

سایر فنک و کارهای آن در مدیریت

بیروان جزء نگری ، برای این باورند که
" کلیت " یک پدیده حاصل جمع اجزای آن
آن می باشد و برای حصول شناختی واقعی کافیت
تک تک اجرای پدیده مورد نظر را مورد بررسی قرار
داده تا در نهایت این " شناخت های اجزائی "
ما را به شناخت واقعی آن پدیده رهنمون سازد .

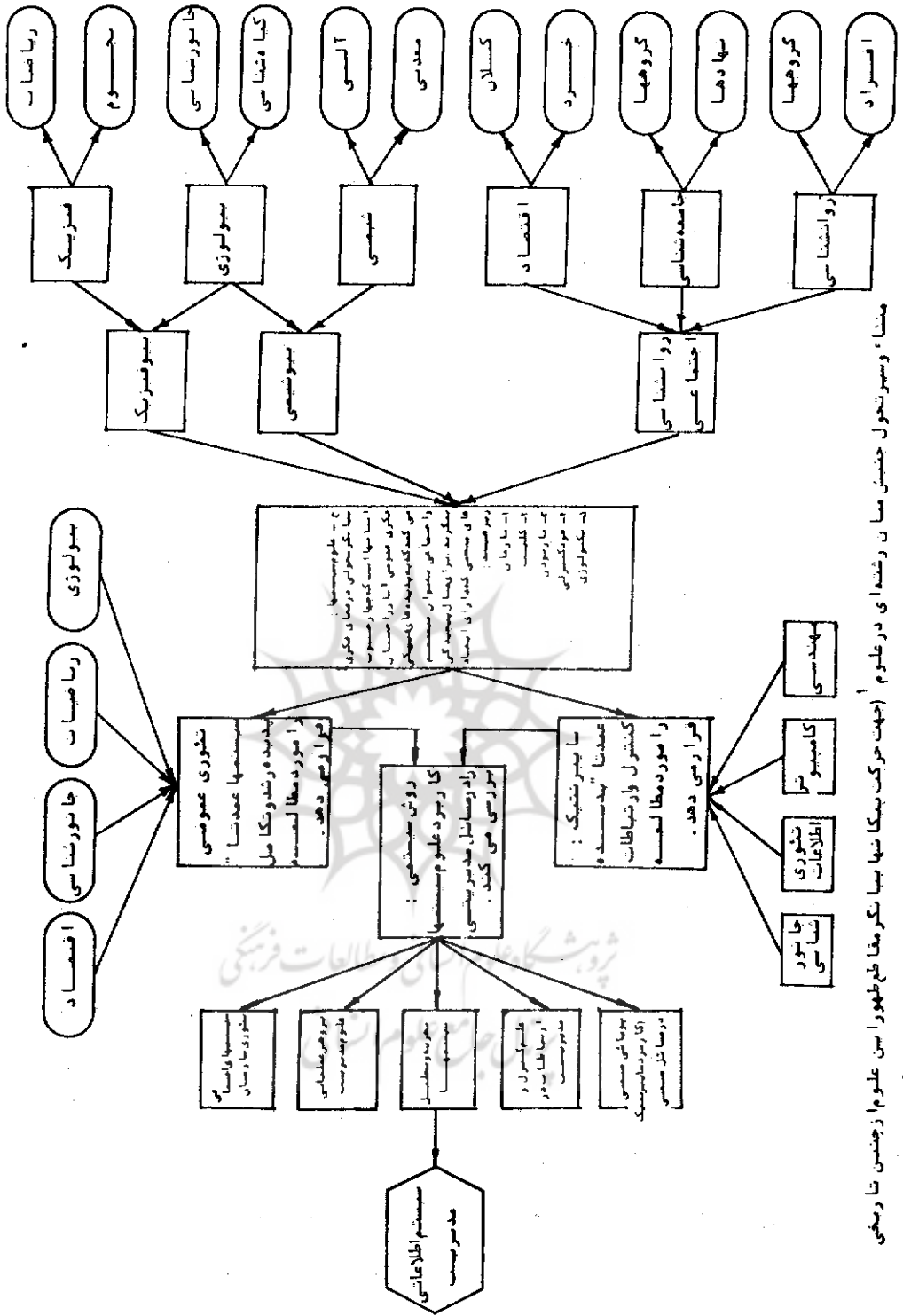
اما در کل نگری ، اعتقاد بر این است که
کل پدیده با وجود اینکه در برگیرنده اجزائی
می باشد اما با مجموع خاصیت ها و ویژگیهای اجزاء
یکسان نیست بلکه هر پدیده را ی هویتی فراتر
از خاصیت اجزائی می باشد ، لذا برای شناخت یک
پدیده آن را باید به عنوان یک " کلیت " مورد
توجه قرار داد .

دوجریان فوق از عهد باستان تا روزگار ما
بنامهای گوناگون همواره از منتقدان و هواداران
برخوردار بوده است ، و در رد و قبول آنها
صاحب نظران به اعتبارهای گوناگون سخن
گفته اند .

تا اینکه از تراکم نقدها و نارسائی تجزیه

آدمی ، موجودی کنجکا و دربرخوردهی
جلوه های گوناگون هستی ، پرسشگراست ،
و پرسشهای آدمی در تنگ تنگ " تحول فهم "
او در مسیر تکامل ، از ویژگی خاصی برخوردار
می گردد ، در واقع می توان گفت که علم ،
کوششی پاسخ جو یا نه برای تفسیر و تدوین
" واقعیت " ها و نظریه پردازی " پیرامون "
رفتار پدیده ها و پیش بینی تظاهرات آنها
در پهنای گوناگون بدانیم آنگاه می توان
با سیری اجمالی در تاریخ نگارش بشری گفت
از دیرباز دوجریان فکری پیرامون تحلیل
و تفسیر پدیده های گوناگون هستی ، وجود داشته
است که در بستر زمان این دوجریان ، حرکتی
پرفراز و نشیب داشته اند ، و در مسیر رشد خویش
با هم رابطه ای تعاملی و تاء شير و تاء شیری
داشته اند و با در افکندن " اما ها " و " آها " ها
و " نقد " ها . . . در با لندگی و گسترش حوزه های
جدید برای یکدیگر ، تاء شير بسزا داشته اند . این
جریان ها عبارتند از :

الف - جزء نگری ب - کل نگری



منظور، سیستم‌های آموزشی ما در واقع (جهت حرکت به جلو) با تمرکز بر مباحث ظهور این علوم از جنبه تاریخی نیست، بلکه مورد توجه ما این است که روش تحلیلی و اکتشافی این علوم در این مسیر به سمت تفکر سیستمی، جهش گرفته است. (۱)

ماده گذشماره (۴)

و تحلیل‌های انجام شده در تبیین و قانن‌نمندی پدیده‌ها، روش نوینی مطرح گشت که ریشه در متون قدیمی برخی خردمندان پیشین (چون آثا را بن خلدون) نیز داشت، این روش نوین را "تئوری عمومی سیستمها" ^۱ نامیدند.

اولین بار صورت مدون نظریه مذکور را الودیک فون برتالنفی ^۲، استا دزیست شناسی دانشگاه وین در سال ۱۹۳۷ میلادی در سمینار فلسفه چارلز موریس ^۳ در دانشگاه شیکاگو مطرح ساخت.

سیستم

اصطلاح سیستم امروزه در بسیاری از رشته‌های علوم به کار می‌رود اما نندسیستم قتما دی، سیستم سیاسی و... اما این واژه و مفهوم آن امروزه بیش از هر رشته دیگری بر رشته مدیریت و قلمرو گسترده عملکرد آن سایه افکنده است. برای بیان مفهوم سیستم تعاریف گوناگونی مطرح شده که شامل مفاهیم مشترکی هستند لذا با توجه به هدف مقاله تعریف عام‌تر را مطرح می‌نمائیم.

"سیستم عبارت است از مجموعه‌ای از اجزاء دارای ارتباط و همبستگی متقابل می‌باشند و به سوی هدف خاصی سازمان یافته‌اند."

از تعاریف گوناگونی که برای سیستم مطرح گشته است می‌توان اجزاء مختلفی را که "برپا دارنده مفهوم" سیستم است استنباط نمود مانند روابط، هدف، اجزاء، صفات اجزاء، ... که هر یک مستلزم بحثی جدا از منظور مقاله ما است.

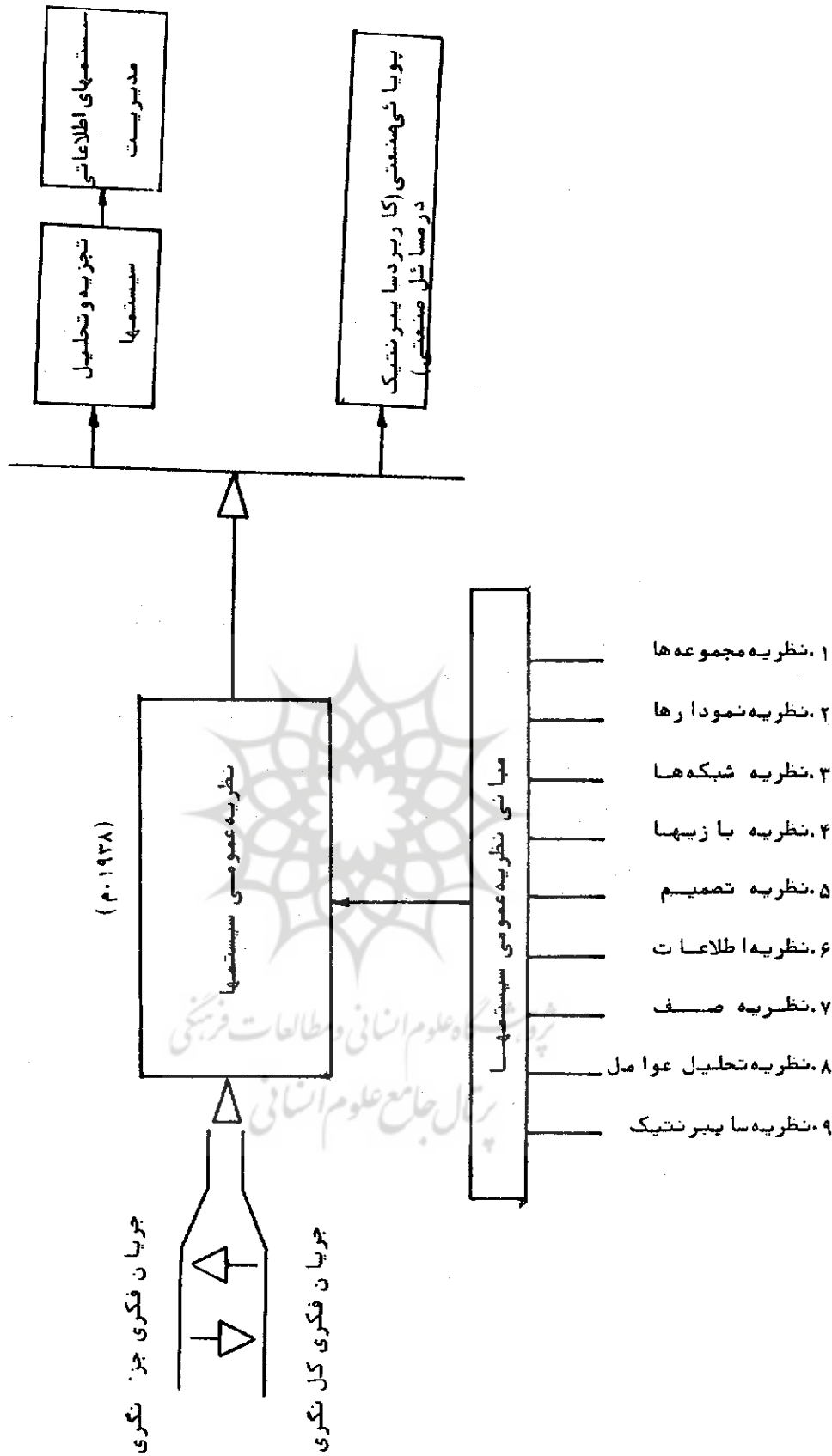
در طول زمان از نظریه عمومی سیستمها

رشته‌های گوناگونی بوجود آمده، مانند رشته "تجزیه و تحلیل سیستمی" ^۵ که رسالت بهبود روشها، حل مساله‌ها و خروج از بحرانها، را به عهده دار بوده موازات آن رشته‌های دیگری چون "پویائی صنعتی" ^۶ که معادله "بازخورد به عنوان اطلاعات" را مورد بررسی قرار می‌دهد ایجاد کردید. (شکل ۱)

مادرا ابتدا مبانی "نظریه عمومی سیستمها" را مطرح می‌سازیم و سپس به شرحی مختصر از "سایبرنتیک" ^۷ با توجه به عنا صریحی آن یعنی: الف - اطلاعات ^۸ ب - بازخورد ^۹ ج - کنترل ^{۱۰} خواهیم پرداخت و در خاتمه به روابط تنگاتنگ و منظومه‌ای این عنا صر را در مفهومی که تحت عنوان "پویائی صنعتی" معروف گشته مورد بررسی قرار خواهیم داد.

مبانی نظریه عمومی سیستمها

برای برپا داشتن چارچوب مفهومی نظریه سیستمها در حد قلمرو خاص نظری - کاربردی، بهره‌گیری از نظریه‌های گوناگونی (شکل ۱) مورد نیاز می‌باشد، به عبارتی اگر ما بخواهیم که از نظریه عمومی سیستمها یک نظریه سیستمی در یک حوزه خاص استنتاج کنیم ابتدا باید پایه‌های اولیه آن، قلمرو (علم) خاص و مورد نظر را در قالب مبانی (نظریه‌های پایه) نظریه عمومی سیستمها (با بهره‌گیری از اصول و قواعد منطبق ریاضی) مدون سازیم و از مبانی کاربردی شده در یک قلمرو خاص علمی، به سوی یک نظریه خاص سیستمی حرکت کنیم و به عبارتی از یک مجموعه مبانی کاربردی و خاص شده به یک "نظریه



شکل ۱ - روند شکل گیری نظریه عمومی سیستم ها

نظریه و مدل های شبکه ها با بهره گیری از تکنیکهای چون سیستم های امپیرتال و برآورده نیا زهای فوق است .

۴- نظریه با زیبا : این نظریه در یک چارچوب ریاضی بدیع رقابت معقول بین دو یا چند طرف متعارض را برای حداکثر برد و حداقل باخت تحلیل می کند .

۵- نظریه تصمیم : این نظریه با کمک گرفتن از قوانین ریاضی و آمار و با انتخاب یک یا چند بدیل از میان بدیلهای گوناگون در درون سازمانهای انسانی (براساس موقعیتی مفروض) و نتایج ممکن و احتمالی پی آمده تصمیم را تحلیل می کند .

۶- نظریه اطلاعات : این نظریه مفهوم اطلاعات را به عنوان یک مقدار قابل سنجش مطرح ساخته و اصول انتقال آن را مطرح می سازد .

۷- نظریه صف : این نظریه بهینه سازی آرایشها (نظم و ترتیبها) در شرایط ازدحام و تعداد را با کمک مباحث ریاضی مورد بررسی قرار میدهد .

۸- نظریه تحلیل عوامل : در این نظریه از طریق تحلیلهای ریاضی ، چگونگی جداسازی عوامل در پدیده های چندمتغیری مطالعه می گردد .

۹- نظریه سایبرنتیک :

آخرین مبنای نظریه عمومی سیستمها در بحث ما نظریه سایبرنتیک است ، حدود یک قرن پیش آندره ماری آمبر ، فیزیکدان و ریاضیدان فرانسوی سری مقالات فصلی مرسوم به " مقالاتی درباره فلسفه علم " تکمیل کرد که در آن به تنظیم و تبیین علم آن زمان بشراحتما مورزیده بود ، وی در این مقاله تمام علوم شناخته شده در زمان خود

خاص سیستمی " دست یابیم ، برای مثال اگر در پی آن باشیم که به یک " نظریه سیستمی در مدیریت " دست پیدا کنیم (و به عبارتی از مباحث عام نظریه عمومی سیستمها به یک نظریه سیستمی ، در شکل خاص و کاربرد در مدیریت برسیم) ابتدا باید مبنای دانش مدیریتی را در قالب نظریه های ۹ گانه (مبنای نظریه عمومی سیستمها) مدون سازیم . در واقع از یک مبنای خاص و تخصص یافته می توان به یک نظریه خاص رسید .

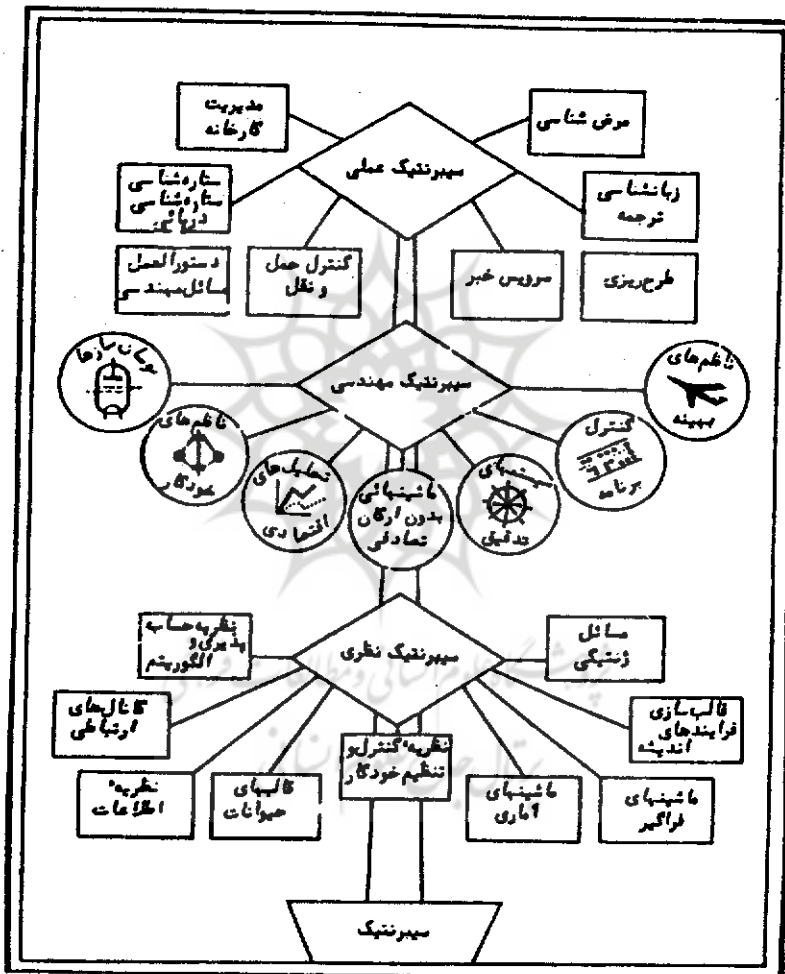
حال به شرح مختصری از هر یک از این نظریه می پردازیم .

۱- نظریه مجموعه ها : کاربرد این نظریه در بیان دقیق وقایع بخش به خواص صوری و عمومی نظامهاست ، با بهره گیری از قوانین مجموعه ها می توان نظام موخرده نظامها را سامان داد .

۲- نظریه نمودارها : بسیاری از مسائل سیستمها با خواص ساختاری (توپولوژیک) سیستمها ، بیشتر از روابط کمی حاکم بر سیستمها ارتباط پیدا می کند و این نظریه (بویژه نظریه نمودارهای جهت دار) ساختارهای ارتباطی در یک فضای توپولوژیک را تدوین می کند .

۳- نظریه شبکه ها : این نظریه ها توالی عملکرد و زمان را نشان می دهد و در واقع حل دو مسئله ضروری زیر را برای یک کنترل کارآمد ، بیان مینماید .

الف : تدوین یک طرح بهینه برای انجام آن عمل
ب : تضمین آنکه تحقق عمل تحت شرایط متغیر نزدیک به این طرح بهینه می باشد .



درخت سپهرنتیک

ماہ خذشما ره ۱۳۰۶

را تحت شماره های مختلف طبقه بندی نمود و شماره های را نیز برای علوم تخمینی با قسی گذارد، اودر برابر شماره ۸۳، علمی را جایگزین ساخت که می بایست به بحث در مورد تنظیم جامعه بهر داد آ مپراین علم را " سیبرنتیک " مشتق از کلمه " کیبرنت " یونانی به معنی " مدیر " گرداننده نامید، در واقع سیبرنتیک دریونان کهن علم هدایت کشتیها بود.

آ مپر همچنین به هر علمی شعاری را به زبان لاتین تخصیص داد و برای سا یبرنتیک شعار پرتنین " ... امکان آسایش در پناه صلح را برای شهروندان فراهم می آورد " را در نظر گرفت.

ولی پس از آ مپرواژه " سیبرنتیک " به بوته فراموشی سپرده شد تا آنکه دیگر با ر در سال ۱۹۴۸ در کتا بی از نوربرت وینر ریاضی دان مشهور آ مریکا ئی تحت عنوان " سا یبرنتیک یا کنترل وارتباط در حیوان و ماشین " مطرح گردید.

بنیاد نظریه سا یبرنتیک، نظریه اطلاعات و نظریه الگوریتمها و نظریه سیستمهای خودکاری است که شیوه های ساختی سیستمهای پردازش اطلاعات را بررسی می کند، دستگا ه ریاضی آن نیز هر چند ظاهرا " تحت عناوین نظریه احتمالات، نظریه توابع و منطق ریاضی نا چیز است و لسی در حقیقت بسیار گسترده و پهن و راست.

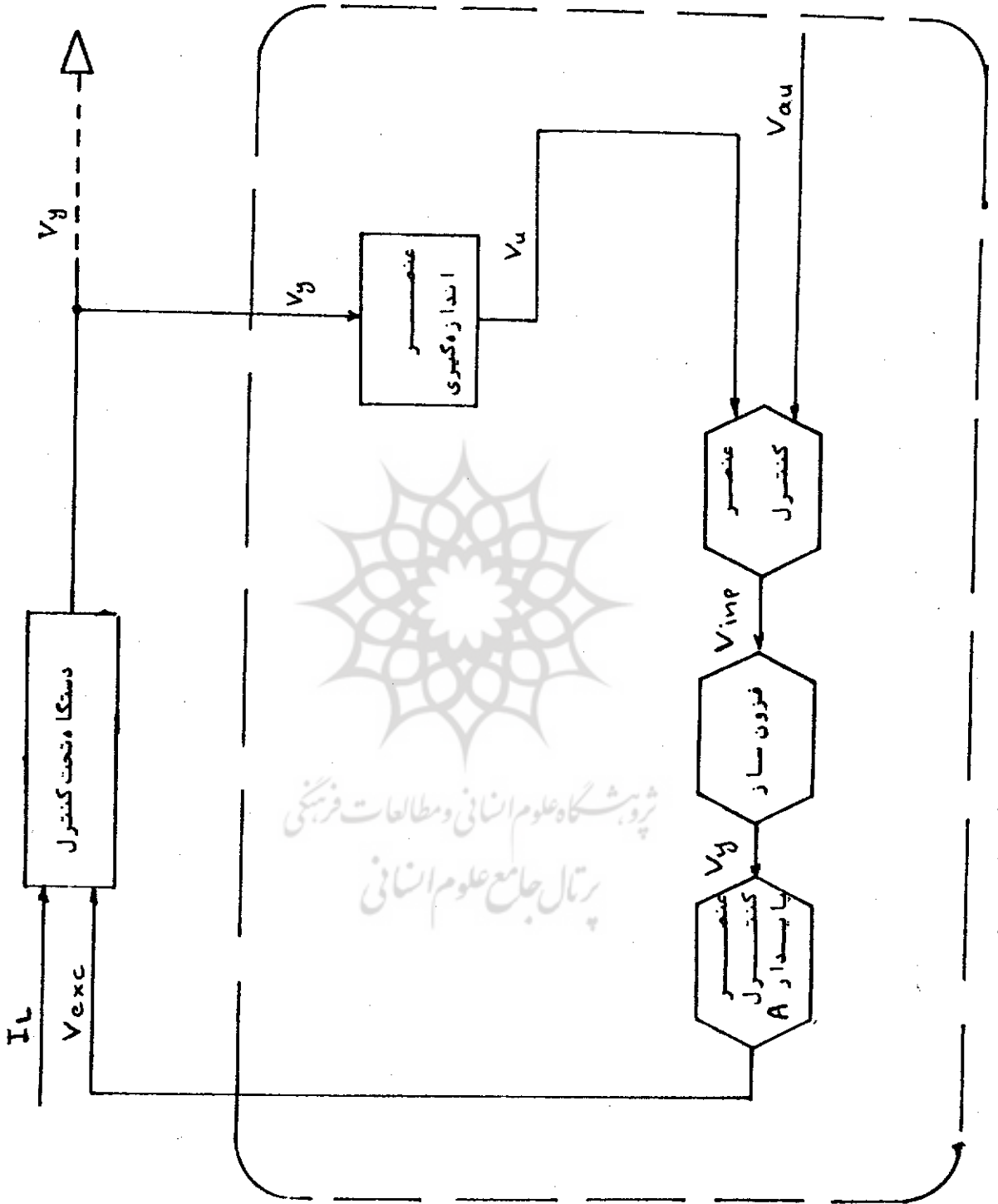
پایه های سا یبرنتیک و اصول مقدماتی آن در طی قرون متمادی بیاری ریاضیدانها، فیزیکدانها، پزشکان و مهندسان پی ریزی گشت، از جمله دانشمندان که کار آنها در این زمینه از اهمیت خاصی برخوردار بوده می توان

از دانشمندان آ مریکا ئی بکلود شانون، جان فون نویمان و از فیزیولوژیست نامی روسیه ایوان پاولوف نام برد تا ریخ نویسان از اهمیت کاروتشریک مساعی مهندسان و ریاضی دانان مشهوری همچون ویشنگرادسکی، لیا پونوف و کولموگوروف نیز در این زمینه نام برده اند.

برخی نظریه سیستمها را با سا یبرنتیک و نظریه کنترل یکی دانسته اند در حالی که سا یبرنتیک به عنوان نظریه کنترل مکانیزم (سا زوکار) هادر تکنولوژی و طبیعت متکی بر مفاهیم اطلاعات و بازخوری باشد که این مفاهیم جزئی از نظریه عمومی سیستمهاست.

سا یبرنتیک به دسته ای از رشته های علمی تحت عنوان " تعمیم دهنده " هاتعلق دارد که وینرا بتدا آن را به عنوان علم کنترل وارتباط در سا زوکارها، ارگانیمها و جامعه تعریف کرد و در حال حاضر نظریه ای است مربوط به سیستمهای کنترل که بر اساس ارتباط درونی (انتقال اطلاعات) میان سیستم و محیط و کنترل کارکرد سیستم در ارتباط با محیط استوار است و برای توصیف ساختار صورتی مکانیسمهای تنظیمی به کار گرفته می شود. این کار را به شیوه های گوناگون می توان انجام داد، مثلا " با استفاده از نمودارهای چون نمودار بلوکی گردشی که نمونه ای از آن را در شکل ۲ می بینید) سا یبرنتیک را به سه بخش کلی زیر می توان تقسیم کرد: (درخت سیبرنتیک)

- ۱- سا یبرنتیک نظری
- ۲- سا یبرنتیک عملی
- ۳- سا یبرنتیک مهندسی



شکل ۲- نمودار ریلوکی وگردشی یک سیستم خودکار را برای کنترل ولتاژ یک مولد جرماسان مستقیم

مآخذ شماره (۱۴)

۱- سایبرنتیک علم بررسی سیستمها می‌باشد که در برابر انرژی به شکل سیستمها زعم می‌کنند اما در برابر اطلاعات و کنترل به شکل سیستم بسته (سیستمهای که مانع دخول اطلاعات هستند) رفتار می‌نمایند.

۲- سایبرنتیک علم عمومی سیستمها می‌باشد که سیستمهای اطلاعاتی هستند یعنی اطلاعات دریافت می‌کنند و اطلاعات می‌دهند.

دیدگاه سوم:

این گروه سایبرنتیک را بیشتر هنرمندان تا علم و معتقدند که:

سایبرنتیک هنر دستیابی به راه‌حل‌های گوناگون مسائل مختلف است یا به بیان دیگر سایبرنتیک هنر نشان دادن واکنش در شرایط مختلف است. دسته‌ای دیگر از این دیدگاه سایبرنتیک را علم بهینه‌سازی ختن فعالیتها می‌دانند.

دیدگاه چهارم:

پیروان این دیدگاه سایبرنتیک را به عنوان "نظریه عمومی شبکه‌های علت و معلولی" تعریف می‌کنند و در همین دیدگاه یک نظریه‌ساز محدودتر، اما اصولاً مشابه با تعریفی که گذشت، سایبرنتیک را نظریه تحلیل روابط میان سیستمهای موجود و فرعی و خودتنظیمی پویای آنها می‌داند.

دیدگاه پنجم:

پیروان این دیدگاه معتقدند:

سایبرنتیک یک برخورد روش‌دار در مطالعه و بررسی سیستمهای محدودی است که رفتار مشخصی را از خود نشان می‌دهند و این رفتار به عنوان یک رابطه

در بخش اول، با نظریه سروکار دارد. ریسم و وارد عمل و تجربه نمی‌شویم، در این بخش نظریه انتقال اطلاعات، پردازش اطلاعات و کنترل نقش خاصی را ایفا می‌کنند، در بخش دوم سایبرنتیک عملی، بیشتر به کاربرد مدل‌سازی می‌پردازد و بخش سوم یعنی سایبرنتیک مهندسی مسئولیت ساخت وسایل، ادوات و لوازم سایبرنتیکی را به عهده دارد.

تعاریف سایبرنتیک

پیرامون معنی سایبرنتیک دیدگاه‌های گوناگونی وجود دارد که در زیر به برخی از آنها اشاره می‌کنیم.

دیدگاه اول:

طرفداران این دیدگاه همان تعریف وینر را اساس کار خود قرار می‌دهند و تعاریف آنها به سه دسته تقسیم می‌شود.

۱- سایبرنتیک علمی است که سیستمها و فرآیندهای کنترل را به کمک روشهای ریاضی مورد مطالعه قرار می‌دهد.

۲- سایبرنتیک علم فرآیندهای انتقال، پردازش و ذخیره‌کردن اطلاعات است.

۳- سایبرنتیک علمی است که در مورد روشهای تشکیل، ساخت و انتقال الگوریتم‌هایی که فرآیندهای کنترل را وصف می‌کنند، بحث می‌نماید.

دیدگاه دوم:

این دیدگاه تعاریف خود را بر اساس مفاهیم سیستم و اطلاعات پایه‌گذاری می‌کنند. در زیر به دو تعریف عمده آنها اشاره می‌کنیم:

معین آما ری بین انگیزه وپا سخها تلقی می گردد (انگیزه = اثرات محیط برسیستم وپا سخها = اثرات سیستم بر محیط)

در میان تعاریفی که آورده ایم تعاریف نمایندگان گروه دوم نسبت به بقیه کاملاً متساوی و راست عقاید این گروه با تکیه بر درک کاملاً نظریه اطلاعات و سیستمها بنا گردیده و تعاریف آنها از این دیدگاه خاص ناشی می شود که طبیعت واقعی سایبرنتیک را بیشتر در حالات عمومی بیان می کنند.

اطلاعات

بین عناصر هر سیستم و بین سیستمها به طور کلی پیوندهایی وجود دارد که از طریق آنها برهم اثر می نهند این همبستگیها (یا پیوندهای متقابل) ممکن است به شکل مبادله انرژی یا ماده بین اشیائی باشد که برهم اثر می نهند اما پیوندهای دیگری نیز ممکن است وجود داشته باشد که کاملاً مسلط در آنها مقدار اطلاعات مربوط به همبستگیها (یعنی اطلاعاتی که در رابطه با حالت یک شیء ، بهشی دیگری فرستاده می شود) است . اطلاعات ویا به عبارتی دیگر خبر یکسانی از اساسی ترین مفاهیم پایه ای در سایبرنتیک است به طوری که درک سایبرنتیک وکا رکردن در این زمینه ، بدون درک اطلاعات غیر ممکن است رابطه سایبرنتیک با اطلاعات را ما نند در رابطه ریاضیات با اعداد دانسته اند در سایبرنتیک اطلاعات کمی است که می تواند تغییر کند و یا منتقل شود و معنایی بسیار گسترده تر از معنی روزمره خود دارد .

اصطلاح " اطلاعات " به معنی فنی کنونی اش نخستین بار در سال ۱۹۲۸ توسط یک دانشمند آمریکائی به نام هارتلی مطرح گردید ، او کوشش کرد تا یک بیان کمی از ظرفیتهای نسبی انتقال مربوط به سیستمهای ارتباطی الکتریکی به وجود آورد مقیاس هارتلی عبارت از لگاریتمی بود که بر حسب تصمیمات دوتائی ۱۵ لازم برای مشخص نمودن حالت یک پیام مفروض به شکلی منحصر به فرد بیان می گردید و کمیتهای را که با این عبارت قابل بیان انداز گیری است " اطلاعات " نامید و بعدها " کلود شانون " رشته خاصی در سایبرنتیک به نام " نظریه اطلاعات " یا " نظریه خبر را بنیان نهاد .

اطلاعات یک تابع آماری از تبدیلات درونی یک سیستم (یا مجرای) ارتباطی است و این سیستم عبارت است از :

- ۱- فرستنده^{۱۶} : که از میان گستره ای از حالت های ممکن می تواند مجموعه خاصی از حالت های پیام را برگزید .
- ۲- کانال^{۱۷} : که از طریق آن می توان انتخاب فرستنده را ، به صورت سیگنالهایی انتقال داد .
- ۳- گیرنده^{۱۸} : که می تواند پیام فرستاده شده را از زبان رمز خارج کرده و آن را بصورت مطلوب و قابل استفاده را بدهد .

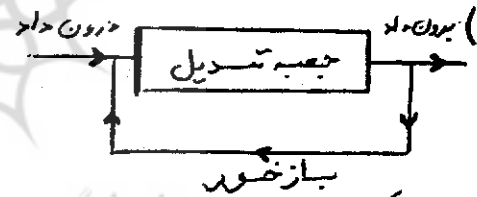
مسئله اندازه گیری کمی پردازش اطلاعات هنوز کاملاً حل نشده است اما صورت بندی نظریه کمی^{۱۹} برای رده نسبتاً گسترده ای از مسائل در رابطه با انتقال اطلاعات از یک شیء بهشی دیگر همراه با رمزگذاری ، ضبط کردن و ذخیره کردن

اطلاعات بدست آمده است .

بدیهی است که با گسترش علمی چگونگی مدیریت ، اطلاعات دارای معانی خاص و کاربردی نیز گردید . برای نمونه در مدیریت به داده های ساختاریافته و پردازش شده اطلاعات اطلاق می گردد و اهمیت این مفهوم در بحثی از دانش مدیریت است که تحت عنوان "سیستمهای اطلاعاتی مدیریت" فراهم کننده زمینه اطلاعاتی برای مدیران است و مدیران را قادر می سازد با اتکال به اطلاعات به روز در آمده و کامل تصمیم گیریهای به موقع و درست را اتخاذ نمایند .

با زخور

قبل از تعریف با زخور لازم است یک مدل ساده از سیستم که بیا نگرودربرگیرنده چهار جزء اساسی هر سیستمی می باشد را بشناسیم .



شکل ۳ - مدل ساده یک سیستم

۱- درون داد (داده) : هر آنچه یک سیستم برای حفظ موجودیت و اجراء فلسفه وجودی خود از محیط می گیرد .

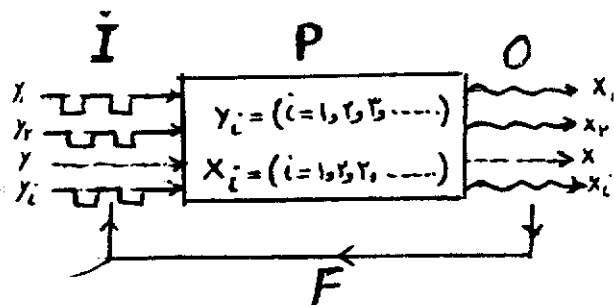
۲- جعبه تبدیل : نمادی برای مجموعه ای از فعل و انفعالات و فرآیند است که داده ها را به بیرون داده مبدل می کند .

۳- بیرون داد (ستاده) : داده های مبدل شده بر اثر فرآیندی که در جعبه تبدیل رخ می دهد .

۴- با زخور : شاید بتوان همفری پوتر را با نی

مفهوم با زخورنا میدا و در حدود سه قرن قبل در انگلستان در یک معدن کار می کرد . (کار یکنواخت و خسته کننده و با زکردن در چرخ های یک دیگ بخار) این کار خسته کننده و کسالت آور ، پوتر را به اندیشه واداشت تا به ترتیب که شده از شر آن خلاص شود و سرانجام نیز آنچه را که می خواست یافت . او دو در چرخ آب سرد و آب گرم را به کمک مفتولهای بی به یک میله پیستون وصل کرد که با بالا و پائین رفتن پیستون میله آن نیز با لایه های می رفت و در نتیجه حرکت از طریق مفتولها به در چرخها منتقل می گشت و باعث بازوبسته شدن آنها می شد . این نخستین سیستم با زخوری بود که انسان به وجود آورد .

مفهوم با زخوریکی از مهمترین مفاهیم ساینرنتیک است این مفهوم در بسیاری از زبدیده های که در انواع مختلف سیستمهای کنترل رخ می دهد به ما کمک می کند و به همین دلیل موقع مطالعه فرآیندها در ساختارها و ارگانسیمها ... وجود با زخور را باید در نظر گرفت بطور کلی " رابطه بین نیروهای بیرون داد مربوط به عنصر سیستم و درون داد مربوط به هر عنصر دیگر یک اتما ل مستقیم نامیده می شود و اتما ل بیرون داد و درون داد مربوط به همان عنصر را با زخوری نامند . ۲۴



مدل اساسی با زخور فرآیندی دورانی است که در آن قسمتی از برون داد به عنوان اطلاعات مربوط به نتایج حاصل از داده‌های اولیه به سیستم برمی گردد. (شکل ۳) و بدین سان این فرآیندی دورانی سیستم را خودتنظیم کننده می سازد خواه این خودتنظیمی به معنای حفظ متغیرهای معین با شدیادیت سیستم به طرف هدفی مطلوب.

پدیده تنظیم ناشی از مدل با زخور در همه زمینه‌های فیزیولوژیک به گونه‌ای گسترده یافت می شود. و عموماً "مدل با زخور را با" نظریه سیستمها" یکسان فرض می کنند اما تا کیدبرایسن نکته مهم است که سیستمهای با زخوردهای بسیار اهمیت اما ویژه سیستمهای خودتنظیم شونده و پدیده‌های سازگاراند.

معیارهای اساسی سیستمهای کنترل با زخور

۱- تنظیم برپایه ساختارها: اگر تنظیم برپایه ساختارها (آرایشهای پیش ساخته) بنا شده باشد اصطلاح مکانیسم تنظیم به خوبی بیانگر این نکته است که سیستمهای مورد نظر از طبیعت "مکانیسمها" برخوردارند و این برخلاف تنظیمهای با طبیعت پویاست که از عمل متقابل نیروها و تعامل میان اجزاء و تمایل به تعادل یا حالتیهای ماندگار نتیجه می شوند.

۲- رشته‌های علیتی: رشته‌های علیتی در داخل سیستم با زخور، خطی و یک جهته اند طرح اساسی با زخور همان طرح کلاسیک انگیزش- پاسخ^{۲۵} (Stimulus-Response) است با این تفاوت که حلقه با زخور به آن اضافه شده است و بدین ترتیب علیت

دورانی می شود.

۳- پدیده‌های شاخص: پدیده‌های شاخص با زخور نسبت به اطلاعات ورودی "باز"، اما نسبت به ماده و انرژی "بسته" هستند.

بطور کلی در زبان فیزیولوژیک، مدل با زخور آن چیزی را توضیح می دهد که در متابولیسم و سایر زمینه‌ها ممکن است "تنظیمهای ثانویه" نامیده شود.

کنترل

رفتار مورد لزوم یک سیستم به وسیله کنشهای کنترل حالتی "بهرتر" از آنچه در غیاب این نوع تحریکات کنترل بدست می آورد در یافت خواهد کرد و اصولاً در یک تعریف عام از کنترل به عنوان عامل کاهنده آنتروپی^{۲۶} یاد می شود. و بر این اساس مفهوم کلمه "بهرتر" روشن تر می گردد. رفتار به تر رفتاری است که شانس بقا و تولید در سیستم مورد نظر را بیشتر می کند.

بطور کلی عوامل زیر به عنوان مفاهیم پایه‌ای کنترل مطرح می شوند:

۱- وسیله کنترل^{۲۷}: مجموعه عناصری از یک سیستم که علائم کنترل را ایجاد می کند وسیله کنترل نامیده می شود.

۲- علائم کنترل^{۲۸}: پیام مربوط به مقادیر مورد لزوم کنترل متغیرهایی که باید کنترل شوند را حمل می کند.

۳- برنامه کنترل^{۲۹}: اگر رفتار مورد لزوم و خواص مناسب مربوط به سیستم از قبل معلوم باشد آن وقت وارد کردن اطلاعات را جمع به نیروهای

فعال ۳۳ دربرابر اغتشاشات می توان تعبیه کرد، حفاظت غیرفعال ۳۴ درمقابل حفاظت فعال عبارت از این است که خواهی به پدیده داده شود که مقادیر بیرون دادش بستگی بسیار کمی به اغتشاشات داشته باشد.

سیستمهای کنترل برخلاف حفاظت غیرفعال نیروهای کنترل را که علیه چنین اغتشاشاتی عمل می کنند سا زمان می دهند.

انواع اساسی کنترل درسیستمهای کنترل ۱- پایدار سازی ۳۴: پایدار ساختن یک سیستم عبارت است از عمل حفظ کردن بعضی از مقادیر مفروض صرف نظرا از اغتشاشاتی که بر مقادیر اثر می کنند. مانند حفظ دمای بدن، ترکیب خون،

۲- اجرای یک برنامه ۳۵: عمل اجرای یک برنامه موقعی مطرح می شود که مقادیر مفروض کمیتهای کنترل شده (یا تحت کنترل) بنحوی با زمان تغییر کنند که از قبل معلوم است مانند کنترل موشکها در مسیر از قبل تعیین شده.

۳- ردیابی کردن ۳۶ (دنبال کردن) ۳۷: در مواردی که تغییرات در مقادیر مفروض کمیتهای کنترل شده از قبل معلوم نباشد عمل ردیابی کردن مطرح می شود یعنی ارتباط بین تغییرات در حالت سیستم و مقادیر با دقت ممکن مورد مشاهده قرار می گیرد، مانند کنترل تولید یک کالا در یک شرایط غیر قابل پیش بینی تقاضا برای آن.

۴- بهینه سازی ۳۸: وقتی که یک سیستم تحت

کنترل با یدبه شکل یک برنامه کنترل درآید. و برنامه کنترل دربرگیرنده داده های را جمع بها بجا دعالت مطلوب ویا اغتشاشات و.... می باشد.

۴- الگوریتم کنترل ۳۰: مجموعه ای قواعدی را که طبق آن اطلاعات گذرکننده از سیستم کنترل تغییر می کند الگوریتم کنترل نامیده می شود.

۵- نیروی کنترل ۳۱: نیروهای بیرونی که برویژگیهای سیستم تاء شیری گذا رند یعنی با تغییر دادن پارامترهای سیستم کنترل شونده بر رفتار آن تاء شیری گذا رند. نیروی کنترل نامیده می شود.

۶- مجموعه نیروی کنترل: مجموعه ای شامل تعداد محدودی از نیروهای کنترل است. کنترل نه فقط برای کارکرد عادی یک سیستم بلکه برای حصول اطمینان از پیشرفت آن در جهت مورد لزوم بمنظور ایجاد تغییرات ضروری است.

بسیار توجه به مفاهیم توضیح داده شده در فوق

کنترل را به شرح زیر می توان تعریف کرد: "کنترل مبین اعمال یا کنشهای انتخاب شده ای است که بر روی یک یا چند پدیده انجام می گیرند و این کنشها مبتنی بر اطلاعاتی هستند که برای " بهبود بخشیدن " به کار گردید تا توسعه (وشکامل) پدیده مورد نظریه کار می روند" کنترل به شکل های گوناگون صورت می گیرد اگر وظیفه کنترل پایدار ساختن حالت پدیده باشد آن وقت کنترل را به عنوان یک حفاظت

انجام آنها، مورد استفا ده قرار می دهد و از طریق آنها می توان میزان کارآئی و روند فعالیتها را مورد ارزیابی قرار داد و کنترلهای لازم را در مورد آنها اعمال نمود.

این دسته روشها در یک سال زمان عبارتند از کنترل توسط بودجه، تجزیه و تحلیل نقطه سر به سر^{۳۹} و کنترل از طریق گزارشهای آماری که از بررسی نسبتهای مالی ۴۰ بدست می آید.

ب- روشهایی که تحقق برون داده ها را با توجه به متغیر زمان کنترل می کند و در واقع تا کیس آنها بر روی زمان انجام فعالیتها برای تهیه و ارائه کارها را خدمات می باشد و کاربرد آنها در پروژه های بزرگ از اهمیت بیشتری برخوردار است.

این روشها عبارتند از نمودار گانت^{۴۱} فن با زنگری و ارزشیابی برنام، روش مسیر بحرانی و.....

از آنجائی که ساختار سیستمهای کنترل در دستیابی به اهداف طراحی شده نایز شایان توجهی دارد، ذیلاً" این مسئله را بررسی مینمائیم:

ساختار سیستمهای کنترل در سال زمان (حالت تمرکزی)

یکی از مسایل مهم و پیچیده، کنترل سیستمهای بزرگ تعیین یک ساختار منطقی برای سیستم کنترل است چون کنترل مجموعه پیچیده ای از اشیاء همبسته (یعنی اشیایی که متقابلاً با هم در ارتباط هستند) مورد نظرمی باشد طرح سیستم کنترل طبق اصل کنترل متمرکز مقتضی به نظر می آید.

شرایط پیچیده و متغیر عمل می کند و اطلاعات را جمع به حالت مشخص شده را از قبل نمی توان وارد سیستم کنترل کرد یا طی عمل به دست آورد (یعنی وقتی که هدف کنترل تاء مین حداکثر کارایی سیستم مولد تحت هر نوع شرایط عملکرد است) مسئله کنترل برای بهینه سازی به شکل ایجاد شرایطی که به مفهومی مشخص بهینه هستند غالباً " مطرح می شود مثلاً" کنترل یک نظام اقتصادی برای پیشینگی ساختن سود،.....

مراحل کنترل

فرآیند کنترل شامل چهار مرحله اساسی بشرح زیر می باشد:

- ۱- تعیین شاخصها و معیارها برای اندازه گیری، متناسب با هدفهای برنام و پیش بینی نتایج برنام.
 - ۲- تهیه و تنظیم اطلاعات مربوط به عملیات انجام می افتد و در حال انجام.
 - ۳- مقایسه اطلاعات بدست آمده و تنظیم یافته با معیارها و نتایج پیش بینی شده.
 - ۴- تصمیم گیری و اقدامات اصلاحی در عملیات و روشها و یا برنام هادر صورتیکه دارای نقائص بوده و یا از هدفهای تعیین شده انحراف پیدا کرده باشند.
- بعدا از مراحل کنترل آنچه که باید مسود بحث قرار گیرد روشهای کنترل است و این روشها بطور کلی به دو دسته تقسیم می شوند:
- الف: روشهایی که کلیه اطلاعات و خصوصیات مربوط به تهیه و ارائه کارها را خدمات را به جز اطلاعات مربوط به اعمال زمان

در سیستم کنترل متمرکز، کل اطلاعات مربوط به حالت هر دستگاه کنترل شده و کل اطلاعات مربوط به تاء ثیرات خارجی (انگیزه های) که به سیستم و عنا صر جدا گانه اش وارد می شود نیز به درون یک نقطه کنترل مرکزی تغذیه می گردد این نقطه مرکزی بر اساس اطلاعات مربوط به حالت سیستم و مربوط به اعمال یا وظائف کنترل برای هر یک از اشیا یی که قسمتی از سیستم را تشکیل می دهد سیگنال کنترل ایجاد می کند .

غالبا " برای این با ورنه چون در این مورد کل اطلاعات مربوط به سیستم در یک نقطه کنترل متمرکز می گردد و از این رو اصولا " محاسبه دقیق مقادیر معیارهای کارایی و بنا بر این تاء مین کنترل بهینه مکان پذیر می باشد اما در حقیقت این نقطه نظر غلط است .

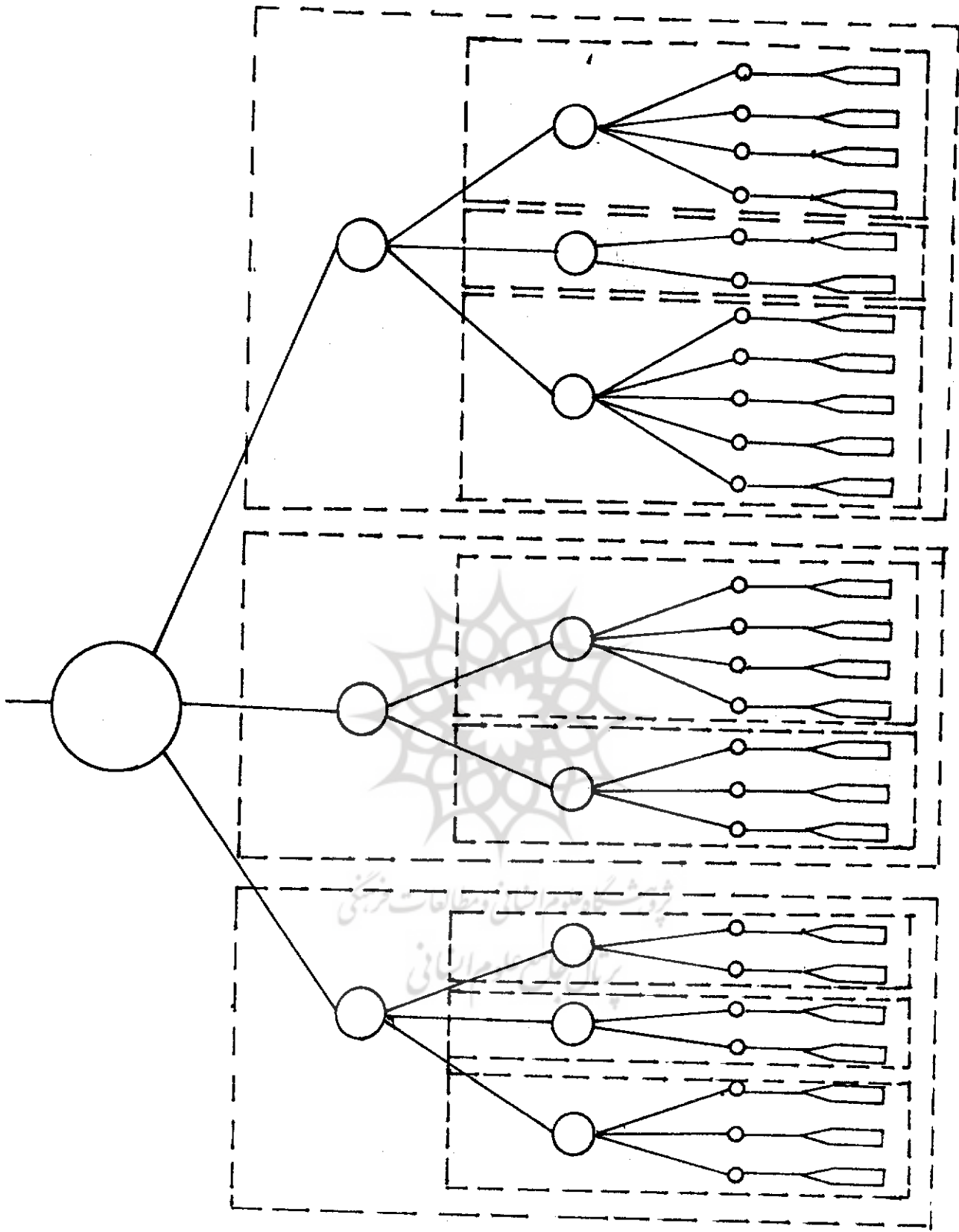
یک سیستم کنترل متمرکز به سختی می تواند عملی گردد برای کنترل کارآمدحتی یک سیستم به دست آوردن و پردازش مقدار بسیار زیادی اطلاعات لازم است و بدیهی است برای سیستمهای که اشیاء بسیار را در بردارند حجم این مقیدار اطلاعات متناسباً افزایش می یابد از این رو لازم است که در محل نقطه کنترل مرکزی مقادیر بسیار زیادی از اطلاعات متفاوت را جمع کرد و فرآیند پردازش کارآمد بین اطلاعات تراشیمین نمودیکی از کارهای عمده پردازش اطلاعات بدست آمده تعیین عملکرد بهینه سیستم خواهد بود . و از طرفی خصیصه متمایزکننده یک سیستم با کنترل متمرکز درجه بالایی پایداری ساختار آن است و کنترل متمرکز، پایایی عملیاتی

سیستم را نیز کاهش می دهد . اشتباهات در عملکرد نقطه کنترل مرکزی را نمی توان تصحیح کرد و این اشتباهات در حالت کل سیستم سریعا " آشکار می گذارد . از این روی سیستم با کنترل متمرکز در مقایسه با سیستمهای دیگر در وضع نامساعدی قرار داد .

اشکالات فوق الذکر در رابطه با ساختار کنترل متمرکز را با استفاده از یک ساختار سلسله مراتبی در سیستم کنترل تا حد چشمگیری می توان برطرف کرد که نمونه ای از آن در شکل مشاهده می شود . تقسیم سیستم به قسمت های تبعی به گونه ای انجام شده است که هر قسمت اشیا را شامل است که رابطه تنگاتنگ با یکدیگر دارند به عبارت دیگر قسمت های از هم جدا شده اند که پیوندهای " ضعیف " با هم دارند در سیستمهای با ساختار سلسله مراتبی کنترل ، بوسیله (کنترل) مرتبه پایین تر با ایدراجع به مسایل کنترل موضعی نسبتا " ساده تصمیم بگیرد این گونه مسایل در حدود ظرفیت توانائی وسایل کنترلی است که ظرفیت پردازش داده ها در آنها محدود است .

طرح یک ساختار سلسله مراتبی

غالبا " بیان عملکرد سیستمهای بزرگی چون ، یک کارخانه به طور ریاضی بسیار دشوار یا غیرممکن است با این وجود سیستم مورد نظر با یک کنترل شونده طوری که نتایج فعالیت آن معیارهای مشخصی را برآورده سازد کنترل مبتنی بر کاربرد روشهای ریاضی محض گهگاه آن قدر پیچیده است که حتی با کامپیوترهای بزرگ جدید کنونی نیز نمی توانند به کار رود . در چنین



سا ختا رملسلله مرا لب سببتم كلسون

ما خدشما ره (۴۲)

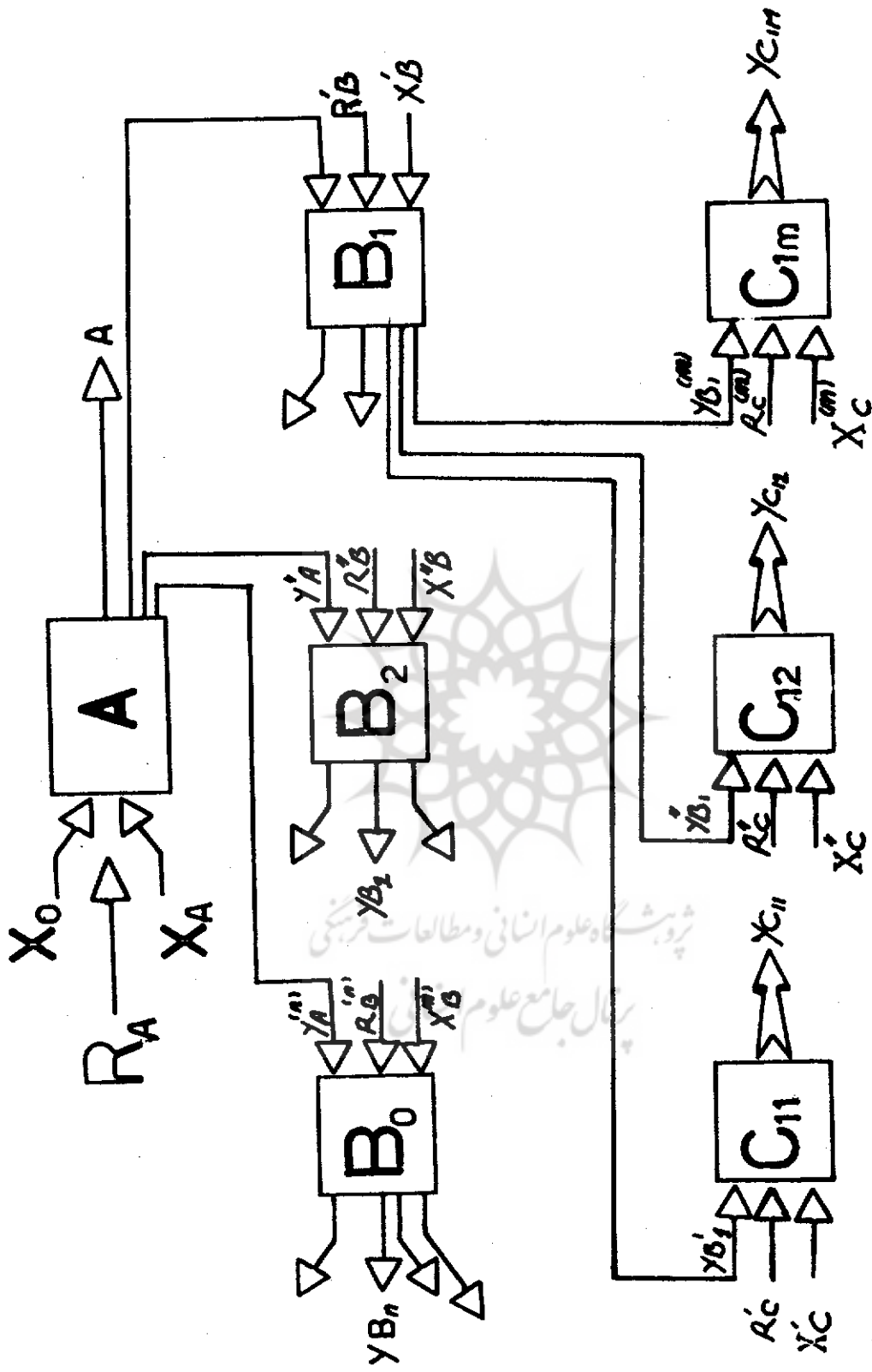
کنند به اطلاعات مفلتر $X_B^{(n)}$ و $X_B^{(n-1)}$ و $X_B^{(n-2)}$ و ...
 راجع به حالت سیستم نیا زدا رندویرا این بلوک ها
 محدودیتها $R_B^{(n)}$ و $R_B^{(n-1)}$ و $R_B^{(n-2)}$ و ...
 را می توان اعمال کرد.

نتایج حاصل از عملکرد بلوک های سطح
 دوم عا ملها Y_B و Y_{B2} و Y_{B1} هستند که
 در صورت لزوم اینها هریک با ردیگرمی توانند
 تقسیم شوند و به عنوان اهداف فرعی وارد بلوکهای
 سطح بعدی شوند این ساختار سلسله مراتبی را آن قدر
 می توان ادامه داد تا کنش کنترلی که وارد سیستم
 کنترل می شود برای عملکرد مورد نیاز سیستم
 کافی باشد یعنی حالت موجود X_A را وادار دکه
 به سمت حالت هدف X_0 روی آورد. یادآوری می-
 شود که برای یک سیستم کنترل که به این ترتیب
 سازمان یافته باشد لازم نیست همه اطلاعاتی
 را که دریافت می کند به بلوکهای پائین ترین
 سطح بفرستد یا اطلاعات رسیده از هر بلوک یک
 سطح معین را به تمام بلوک های سطح بالاتر
 ارسال دارد.

برای مثال داده های مربوط به حالت جاری
 سیستم X_B با ید اطلاعات رسیده از بلوک های
 سطح پائین تر C_1, C_2, \dots را که مستقیما " به
 بلوک وصل شده اند و اطلاعاتی را که هنوز برای
 تشکیل عامل (عبارت) مرکب Y_B لازم است
 شامل باشد.

به این ترتیب اطلاعات مربوط به حالت
 سیستم که به وسیله هریک از سطوح بالاتر دریافت
 مثنی شود قبلا" به وسیله سطوح پائین تر
 از ما فی گذشته است این عمل حجم اطلاعاتی را که

اوضاعی می توان از فکر شبیه سازی ۴۳ عمل
 (کنترل کننده انسانی) استفاده کرد که تصمیماتی
 را اتخاذ می کند به بخشی شهودی اند معلوم شده
 است که اکثر مردم از همین روشها به طور نا خود آگاه
 استفاده می کنند و برای حل کردن مسائل پیچیده
 از این روشها کمک می گیرند این روشها را
 " روشهای ذهنی " ۴۴ می نامند بعضی از روشهای
 ذهنی فقط برای حل کردن یک مسئله محدود معین
 مناسبند ما بعضی از روشهای ذهنی دیگر، در حال
 کردن رده های بزرگی از مسائل کاربرد دارند.
 یک روش ذهنی کلی می تواند برای کنترل
 سیستمهای بزرگ به کار رود که در شکل ۴ آمده
 است. وسیله کنترل یک سیستم را به شکل بلوک A
 در نظر بگیرد و روند اداین بلوک را اطلاعات
 مربوط به هدف کنترل X_0 ، اطلاعات مربوط به
 جاری سیستم X_A با لآخره اطلاعات مربوط به
 محدودیتها R_A که بر کنترل اعمال می شود
 تشکیل می دهد. نتیجه عملکرد بلوک A یک
 برونداد یا یک عامل برونداد Y_A است که ممکن
 است به شکل فرمانها، دستورالعملها، روشهای
 عمل و غیره باشد گرایین نوع عامل برای کنترل
 کارآمد سیستم کافی نباشد آن وقت وسیله کنترل
 A می تواند آن را به نحوی به مجموعه ای
 از عاملهای ساده تر $Y_A^1, Y_A^2, \dots, Y_A^n$
 تقسیم کرده و آنها را برای رمزگشایی و فراهم
 آوردن جزئیات بیشتر به بلوکهای داده شده به سطح
 بعد برای بلوکهای B_1, B_2, \dots, B_n به
 مجموعه ای از اهداف بدل می شود در عین حال این
 بلوکها برای آنکه بتوانند این اهداف را اجرا



شکل ۴ - نمودار کنترول یک سیستم سلسله‌ای

به درون بلوک‌ها فرستاده می‌شود و زمانی که پردازش این اطلاعات را به طور چشمگیری کاهش می‌دهد و یا فتن‌جواب‌یا کنش‌کنترل را در یک زمان قابل قبول و با صرف منابعی که پذیرفتنی است ممکن می‌سازد.

پویا‌ئی صنعتی

در ابتدای سخن آوردیم که پویا‌ئی صنعتی (کا ربرد سا یبرنتیک در مسائل صنعتی) یکی از رشته‌های تعمیم یافته نظریه عمومی سیستم‌هاست.

پویا‌ئی صنعتی شامل مطالعه و بررسی ساختار معادله (با زخور به عنوان اطلاعات = با زخور اطلاعات) در سیستم‌های صنعتی است و روش‌نگر چگونگی استفاده از مدل‌های مختلف برای "سامان‌دهی سازمانی" است به عبارتی دیگر پویا‌ئی صنعتی عبارت است از:

مطالعه ساختار معادله با زخور - اطلاعات در فعالیت‌های صنعتی، بگونه‌ای که بیانات تائیرگذاری این معادله بر ساختار زمانی بسط‌روشها و استراتژیها و نقش تاءخیرهای زمانی (در فرآیند تصمیم‌گیری) و سرنجای مبرک را آبی یک سازمان باشد، پس پویا‌ئی صنعتی پیرامون تعامل و تاءخیرگذاری جریان‌های اطلاعاتی، مالی، سفارشی، افرادی، ... در یک صنعت (شرکت) و یا اقتصاد ملی بحث می‌کند.

با بکارگیری تکنیک‌های پویا‌ئی صنعتی می‌توان شبکه‌ای را برای حل مسائل حوزة مدیریت (از قبیل بازاریابی، تولید، ...) طراحی نمود پویا‌ئی صنعتی یک رویکرد کمی

و تجربی برای مرتبط ساختن ساختار تشکیلاتی و ترکیب‌روشها (تشکیلات و روشها) به فرآیند رشد و ثبات صنعتی می‌باشد و بدین شکل مبنا‌ئی را برای مؤثر بودن هر چه بیشتر یک سیستم صنعتی و اقتصادی طراحی می‌کند.

در پویا‌ئی صنعتی برای پیشرفت یک سازمان

مراحل زیر مطرح می‌شود:

۱- تشریح و توضیح مسئله (شناخت علمی از مسئله)
۲- جدا سازی عواملی که به نظریه رسد خیز نگاه مشکلات باشد.

۳- جستجوی حلقه علیتی معادله با زخور - اطلاعات که موجب اتصالات تغییرات تصمیم‌های گذشته به تصمیمات جدید می‌باشد.

۴- فرموله کردن خط مشی تصمیم‌گیری قابل پذیرش که بیانات چگونگی نتیجه‌گیری سودمند طرحها از اطلاعات می‌باشد.

۵- تنظیم و طراحی یک مدل ریاضی از طرح‌های اتخاذ شده و منابع اطلاعاتی و اثرات تعاملی مؤلفه‌ها بر یکدیگر.

۶- ایجاد درفتاری متناسب با شرایط زمانی طبق توصیف مدل.

۷- مقایسه کردن نتایج بدست آمده با آنچه که ما انتظار رخداد آن را داشته ایم.

۸- تجدید نظر کردن مداوم در مدل تا زمانی که مدل به عنوان نماینده یک سیستم واقعی قابل قبول باشد.

۹- طراحی مجدد در مدل و وابستگی‌های تشکیلاتی و روشها و خط‌مشی‌ها‌ئی که در سیستم واقعی تغییر می‌کند (به منظور مشخص شدن تغییرات بهبود)

دهنده در رفتار سیستم).

۱۰- تغییر سیستم واقعی درجهتی که تجربی است
نمایان گرای بهتری از سیستم خواهد بود
این چنین فرآیند چندگانهای که شرح
آن گذشت بر چندین قضیه ثابت شده زیرمبتمنی
است:

الف- تصمیمها در مدیریت واقتما در چارچوبی
قراری گیرنده که متعلق به یک رده عمومی
به نام سیستمهای با زخور- اطلاعاتی
می باشد.

ب- استنباط و تصمیمها پیرامون چگونگی
تغییر این سیستمها با روند زمان اطمینان
بخش نیست حتی اگر اطلاعات مهم و دقیقی
در رابطه با جزء جزء سیستم در اختیار ما باشد.

ج- وجود مکان آزمایش مدل برای جبران
کمبود قضاوت و دانشها در مواردی که با
خلاء اطلاعاتی مواجه می شویم.

د- لزوم اطلاعات کافی برای مدل سازی
تجربی و عدم صرف هزینه زیاد و تاءخیر
در جمع آوری آمارهای بعدی.

ه- نگرش " سازوکاری " بر تصمیمگیری
بوسیله مدلهای تجربی آن چنان حقیقی
است که می توان ساختهای اساسی
در کنترل خط مشیها و طرحهای تشکیلاتی
را به خوبی نمایش داد.

و- سیستمهای صنعتی آن چنان هستند که اغلب
موجب ایجاد اشکالاتی می شوند که علت آن
را مربوط به خارج یا عوامل و علل مستقل
می دانند.

ک- تغییرات ساختار و روش می تواند تولید
اصلاحات اساسی در رفتار صنعتی و اقتصادی
بوجود آورد و نمایش سیستم معمولاً آن چنان
دور از تغییرات طرح اساسی و اولیه سیستم
واقعی است که می تواند تنها عوامل سیستم
را بهبود بخشد بدون آنکه مواردی مانند
کمبودها در یک منطقه تنها دل پیش آید.

الف- ساختار ۴۶

ساختار یک سیستم بیانگر این است که
چگونه اجزاء به یکدیگر وابسته بوده و کدا مین جزء
با جزء دیگر مرتبط می باشد.

ب- تاخیرهای زمانی ۴۷

تاخیرات همیشه در ارزش تصمیمگیری بر اساس
اطلاعات و در انجام عمل مطابق با تصمیم نقش
دارند.

ج- بسطها ۴۸

بسط معمولاً در خط مشیهای اتخاذازی
سیستمهای اجتماعی و صنعتی دیده می شود، توسعه
و بسط زمانی ظهور می کند که یک فعالیت آن چنان
مؤثر است که در قدم اول به نظر می رسد اطلاعات
و دادهها بر تصمیمات حکومت می کنند.

اکنون ما به این واقعیت پی برده ایم که
ساختار، تاخیرهای زمانی و بسط و توسعه با هم
تعامل دارند و در مورد رفتار سیستم اجتماعی
تصمیم می گیرند.

روندهای ایجادکننده پویایی صنعتی

پویایی صنعتی به عنوان یک علم برآمده
از روندهای تکاملی زیرمی باشد:

۱- تئوریهای سیستمهای کنترل

با زخور- اطلاعات

اولین و مهمترین شالوده پویای صنعتی مفهوم " سازوکارهای خودکار (فرمان بر) است که در خلال و بعد از جنگ جهانی دوم مطرح گردید. علاوه بر مسئله اجرای یک برنامه، اغلب وضعی به وجود می آید که در آن قانون حاکم بر تغییر حالتها از پیش تعیین شده، یک سیستم در طول پیشرفت زمان از قبل معلوم نیست و باید طبق فرآیند واقعی کنترل طبق سیگنالهای بیرونی تعیین گردد تا قبل از عصر کنونی بشر با اندازه کافی از تاء شیرتاء خیرهای زمانی، بسط و انزایش ساختار بر رفتار پویای یک سیستم آگاه نبودند. اکنون آشکار شده است که تاء شیر متفاصل موء لفه های سیستم بر یکدیگر از خود موء لفه های مهم تر هستند و به همین دلیل مفهوم سیستم با زخوری اطلاعاتی بصورت یک پایه و اصل اساسی برای فهم جنبه های مجزای فرآیند مدیریت درآمده است.

چگونگی ایجاد سیستمهای با زخور- اطلاعات؛ این سیستمها هنگامی بوجود می آیند که محیط تحت تاء شیریک تصمیم، که از ایده یک عملکرد است " تعریف فوق تمامی مجموعه تصمیمات آگاهانه و نیمه آگاهانه افراد را در بر می گیرد و همچنین شامل تصمیمات مکانیکی ایجاد شده توسط وسایل دستگامهایی که اصطلاحاً " سازوکارهای خودکار " خوانده می شوند می گردد. در وسایل کنترل همراه با " سازوکارهای خودکار " نیز علائم تصحیح کننده بر اساس اطلاعات راجع به حالت دستگام کنترل شونده که

از مجرای با زخور انتقال داده می شود استوارند. کارکنترل در یک " سازوکار خودکار " است که کمیت کنترل شده با یدقانون تغییر حالت معینی که توسط یک علائم بیرونی به وجود می آید را دوباره به وجود آورد.

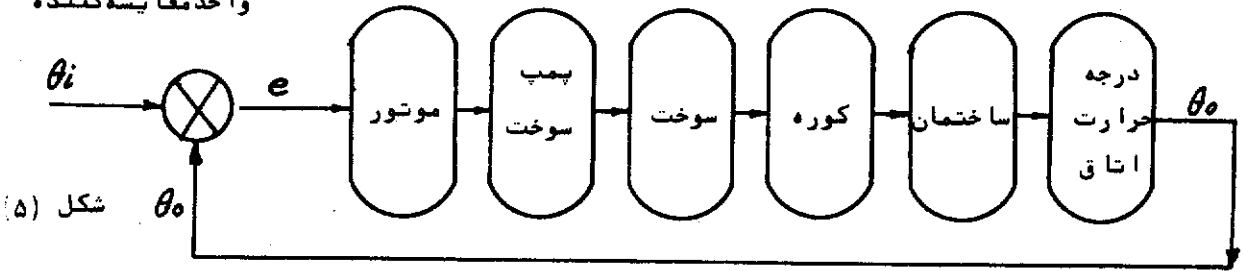
از سازوکارهای خودکار در مسائل مهندسی استفاده گسترده ای به عمل آمده است که به مواردی از آنها در زیر اشاره می شود. ۴۹

مواردی از بکارگیری از سیستمهای با زخوری، اطلاعاتی

۱- سیفون: یک مثال بسیار ابتدائی و ساده " سیفون " است که با استفاده از یک سازوکار شناور کار می کند. این اجزا رکنترل دروسایلی چون کولر که می خواهد سطح آب در مخزن کولر فقط تا حد معینی با لایه یدبه کار می رود شناوری روی سطح آب قرار داده با کوموزیا شدن آب پائین و بالائی رود و وقتی شناورا ز حد معینی پائین تر آمد ریچه و رود آب با زنده و آب به درون مخزن جریان می یابد مخزن شروع به پر شدن می کند تا زمانی که شناور به مرزی که حد نهائی سطح آب است برسد در اینجا شناور به حد بالایی خود می رسد و با بسته شدن دریچه جریان آب قطع می شود. (شکل - ۵)

۲- سیستم حرارتی و گرمایش: سیستم متداول امروزی استفاده از یک حرارت سنج یا دماسنج است فرض کنید θ درجه حرارت دلخواه و θ_0 مقدار واقعی آن باشد اگر θ_0 و θ برابر باشند هیچ تغییری به وجود نمی آید اما اگر θ_0 کوچکتر از θ باشد دریچه ورود سوخت به

وا حدمقا یسه کنند



می باشند و نتایج جدید موجب تصمیمات جدیدی می شود که این امر موجب پیوستگی پویا سیستمی و حرکت در سیستم می شود. مطالعه سیستمهای با زخور به منظور استفاده از اطلاعات بوجود آمده در فرآیند برای کنترل بهتر و بیشتر می باشد. این سیستمها به ما کمک می کنند که بفهمیم چگونه مقداری عمل صحیح و تاء خیر زمانی می تواند به یک عملکرد بی ثبات مبدل شوند برای فهم این موضوع حرکت و اعمال درست اما دیریک را ننده در یک حادثه رانندگی مثال خوبی است.

۲- اتوماتیکی کردن تاکتیکهای نظامی

و فرآیند تصمیمگیری

دومین سنگ بنای پویا سیستمی صنعتی به منظور درک بهتر از طراحی در جریان اتوماتیک کردن عملیات تاکتیکیهای نظامی بوجود آمده است. تا ریخی نیازهای نظامی نه تنها موجب ایجاد تجهیزات جدید مانند هواپیماها و کامپیوترهای رقمی شده است بلکه فرمهای تشکیلاتی جدید به منظور درک تازه ای از نیروهای اجتماعی هم بوجود آورده است و این بهبودها با استفاده های بهتری منطبق گردیده است.

این ابداعات در اعمال نظامی و یا مدیریتی

حاصل شده است آن چنان که ترس از جنگ روزافزون شده یا فشاری برای نیازها مواردی مانند طرحهای تاکتیکی (نظارت لحظه به لحظه جنگ) به منظور

کوره (مشعل) بازمی شود تا گرمای بیشتری تولید شود و در حالت برعکس یعنی وقتی که θ_o بزرگتر از θ_i باشد در نتیجه ورود سوخت بسته شده و سوخت بسیار کمی را به داخل کوره (مشعل) می راند تا زمانی که حرارت به میزان دلخواه برسد این جریان نوسانی به طور مداوم ادامه دارد می بینیم که در اینجا اختلاف $(\theta_o - \theta_i)$ عامل تعیین کننده بوده و میزان بازو بسته شدن دریچه سوخت را به دست می دهد. حاصل اختلاف با نماد e (به معنی خط) نشان داده می شود نمودار این سیستم به شکل فوق است.

۳- فردنا بینا: فرد کور با لمس کردن محیط نیازهای خود را برطرف کرده و در جهت رسیدن به هدف رفتار خود را تصحیح می کند و از عدم تعادل خود جلوگیری می کند.

۴- بازگانی (اقتصاد): در بازگانی سفارشات وسطوح موجودی موجب تصمیمگیری در میزان تولید می شود سیستم با زخور مبتنی بر عملکرد سازمان تجاری موجب تصحیح ذخایر موجودی می گردد و طرح تولیدی جدیدی را مطرح می سازد.

تمام موارد فوق در حلقه های کنترلی با زخوری - اطلاعاتی قرار می گیرند و در واقع این حلقه ها فرآیندهای دوباره سازی پیوسته

نقشه‌های استراتژیکی و این مسئله که چگونه طرح‌های تاکتیکی ایجاد شوند مورد بررسی قرار گرفته است.

قدر مسلم یک فرد رزمنده بیش از این‌ها قادر نیست که شخصا "تراکم دشمن را بر روی نمودار مشخص کند و شخصا" نقاط هدف را محاسبه نماید حتی در مقابل موشک بالستیک و فرصتی ندارد که وسیله دفاعی خود را معین کند.

در طی جنگ جهانی دوم تعیین طرح‌های کنترل آتش توسط ماشین بصورت اتوماتیک صورت می‌گرفت ولی قبل از ۱۹۵۰ در واقع هیچ ارزیابی دقیق اتوماتیک از انتخاب اسلحه، شناسایی دوست از دشمن، تغییر دادن اسلحه‌ها یا وسائل دفاعی موجود نبود.

۳- بهره‌گیری از مدلها برای تجربی کردن تصمیمگیری در سیستمهای پیچیده

سومین اصل پویایی صنعتی برخورد تجربی برای درک رفتار سیستمهاست و تجزیه و تحلیل ریاضی به اندازه کافی دربرآورد تحلیل ریاضی راه‌حلها برای شرایط پیچیده تجاری موفقی نیست و راه حل اساسی، همانا برخورد تجربی، یا این قضایا می‌باشد به یک مدل ریاضی در واقع توصیفی تفصیلی است که تنها معین می‌کند که چگونه شرایط در یک نقطه از زمان منجر به شرایط بعدی در نقطه دیگری از زمان می‌شود، رفتار مدل مطالعه شده و تجربه‌ها، منجر به پاسخگویی به سئوالات مشخص و معینی در مورد سیستم که توسط مدل نمایانده می‌شود، گردیده است. شبیه‌سازی در واقع نامی است که در مواردی که فرآیند

هدایت تجربه‌ها بر روی یک مدل به جای انجام تجربیات بر روی سیستم واقعی صورت می‌گیرد اطلاق می‌شود.

تکنیکهای شبیه‌سازی اکنون آن چنان پیشرفت نموده که می‌توان از آنها در سطوح بالای مسائل مدیریت واحدهای صنعتی استفاده کرد. در بارگان، شبیه‌سازی یعنی ایجاد کردن شرایط در کامپیوتر رقمی آن که توصیف کننده عملیات شرکت می‌باشد. و برای این اساس کامپیوتر بعدها چارتهای اطلاعاتی قدرتمندی با میزبان تولید و غیره را مشخص می‌کند. به جای استفاده از راههای تحلیلی کلی به موردهای مخصوص و مشخص ما به درجه زیادی از سودمندی می‌رسیم اگر چه در این روش ظرافت مدلهای ریاضی وجود ندارد ولی برخورد تجربی و عملی انجام شده است. با این روش وضعیتهای مشخص را مطالعه می‌نمائیم و تا جایی که امکان دارد در به استنباطهای کلی هستیم. استفاده از مدلهای شبیه‌سازی احتیاج به توانایی زیاد ریاضی ندارد در برای اطمینان، جزئیات ایجاد یک مدل دارای اهمیت فوق العاده است چون تخصصهای وجود دارد که به آن احتیاج فراوان است و خطراتی که با پیدایش آن دوری جست، بهر صورت امروزه تشخیص وضعیتها و تفسیر نتایج در توانایی فردی را در مقایسه مدیریت و بهبود برنامها ملاحظه می‌کنیم.

۴- کامپیوترهای رقمی

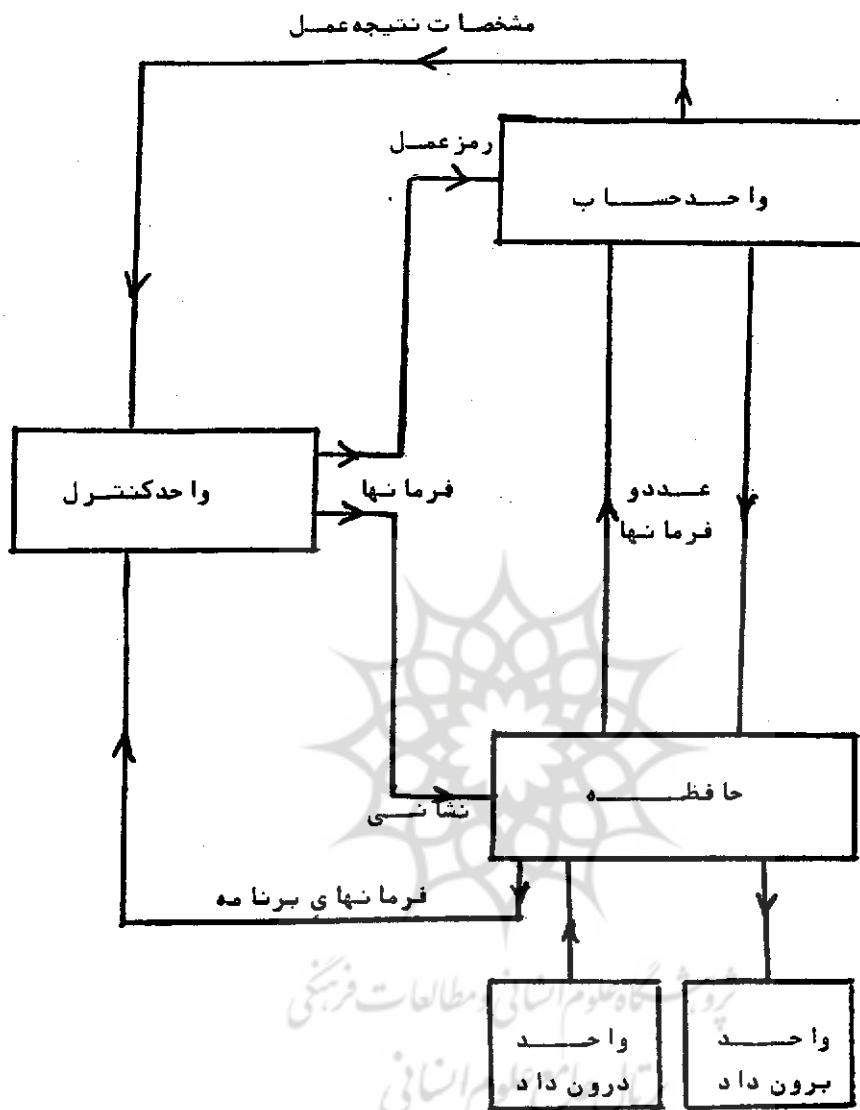
چهارمین پایه پیشرفت پویایی صنعتی کامپیوترهای الکترونیکی رقمی می‌باشد که

درفاصله زماني ۱۹۵۰ و ۱۹۶۰ ارزش فراوانسي کسب کړد درکارکامپيوترهاي از نوع *Analog* مسورد استفادهدرسيستم الکترونيکي قدرت وتحليلگر معادلات ديفرانسيل از ۱۹۳۰ تا ۱۹۵۰ توسعه يافت درابتداکوششها تنها مصروف استفادهاز کامپيوترهاي *Analog* درسيستمهاي اقتصادي بودولي اين کامپيوترها در شبیه سازی با مسائل عملي داراي قدرت کافي نيستند بعبارت ديگر کامپيوترهاي *Analog* سيستمهاي غيرخطي وفق داده نمي شوند حدنهاي ظرفيت اين نوع ماشين به زحمت داراي کمترين اندازه و پيچيدگي لازم براي اموزاقتصادي وسايل مربوط به آن است .

کامپيوترهاي رقمي درآغاز براي انجام عمليات رياضي محض بوجود آمدند براي کاربردشاههاي مختلف علم ومهندسي شايسته ازآب درآمدند و دامنه کاربردشاه فرا ترا زمزمکا نيزه کردن عمليات محاسباتي کشيده شده است کامپيوترهاي رقمي علاوه برانجام محاسبات طولاني و پردردسريه عنوان وسايل کنترول در دستگاهها و ماشينهاي توليد نيز عمل مي کنند از اينها براي مدل سازي سيستمهاي پيچيده مهندسي ، اقتصادي وزيستي ونيز دربرنامه ريزي عمليات پيچيده براي انتخاب استراتژيهاي رفتاردرموقعيتهاي رقابتي استفاده مي شود . مثلاً" براي تدوين نقشه ها وبرنامه هاي مربوط به عمليات نظامي در کامپيوترهاي رقمي کوه به وسيله برنامه کنترول مي شوند پيشرفت فوق العاده زيادي به دست آمده است

با اين وجود براي حل رده هاي خاصي از مسائل مختلف ، کامپيوترهاي رقمي اختصاصي به وجود آمده اند که براي کنترول فرآيندهاي توليد (ماشين آلات کنترول) ۵۲ براي مدل سازي سيستمهاي پويا (مدلهاي رقمي) ۵۳ وغيره در نظر گرفته شده اند .

کامپيوترهاي رقمي عمومي جديد که از وجود (عمليات) کنترول برنامه ريزي شده برخوردارند از پنج وسيله کارکردي اساسي زير تشکيل مي شوند و احداث و احداث ، واحد کنترول ، واحد حساب ، واحد حافظه و واحد پرونده ها نطور که در شکل ۶ نشان داده شده است ، از طريق مجراهاي ارتباطي متقابل " به يکديگر پيوسته اند . واحد پرونده ، داده هاي دروندا دوروش حل آن را به سيگنالهاي الکتريکي تغيير شکل داده و اين داده ها را به ماشين ارائه مي کند . واحد کنترول ، عملکردها هنگ شده همه واحدها را در ماشين تاء مين کرده ، مسير گردش داده ها را در ماشين تعيين نموده و پس از آن که ماشين عمل پردازش داده ها را به پايان رساند آن را متوقف مي کند واحد حساب روي اعدادي که وارد کامپيوتر مي شوند عمليات حساب را انجام مي دهد از واحد حافظه براي دريافت کردن ، ذخيره نمودن و باز يافتن اعداد دهه هاي اوليه را دربردارند و سلسله فرما نهايي که ترتيب انجا محاسبات را تعيين مي کنند ، در نظر گرفته شده است و واحد برون داده منظور ارائه نتايج به شکلي مناسب براي کارکرد بيشتر در نظر گرفته شده است .



شکل ۶ - طرح نمودار یک کامپیوتر رقمی (مآءخ شماره ۴۲ -)

منابع

- ۱- مبانی سبرنتیک، آ. یا. لرنند، کیومرث پریانی انتشارات دانش پژوه.
- ۲- الفبای سبرنتیک، ویکتوریکلیس، افشین آزادمنش، نشر سپیده.
- ۳- سایبرنتیک و حافظه، آکادمی شوروی، مهندس جلالی، انتشارات رز.
- ۴- استفاده انسانی از انسانها، (سبرنتیک و جامعه)، نوربرت وینر، مهرداد ارجمند، سازمان انتشارات و آموزش انقلاب اسلامی.
- ۵- فصلنامه دانش مدیریت، شماره ششم و هفتم، پاییز و زمستان، ۱۳۶۸.

زیرنویس ها :

- 1- General system theory.
- 2- Ludwig von bertalanffy.
- 3- Charls morrisey
- ۴- رضائیان، علی، " فصلنامه شماره ششم و هفتم دانش مدیریت، دانشکده علوم داریوبازرگانی، انتشارات دانشگاه تهران، پاییز و زمستان ۱۳۶۸- صفحه ۱۲.
- 5- Systems Analysis
- 6- Industrial dynamic.
- 7- Cybernetics.
- 8- Information.
- 9- Feed back.
- 10- Control.
- 11- Critical Path method (C.P.M) روش مسیر بحرانی
- 12- Program Evaluation and Review Technique (P.E.R.T). فن بازرنگری و ارزشیابی برنامه
- ۱۳- ویکتوریکلیس، " الفبای سبرنتیک " ترجم، افشین آزادمنش، نشر سپیده، پاییز ۱۳۶۳ - صفحه ۱۰۳.
- 15- Binary decisions.
- 16- Messenger. ۱۴- آ. یا. لرنند، " مبانی سبرنتیک " مترجم کیومرث پریانی،
- 17- Channel. انتشارات دانش پژوه ۱۳۶۶. صفحه ۱۹۳.
- 18- Receiver.
- 19- Quantitative theory.
- 20- In-Put.
- 21- Misson.
- 22- Irans formation -Ecx
- 23- Out-Put
- ۲۴- مبانی سبرنتیک، آ. یا. لرنند " مترجم کیومرث پریانی، انتشارات دانش پژوه - صفحه ۱۵۳.

- 25-Simultaneous-Response.
 ۲۶- آنترپرسی : این اصطلاح اولین بار توسط کلوزیوس (۱۸۲۲-۱۸۸۸) ریاضی دان و فیزیک دان آلمان هنگام بیان این مطلب که چرا در زمان منبع سرد به سوی منبع گرم جریان پیدا نمی کند به کار برده و از نظر او زهای به معنی " به درون خود می روم " می باشد
- 27-Control de l'ice
 28-Control signals.
 29-Control program.
 30-Control algorithm
 31-Control Forces.
 32-Active Protection.
 33-Passive Protection.
 34-Stabilisation.
 35-Fulfilment of a programme.
 36-Tracking.
 37-Following.
 38-Optimisation.
 39-Break-even-analysis.
- ۴۰- آمار مالی جهت ارزیابی کار موسسه بازاری است که زیر دمو در دستفا ده مدیریت قرار می گیرد این آمار در قالب نسبتهای مالی است و به چهار دسته اصلی تقسیم می شوند که عبارتند از نسبتهای نقدینگی ، اهرمی ، فعالیت ، سودآوری . برای بررسی وضعیت موسسه لازم است نسبت بدست آمده را با نسبت متوسط آن صنعت یا شغل مقایسه نمایند .
- 41-The Gantt Chart
 ۴۲- آ.یا. لرنند " مبانی سیبرنتیک " ، مترجم کیومرث پریانی ، انتشارات دانش پژوه ، ۱۳۶۶ - صفحه ۳۵۳ .
 43-Simulation.
 44-Heuristic method.
 ۴۵- آ.یا. لرنند ، " مبانی سیبرنتیک " ، مترجم کیومرث پریانی ، انتشارات دانش پژوه ، صفحه ۳۵۶ .
 46-Structure.
 47-Delays Time.
 48-Amplification.
- ۴۹- Serro-MECHANISM : هرگاه یک سیستم کنترلی ، حالتی مانند الف را سیستمی مربوط تحت کنترل طبق قانون ب ، که توسط علائم بیرونی (که از قبل معلوم نیست و تولید می گردد) تغییر دهد یک سازوکار خودکار نامیده می شود . و اصطلاح مهندس " خودکار " برای نامیدن سیستمی متشکل از سازوکارها و تجهیزاتی به کار می رود که فرآیندهای بدست آوردن ، تبدیل کردن انتقال دادن و استفاده کردن از انرژی (قدرت) و اطلاعات (خبر) مورد نیاز برای اجرای کار کردهای سیستم مذکور بدون مشارکت مستقیم انسان تحقق می پذیرد .
- 50-Digital computer.
 51-Contro, Machinery (C.M) .
 52-Digital Modeles.