обладает внутренним миром, имеет сознания и навыков мыслить.

Современный человек превращается в «киберната» – сначала приезжего, потом в жителя и, наконец, в полноценного жителя совершенно другой страны, где иной язык, нравы, обычаи, законы. Собственно, это не одна страна, а некое неограниченное количество стран, умещающихся в глобальном киберпространстве.

Бабаева Ю.Д., Войскунский А. Е., Смылова выделяют три основных вида деятельности пользователей Интернет: познавательную, игровую и коммуникативную. Этим разновидностям деятельности соответствуют глобальные трансформации личности, которые гораздо в большей степени привлекают внимание широкой публики, в меньшей – исследователей, которые не торопятся с однозначно негативной оценкой. Изменение личности могут быть: заинтересованность в области программирования, т. е. «хакерство»; увлеченность компьютерными играми (играми по сети); зависимость от интернета.

Данные проблемы актуальны на сегодняшний день среди молодежи. К сожалению, молодое поколение не умеет пользоваться с максимальной пользой интернетом, либо просто этого не хочет, потому что нет в этом надобности.

А может Интернет и компьютеры так сильно вошли в нашу жизнь, что мы забыли об их изначальных функциях?

Информатизация общества ограничивается не только влиянием на жизнь человека, но и как отмечают ученые, что с помощью информатизации меняется соотношение сознания и бытия.

«Информационные технологии изменяют характер работы человека, его социальные связи, организационные формы и социальные отношения. История развития информационных технологий может быть представлена как завышение оценок того, что может быть достигнуто в производственной и социальной сферах в настоящий момент, и заниженная оценка долгосрочных последствий для развития общественных отношений. В этом отношении социальные общности киберпространства могут быть представлены как динамично развивающиеся общественные структуры».

«Киберпространство» - новый вид бытия

Есть мнения, что «киберпространство» – новый вид бытия. Напоминаем, что Демокрит отождествлял пространство с небытием. В отличие от Парменида, который бытие отождествляет с существованием, а небытие трактует как чистую отрицательность, Демокрит небытие трактует как дополнение к понятию бытие. Небытие – это все существующее в мире

за вычетом бытия, то есть атомов. Небытие – это реально существующая пустота, пространство.

Чтобы быть человеком, нужно не только существовать, но и выполнять действия человека, функции личности.

Несмотря на широкое применение информационных технологии, из этого можно извлечь неплохие положительные качества, для нас, студентов.

На сегодняшний день ВУЗы имеют свои сайты, где учащийся может зарегистрироваться и отслеживать полезную информацию, например: расписание занятий, новости о грядущих праздниках, тесты, олимпиады, полезные материалы для подготовки к экзамену.

Так же можно обмениваться информацией на прямую, между преподавателем и студентом, это гораздо облегчает и так сложную жизнь студентам.

Отголоски киберпространства – «Искусственный интеллект»

Обширной частью киберпространства является искусственный интеллект.

Искусственный интеллект – это то, что способно поработить мир и лишить нас рабочих мест. С другой стороны, он же способен существенно упростить нашу жизнь, нейронные сети и ИИ – тема, набирающая все большую популярность. И неудивительно.

Сам факт, что существует объект, значительно умнее человека, уже вызывает бурю эмоций разной гаммы.

ИИ хорошо отражают фантасты в своих работах и из-за таких произведений у многих складывается впечатление, что ИИ – это что-то из жанра фантастики, нереальное в нашем мире.

Но многие просто не замечают, что ИИ уже среди нас и существует уже очень длительное время.

Вывод

Если рассуждать более шире, то возможностей ИИ очень много. Но нам нужно с ответственностью подходить к созданию такого идеального «интеллекта», кто знает, что на уме машин.

Информатизация – тесно вошла в наше повседневное занятие.

Многие люди на полную пользуются социальными практиками киберпространства, фильмы, музыки, видео хостинги, различные игры и так далее, но стоит, иногда, ограничивать себя и заняться полезным делом не только для ума, но и для своего здоровья.

Чтобы избежать зависимости киберпространства, нужно соблюдать некоторые правила 1) контролировать свои действия в виртуальной

реальности. 2) вести для себя ограничение. Которые будут ограничивать пользователя от вредоносных ресурсов, у интернета тоже есть свои темные стороны, которых вовсе знать не следует.

Список литературы:

1. Алексенко Н.Н. Психологические аспекты поведения человека в киберпространстве [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://psyjournal.ru/articles/psihoanaliticheskie-aspekty-povedeniya-cheloveka-v-kiberprostranstve> (дата обращения: 19.03.2021).
2. Бондаренко С.В. Социальная общность киберпространства [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <http://emag.iis.ru/arc/infosoc/emag.nsf/BPAEng/c5544a701b75c0b7c3256d570040b854> (дата обращения: 20.03.2021).
3. Федотов М.А. Киберпространство и его обитатели: государство, общество, человек [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <http://old.president-sovet.ru/chairman/speech/2537/index.html> (дата обращения: 21.03.2021).
4. Киберпространство [Электронный ресурс]: Википедия. Свободная энциклопедия. – Режим доступа: <https://ru.wikipedia.org/wiki/Киберпространство> (дата обращения: 23.03.2021).
5. Сетевые СМК в современном обществе [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://students-library.com/library/read/110488-setevye-smk-v-sovremenном-obsestve> (дата обращения: 23.03.2021).
6. Социология учебник. Социоструктурные образования в виртуальном сетевом [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://studfile.net/preview/5911024/page:31/> (дата обращения: 23.03.2021).

ДЛЯ ЗАМЕТОК

**НАУЧНЫЙ ФОРУМ:
ИННОВАЦИОННАЯ НАУКА**

*Сборник статей по материалам XL международной
научно-практической конференции*

№ 2(40)
Март 2021 г.

В авторской редакции

Подписано в печать 22.03.21. Формат бумаги 60x84/16.
Бумага офсет №1. Гарнитура Times. Печать цифровая.
Усл. печ. л. 1,38. Тираж 550 экз.

Издательство «МЦНО»
123098, г. Москва, ул. Маршала Василевского, дом 5, корпус 1, к. 74
E-mail: inno@nauchforum.ru

Отпечатано в полном соответствии с качеством предоставленного
оригинал-макета в типографии «Allprint»
630004, г. Новосибирск, Вокзальная магистраль, 3



**НАУЧНЫЙ
ФОРУМ**
nauchforum.ru