

# Cybernetics

H L Z K C Y B E R N E T I C S F N I M Z V G Q Z  
S Q F R E N E I W T R E B R O N F V T W T L K T  
H R V O F O A B X A Y O Y L E J B S K E Q B X H  
O J M F U W M J C F S O Y X Z I O C D C N J W T  
L X Q H M L H A W O W J S B L D A M C Z G S I D  
P Q M F H J R K L B N S S E Q B U C U N W P W K  
L K J Q G E Z M N Y K T I W D O R H M I P O W O  
E W K Q K S L C U M B O R E O I I C C F C S U P  
L W Z U F I C L J Z E P E O B W H C I D S I A G  
S T E E R S M E N E M F V T L R K B O M X T W S  
C Q N V O Q W F Q M E A Z Z I D J U W R M I O D  
O Z H D G K G T J V V F A S R G B M M L B V F U  
M B L Y F D D K I N L M A Y D L U P M A K E K Y  
M V M V J N T T D C H R U R E P B M H Q I F E K  
U T N L F F A N Q V G K C L Q K X Q Y H U E C L  
N E W H H G I K H Y X D O M Q C S K C B N E A Y  
I L F U E J Z Z I E T O D Z E K Q H X Q U D S R  
C M W N S M C S W U P O D Y R Z Y C I E O B J T  
A J Y E R R O R D E T E C T I O N E B X N A Z T  
T O T M G Z G G Y G F V G K F Q X Z U G A C Y S  
I S M F S G Z L H U W B P K C E C W D H W K H D  
O M V B X O Z X T P W L C E X F G G N P I X T V  
N S I N G L E L O O P T S T Z Q D M M B F W D G  
L J X H J Q U H K E Q K Q Y R T R L X Q I U L P

positivefeedback

negativefeedback

Error detection

communication

Norbert Wiener

Chris Argyris

cybernetics

single loop

double loop

Steersmen

control