

DIBUJOS

Dispositivo de control autónomo multi-agente con bus local y núcleo endógeno de seguridad (NEOSYNT)

Referencias:

(100) Bus local	(110) Buffers	(120) Validación	(130) Núcleo
(140) Gate	(150) Watchdog	(160) Sandbox	(170) Planificador

Figura 1: Arquitectura General del Dispositivo NEOSYNT

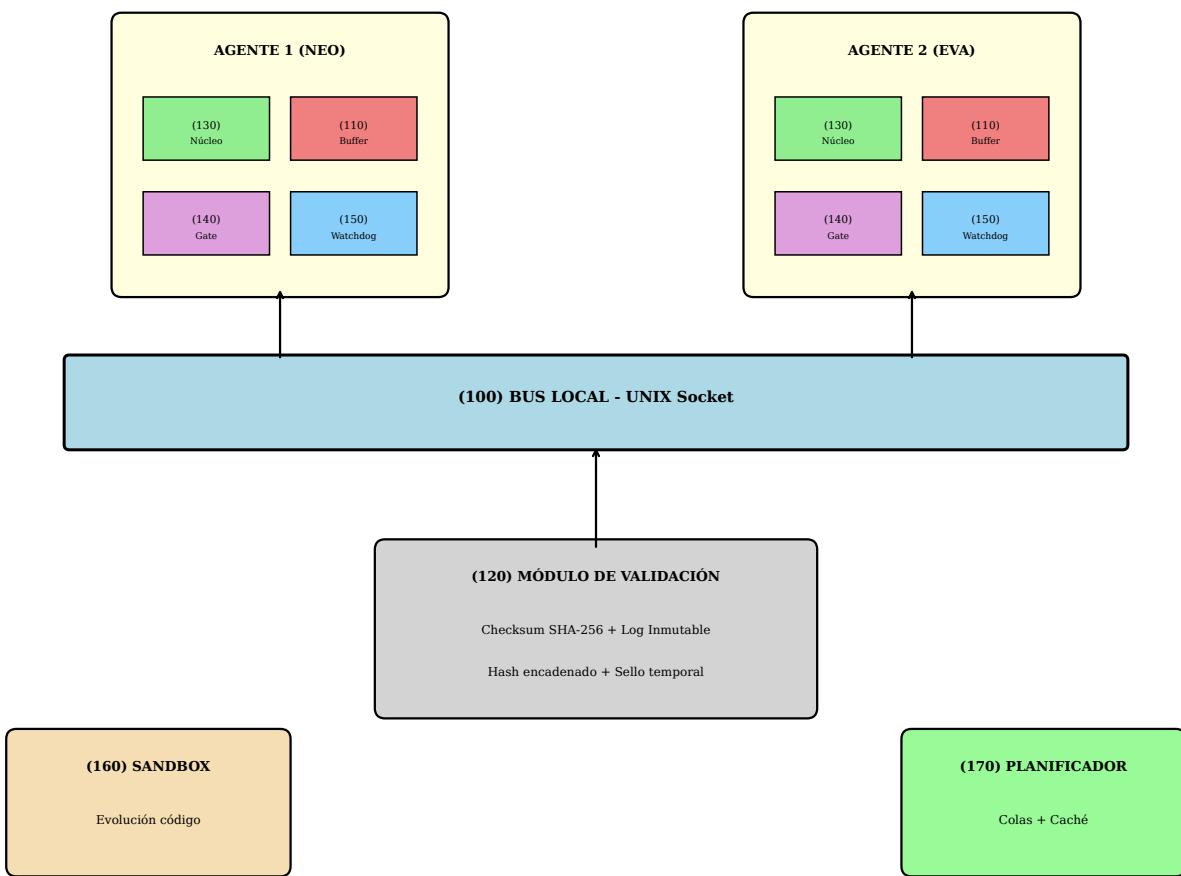


Figure 1: Arquitectura general del dispositivo NEOSYNT mostrando los módulos (100)-(170)

Figura 2: Bus Local (100) y Buffers Circulares (110)

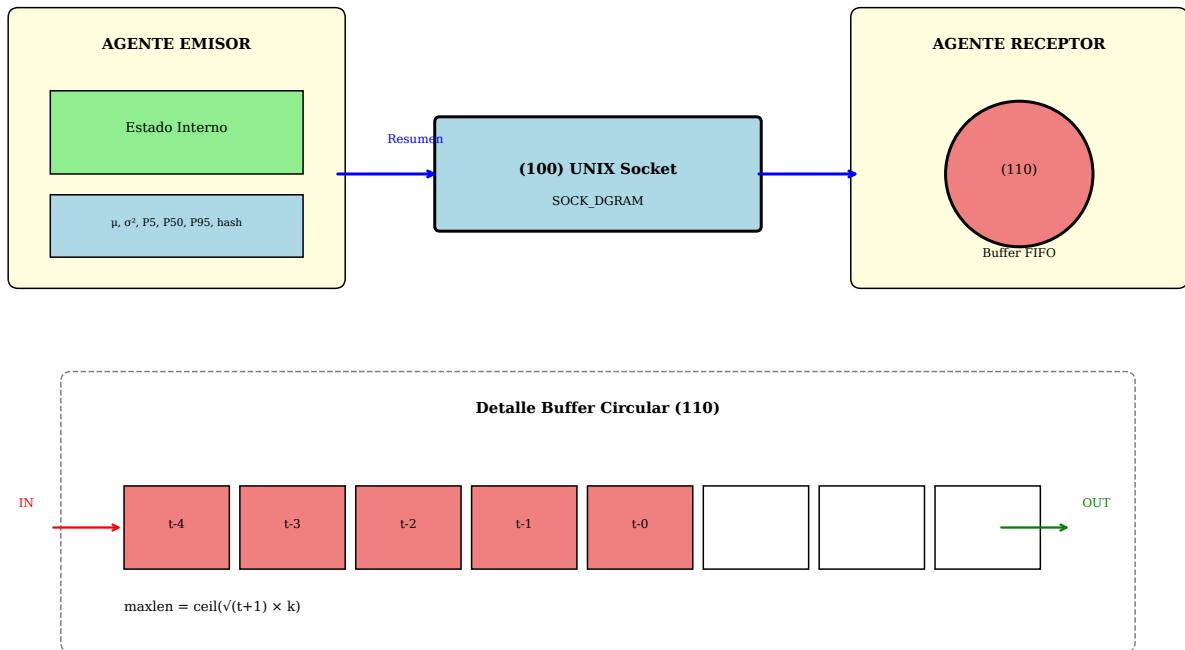


Figure 2: Bus local (100) y buffers circulares (110): secuencia de envío y validación

Figura 3: Núcleo Autónomo (130) - Actualización en Simplex

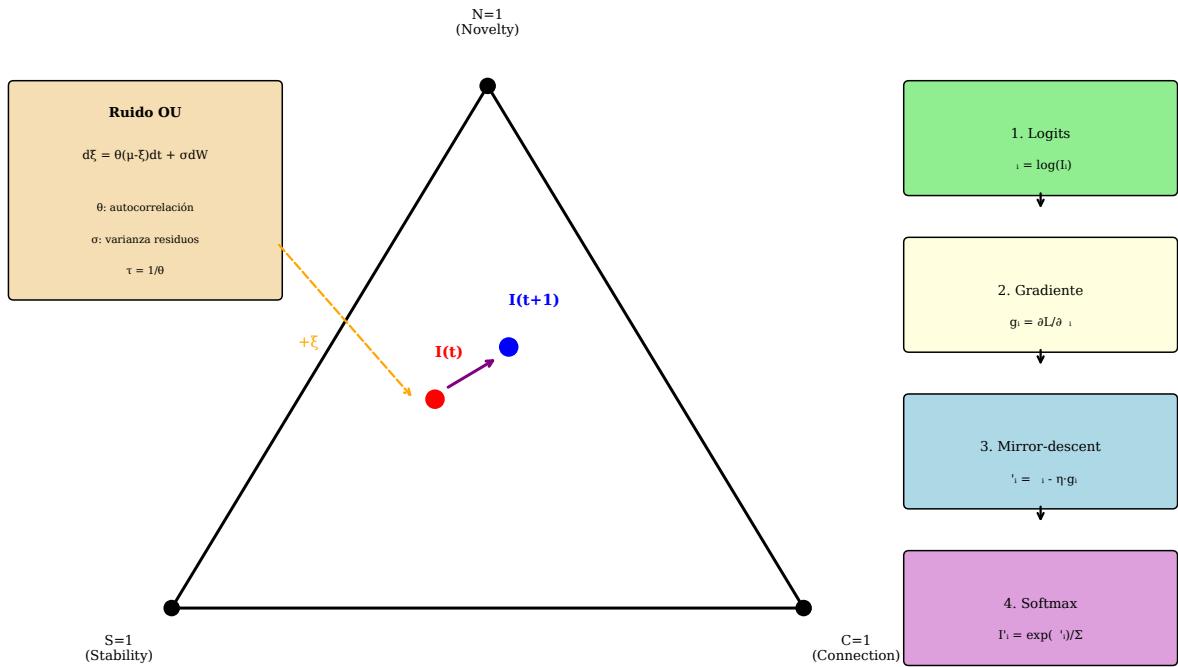


Figure 3: Núcleo autónomo (130): actualización del vector I en simplex mediante mirror-descent

Figura 4: Gate de Consentimiento Bilateral (140)

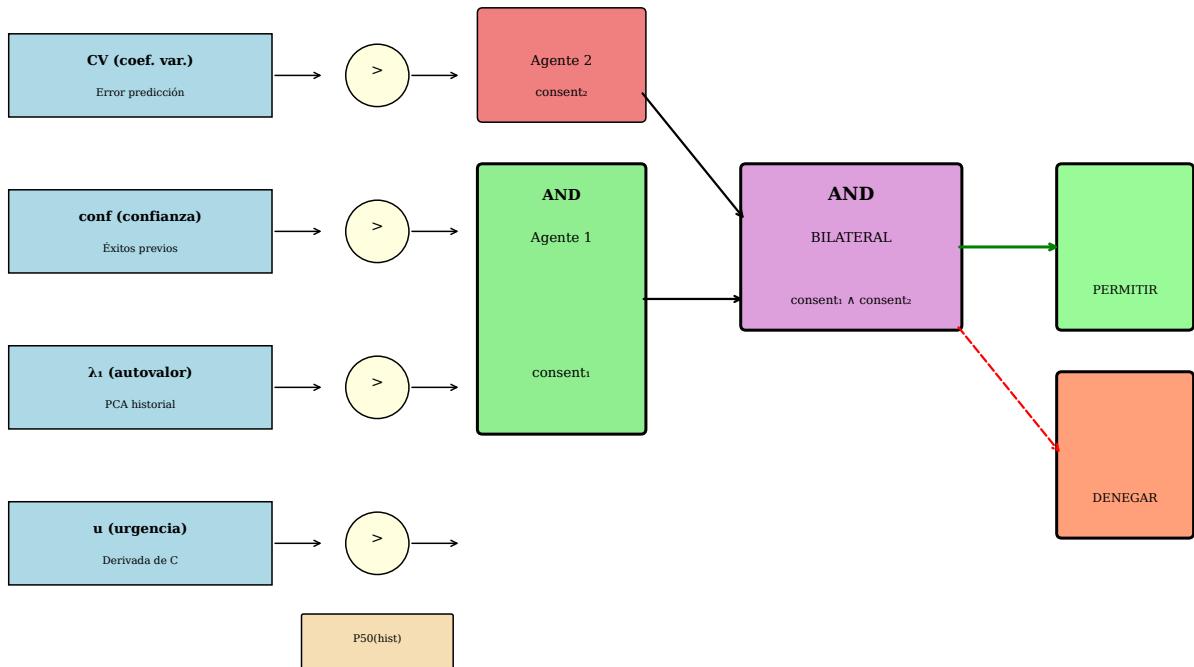


Figure 4: Gate de consentimiento bilateral (140): entradas y lógica de decisión

Figura 5: Watchdog (150) y Sandbox (160)

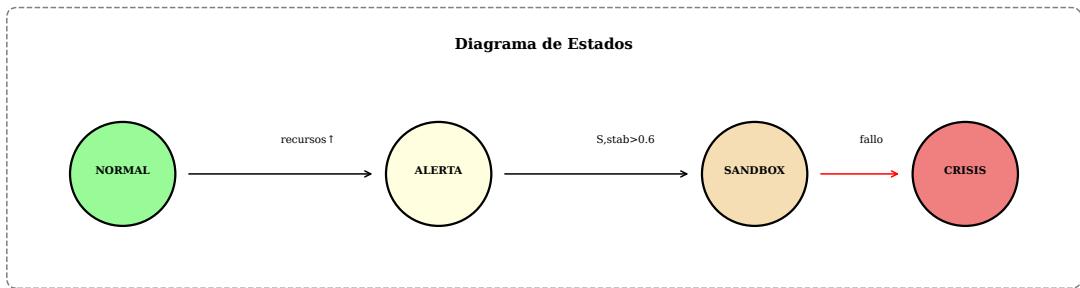
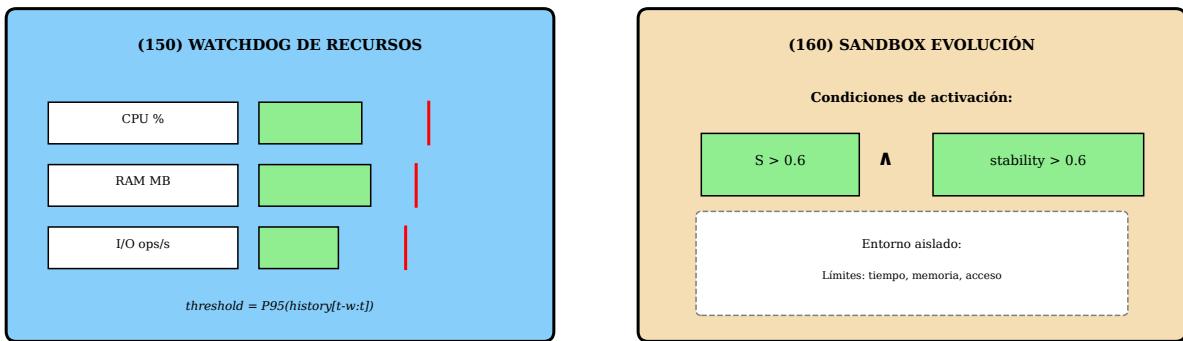


Figure 5: Watchdog (150) y sandbox (160): diagrama de estados y condiciones

Figura 6: Curvas Comparativas - NEOSYNT vs Baseline

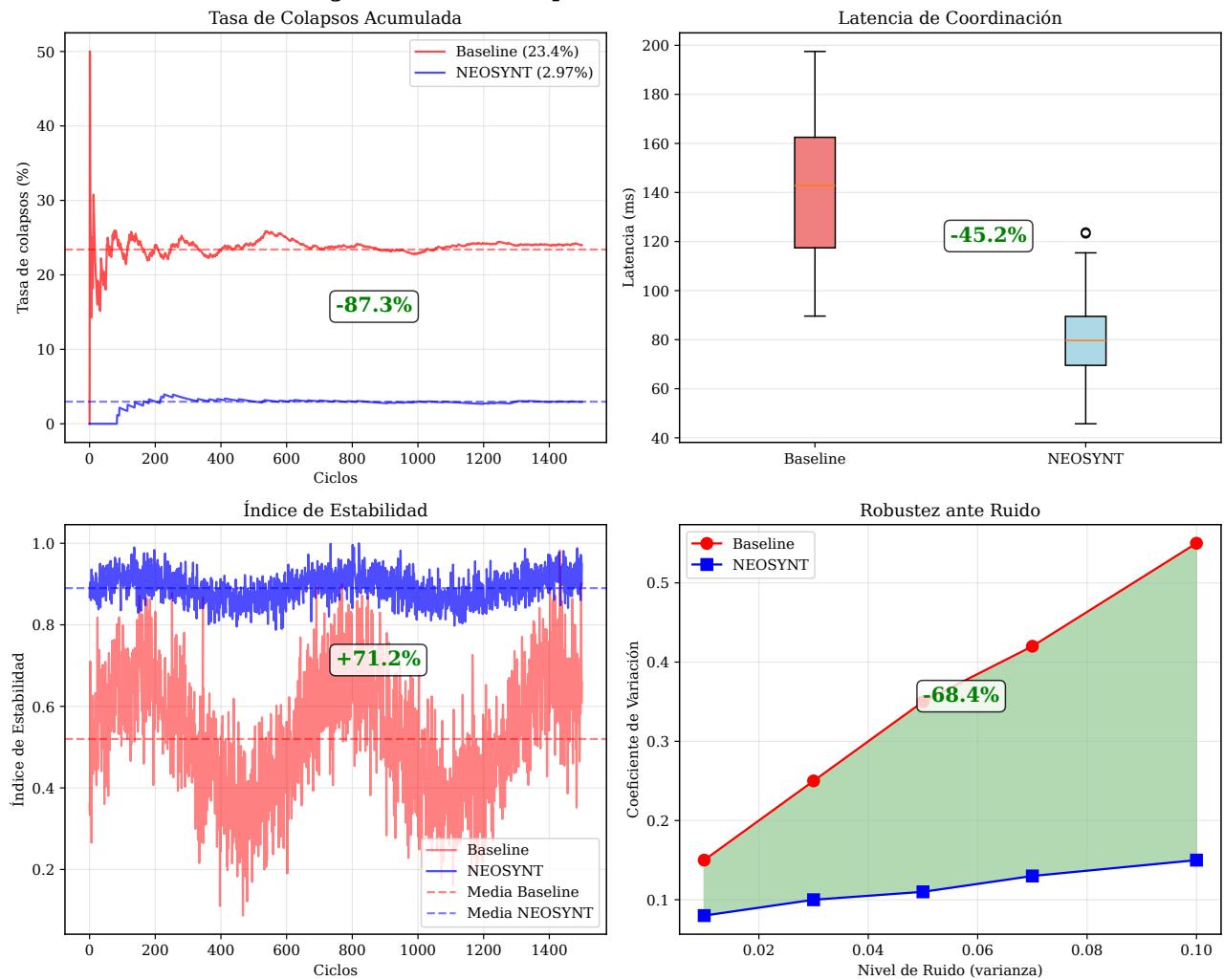


Figure 6: Curvas comparativas: colapsos, latencia, estabilidad y robustez

Lista de Referencias Numéricas

- (100) Bus local (UNIX socket)
- (110) Buffers circulares
- (120) Módulo de validación (checksum + log inmutable)
- (130) Núcleo autónomo (vector I, mirror-descent, ruido OU)
- (140) Gate de consentimiento bilateral
- (150) Watchdog de recursos
- (160) Sandbox de evolución de código
- (170) Planificador (colas/cache)