

Экспериментальная проверка биомоторных свойств биолокационной рамки

В.Т.Исаков

(Продолжение. Начало в журнале "Парапсихология и Психофизика", 1994, N3, с.58-74.)

В ранее опубликованной работе было показано, что феномен вращения рамки в руке оператора есть чисто биомоторный рефлекторный процесс управления положением рамки посредством ее пространственной переориентации, осуществляемой оператором на уровне подсознания [1]. Для подтверждения этого положения были проведены некоторые экспериментальные работы, показавшие полное соответствие теоретических посылок экспериментальным данным.

Одним из наиболее существенных показателей неосознанного интуитивного управления вращением биолокационной рамки является регистрация биопотенциалов мышц руки оператора, вращающего рамку. Очевидно, что если вращением рамки управляет рука, то этот процесс должен сопровождаться появлением в мышцах соответствующих биоэлектрических импульсов. Для осуществления регистрации указанных биоимпульсов были использованы обычные стандартные контактные методы с использованием усилительной и регистрирующей электронной аппаратуры.

Амплитуда движения руки оператора, работающего с рамкой, весьма незначительна и кратковременна, обнаружить необходимый полезный сигнал мышцы на фоне других видов биопотенциалов и помех довольно затруднительно. Поэтому регистрацию и анализ биопотенциалов проводили методом сравнительной аналогии, когда сравнивали и анализировали полезные сигналы, снимаемые с кисти руки оператора во время работы рамки и сигналы, специально снимаемые с руки при вращении рамки по заданной, запланированной программе, моделирующей процесс вращения рамки. Такой сравнительный анализ позволил зафиксировать повышение активности биопотенциалов мышц руки при проявлении эффекта вращения рамки и появление таких же биопотенциалов при запланированном движении руки.

Само собой разумеется, что если бы рамка являлась не пассивным инструментом в руке оператора, а вращалась бы под воздействием каких-либо внешних сил, то никаких биопотенциалов в мышцах руки, находящейся в расслабленном состоянии, не было бы. Таким образом, появление биопотенциалов мышц руки в момент вращения рамки является прямым доказательством того, что причиной вращения являются не внешние силы объектов, а биоимпульсы мозга, управляющие положением руки оператора.

Аналогичные данные известны из некоторых литературных источников, согласно которым в момент поворота рамки были зафиксированы биоимпульсы, возникающие в головном мозге оператора. Это говорит о том, что мозг оператора помимо функций приема и анализа информации об объекте, должен отрабатывать некоторую программу управления рукой с тем, чтобы эта рука совершала в пространстве строго определенные заранее заданные микродвижения, обусловленные характером движения рамки и ее конечным положением.

В то же время известно, что в процессе работы перед оператором никаких вопросов отработки каких-либо программ не ставится. Как и вся процедура приема, анализа и выделения полезной информации, задача эта решается на чисто интуитивном уровне. Поэтому анализ этого вопроса выходит за рамки данной статьи и будет предложен автором в последующей публикации.

Регистрация микродвижений рук оператора

Вращение рамки сопровождается пространственными ориентированными микродвижениями кисти руки оператора. Для выявления этих микродвижений и непосредственной регистрации их был предложен метод оптической индикации движения кисти руки. Этот метод заключается в том, что на кисть руки оператора крепится небольшое легкое зеркало и на него от источника света, например, лазерного, посылается направленный сфокусированный луч света (Рис.1).

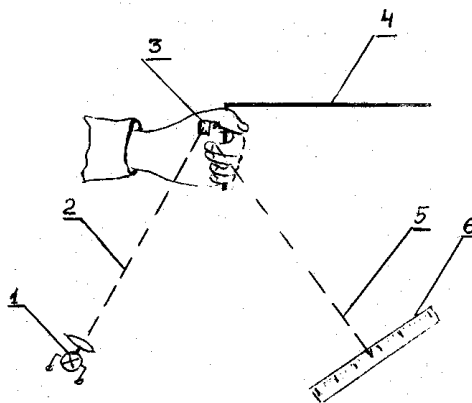


Рис.1. Схема оптической регистрации микродвижений кисти руки оператора.

1 - источник света, 2 - падающий луч света, 3 - зеркало, 4 - биолокационная рамка, 5 - отраженный луч света, 6 - шкала (экран).

Луч отражается от зеркала и попадает на экран, установленный на некотором расстоянии от руки. При этом для достижения требуемого эффекта угол наклона кисти руки и траектория луча света должны находиться в одной плоскости. В этом случае при малейшем наклоне кисти руки отраженный от зеркала луч сместится на экране в увеличенном масштабе, пропорциональном расстоянию от руки до экрана.

Расчет показывает, что если установить экран на расстоянии трех метров от руки оператора, то при наклоне кисти руки всего на 1-2 градуса, смещение отраженного луча на экране составит порядка 60-120 мм (угол падения = 84 град.). Такая значительная величина смещения луча легко регистрируется и даже может быть продемонстрирована широкой аудитории.

В результате было установлено, что в каждом случае при повороте рамки луч света смещался на экране в пределах 50-70 мм, что является прямым доказательством наличия пространственной переориентации кисти руки оператора с целью приведения рамки в ее круговое движение.

Уравновешенная рамка

Известно, что вращение рамки в руке оператора сохраняется, даже если оператор находится в условиях изолированного движущегося транспорта (автомобиль, танк, вертолет, самолет) и факт этот вызывает некоторое недоумение. Но, если учесть, что причиной вращения рамки является одна из составляющих ее собственного веса, а движущийся транспорт не является преградой для проявления этой силы, то такое поведение рамки в движущемся и изолированном транспорте является естественным.

Неоднократно высказывалось мнение, что и в космосе в условиях движущегося спутника рамка сохранит свою работоспособность. В связи с этим некоторые специалисты по биолокации неоднократно предлагали отправить в космос оператора биолокации или обучить этому искусству непосредственно космонавта. Цель такого эксперимента состоит в том, чтобы проверить возможность вести биолокационную разведку, например, полезных

ископаемых, непосредственно из космоса. При этом считается, что условия космоса не только не ухудшат работу рамки, но могут даже улучшить.

Но исходя из предложенной концепции, согласно которой, как сказано выше, основной вращающей силой рамки является одна из составляющих ее силы тяжести, биолокационная рамка в условиях космической невесомости работать не должна.

Для проверки этого утверждения, как оказалось, совсем не обязательно посылать оператора в космос. Достаточно провести эксперимент с, так называемой, уравновешенной рамкой, предложенной автором для проведения данного эксперимента. Данная рамка, в отличие от обычной Г-образной, имеет Т-образную конструкцию с укороченной противоположной горизонтальной частью (Рис.2).

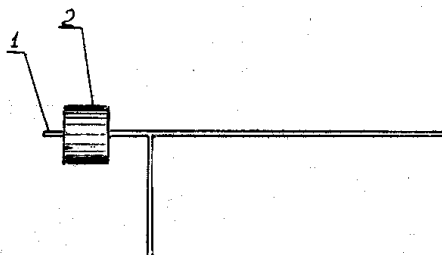


Рис.2. Конструкция уравновешенной рамки.

1 - укороченная горизонтальная часть рамки, 2 - противовес, уравнивающий длинную горизонтальную часть рамки.

На укороченной горизонтальной части укреплен противовес, уравнивающий вес длинной горизонтальной части рамки. При этом массы левой и правой горизонтальных частей рамки взаимно равны между собой. В силу этого при любой пространственной переориентации рамки ее вращающие гравитационные силы взаимно компенсируются и такая рамка перестает вращаться в руках оператора, имитируя условия невесомости в космосе.

Интересно наблюдать, как такая Т-образная уравновешенная рамка, к полному недоумению даже опытного оператора, перестает работать в его руках. Но это и является прямым доказательством истинности рассматриваемой концепции природы сил, вращающих биолокационную рамку. В связи с этим, не удивительным ли покажется тот факт, что среди огромного числа разновидностей биолокационных рамок, используемых операторами (У-образные, Г-образные, П-образные, спиральные, пружинные, с антеннами, с резонаторами и пр.), полностью отсутствует симметричная Т-образная рамка, которая является разновидностью описанной выше уравновешенной рамки (Рис.3)?

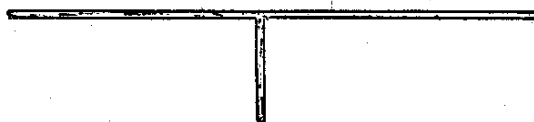


Рис.3. Общий вид симметричной Т-образной биолокационной рамки.

Гравитационные составляющие веса горизонтальных частей симметричной Т-образной рамки полностью взаимно уравновешены. В силу этого (согласно рассмотренным закономерностям) такая рамка в руках оператора работать не должна. И она действительно не работает. Поэтому ее и нет в общем перечне биолокационных рамок. В ее неработоспособности может легко убедиться любой оператор, изготовив и испытав такую рамку.

Этот факт является еще одним неопровержимым доказательством справедливости принципа вращения биолокационной рамки не за счет воздействия внешних сил от объектов,

а за счет ее пространственной переориентации, осуществляемой рукой оператора на подсознательном уровне.

Работа оператора с "неподвижной" рамкой

Поскольку, как было показано, ответственными за вращение рамки являются только ее вес и ее пространственная ориентация, то как одно из следствий этого положения может служить утверждение, что перемещение рамки и самого оператора вдоль объекта не являются необходимыми. Анализ показывает, что движение оператора в данном случае всего лишь способствует проявлению феномена, выполняя роль маскирующего фактора, помогающего отвлечь оператора от процесса вращения рамки и более целенаправленно сконцентрировать его внимание на самом объекте. Вращение же рамки происходит под действием биосигналов, исходящих из мозга оператора, а не вследствие перемещения ее вдоль объекта. Для проверки этого положения была предпринята попытка заставить вращаться рамку в условиях, когда сам оператор и его рука с рамкой находятся в неподвижном состоянии относительно объекта.

Для осуществления этого эксперимента потребовались дополнительные тренировки с целью выработки новых программ управления рамкой и, кроме того, необходимо было разработать специальную конструкцию более чувствительной рамки (Рис.4).

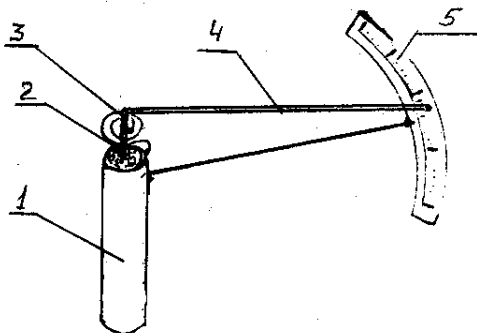


Рис.4. Экспериментальная рамка с повышенной чувствительностью.

1 - рукоятка, 2 - ось рамки в подшипнике, 3 - спираль, 4 - горизонтальная часть рамки, 5 - шкала.

Ось такой рамки установлена в рукоятке на подшипнике и подпружинена чувствительной спиральной часовой пружиной. Для удобства отсчета угла поворота под горизонтальной частью рамки установлен лимб с градусной шкалой.

После проведенных тренировок, цель которых состояла в отработке новых программ управления рамкой и усвоения их оператором до уровня неосознанного автоматизма, были получены результаты, идентичные с результатами в случае передвижения оператора или его руки вдоль объекта.

Методологическая особенность работы с "неподвижной" рамкой заключается в том, что при решении поисковой (локационной) задачи оператор должен мысленно представить процесс передвижения рамки вдоль искомого объекта. И в тот момент, когда линия мысленного движения рамки окажется на пересечении с линией, на которой находится искомый объект, рамка, согласно программе, должна повернуться в неподвижной руке оператора на определенный угол в ту или иную сторону. Направление вращения и угол поворота рамки предварительно должны быть запрограммированы. Причем процесс программирования может проводиться явно, путем специального тренировочного обучения или неявно, путем зрительного перенятия опыта у другого оператора. Как правило, направление поворота рамки указывает на наличие или отсутствие искомого объекта, а величина угла поворота говорит о характере объекта (это могут быть размеры объекта, его состояние, расстояние до объекта и пр.).

Эксперимент с "неподвижной" рамкой является прекрасной иллюстрацией ее широких биолокационных возможностей и подтверждением наличия процесса программированного вращения рамки. Подтверждением этому служит и то обстоятельство, что в настоящее время многие наиболее опытные операторы в совершенстве владеют техникой работы с "неподвижной" рамкой. При этом информационное взаимодействие с объектом осуществляется как в присутствии объекта так и вдали от него, часто на значительном расстоянии. Известны работы операторов, определяющих места расположения полезных ископаемых или других объектов с помощью "неподвижной" рамки по географической карте.

В заключении отметим, что приведенный анализ механизма вращения биолокационной рамки описывает в основном внешнюю видимую сторону этого эффекта. Но эта видимая сторона как раз и является основной причиной загадочности этого феномена, поскольку кажущаяся простота ее вращения сбивает с толку исследователя, направляя его на ложный путь поиска сил и причин, действующих на рамку.

Дальнейшие исследования показали, что феномен биолокации это, можно сказать, только видимая часть айсберга. Я бы даже сказал, что мы увидели только самую верхнюю часть этого айсберга, показавшегося на горизонте. Наиболее интересные и фундаментальные природные явления, лежащие в основе информационных взаимодействий, лежат гораздо глубже, природа и механизмы их проявлений еще более загадочны и необычны. Дальнейшие исследования в области информационных взаимодействий показали, что в основе практически всех остальных известных психофизических феноменов лежат одни и те же принципы и закономерности, что и в эффекте биолокационной рамки.

Так например, не менее известный, но не получивший пока еще достаточного распространения, феномен под условным названием "биологически активный маятник" (БАМ), как оказалось, является всего лишь разновидностью биолокационной рамки. Полный анализ принципа работы биологического маятника предлагается Вашему вниманию в продолжении данной статьи.

Литература

1. Биолокационная рамка как усилитель биомоторной реакции оператора. "Парапсихология и психофизика", 1994, N3, с.58-74.