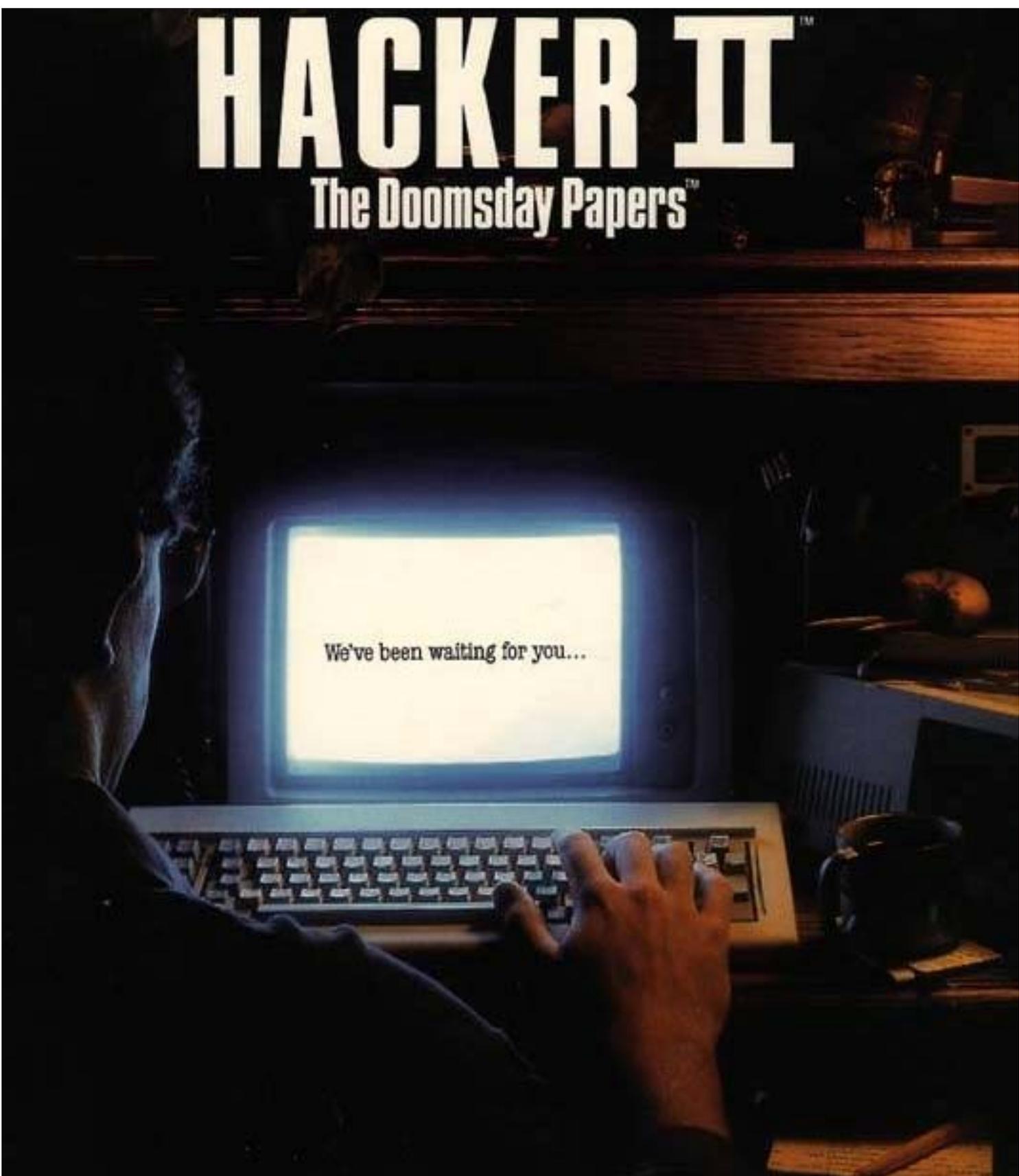


HACKER II™

The Doomsday Papers™



We've been waiting for you...

An einem sicheren und gut bewachten Platz in Sibirien befindet sich ein Plan, der die Zerstörung der westlichen Welt vorsieht: "The Doomsday Papers". Ihre Aufgabe ist es, ausgestattet mit einigen vor Ort verfügbaren, fernlenkbaren Robotern und diversen Anzapfanlagen, die Papiere zu stehlen. Die ganze Aktion wird mit Ihrem Terminal per Satellit von Amerika aus gesteuert

Einleitung

Der Nachfolger zum Dauerbrenner "Hacker" ist da! Diesmal geht's noch schwieriger zu: Im Auftrag des CIA sollen Sie ein brisantes Dokument, einen Militärplan, aus einem gut bewachten Safe klauen.

Stellen Sie sich folgende Situation vor: Eines schönen Abends greifen sie fröhlich pfeifend zu Akustikkoppler und Heimcomputer, um ein wenig in Mailboxen herumzuwühlen. Das klappt auch alles ganz wunderbar, doch als Sie mitten im schönsten Logon sind, wird der Bildschirm plötzlich schwarz und die Verbindung wird unterbrochen.

Sekunden später tickert eine schier unglaubliche Nachricht auf den Bildschirm: Der amerikanische Geheimdienst meldet sich! Die Knaben haben nämlich herausgefunden, daß Sie als bester Hacker und Datenschnüffler der Welt gelten. Deswegen wendet man sich mit einem höchst pikanten Auftrag an Sie.

Der sowjetische Wissenschaftler Alexander Cherkazov hat einen schurkischen Plan entwickelt, wie man die Vereinigten Staaten ohne großen Aufwand in Schutt und Asche legen kann. Dieses heikle Papier trägt den Namen "Doomsday Paper" und lagert in Mikrofilm-Form in einem Tresor. Dieser Safe steht in einem Militärkomplex im tiefsten Sibirien.

Feind sieht mit

Jetzt wird die Sache ein klein wenig kompliziert, aber als echter Hacker sollten Sie vor komplexen Aufgaben ja nicht zurückschrecken. Vom heimischen Computer aus kontrollieren Sie einen Roboter, der in dieses Gebäude geschmuggelt wurde. Um den Tresor zu knacken, müssen Sie erst vier Datenbanken aufspüren, die ebenfalls im Gebäude versteckt sind. Hier finden Sie die Teile des Codes, mit dem Sie den Tresor aufkriegen.

In dem Gebäude sind 38 Kameras installiert, die fast jeden Winkel überwachen. Außerdem macht ein Wachmann alle fünf Minuten einen Rundgang. In der Zentrale gibt es eine Aufsichtsperson, die nur für die Überwachung der Kameras zuständig ist. Da man aber schlecht 38 Bildschirme im Auge behalten kann, ohne größeren geistigen und körperlichen Schaden zu nehmen, konzentriert er sich nur auf einen Bildschirm. Hier wird ständig zwischen den Leitungen der 38 Kameras hin und her gependelt. Jedes Bild ist zirka eine Sekunde zu sehen, bevor zur nächsten Kamera weitergeschaltet wird.

38 Kameras im Blickpunkt

Auf dem heimischen Computer-Bildschirm sehen Sie nun die Bilder von vier Monitoren. Mit Maus oder Joystick bewegen Sie eine Hand über eine Reihe von Knöpfen, die am unteren Bildschirmrand zu sehen sind. Durch Anklicken von "Mon" empfangen Sie auf einem Monitor die ständig wechselnden Kamera-Bilder, die auch der Wachmann im Kontrollraum präsentiert bekommt. Sie können sich natürlich ruhigen Gewissens vor einer Kamera tummeln, deren Bild gerade nicht auf dieser Leitung gesendet wird. Es empfiehlt sich, die Signale des Kontrollraum-Bildschirms ständig zu beobachten, damit man weiß, was der Gegner gerade sieht.

Sie können auch jede Kamera einzeln anzapfen und so beliebig in den Räumen herumpionieren. Außerdem kann man einen Kartenausschnitt auf einen Monitor bringen, auf dem immer die momentane Umgebung Ihres Roboters zu sehen ist.

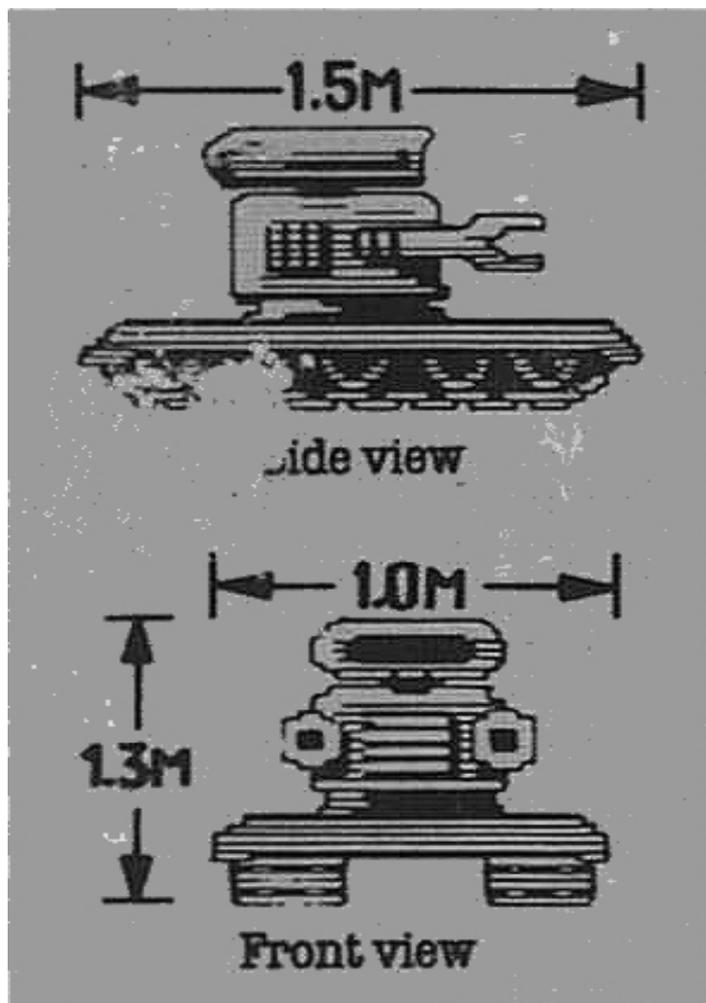
Video-Tricks

Da der Wachmann regelmäßig seine Runden dreht und man oft ein Weilchen braucht um nachzudenken und das Spiel zu kartografieren, ergeben sich massive Zeitprobleme. Zum Glück haben Sie auch Zugriff auf einen Videorecorder in dem Aufzeichnungen aller 38 Kamera-Bilder eingespielt werden können. Um den Mann im Kontrollraum zu überlisten, legen Sie zunächst das passende Band der Kamera ein, an der Sie sich vorbeimogeln wollen. Dann müssen Sie genau die richtige Stelle finden und sich dabei an den Zeitangaben orientieren, die ständig zu sehen sind. Die Videoaufzeichnung muß exakt synchron zum Live-Bild der Kamera laufen. Wenn alles stimmt, schalten Sie einfach in den Bypass-Modus und statt des Live-Bildes der Kamera sieht der Monitor-Kontrollleur die Video-Zuspielung! Der Video-Recorder hat auch Sonderfunktionen wie Standbild und Bildsuchlauf, bei deren Betätigung tatsächlich Störstreifen zu sehen sind!

Der Anhilator

Waren Sie unvorsichtig und die Russen haben Sie bemerkt und Alarm ausgelöst, so bekommen Sie es mit dem »Annihilator« zu tun. Er ist, grob gesagt, ein Metallrahmen auf Rollen mit einer großen Stampfe. Einmal aktiviert, wird er systematisch nach Ihnen suchen und nicht eher locker lassen, bis er Sie gefunden hat. Vor ihm gibt es kein Entkommen!

Mobile Remote Units (MRU's)



CIA-M-22543/B (July 4, 1986)
**MULTIFUNCTION SWITCHING MATRIX
OPERATORS MANUAL
VOLUME 1**

=====

FOR YOUR EYES ONLY

=====

Inhaltsverzeichnis

Kapitel 1 - Allgemeine Information

- 1.1 Einführung
- 1.2 Beschreibung der Geräteigenschaften
 - 1.2.1 Stromversorgung
 - 1.2.2 Phnordman Video Matrix
 - 1.2.3 Transceiver (Sender/Empfänger) mit großer Reichweite
 - 1.2.4 Transceiver (Sender/Empfänger) mit kleiner Reichweite
 - 1.2.5 Interfaces
- 1.3 Abhängigkeiten der einzelnen Systemkomponenten

Kapitel 2 - Funktionsbeschreibung

- 2.1 Einführung
- 2.1 Systemkontrolle
- 2.3 Site Monitor Kontrolle (Kontrolle des Einsatzort-Monitors)
- 2.4 VTR (Videorecorder) und Bypass- (Umgehungs-) Funktion
- 2.5 Telemetry Guidance System (Telemetrie Orientierungs System)
- 2.6 Mobile Remote Unit (mobile ferngesteuerte Einheit)
- 2.7 Kamera

Kapitel 3 - Kontrollen und Anschlüsse

- 3.1 Grundsätzliches
- 3.2 Kontrollen
 - 3.2.1 Tastenfelder
 - 3.2.2 Anzeigen
- 3.3 Anschlüsse auf der Rückseite
 - 3.3.1 Video Ein/Ausgänge
 - 3.3.2 Audio Ein/Ausgänge
 - 3.3.3 Daten-Schnittstellen

Kapitel 4 - Bedienungs-Abläufe

- 4.1 Grundsätzliches
- 4.2 Einschalt-Prozedur
- 4.3 Grundregeln der Programmierung
 - 4.3.1 Display auswählen
 - 4.3.2 Vertikalen Bildlauf justieren
- 4.4 Arbeitsmodi des Geräts
 - 4.4.1 Überwachung (MON/CAM)
 - 4.4.2 Videorecorder (VTR)
 - 4.4.3 Bypass- (Umgehungs-) Funktion (BYP)
 - 4.4.4 Telemetry Guidance System (TGS) und Mobile Remote Unit (MRU) Modi
- 4.5 Sicherheits-Warnung

Liste der Bilder

- Bild 1-1 MFSM Gesamtansicht
- Bild 1-2 Abhängigkeiten der einzelnen Systemkomponenten
- Bild 2-1 Funktions-Blockdiagramm
- Bild 3-1 Frontansicht des MFSM
- Bild 3-2 Rückansicht des MFSM
- Bild 3-3 Tastenfelder
- Bild 3-4 Phnordman Video-Matrix
- Bild 3-5 Anschlüsse auf der Rückseite
- Bild 4-1 TGS-Bildschirm

Liste der Tabellen

- Tabelle 3-1 Elemente der Tastenfelder

KAPITEL 1 ALLGEMEINE INFORMATION

1.1 Einführung

Dieses Dokument beschreibt die Arbeitsweise und Bedienung des "Multi-Function Switching Matrix" (MFSM). Siehe zugehöriges Instandhaltungs-Handbuch - Volume 2, Part#CIA-M-22544/B für detaillierte Informationen über Instandhaltung und Fehlerbeseitigung. Dieses Dokument, MSFM Bedienungs-Handbuch - Volume 1, enthält allgemeine Information, Funktionsbeschreibung, Informationen über Kontrollen und Anschlüsse und Bedienungsanleitung für das MFSM. Installationsprozeduren sind in einer eigenen Publikation enthalten, "MSFM 'Mark 5' Aufstellen und Installation - Volume 3" (eine Sicherheits-Identifizierung von Alpha III oder höher wird für den Zugriff auf dieses Dokument benötigt).

1.2 Beschreibung der Geräteigenschaften

Das MFSM umgibt ein Metallgehäuse, das für optimale Bedienung in widriger Umgebung entworfen wurde., siehe Bild 1-1 für die MSFM Gesamtansicht. Es besitzt ein hochentwickeltes Netzteil, Phnordman Video Matrix, Sender/Empfänger, Digital-Videorecorder, Telemetrie Orientierungs System, und Umschalt/Interface Schaltkreise.

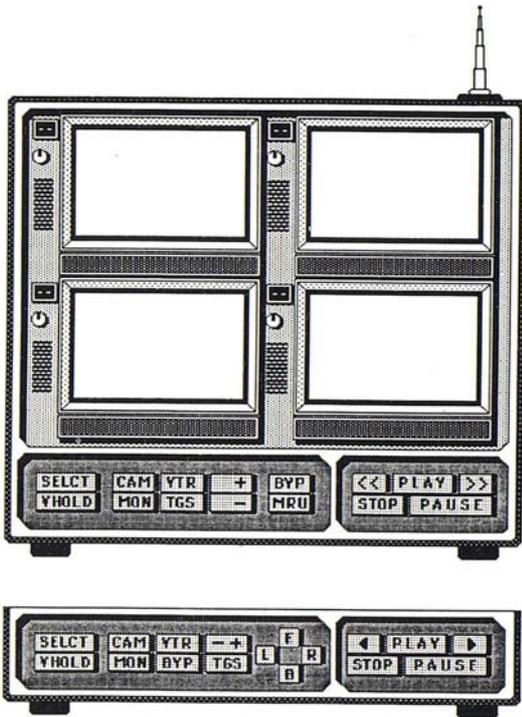


Bild 1-1 MFSM Genalansicht

1.2.1 Stromversorgung

Die Stromversorgung wird durch spezielle Transformatoren und Adapter, die eine automatische Spannungsregelung vornehmen, durchgeführt. Da das MFSM prinzipiell in geheimen Operationen verwendet wird, entdecken die Transformerschaltkreise Spannungs-Analyzegerät-Signale, maskieren diese aus, und geben deren Anwesenheit und Standort für diese unsichtbar wieder. Nickel-Cadmium-Akkupacks sorgen für unabhängigen Einsatz.

1.2.2 Phnordman Video Matrix

Eine aus vier Monitoren bestehende Phnordman-Video-Matrix kann jede der folgenden Systemfunktionen anzeigen: Einsatzort-Wachenmonitore, Videoaufzeichnung des VTR, Telemetrie Orientierungs System Anzeige, und Einsatzort-Überwachungmonitore.

1.2.3 Sender/Empfänger mit großer Reichweite

Ein eingebauter Transceiver mit großer Reichweite sendet und empfängt codierte Signale über ein geheimes Satelliten-Uplinksystem (die Satelliten befinden sich in gleichbleibender Lage im Orbit). Hochentwickelte "Adaptive-Differenzial-Puls-Coded-Modulation (ADPCM)" -Schaltkreise werden verwendet um nahezu Echtzeit-Bedienung der MFSM-Subsysteme zu erlangen. Sobald das MFSM mit dem Satelliten-Uplink verbunden ist, kann es, egal an welchen Ort der Erde es eingesetzt wird, von jedem Ort der Erde aus kontrolliert und bedient werden. Die Übertragungsverzögerung liegt typischerweise im Bereich von 10,77 Microsekunden.

1.2.4 Sender/Empfänger mit kleiner Reichweite

Ein anderer Transceiver wird zur Kontrolle verschiedener ferngesteuerter Geräte des MFSM verwendet. Dieser Transceiver, der ein Teil des internen Telemetrie Orientierungs Systems (TGS) ist, zeichnet sich durch Bereitstellung eines passiven, skizzierten Radarbildes, das alle Objekte innerhalb eines quadratischen Bereichs von 5 Quadratmeilen anzeigt, aus. Mobile ferngesteuerte Geräte (MRUs) des Modells G-665 oder besser, können damit ebenso, wie die meisten unterirdischen ferngesteuerten Geräte (SRUs)

kontrolliert werden. Für Interfacedetails siehe dazu die jeweiligen Dokumente des Geräts.

1.2.5 Interfaces

Das MFSM stellt eine Reihe von Video-, Audio-, und Digital-schnittstellen zur Verfügung (incl. GPIB und RS-232C). Ein interner 68000 Microprozessor wird zur Kontrolle aller MFSM Subsysteme verwendet, entweder für direkte Kontrollkommandos oder für Programme, die übertragen und zur späteren Verwendung gespeichert werden können. Sobald das MFSM aufgestellt und installiert worden ist, kann es dafür konfiguriert werden, bedeutende Tätigkeiten des Kommando- und Kontrollnetzwerks des Einsatzorts abzufangen, auszuführen und nachzuzahlen. Videosysteme können kontrolliert, überwacht oder auch mit dem eingebauten Videorecorder (VTR) übergangen werden. Datenleitungen gewähren den Zugriff auf digitale Systeme. Automatische Fehlerkennungs- und Behebungssysteme gewährleisten einen genauen unbemerkten Einsatz.

1.3 Abhängigkeiten der einzelnen Systemkomponenten

Bild 1-2 zeigt alle Elemente der gesamten Systemkonfiguration und die Operationsumgebung des MFSM. Das MFSM wird auf einem Platz in der zu überwachenden Umgebung installiert um die Datenleitungen zu infiltrieren und das Telemetrie Orientierungs System zu kontrollieren. Über einen Uplink zu einem gesicherten Satelliten-System werden die Daten in beidseitiger Richtung zwischen Hauptsystem in der CIA-Zentrale und MFSM gesendet. Der Zugriff auf das Hauptsystem kann mittels eines autorisierten Computers oder Terminals erfolgen.

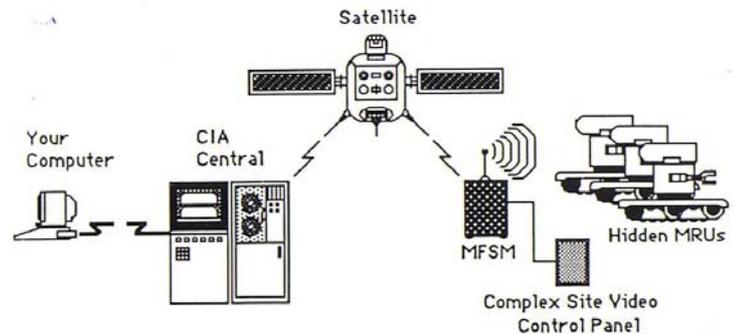


Bild 1-2 Abhängigkeiten der einzelnen Systemkomponenten

KAPITEL 2 FUNKTIONSBESCHREIBUNG

2.1 Einführung

Dieses Kapitel beschreibt nur die funktionellen Aspekte des MFSM. Siehe auch Instandhaltungs-Handbuch - Volume 2, Kapitel 3 - Theorie of Operation. Bild 2-1 zeigt das gesamte Block-Diagramm des MFSM-Systems. Fettgedruckte Zahlen im folgenden Text beziehen sich auf die eingezeichneten Zahlen im Bild 2-1.

KAPITEL 3 KONTROLLEN UND ANSCHLÜSSE

3.1 Grundsätzliches

In diesem Kapitel wird die Lage und Funktion aller Kontrollen, Anzeigen und Anschlüsse aufgezeigt. Beachten Sie, daß dieser Teil der Anleitung keine Details zu Theorie und Bedienung dieser Elemente enthält. Siehe Kapitel 4 dieser Anleitung für Bedienungshandlungen.

3.2 Kontrollen

Eine Gesamtansicht des MFSM sehen Sie in Bild 3-1 und 3-2. Die Hauptelemente des Geräts sind das Tastenfeld, die vier Rasterscan-Bildschirme und die rückseitigen Anschlüsse.

3.2.1 Tastenfelder

Bild 3-3 zeigt zwei mögliche Konfigurationen des Tastenfeldes. Diese sind jeweils in zwei Hauptgruppen aufgeteilt: System-Kontrolle und VTR- (Videorecorder-) Kontrolle. Tabelle 3-1 beschreibt die Elemente die in Bild 3-3 gezeigt werden.

3.2.2 Anzeigenkontrollen

Die Anzeigenkontrollen werden in Bild 3-4 gezeigt. Bedienungs-handhabung und Erklärung dieser Anzeigen in Kapitel 4.

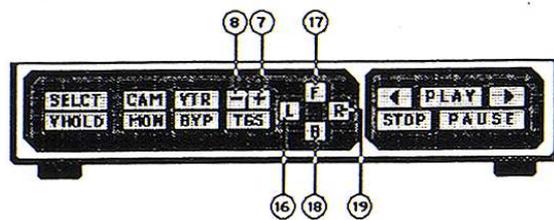
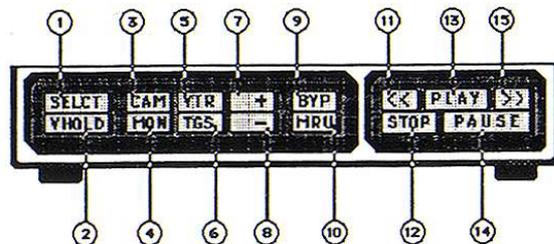


Bild 3-3 Tastenfelder

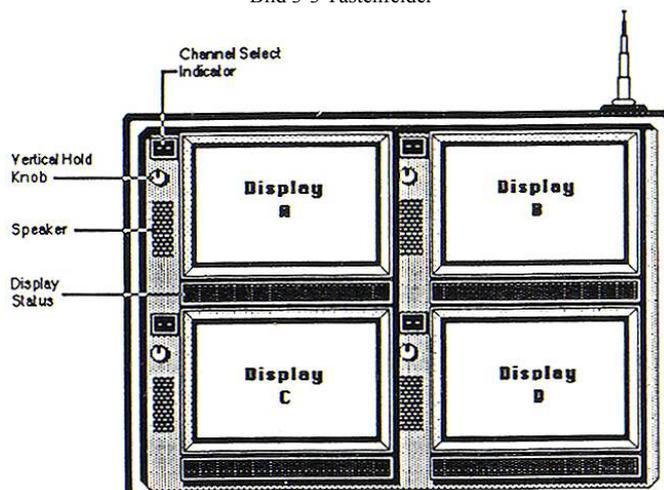


Bild 3-4 Phnordman Video-Matrix

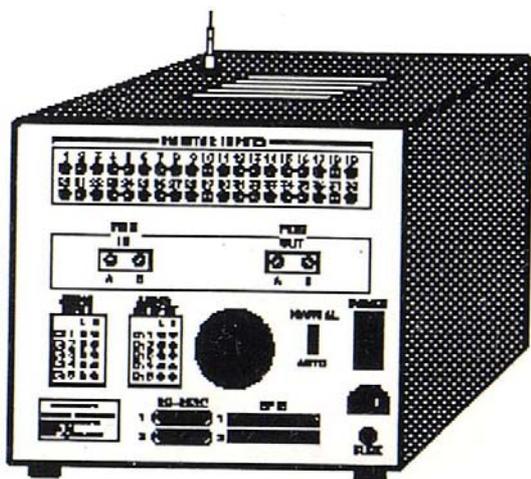
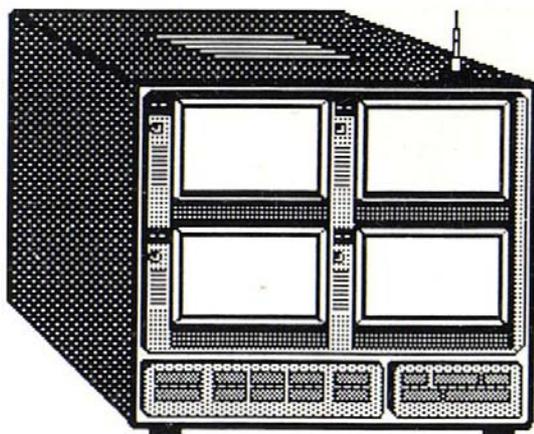


Bild 3-1 und 3-2 Frontansicht und Rückansicht des MFSM

Tabelle 3-1 Elemente der Tastenfelder

Nr.	Benennung	Beschreibung
1	SELECT	Wird verwendet um Bildschirme zu aktivieren (Reihenfolge: von links nach rechts, dann von oben nach unten)
2	VHOLD	Vertikalsynchronisations-Taste (Bildlauf halten)
3	CAM	Wählt die "Live"-Kamera zur Ansicht.
4	MON	Gewährt Zugriff auf die internen Wächter-Monitore des Einsatzortes. Zwei Wächtermonitore können angezeigt werden: MON A und MON B
5	VTR	Aktiviert den Videorecorder.
6	TGS	Aktiviert das Telemetrie Orientierungs Display auf den gewählten Bildschirm.
7	+	Erhöht die Kanalnummer im CAM und VTR-Modus. Schaltet zwischen den Wächtermonitoren im MON-Modus um. Justiert die Vertikalsynchronisation im VHOLD-Modus.
8	-	Verringert die Kanalnummer im CAM und VTR-Modus. Schaltet zwischen den Wächtermonitoren im MON-Modus um. Justiert die Vertikalsynchronisation im VHOLD-Modus.
9	BYP	Schaltet das Signal des Videorecorders auf den Überwachungskamera-Kanal.
10	MRU	Aktiviert eine mobile ferngesteuerte Einheit. Nur eine MRU kann zur selben Zeit aktiv sein.
11	<<	Spult das Videoband zurück (sinngemäß)

- 12 STOP Hält das Videoband an (sinngemäß). Verursacht einen leeren Bildschirm, bis das Band weiter abgespielt wird. Dies wird durch Hervorhebung auf der Taste angezeigt.
- 13 PLAY Startet das Videoband (sinngemäß). Dies wird durch Hervorhebung auf der Taste angezeigt.
- 14 PAUSE Schaltet in den Pause-Modus. Dies wird durch Hervorhebung auf der Taste angezeigt. Zum weiterspielen die Play-Taste drücken.
- 15 >> Spult das Videoband nach vor (sinngemäß).
- 16 L Wird in Verbindung mit dem MRU-Modus verwendet. Veranlaßt die MRU nach links zu drehen.
- 17 F Wird in Verbindung mit dem MRU-Modus verwendet. Veranlaßt die MRU sich nach vor zu bewegen.
- 18 B Wird in Verbindung mit dem MRU-Modus verwendet. Veranlaßt die MRU sich rückwärts zu bewegen.
- 19 R Wird in Verbindung mit dem MRU-Modus verwendet. Veranlaßt die MRU nach rechts zu drehen

3.3 Anschlüsse auf der Rückseite

3.3.1 Video Ein/Ausgänge

Kameraeingänge werden direkt vom Videokontrollzentrum des Einsatzortes abgenommen. Bis zu 38 Kanäle werden unterstützt. Die Videorecorder-Bypassausgänge des MFSM (bezeichnet als MON AUSGÄNGE) werden zurückgeführt. Bias und Phasenfehler werden dabei automatisch kompensiert. Ein SYNC-Signal des MFSM-internen Microprozessors das die genaue Synchronisation mit den Timer-Bauteilen der überwachten Anlage erlaubt, wird dabei jedem VTR-Ausgang begefügt.

3.3.2 Audio Ein/Ausgänge

Obwohl die BNC-Anschlüsse der Monitor-Eingänge auch das Audio-Signal beinhalten, ist das MFSM mit 10 Stereo Ein- und Ausgängen versehen, die für zusätzliche Abhöraufgaben vorgesehen sind.

3.3.3 Daten-Schnittstellen

GPIO und RS-232C Schnittstellen sind im unteren Teil der Rückseite vorhanden. Das gesamte digitale Datenaufkommen wird durch diese Schnittstellen geroutet. Zusätzlich können hier Signatur-Analyzer, Trace-Module, Remote-Control-Devices, etc angeschlossen werden. Siehe das zugehörige MSFM-Maintenance-Manual, Band 2 für Details.

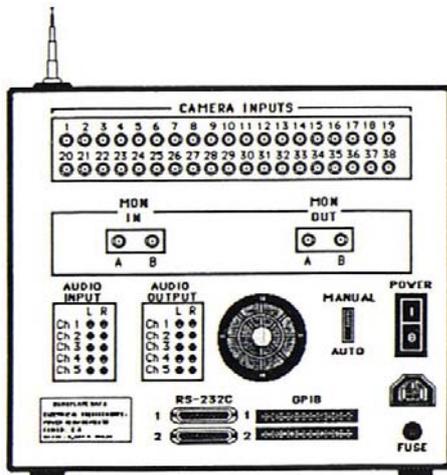


Bild 3-5 Anschlüsse auf der Rückseite

4.1 Grundsätzliches

Dieses Kapitel beschreibt detailliert die Bedienungsabläufe für die folgenden MSFM-Betriebsarten:

- Monitoring (Monitorüberwachung)
- VTR (Videorecorder)
- Bypass (Umgehungsfunktion)
- TGS (Telemetrie-Orientierungs-System) und MRU (mobile ferngesteuerte Einheit)

Bedienungsabläufe für Menüs und Anzeigen die verwendet werden um Parameter zu kontrollieren sind in diesem Kapitel ebenfalls vorhanden, Grundregeln der Programmierung und Betriebsarten des Geräts werden behandelt.

4.2 Einschalt-Prozedur

Zugriff zum MFSM von einem unauthorisierten Computer-Terminal aus zu bekommen, ist praktisch unmöglich. Verbindungen sind nur möglich, wenn sie über den Zentral-Computer hergestellt werden.

4.3 Grundregeln der Programmierung

Ein einer Hand nachempfundenen Cursor wird zur Bedienung des MFSM-Tastenfeldes verwendet. Bei Computer die standartmäßig mit einem Joystick konfiguriert sind, wird der Cursor mit dem Joystickhebel bewegt und die Tasten werden durch Drücken des Feuerknopfs aktiviert. Auf Computer die die mit einer Maus ausgestattet sind wird der Cursor mit dieser positioniert und die Tasten werden durch Drücken der Maustaste aktiviert.

Wenn eine Taste "gedrückt" wird, wechselt der Finger des Cursors in eine "gedrückt-zeigende" Position und die Beschriftung der Taste wird hervorgehoben um den Aktiv-Status anzuzeigen. Je nachdem welche Taste gedrückt wird (und welche Operation ausgeführt wird), kann die Hervorhebung entweder kurzzeitig, solange wie die Taste gedrückt wird oder solange bis die Taste ein zweites Mal gedrückt wird, sein.

4.3.1 Display auswählen

Um ein Display auszuwählen, drücken Sie die SELECT-Taste. Die Kanal-Anzeige für das nächste Display (in Richtung links nach rechts, oben nach unten) wird blinken. Die Kanal-Nummer wird durch Drücken der "+" oder "-" Taste (am MFSM-Tastenfeld) gewechselt.

4.3.2 Vertikalen Bildlauf justieren

In manchen Fällen muß der Vertikale-Bildlauf eines Displays justiert werden. Vollziehen Sie dazu folgende Prozedur nach:

1. Drücken Sie die SELECT-Taste um das gewünschte Display auszuwählen.
2. Auf Systemen die mit einem Joystick ausgestattet sind:
 - Bewegen Sie den Cursor auf die VHOLD-Taste.
 - Drücken und halten Sie den Feuerknopf.
 - Die Beschriftung VHOLD wird hervorgehoben

- Während Sie den Feuerknopf gedrückt halten, ziehen Sie den Joystickhebel nach vor um den Bildlauf von unten nach oben einzustellen oder zurück um den Bildlauf von oben nach unten einzustellen.
3. Auf Systemen, die mit einer Maus ausgestattet sind:
- Drücken und halten Sie die VHOLD-Taste
 - Die Beschriftung "VHOLD" wird hervorgehoben
 - Drücken Sie die "+" oder "-" Taste um die Bildlaufrate einzustellen.
 - Drücken Sie die VHOLD-Taste noch einmal.

4.4 Arbeitsmodi des Geräts

Die MFSM Monitor-, Videorecorder-, Bypass- und TGS/MRU-Funktionen sind äußerst umfangreiche und flexible Mittel für versteckte, präzise Realzeit-Überwachung. Im MON-Modus ist es dem Bediener möglich die Ausgabe eines internen Überwachungssystems eines Ortes einzusehen. Im CAM-Modus ist es ferner möglich einzelne Kameras eines System zu überwachen. Der VTR-Modus erlaubt das wiederholte Abspielen und Analysieren aller aufgezeichneter Aktivitäten im Einsatzort. Der BYP-Modus wird verwendet um ein internes Überwachungssystem zu überlisten und eine vorher aufgezeichnete Aktivität auf einen Kanal einer Kamera anstatt deren Signal einzuspeisen. Schlußendlich stellt der TGS- und der MRU-Modus Informationen über relative Bewegung und Anordnung feindlicher Kräfte bereit und erlaubt die Kontrolle der eigenen Spionageeinrichtungen. Die erfolgreiche Benutzung des MFSM hängt daher stark von den Fähigkeiten des Bedieners die Funktionen des Geräts gezielt einzusetzen, ab.

4.4.1 Überwachung

Die Monitorüberwachung besitzt zwei Arbeitsmodi: Einsehen eines Monitorkreises einer gegnerischen Überwachungsanlage (MON) und direktes Überwachen der angeschlossenen Kameras dieser Anlage.

4.4.1.1 Überwachen eines feindlichen Überwachungsmonitors (MON)

Um Zugriff zu einem gegnerischen Überwachungsmonitor zu bekommen, führen Sie folgende Schritte aus:

1. Wählen Sie den gewünschten Anzeigemonitor auf dem MFSM aus.
2. Drücken Sie die MON-Taste.
3. Der voreingestellte zu überwachende Monitor ist "A". Überprüfen Sie, ob die Monitor-Zustandsanzeige "SECURITY MON A (oder B)" anzeigt.
4. Um den zu überwachenden Monitor zu wechseln drücken Sie die MON-Taste.
5. Überprüfen Sie, ob die Monitor-Zustandsanzeige den alternativen Monitor anzeigt.

4.4.1.2 Direktes Überwachen der Kameras (CAM)

Individuelle, einzelne Kameras der Anlage können direkt überwacht werden. Um eine Kamera zu überwachen muß der zugehörige Kanal eingestellt sein. Folgende Schritte sind dazu nötig:

1. Wählen Sie den gewünschten Anzeigemonitor auf dem MFSM aus.
2. Drücken Sie die CAM-Taste.
3. Überprüfen Sie daß die Monitor-Zustandsanzeige "LIVE" anzeigt.
4. Drücken Sie die "+" Taste um den Kanal zu erhöhen oder die "-" Taste um den Kanal zu verringern.

4.4.2 Videorecorder

Der Videorecorder-Modus dient zum anzeigen und analysieren aufgezeichneter Aktivitäten. Die Aufnahme erfolgt kontinuierlich und automatisch, daher ist keine Aufnahmetaste wie bei einem normalen Videorecorder vorhanden. Sobald ein Kanal zur Anzeige gewählt wird, wird das aufgenommene Material aus einem speziellen Speicher gelesen.

Wenn ein Anzeigemonitor am MFSM ausgewählt und die VTR-Taste gedrückt wurde, funktioniert der VTR wie ein normaler analoger Videorecorder. Siehe Abschnitt 3 für eine Erläuterung der Tastenfunktionen des VTR. Die Display-Zustandsanzeige zeigt "TAPE" sobald der VTR aktiv ist. Um die aktuelle Bandkanalnummer zu wechseln, drücken Sie die "+" oder die "-" Taste.

Das Synchronisations-Signal, das mit der Originalaufnahme gleichzeitig mitaufgenommen wurde, wird während der Wiedergabe automatisch mitangezeigt. Dieses Signal wird am unteren Teil des Bildschirms als Nummern die mit der Stunde und Minute der Stundenperiode übereinstimmen angezeigt. Um gezielt zu suchen, drücken Sie zuerst die PLAY-Taste und dann die "<<<" oder die ">>>" Taste. Eine schnelle Wiedergabe des aufgenommenen Materials mit den zugehörigen Sync-Nummern wird gezeigt.

4.4.3 Bypass (Umgehungs) Funktion

Der Bypass-Modus erlaubt das Ersetzen eines Kamera-Kanals durch Aufnahmen des zugehörigen Videorecorder-Kanals, d.h. am feindlichen Überwachungsmonitor wird statt des Kamerabildes die Aufnahme des Videorecorders gezeigt. Dazu sind folgende Schritte nötig.

1. Benützen Sie einen der MFSM-Bildschirme um das VTR-Bild zu zeigen.
2. Wählen Sie den VTR-Kanal der auf Bypass geschaltet werden soll (durch verwenden der "+" oder "-" Taste).
3. Wenn notwendig, spulen sie den VTR vor oder zurück bis der Zeit-Sync-Wert den auf dem Realzeit-Bildschirm angezeigten Wert gleicht.
4. Drücken Sie die PLAY-Taste am VTR.
5. Drücken BYP um das Signal der überwachten Kamera durch das Signal des VTR zu ersetzen.
6. Überprüfen Sie, daß die Monitor-Zustandsanzeige "BYPASS CAMERA" anzeigt.

Um die Bypass-Funktion wieder abzuschalten führen Sie folgendes aus:

1. Wählen Sie den MFSM-Bildschirm der die bypassed (übergangene) Kamera zeigt.
2. Drücken Sie die BYP-Taste um zur normalen VTR-Funktion zurückzukehren.

ACHTUNG

EINIGE SICHERHEITSSYSTEME KÖNNEN EINEN SYNCHRONISATIONSFehler ENTDECKEN. STELLEN SIE SICHER DASS DAS KORREKTE ZEIT-SYNC-SIGNAL AUF DEM BYPASS-KANAL ANGEZEIGT WIRD.

4.4.4 TGS und MRU Modi

Wenn der Telemetrie-Orientierungs-System (TGS) Bildschirm auf einen der Monitore des MFSM gezeigt wird, werden alle sachdienliche Informationen bezüglich aktive Kameras, Standorte des gegnerischen Personals, Navigationsinformation und MRU-Standort bereitgestellt. Um den TGS-Bildschirm anzuzeigen:

1. Wählen Sie den gewünschten Anzeigemonitor am MFSM.
2. Drücken Sie die TGS-Taste
3. Überprüfen Sie daß die Monitor-Statusanzeige "TGS - _____" zeigt. Die aktuelle Richtung des MRU wird im freien Platz überhalb der Unterstriche angezeigt.

Da der Standort eines aktiven MRU auch relativ zu seiner Umgebung gezeigt werden kann, ist es am besten das MRU in Verbindung mit dem TGS-Display zu steuern. Bild 4-1 erläutert die Symbole die auf dem TGS-Bildschirm verwendet werden.

4.4.4.1 Steuern des MRU

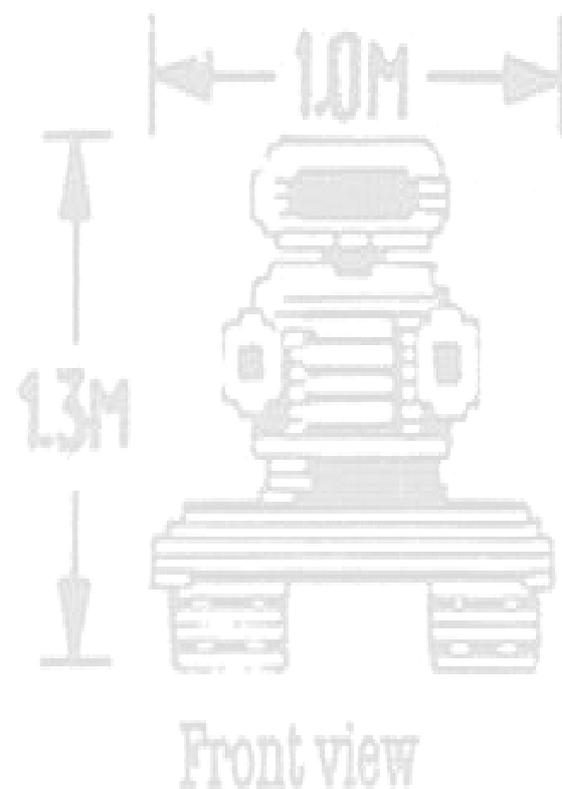
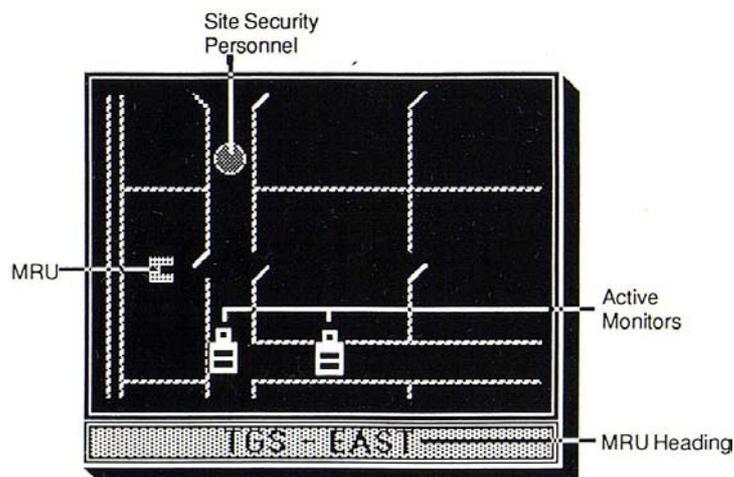
Um ein MRU zu steuern, das am TGS-Bildschirm gezeigt wird führen Sie folgende Schritte aus:

1. Auf Systemen die mit einem Joystick ausgestattet sind:
 - a) Bewegen sie den "Hand-Cursor" zur MRU-Taste.
 - b) Drücken und lassen Sie die Feuertaste des Joysticks aus.
 - c) Die Beschriftung der MRU-Taste wird hervorgehoben.
 - d) Drücken Sie den Joystickhebel vor oder zurück um die MRU vor oder zurück zu bewegen.
 - e) Drücken Sie den Joystickhebel nach links oder rechts um die MRU nach links oder rechts zu drehen.
 - f) Beachten Sie, daß die TGS-Status-Anzeige die Richtung (EAST, WEST, NORTH oder SOUTH) anzeigt in die die MRU weist.
 - g) Sobald Sie den Joystickhebel in Mittelstellung bringen (loslassen) wird die MRU in der momentanen Stellung gestoppt.
 - h) Drücken Sie die MRU-Taste noch einmal um die MRU-Funktion wieder zu verlassen.
 - i) Versichern Sie sich, daß die Beschriftung der MRU-Taste nicht mehr hervorgehoben erscheint.
2. Auf Systemen die mit einer Maus ausgestattet sind:
 - a) Drücken und halten Sie die F-Taste um die MRU vorwärts oder die B-Taste um die MRU rückwärts zu bewegen.
 - b) Drücken und halten Sie die L-Taste um die MRU nach links oder die B-Taste um die MRU nach rechts zu drehen.
 - c) Beachten Sie, daß die TGS-Status-Anzeige die Richtung (EAST, WEST, NORTH oder SOUTH) anzeigt in die die MRU weist.

4.5 Sicherheits-Warnung

Der Inhalt dieser Anleitung gehört der Einstufungs-Klasse "HIGHEST TOP SECRET" an.

Do not remove this document from its locked files. Operatives with proper security clearance will receive sealed copies. It is unlawful to copy this MFSM document onto magnetic tape or disk, or by any optical, chemical or mechanical means.



@ 1986 Activision, Inc.

Übersetzung des englischen Originaldokuments von H.t.W, 2003-10-31