

РОЗДІЛ III. ПРОБЛЕМИ СПЕЦІАЛЬНОЇ ОСВІТИ

УДК 376.1:116 – 056.3

Тетяна Золотарьова

Сумський обласний інститут післядипломної педагогічної освіти

ORCID ID 0000-0001-7931-2143

DOI 10.24139/2312-5993/2023.08-09/053-073

ОПОСЕРЕДКОВАНЕ ВНУТРІШНЄ УПРАВЛІННЯ ПРЯМИМ ПРОЦЕСОМ ГІПЕРКОМПЕНСАЦІЇ ТА ГІПЕРКОМПЕНСАЦІЙНЕ УПРАВЛІННЯ ПРЯМИМИ ПРОЦЕСАМИ В ПОЗИТИВНИХ ТА НЕГАТИВНИХ СКЛАДОВИХ ЛЮДИНИ ЯК СИСТЕМИ «БІО-СОЦІО-ДУХ»

У статті визначено сутність і проаналізовано структуру опосередкованого внутрішнього корекційного, реабілітаційного, абілітаційного, розвивального, компенсаційного управління процесом гіперкомпенсації та опосередкованого внутрішнього гіперкомпенсаційного управління процесами корекції, реабілітації, абілітації, розвитку, компенсації в позитивних і негативних складових людини як системи «біо-соціо-дух». Застосовано загальнонаукові методи й евристично-синергетичну методологію дослідження. Розуміння сутності розглянутих процесів дозволить цілеспрямовано керувати діяльністю дисипативних функціональних структур у підсистемах компетентностей та створювати необхідні методичні системи опосередкованого управління вертикальними процесами. Доведено, що опосередковане внутрішнє корекційне, реабілітаційне, абілітаційне, розвивальне, компенсаційне управління процесом гіперкомпенсації та опосередковане внутрішнє гіперкомпенсаційне управління процесами корекції, реабілітації, абілітації, розвитку, компенсації в позитивних і негативних складових людини як системи «біо-соціо-дух» складаються з двох видів безпосереднього управління і стимулюють утворення горизонтальних зв'язків між підсистемами, сприяючи соціальній адаптації дітей з особливими освітніми потребами. У подальшому необхідно з'ясувати характерні риси розглянутих видів управління в осіб з різним ступенем інтелектуальних, функціональних, фізичних, навчальних та соціоадаптаційних труднощів.

Ключові слова: гіперкомпенсація, компенсація, абілітація, розвиток, корекція, реабілітація, опосередковане внутрішнє управління, позитивні й негативні складові людини як системи «біо-соціо-дух», синергетика, діти з особливими освітніми потребами.

Постановка проблеми. Соціалізація і соціальна адаптація в дітей з особливими освітніми потребами, виявлення їх здібностей і задатків, розвиток та подальший саморозвиток талантів для вибору майбутньої професії та хобі часто є неможливими без спеціально створених обхідних шляхів становлення підсистем позитивних складових людини (далі – ПСЛ), адже прямий шлях їх самоорганізації може бути заблоковано наявністю відповідних підсистем негативних складових людини (далі – НСЛ). Отже, необхідно відшукати ті підсистеми, в яких

відносно швидко відбувається самоорганізація, тому рівень їх розвитку збільшується швидше, ніж у інших підсистемах ПСЛ. У цих підсистемах ПСЛ потрібно стимулювати процеси абілітації або розвитку, щоб потім їх використовувати як основу для прямої гіперкомпенсації. Пряма гіперкомпенсація – процес самоорганізації системи ПСЛ, результатом якого є надзвичайно високий рівень розвитку мінімум двох підсистем системи ПСЛ й утворення між ними горизонтальних зв'язків, які стають обхідним шляхом для встановлення взаємозв'язку менше розвинених підсистем системи ПСЛ, в яких за даних умов неможлива самоорганізація. Прямим є процес самоорганізації у системі ПСЛ, а оберненим – процес самоорганізації у системі НСЛ.

Аналіз актуальних досліджень. У попередніх публікаціях ми дали визначення процесу гіперкомпенсації, запропонували його схему, з'ясували сутність обмежень, що існують у дисипативних функціональних структурах, які утворюються в підсистемах ПСЛ і НСЛ для здійснення процесу гіперкомпенсації, визначили види опосередкованого управління процесом гіперкомпенсації (Золотарьова 2010, с. 65-70; 2020). Проте у зв'язку з подальшим дослідженням гіперкомпенсації у позитивних і негативних складових людини як системи «біо-соціо-дух» у нас виникла необхідність уточнити деякі аспекти взаємодії підсистем, які беруть участь у розглядуваному процесі, а також з'ясувати сутність кожного виду опосередкованого управління процесом гіперкомпенсації та опосередкованого гіперкомпенсаційного управління іншими прямими вертикальними процесами у ПСЛ і НСЛ.

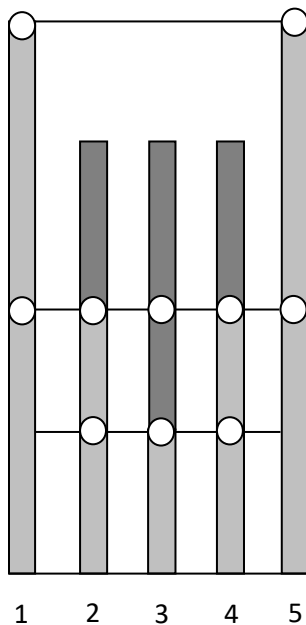
Мета статті. Визначимо сутність і проаналізуємо структуру опосередкованого внутрішнього корекційного, реабілітаційного, абілітаційного, розвивального, компенсаційного управління процесом гіперкомпенсації та опосередкованого внутрішнього гіперкомпенсаційного управління процесами корекції, реабілітації, абілітації, розвитку, компенсації в позитивних і негативних складових людини як системи «біо-соціо-дух».

Методи дослідження. У ході підготовки статті нами були застосовані загальнонаукові методи (дедукція й індукція, аналіз і синтез, порівняння, узагальнення, абстрагування й конкретизація, мисленнєвий експеримент, метод мисленнєвого моделювання тощо) й евристично-синергетична методологія дослідження (елементи синергетичної теорії: теорія самоорганізації, теорія складностей, теорія катастроф, теорія

біфуркацій, теорія флуктуацій, тощо; принципи синергетики: принцип складності, принцип підпорядкування, принцип кооперативності й когерентності, принцип відкритості й нерівноважності, принцип нелінійності, принцип становлення, принцип діалогічності, принцип подвійності тощо; евристичні методи: метод евристичних питань, метод синектики, метод інверсії, метод аналогії, метод багатовимірних матриць, метод організованих стратегій тощо).

Виклад основного матеріалу. У процесі гіперкомпенсації беруть участь мінімум п'ять підсистем ПСЛ і мінімум три підсистеми НСЛ. Розглянемо їх взаємодію (рис. 1, на якому *світло-сірими* прямокутниками позначені підсистеми ПСЛ, *темно-сірими* прямокутниками – підсистеми НСЛ, *білими* *кружками* – рівні розвитку

Найнижчий рівень розвитку підсистем системи НСЛ і найвищий рівень розвитку підсистем системи ПСЛ



Найнижчий рівень розвитку підсистем системи ПСЛ і найвищий рівень розвитку підсистем системи НСЛ

Рис 1. Процес прямої гіперкомпенсації

цифрами – номери підсистем, *лініями* – горизонтальні зв'язки між підсистемами). Менш розвинена підсистема № 3 системи ПСЛ і більш розвинені підсистеми № 2 і № 4 системи ПСЛ мають відповідні їм більш розвинену підсистему № 3 системи НСЛ і менш розвинені підсистеми № 2 і № 4 системи НСЛ. Підсистеми № 2, 3 і 4 системи НСЛ мають надзвичайно високу швидкість самоорганізації, тому є стійкими до процесу прямої корекції і їх дуже складно видалити. Зв'язки між підсистемами № 2 і № 4 через підсистему № 3 системи ПСЛ можна встановити лише до останнього рівня розвитку підсистеми № 3 системи ПСЛ, оскільки заважає наявність підсистеми № 3 системи НСЛ. Отже, у підсистемах № 2, 3 і 4 системи ПСЛ поки що марно стимулювати процес самоорганізації, тому в них неможливо здійснити прямі процеси прогресивного розвитку і абілітації, корекції та реабілітації.

Проте описану тимчасову нездійсненність процесу самоорганізації в підсистемах № 2, 3 і 4 системи ПСЛ можна компенсувати стимулюванням процесу самоорганізації в підсистемах № 1 і № 5 системи ПСЛ. З цією метою

недостатньо лише знайти підсистеми № 1 і № 5 системи ПСЛ, які є, по-перше, спорідненими, а по-друге – більш розвиненими, ніж підсистеми № 2 і № 4 системи ПСЛ, та встановити горизонтальні зв'язки між підсистемами № 1 і № 2 та між підсистемами № 4 і № 5 системи ПСЛ до максимального можливого рівня – рівня розвитку підсистем № 2 і № 4 системи ПСЛ, а також між підсистемами № 1 і № 5 системи ПСЛ до найвищих рівнів їх розвитку. Необхідно, щоб підсистеми № 1 і № 5 системи ПСЛ мали надзвичайно високу швидкість самоорганізації й були би стійкими до процесу саморуйнування, яке стимулюється випадковими факторами та негативним впливом менш розвинених підсистем № 2 і № 4 за законами асинхронного розвитку (Золотарьова, 2010, с. 128-150). Серед таких підсистем часто зустрічаються підсистеми різноманітних задатків та здібностей. Задатки та здібності є у кожного, отже у кожного є можливість становлення високо розвинених підсистем, які в майбутньому стануть основою для гіперкомпенсації. Якщо на момент потреби дитини в процесі гіперкомпенсації ці підсистеми знаходяться на найнижчому рівні розвитку, то зазвичай за відносно невеликий час їх можна розвинути до високого рівня, а окремі з них і до рівня, вищого за вікову норму (рис. 2). Рівень розвитку підсистем задатків та здібностей людини збільшується в ході процесів абілітації або розвитку. Отже, рівень розвитку окремої підсистеми, вищий за вікову норму, може свідчити про обдарованість дитини в певній області. Всі дрібні підсистеми цієї великої підсистеми є високо розвиненими, і тому вся велика підсистема має високий рівень розвитку, навіть якщо він є асинхронним. Усі дрібні підсистеми цієї великої підсистеми самоорганізуються надзвичайно швидко, тому асинхронність їх розвитку не є великою проблемою.

Розглянемо взаємодію групи підсистем, які беруть участь у процесі *первинного* (першого в житті конкретної людини) безпосереднього розвивального (абілітаційного, реабілітаційного, корекційного і компенсаційного) стимулювання прямої гіперкомпенсації у підсистемах у позитивних та негативних складових людини як системи «біо-соціо-дух». Для зручності роботи з великою кількістю підсистем, задіяних в управлінні, використаємо умовні назви: підсистеми № 1-5 ПСЛ і НСЛ, які безпосередньо беруть участь у процесі гіперкомпенсації, віднесемо до підсистем групи Б; підсистему, яка стимулюватиме самоорганізацію в підсистемах групи Б, назвемо підсистемою А системи ПСЛ; підсистему, якою управлитимуть підсистеми № 1 і № 5 групи Б системи ПСЛ, назвемо підсистемою В системи ПСЛ.

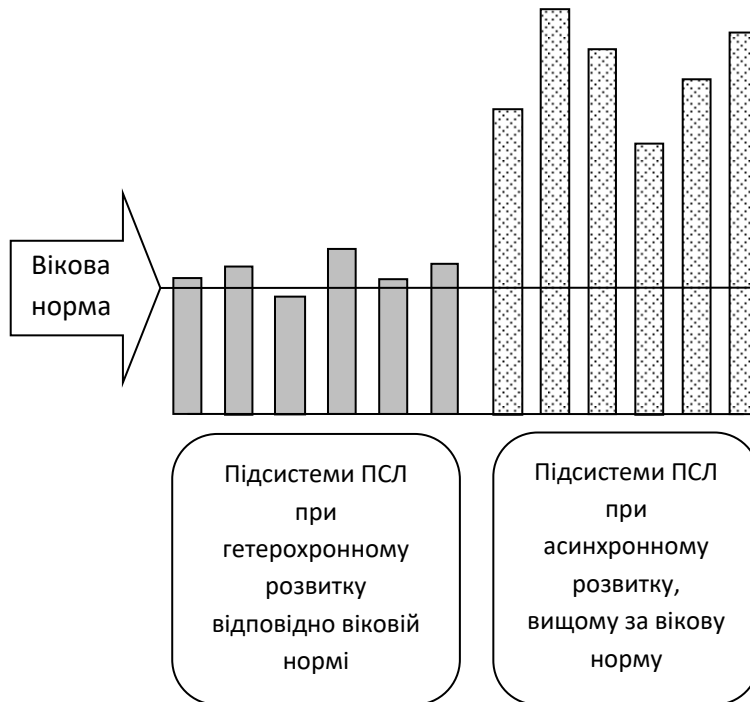


Рис. 2. Підсистеми ПСЛ при гетерохронному розвитку та асинхронному розвитку, вищому за вікову норму

Щоб успішно здійснити процес розвитку чи абілітації (а іноді навіть корекції чи реабілітації, але не компенсації) в підсистемах № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ, необхідно застосувати підсистему А системи ПСЛ. Без опори на неї підсистеми № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ вони не зможуть так швидко самоорганізовуватись, оскільки разом з підсистемою А системи ПСЛ утворюють єдину дисипативну функціональну структуру. Наприклад, у дитини здібності до малювання, в'язання чи музики (підсистеми № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ) але розвивати їх самостійно дошкільник чи молодший школяр з особливими освітніми потребами ще не може, оскільки у нього не сформована навичка вільного читання (підсистема А системи ПСЛ), тому дитина не може самотужки опанувати основи професійного малювання, в'язання або музикування. Якщо підсистема А системи ПСЛ має недостатній рівень розвитку, але не має відповідної їй підсистеми А системи НСЛ, то в ній можна стимулювати процеси розвитку чи абілітації, щоб вона досягла потрібного дитині рівня розвитку. Але може виявитись так, що підсистема А системи ПСЛ має відповідну їй підсистему А системи НСЛ, то в такому випадку у відповідних підсистемах А систем НСЛ і ПСЛ необхідно здійснити процес корекції або реабілітації (а в подальшому за необхідності – додаткового розвитку чи абілітації) і

лише потім за її допомогою стимулювати процеси розвитку чи абілітації в підсистемах № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ. Якщо ж підсистема А системи ПСЛ має відповідну їй підсистему А системи НСЛ, яку зараз неможливо видалити за допомогою стимулювання прямих процесів корекції та реабілітації, то доводиться здійснювати процес прямої компенсації – стимулювати процес самоорганізації у підсистемі А1, яка є спорідненою підсистемою А.

Отже, механізм *первинного* безпосереднього управління прямою гіперкомпенсацією у підсистемах групи Б систем ПСЛ і НСЛ полягає в наступному. 1. Розвиток (абілітація) у підсистемі А системи ПСЛ управляє розвитком (абілітацією, корекцією, реабілітацією) підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ (за умови відсутності відповідної підсистеми А системи НСЛ); корекція (реабілітація) у відповідних підсистемах А систем НСЛ і ПСЛ управляє розвитком (абілітацією, корекцією, реабілітацією) підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ (за умови наявності відповідної підсистеми А системи НСЛ); компенсація у споріднених підсистемах А і А1 управляє розвитком (абілітацією, корекцією, реабілітацією) підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ (за умови наявності відповідної підсистеми А системи НСЛ). 2. Більш розвинена підсистема № 1 з групи підсистем Б системи ПСЛ встановлює взаємозв'язок з менш розвиненою підсистемою № 2 групи підсистем Б системи ПСЛ. 3. Більш розвинена підсистема № 2 з групи підсистем Б системи ПСЛ встановлює взаємозв'язок з менш розвиненою підсистемою № 3 групи підсистем Б системи ПСЛ. 4. Більш розвинена підсистема № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ встановлює взаємозв'язок з менш розвиненою підсистемою № 4 групи підсистем Б системи ПСЛ. 5. Більш розвинена підсистема № 4 з групи підсистем Б системи ПСЛ встановлює взаємозв'язок з менш розвиненою підсистемою № 3 групи підсистем Б системи ПСЛ. 6. Високо розвинена підсистема № 1 з групи підсистем Б системи ПСЛ встановлює взаємозв'язок з високо розвиненою підсистемою № 5 групи підсистем Б системи ПСЛ між усіма рівнями їх розвитку до найвищого рівня розвитку. Утворені горизонтальні зв'язки між підсистемами № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ і є обхідним шляхом для встановлення взаємозв'язку менше розвинених підсистем № 2, 3 і 4 системи ПСЛ, в яких за даних умов неможлива самоорганізація.

Розвинені вище за вікову норму підсистеми № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ у майбутньому можуть окремо використовуватись в якості підсистеми А для стимулювання безпосереднього гіперкомпенсаційного управління процесами корекції, реабілітації, абілітації, розвитку, компенсації в позитивних і негативних складових людини як системи «біо-соціо-дух».

Необхідність в опосередкованому управлінні гіперкомпенсацією виникає при різко асинхронному типі розвитку і наявності великої кількості підсистем НСЛ, які на даному етапі розвитку людини скоригувати неможливо.

І. Опосередковане внутрішнє корекційне, реабілітаційне, абілітаційне, розвивальне, компенсаційне управління гіперкомпенсацією позитивних складових людини як системи «біо-соціо-дух» розглянемо за такою схемою: *гіперкомпенсація* в групі підсистем А системи ПСЛ і НСЛ (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) – *інший процес* (абілітація і розвиток у підсистемі Б системи ПСЛ, корекція і реабілітація у відповідних підсистемах Б систем ПСЛ і НСЛ, компенсація у споріднених підсистемах Б і Б1 системи ПСЛ) – *гіперкомпенсація* в групі підсистем В систем ПСЛ і НСЛ (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10).

1. Опосередковане корекційне управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ – це цілеспрямоване стимулювання гіперкомпенсації в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ гіперкомпенсацією в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ через корекцію у підсистемі Б системи НСЛ. Якщо процес № 1 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, процес № 2 – корекція системи НСЛ, процес № 3 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, то гіперкомпенсація в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ управляє гіперкомпенсацією в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ через корекцію підсистеми Б системи НСЛ.

Опосередковане корекційне управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ (система трьох процесів «гіперкомпенсація – корекція – гіперкомпенсація») складається з двох видів безпосереднього управління: *безпосереднього гіперкомпенсаційного управління корекцією* (система двох процесів «гіперкомпенсація – корекція»), за якого збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем А системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) безпосередньо стимулює зменшення рівня розвитку

підсистеми Б системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *нових* елементів (корекція); *безпосереднього корекційного управління гіперкомпенсацією* (система двох процесів «корекція – гіперкомпенсація»), за якого зменшення рівня розвитку підсистеми Б системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *нових* елементів (корекція) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 6 і № 10 з групи В системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація); отже, збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем А системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) опосередковано стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 6 і № 10 з групи В системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) через зменшення рівня розвитку підсистеми Б системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *нових* елементів (корекція). Таким чином, за опосередкованого корекційного управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ процес гіперкомпенсації в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ, процес корекції у відповідних підсистемах Б систем НСЛ і ПСЛ та процес гіперкомпенсації в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ знаходяться між собою у відношенні транзитивності.

2. Опосередковане реабілітаційне управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ – це цілеспрямоване стимулювання гіперкомпенсації в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ гіперкомпенсацією в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ через реабілітацію у підсистемі Б системи ПСЛ. Якщо процес № 1 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, процес № 2 – реабілітація системи ПСЛ, процес № 3 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, то гіперкомпенсація в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ управляє гіперкомпенсацією в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ через реабілітацію підсистеми Б системи ПСЛ.

Опосередковане реабілітаційне управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ (система трьох процесів «гіперкомпенсація – реабілітація – гіперкомпенсація») складається з двох видів безпосереднього управління: *безпосереднього гіперкомпенсаційного управління*

реабілітацією (система двох процесів «гіперкомпенсація – реабілітація»), за якого збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем А системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) безпосередньо стимулює зменшення рівня розвитку підсистеми Б системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *раніше наявних* елементів (реабілітація); *безпосереднього реабілітаційного управління гіперкомпенсацією* (система двох процесів «реабілітація – гіперкомпенсація»), за якого зменшення рівня розвитку підсистеми Б системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *раніше наявних* елементів (реабілітація) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 6 і № 10 з групи В системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація); отже, збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем А системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) опосередковано стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 6 і № 10 з групи В системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) через зменшення рівня розвитку підсистеми Б системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *раніше наявних* елементів (реабілітація). Таким чином, за опосередкованого реабілітаційного управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ процес гіперкомпенсації в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ, процес реабілітації у відповідних підсистемах Б систем НСЛ і ПСЛ та процес гіперкомпенсації в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ знаходяться між собою у відношенні транзитивності.

3. Опосередковане абілітаційне управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ – це цілеспрямоване стимулювання гіперкомпенсації в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ гіперкомпенсацією в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ через абілітацію у підсистемі Б системи ПСЛ. Якщо процес № 1 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, процес № 2 – абілітація системи ПСЛ, процес № 3 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, то гіперкомпенсація в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ управляє гіперкомпенсацією в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ через абілітацію підсистеми Б системи ПСЛ.

Опосередковане абілітаційне управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ (система трьох процесів «гіперкомпенсація – абілітація – гіперкомпенсація») складається з двох видів безпосереднього управління: *безпосереднього гіперкомпенсаційного управління абілітацією* (система двох процесів «гіперкомпенсація – абілітація»), за якого збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем А системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) безпосередньо стимулює пришвидшене збільшення рівня розвитку підсистеми Б системи ПСЛ внаслідок пришвидшеного приєднання до неї елементів, чим попереджає виникнення підсистеми Б системи НСЛ, уповільнює і припиняє збільшення рівня розвитку підсистеми Б системи НСЛ (абілітація); *безпосереднього абілітаційного управління гіперкомпенсацією* (система двох процесів «абілітація – гіперкомпенсація»), за якого пришвидшене збільшення рівня розвитку підсистеми Б системи ПСЛ внаслідок пришвидшеного приєднання до неї елементів, чим попереджає виникнення підсистеми Б системи НСЛ, уповільнює і припиняє збільшення рівня розвитку підсистеми Б системи НСЛ (абілітація) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 6 і № 10 з групи В системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація); отже, збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем А системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) опосередковано стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 6 і № 10 з групи В системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) через пришвидшене збільшення рівня розвитку підсистеми Б системи ПСЛ внаслідок пришвидшеного приєднання до неї елементів, чим попереджає виникнення підсистеми Б системи НСЛ, уповільнює і припиняє збільшення рівня розвитку підсистеми Б системи НСЛ (абілітація). Таким чином, за опосередкованого абілітаційного управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ процес гіперкомпенсації в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ, процес абілітації у підсистемі Б системи ПСЛ та процес гіперкомпенсації в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ знаходяться між собою у відношенні транзитивності.

4. Опосередковане розвивальне управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ – це цілеспрямоване стимулювання гіперкомпенсації в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ

гіперкомпенсацією в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ через розвиток у підсистемі Б системи ПСЛ. Якщо процес № 1 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, процес № 2 – розвиток системи ПСЛ, процес № 3 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, то гіперкомпенсація в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ управляє гіперкомпенсацією в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ через розвиток підсистеми Б системи ПСЛ.

Опосередковане розвивальне управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ (система трьох процесів «гіперкомпенсація – розвиток – гіперкомпенсація») складається з двох видів безпосереднього управління: *безпосереднього гіперкомпенсаційного управління розвитком* (система двох процесів «гіперкомпенсація – розвиток»), за якого збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем А системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистеми А системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї елементів (розвиток); *безпосереднього розвивального управління гіперкомпенсацією* (система двох процесів «розвиток – гіперкомпенсація»), за якого збільшення рівня розвитку підсистеми А системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї елементів (розвиток) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 6 і № 10 з групи В системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація); отже, збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем А системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) опосередковано стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 6 і № 10 з групи В системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) через збільшення рівня розвитку підсистеми А системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї елементів (розвиток). Таким чином, за опосередкованого розвивального управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ процес гіперкомпенсації в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ, процес розвитку у підсистемі Б системи ПСЛ та процес гіперкомпенсації в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ знаходяться між собою у відношенні транзитивності.

5. Опосередковане компенсаційне управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ – це цілеспрямоване стимулювання гіперкомпенсації в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ гіперкомпенсацією в групі підсистем А (підсистеми № 1,

2, 3, 4, 5) системи ПСЛ через компенсацію в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2) системи ПСЛ. Якщо процес № 1 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, процес № 2 – компенсація системи ПСЛ, процес № 3 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, то гіперкомпенсація в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ управляє гіперкомпенсацією в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ через компенсацію в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2) системи ПСЛ.

Опосередковане компенсаційне управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ (система трьох процесів «гіперкомпенсація – компенсація – гіперкомпенсація») складається з двох видів безпосереднього управління: *безпосереднього гіперкомпенсаційного управління компенсацією* (система двох процесів «гіперкомпенсація – компенсація»), за якого збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем А системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистеми Б2 системи ПСЛ (внаслідок приєднання до неї елементів), спорідненої підсистемі Б1 системи ПСЛ, в якій на даний момент і за даних умов неможлива самоорганізація (компенсація); *безпосереднього компенсаційного управління гіперкомпенсацією* (система двох процесів «компенсація – гіперкомпенсація»), за якого збільшення рівня розвитку підсистеми Б2 системи ПСЛ (внаслідок приєднання до неї елементів), спорідненої підсистемі Б1 системи ПСЛ, в якій на даний момент і за даних умов неможлива самоорганізація (компенсація) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 6 і № 10 з групи В системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація); отже, збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем А системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) опосередковано стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 6 і № 10 з групи В системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) через збільшення рівня розвитку підсистеми Б2 системи ПСЛ (внаслідок приєднання до неї елементів), спорідненої підсистемі Б1 системи ПСЛ, в якій на даний момент і за даних умов неможлива самоорганізація (компенсація). Таким чином, за опосередкованого компенсаційного управління гіперкомпенсацією системи ПСЛ процес гіперкомпенсації в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ, процес

компенсації в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2) системи ПСЛ та процес гіперкомпенсації в групі підсистем В (підсистеми № 6, 7, 8, 9, 10) системи ПСЛ знаходяться між собою у відношенні транзитивності.

II. Опосередковане внутрішнє гіперкомпенсаційне управління процесами корекції, реабілітації, абілітації, розвитку, компенсації в позитивних і негативних складових людини як системи «біо-соціо-дух» розглянемо за такою схемою: *інший процес* (абілітація і розвиток у підсистемі А системи ПСЛ, корекція і реабілітація у відповідних підсистемах А систем ПСЛ і НСЛ, компенсація у споріднених підсистемах А і А1 системи ПСЛ) – *гіперкомпенсація* в групі підсистем Б системи ПСЛ і НСЛ (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) – *інший процес* (абілітація і розвиток у підсистемі В системи ПСЛ, корекція і реабілітація у відповідних підсистемах В систем ПСЛ і НСЛ, , компенсація у споріднених підсистемах В і В1 системи ПСЛ).

1. Опосередковане гіперкомпенсаційне управління корекцією системи НСЛ – це цілеспрямоване стимулювання корекції в підсистемі В системи НСЛ корекцією в підсистемі А системи НСЛ через гіперкомпенсацію у групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ. Якщо процес № 1 – корекція системи НСЛ, процес № 2 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, процес № 3 – корекція системи НСЛ, то корекція в підсистемі А системи НСЛ управляє корекцією в підсистемі В системи НСЛ через гіперкомпенсацію в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ.

Опосередковане гіперкомпенсаційне управління корекцією системи НСЛ (система трьох процесів «корекція – гіперкомпенсація – корекція») складається з двох видів безпосереднього управління: *безпосереднього корекційного управління гіперкомпенсацією* (система двох процесів «корекція – гіперкомпенсація»), за якого зменшення рівня розвитку підсистеми А системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми А системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *нових* елементів (корекція) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація); *безпосереднього гіперкомпенсаційного управління корекцією* (система двох процесів «гіперкомпенсація – корекція»), за якого збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) безпосередньо

стимулює зменшення рівня розвитку підсистеми В системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми В системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *нових* елементів (корекція); отже, зменшення рівня розвитку підсистеми А системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми А системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *нових* елементів (корекція) опосередковано стимулює зменшення рівня розвитку підсистеми В системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми В системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *нових* елементів (корекція) через збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація). Таким чином, за опосередкованого гіперкомпенсаційного управління корекцією системи НСЛ процес корекції у відповідних підсистемах А систем НСЛ і ПСЛ, процес гіперкомпенсації в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ, та процес корекції у відповідних підсистемах В систем НСЛ і ПСЛ знаходяться між собою у відношенні транзитивності.

2. Опосередковане гіперкомпенсаційне управління реабілітацією системи НСЛ – це цілеспрямоване стимулювання реабілітації в підсистемі В системи НСЛ реабілітацією в підсистемі А системи НСЛ через гіперкомпенсацію у групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ. Якщо процес № 1 – реабілітація системи НСЛ, процес № 2 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, процес № 3 – реабілітація системи НСЛ, то реабілітація в підсистемі А системи НСЛ управляє реабілітацією в підсистемі В системи НСЛ через гіперкомпенсацію в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ.

Опосередковане гіперкомпенсаційне управління реабілітацією системи НСЛ (система трьох процесів «реабілітація – гіперкомпенсація – реабілітація») складається з двох видів безпосереднього управління: *безпосереднього реабілітаційного управління гіперкомпенсацією* (система двох процесів «реабілітація – гіперкомпенсація»), за якого зменшення рівня розвитку підсистеми А системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми А системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *раніше наявних* елементів (реабілітація) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація); *безпосереднього гіперкомпенсаційного*

управління реабілітацією (система двох процесів «гіперкомпенсація – реабілітація»), за якого збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) безпосередньо стимулює зменшення рівня розвитку підсистеми В системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми В системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *раніше наявних* елементів (реабілітація); отже, зменшення рівня розвитку підсистеми А системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми А системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *раніше наявних* елементів (реабілітація) опосередковано стимулює зменшення рівня розвитку підсистеми В системи НСЛ внаслідок від'єднання від неї елементів і збільшення рівня розвитку підсистеми В системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї *раніше наявних* елементів (реабілітація) через збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація). Таким чином, за опосередкованого гіперкомпенсаційного управління реабілітацією системи НСЛ процес реабілітації у відповідних підсистемах А систем НСЛ і ПСЛ, процес гіперкомпенсації в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ, та процес реабілітації у відповідних підсистемах В систем НСЛ і ПСЛ знаходяться між собою у відношенні транзитивності.

3. Опосередковане гіперкомпенсаційне управління абілітацією системи ПСЛ – це цілеспрямоване стимулювання абілітації в підсистемі В системи ПСЛ абілітацією в підсистемі А системи ПСЛ через гіперкомпенсацію у групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ. Якщо процес № 1 – абілітація системи ПСЛ, процес № 2 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, процес № 3 – абілітація системи ПСЛ, то абілітація у підсистемі А системи ПСЛ управляє абілітацією у підсистемі В системи ПСЛ через гіперкомпенсацію в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ.

Опосередковане гіперкомпенсаційне управління абілітацією системи ПСЛ (система трьох процесів «абілітація – гіперкомпенсація – абілітація») складається з двох видів безпосереднього управління: *безпосереднього абілітаційного управління гіперкомпенсацією* (система двох процесів «абілітація – гіперкомпенсація»), за якого пришвидшене збільшення рівня розвитку підсистеми А системи ПСЛ внаслідок пришвидшеного приєднання до неї елементів, чим

попереджає виникнення підсистеми А системи НСЛ, уповільнює і припиняє збільшення рівня розвитку підсистеми А системи НСЛ (абілітація) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація); *безпосереднього гіперкомпенсаційного управління абілітацією* (система двох процесів «гіперкомпенсація – абілітація»), за якого збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) безпосередньо стимулює пришвидшене збільшення рівня розвитку підсистеми В системи ПСЛ внаслідок пришвидшеного приєднання до неї елементів, чим попереджає виникнення підсистеми В системи НСЛ, уповільнює і припиняє збільшення рівня розвитку підсистеми В системи НСЛ (абілітація); отже, пришвидшене збільшення рівня розвитку підсистеми А системи ПСЛ внаслідок пришвидшеного приєднання до неї елементів, чим попереджає виникнення підсистеми А системи НСЛ, уповільнює і припиняє збільшення рівня розвитку підсистеми А системи НСЛ (абілітація) опосередковано стимулює пришвидшене збільшення рівня розвитку підсистеми В системи ПСЛ внаслідок пришвидшеного приєднання до неї елементів, чим попереджає виникнення підсистеми В системи НСЛ, уповільнює і припиняє збільшення рівня розвитку підсистеми В системи НСЛ (абілітація) через збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація). Таким чином, за опосередкованого гіперкомпенсаційного управління абілітацією системи ПСЛ процес абілітації у підсистемі А системи ПСЛ, процес гіперкомпенсації в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ, та процес абілітації у підсистемі В системи ПСЛ знаходяться між собою у відношенні транзитивності.

4. Опосередковане гіперкомпенсаційне управління розвитком системи ПСЛ – це цілеспрямоване стимулювання розвитку в підсистемі В системи ПСЛ розвитком в підсистемі А системи ПСЛ через гіперкомпенсацію у групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ. Якщо процес № 1 – розвиток системи ПСЛ, процес № 2 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, процес № 3 – розвиток системи ПСЛ, то розвиток у підсистемі А системи ПСЛ управляє розвитком у підсистемі В системи ПСЛ через гіперкомпенсацію в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ.

Опосередковане гіперкомпенсаційне управління розвитком системи ПСЛ (система трьох процесів «розвиток – гіперкомпенсація – розвиток») складається з двох видів безпосереднього управління: *безпосереднього розвивального управління гіперкомпенсацією* (система двох процесів «розвиток – гіперкомпенсація»), за якого збільшення рівня розвитку підсистеми А системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї елементів (розвиток) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація); *безпосереднього гіперкомпенсаційного управління розвитком* (система двох процесів «гіперкомпенсація – розвиток»), за якого збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистеми В системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї елементів (розвиток); отже, збільшення рівня розвитку підсистеми А системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї елементів (розвиток) опосередковано стимулює збільшення рівня розвитку підсистеми В системи ПСЛ внаслідок приєднання до неї елементів (розвиток) через збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація). Таким чином, за опосередкованого гіперкомпенсаційного управління розвитком системи ПСЛ процес розвитку у підсистемі А системи ПСЛ, процес гіперкомпенсації в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ, та процес розвитку у підсистемі В системи ПСЛ знаходяться між собою у відношенні транзитивності.

5. Опосередковане гіперкомпенсаційне управління компенсацією системи ПСЛ – це цілеспрямоване стимулювання компенсації в групі підсистем В (підсистеми № 1, 2) системи ПСЛ компенсацією в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2) системи ПСЛ через гіперкомпенсацію у групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ. Якщо процес № 1 – компенсація системи ПСЛ, процес № 2 – гіперкомпенсація системи ПСЛ, процес № 3 – компенсація системи ПСЛ, то компенсація в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2) системи ПСЛ управляє компенсацією в групі підсистем В (підсистеми № 1, 2) системи ПСЛ через гіперкомпенсацію в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ.

Опосередковане гіперкомпенсаційне управління компенсацією системи ПСЛ (система трьох процесів «компенсація – гіперкомпенсація – компенсація») складається з двох видів безпосереднього управління: *безпосереднього компенсаційного управління гіперкомпенсацією* (система двох процесів «компенсація – гіперкомпенсація»), за якого збільшення рівня розвитку підсистеми А2 системи ПСЛ (внаслідок приєднання до неї елементів), спорідненої підсистемі А1 системи ПСЛ, в якій на даний момент і за даних умов неможлива самоорганізація (компенсація) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація); *безпосереднього гіперкомпенсаційного управління компенсацією* (система двох процесів «гіперкомпенсація – компенсація»), за якого збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація) безпосередньо стимулює збільшення рівня розвитку підсистеми В2 системи ПСЛ (внаслідок приєднання до неї елементів), спорідненої підсистемі В1 системи ПСЛ, в якій на даний момент і за даних умов неможлива самоорганізація (компенсація); отже, збільшення рівня розвитку підсистеми А2 системи ПСЛ (внаслідок приєднання до неї елементів), спорідненої підсистемі А1 системи ПСЛ, в якій на даний момент і за даних умов неможлива самоорганізація (компенсація) опосередковано стимулює збільшення рівня розвитку підсистеми В2 системи ПСЛ (внаслідок приєднання до неї елементів), спорідненої підсистемі В1 системи ПСЛ, в якій на даний момент і за даних умов неможлива самоорганізація (компенсація) через збільшення рівня розвитку підсистем № 1 і № 5 з групи підсистем Б системи ПСЛ внаслідок приєднання до них елементів (гіперкомпенсація). Таким чином, за опосередкованого гіперкомпенсаційного управління компенсацією системи ПСЛ процес компенсації в групі підсистем А (підсистеми № 1, 2) системи ПСЛ, процес гіперкомпенсації в групі підсистем Б (підсистеми № 1, 2, 3, 4, 5) системи ПСЛ, та процес компенсації в групі підсистем В (підсистеми № 1, 2) системи ПСЛ знаходяться між собою у відношенні транзитивності.

В усіх ПСЛ, у яких найближчим часом неможлива самоорганізація, необхідно здійснювати компенсацію та гіперкомпенсацію, щоб ці підсистеми могли бути включеними до дисипативних функціональних структур системи ПСЛ та сприяти соціалізації дитини з особливими

освітніми потребами. Через деякий час спробувати знову здійснити прямі корекцію чи реабілітацію у цих підсистемах, оскільки упродовж життя людини з'являються нові підсистеми ПСЛ, і отже, нові можливості для реалізації процесів корекції, реабілітації, абілітації, розвитку, компенсації та гіперкомпенсації.

Висновки. Таким чином, опосередковане внутрішнє корекційне, реабілітаційне, абілітаційне, розвивальне, компенсаційне управління процесом гіперкомпенсації та опосередковане внутрішнє гіперкомпенсаційне управління процесами корекції, реабілітації, абілітації, розвитку, компенсації в позитивних і негативних складових людини як системи «біо-соціо-дух» складаються з двох видів безпосереднього управління і стимулюють утворення горизонтальних зв'язків між компетентностями, сприяючи соціальній адаптації дітей з особливими освітніми потребами. З метою більш ефективного стимулювання процесів корекції, реабілітації, абілітації, розвитку, компенсації та гіперкомпенсації застосовують евристично-синергетичні методики управління.

Перспективи подальших розвідок. У подальшому необхідно з'ясувати характерні риси опосередкованого внутрішнього корекційного, реабілітаційного, абілітаційного, розвивального, компенсаційного управління процесом гіперкомпенсації та опосередкованого внутрішнього гіперкомпенсаційного управління процесами корекції, реабілітації, абілітації, розвитку, компенсації в позитивних і негативних складових людини як системи «біо-соціо-дух» в осіб з різним ступенем інтелектуальних, функціональних, фізичних, навчальних та соціоадаптаційних труднощів.

ЛІТЕРАТУРА

- Золотарьова, Т. В. (2020). Безпосереднє внутрішнє управління прямими вертикальними процесами, які відбуваються у позитивних і негативних складових людини як системи «біо-соціо-дух». *The 5th International scientific and practical conference "Topical issues of the development of modern science"*. Sofia, Bulgaria, 456-467. (Zolotaryova, T. V. (2020). Immediate internal management of direct vertical processes that occur in the positive and negative components of a person as a "bio-socio-spirit" system. *The 5th International scientific and practical conference "Topical issues of the development of modern science"*. Sofia, Bulgaria, 456-467).
- Золотарьова, Т. В. (2010). Горизонтальні зв'язки у системах «особистість» і «дефект» у дітей з психофізичними порушеннями. *Науковий часопис Національного педагогічного університету імені М. П. Драгоманова*, 16, 65-70. (Zolotaryova, T. V. (2010) Horizontal connections in the "personality" and "defect" systems in children with psychophysical disorders. *Scientific*

journal of the National Pedagogical University named after M.P. Drahomanov, 16, 65-70).

- Золотарьова, Т. В. (2010). Кореляція вертикальних процесів у системах «особистість» і «дефект» у дітей з психофізичними порушеннями. *Педагогічні науки: теорія, історія, інноваційні технології, 8, 128-150.* (Zolotaryova, T. V. (2010) Correlation of vertical processes in systems «personality» and «defect» of children with psychophysical disorders. *Pedagogic sciences: theory, history, innovation technologies, 8, 128-150).*

SUMMARY

Zolotaryova Tatiana. Mediated internal management of the direct process of hypercompensation and hypercompensational management of direct processes in the positive and negative components of a person as a "bio-socio-spirit" system.

The article defines the essence and analyzes the structure of mediated internal correctional, rehabilitational, habilitational, developmental, compensational management of the process of hypercompensation and mediated internal hypercompensational management of the processes of correction, rehabilitation, habilitation, development, compensation in positive and negative components of a person as a "bio-socio-spirit" system. General scientific methods and heuristic-synergistic research methodology were used when writing the article. Mediated internal correctional, rehabilitational, habilitational, developmental, compensational management of the hypercompensation process is considered according to the scheme:

1) hypercompensation in subsystem group A of positive and negative components of a person (subsystems № 1, 2, 3, 4, 5);

2) another process (habilitation and development in subsystem B of positive components of a person, correction and rehabilitation in corresponding subsystems B of positive and negative components of a person, compensation in related subsystems B and B1 of positive components of a person);

3) hypercompensation in the group of subsystems B of positive and negative components of a person (subsystems № 6, 7, 8, 9, 10).

Mediated internal hypercompensational management of processes of correction, rehabilitation, habilitation, development, compensation in the positive and negative components of a person as a "bio-socio-spirit" system is considered with a scheme:

1) another process (habilitation and development in subsystem A of positive components of a person, correction and rehabilitation in the corresponding subsystems A of positive and negative components of a person, compensation in related subsystems A and A1 of positive components of a person);

2) hypercompensation in the group of subsystems B of positive and negative components of a person (subsystems № 1, 2, 3, 4, 5);

3) another process (habilitation and development in subsystem B positive components of a person, correction and rehabilitation in the corresponding subsystems B of positive and negative components of a person, compensation in related subsystems B and B1 of positive components of a person).

It is proved that the mediated internal correctional, rehabilitational, habilitational, developmental, compensational management of the hypercompensation process and the mediated internal hypercompensational management of processes of correction, rehabilitation, habilitation, development, compensation in the positive and negative components of a person as a "bio-socio-spirit" system consist of two types of direct management and stimulate the formation of horizontal connections between competencies, contributing to the social adaptation of children with special educational

needs. Understanding the essence of the considered processes will allow to manage purposefully the activity of dissipative functional structures in subsystems and to create the necessary methodical systems of indirect management of vertical processes. In the future, it is necessary to find out the features of the considered types of management in persons with different degrees of intellectual, functional, physical, educational and social adaptation difficulties.

Key words: *hypercompensation, compensation, habilitation, development, correction, rehabilitation, mediated internal management, positive and negative components of a person as a "bio-socio-spirit" system, synergetics, children with special educational needs.*

УДК 378.12. 371

Тетяна Зорочкіна

Черкаський національний університет імені Богдана Хмельницького

ORCID ID 0000-0002-6321-0852

Інна Ніколаєску

Черкаський національний університет імені Богдана Хмельницького

ORCID ID 0000-0002-9928-9291

Інна Литвин

Черкаський національний університет імені Богдана Хмельницького

ORCID ID 0000-0002-8946-1449

DOI 10.24139/2312-5993/2023.08-09/073-083

КОРЕКЦІЯ СЕНСОРНОГО РОЗВИТКУ МОЛОДШИХ ШКОЛЯРІВ З ПОРУШЕННЯМИ ЗОРУ

У статті розкрито особливості сенсорного розвитку молодших школярів з порушеннями зору. Визначено основні принципи корекції сенсорного розвитку дітей з порушеннями зору: використання різних сенсорних стимулів; застосування спеціальних методик вправ і тренувань для розвитку сенсорних навичок; диференціація інформації за допомогою різних способів подання; постійне використання кольорових та контрастних матеріалів; створення комфортних умов для сприйняття інформації; індивідуалізація освітнього процесу. Висвітлено особливості корекційно-розвиткової роботи з дітьми з порушеннями зору. Розглянуто основні завдання корекційно-розвиткових занять з молодшими школярами. Здійснено аналіз корекційно-розвиткових програм для учнів 1-4 класів з порушеннями зору, що затверджені Міністерством освіти і науки України.

Ключові слова: *сенсорний розвиток, молодші школярі з порушенням зору, корекція сенсорного розвитку, корекційно-розвиткова робота з дітьми з порушеннями зору, корекційно-розвиткова програма, інклюзивна освіта.*

Постановка проблеми. У дітей з порушеннями зору виникають труднощі в отриманні сенсорної інформації про навколишні предмети. Однак, ці обмеження зору можуть бути компенсовані за допомогою тактильних та слухових відчуттів. Тому для дітей з порушеннями зору важливо проводити корекцію сенсорного розвитку, щоб надати їм можливість здобувати чуттєвий досвід з використанням залишених