

ПЕРЕЧИСЛЕНИЕ СОСТОЯНИЙ ОТКАЗА СЛОЖНЫХ СИСТЕМ

Гришкевич А.А.¹, Степкина Ю.В.²

¹Южно-Уральский государственный университет
454080, Россия, Челябинск, пр. Ленина, 76,
тел. (83512) 679087, E-mail: aag@susu.ac.ru

²Тольяттинский государственный университет
445667, Россия, Тольятти, ул. Белорусская, 14,
тел. (88482) 296682, E-mail: ulas@mail.ru, elektrik@tltsu.ru

Промышленное использование систем цифровой обработки сигналов предъявляет высокие требования к надежности функционирования подобных систем. В этой связи представляет интерес, в частности, исследование структур сложных систем с целью выявления таких элементов и их совокупностей, которые в наибольшей степени влияют на работу системы цифровой обработки сигналов.

Использование сечений при оценке надежности сложных систем достаточно традиционно [1]. В [2,3] рассматривается классификация сечений сложных систем на основе вклада в результирующие показатели надежности, и алгоритм формирования соответствующих классов. Ниже строится уточнение указанной классификации за счет учета новых типов отказов элементов путем дополнительного введения четырех новых классов. Приводятся характеристики классов и предлагается обобщение (модификация) алгоритма [2,3] для формирования дополнительных классов.

Пусть I_N – состояние нормальной работы элемента I системы L ($L = \{I\}$), I_S – состояние отказа типа «короткое замыкание» элемента I , I_R – состояние отказа типа «обрыв цепи» элемента I . Переходы между состояниями для каждого элемента системы описываются

$$I_N \rightarrow I_S \rightarrow I_R \rightarrow I_N \rightarrow \dots$$

Введем в рассмотрение

$$Z_{I_N} = \emptyset, Z_{I_R} = \{I\}, Z_{I_S} \subseteq L \quad (I \in Z_{I_S})$$

– зоны влияния элементов в различных состояниях. Обычное влияние отказа типа R элемента состоит в выводе из работы этого элемента. Предположим, что нахождение элемента I в состоянии S эквивалентно нахождению множества $Z_{I_S} \subseteq L$ элементов в состоянии R . Обозначим

$$Z_x = \{ I : I \in L, x \in Z_{I_S} \}, x \in L.$$

Дополнительно введем в рассмотрение множество $Q \subseteq L$. Любой элемент $b \in Z_{I_S} \cap Q$ при переходе элемента I в состояние S с вероятностью q_b тоже переходит в состояние S (в состоянии R переходят элементы множества Z_{b_S}), и

$$Z_{I_S} \subseteq Z_{I_S b_S} = Z_{I_S} \cup Z_{b_S}.$$

Такое состояние элемента b обозначим b_Q (переход отказа элемента I типа «короткое замыкание» через зону влияния I_S элемента I), $Z_{I_S b_Q} = Z_{I_S b_S}$. Указанное состояние Q тоже отнесем к состояниям отказа, предположив, что оно не совместимо с состояниями R и S .

Таким образом, каждый элемент I системы L может находиться в одном из четырех состояний I_α , $\alpha \in \{N, R, S, Q\}$. Состояние системы ω определяется состоянием каждого элемента и может быть описано как множество

$$\omega = \omega(L) = \{ I_{\omega_l}^l : I^l \in L, \omega_l \in \{N, R, S, Q\}, l = 1, 2, \dots, n \}.$$

Обозначим $\Omega = \Omega(L) = \{\omega\}$ множество всех состояний системы. Множество отказавших элементов в состоянии $\omega \in \Omega$ обозначим

$$T_\omega = \left(\bigcup_{I_R \in \omega} I \right) \cup \left(\bigcup_{I_S \in \omega} \left(Z_{I_S} \cup \bigcup_{b \in Z_{I_S} \cap Q \text{ \& } b_Q \in \omega} \left(Z_{b_S} \cup \bigcup_{c \in Z_{b_S} \cap Q \text{ \& } c_Q \in \omega} Z_{c_S} \right) \right) \right), T_\omega \subseteq L.$$

Пусть $R = \{ r : r \subseteq L \}$ набор совокупностей элементов, одновременное нахождение которых в состоянии R приводит к отказу системы. Состояние $\omega \in \Omega$ есть состояние отказа системы, если $\exists r \in R$, такой что $r \subseteq T_\omega$, и состояние успешной работы в противном случае. Таким образом $\Omega_W \cup \Omega_F = \Omega$ ($\Omega_W \cap \Omega_F = \emptyset$), где Ω_F – множество состояний отказа, Ω_W – множество состояний успешной работы системы. Состояние отказа является состоянием отказа с минимальными сечениями (MC -состоянием

отказа), если для всех $I_\alpha \in \omega$ перевод элемента I из состояния I_R в состояние I_N , или из состояния I_S в состояние I_R , или из состояния I_Q в состояние I_N , возвращает систему в состояние успешной работы.

Требуется перечислить все состояния отказа с минимальными сечениями (MC -состояния отказа), в которых число различных элементов в состояниях R , S и Q не превышает трех, в предположении, что $\forall r \in R$ справедливо $|r| \leq 3$. Последнее предположение [2,3] позволяет математически корректно обосновать правильность идентификации MC -состояний отказа и перечисление всех состояний отказа без пропусков при работе алгоритма.

Рассмотрим биекцию $\psi : L \rightarrow L$ множества L на себя, которая может быть изображена в виде соответствия

$$\psi = \begin{pmatrix} I^1 & I^2 & \dots & I^n \\ \psi(I^1) & \psi(I^2) & \dots & \psi(I^n) \end{pmatrix}.$$

Используя биекцию ψ , определим преобразование состояния $\omega \in \Omega$ в состояние $\eta \in \Omega$

$$\begin{aligned} \psi(\omega) &= \psi(\omega(L)) = \psi(\{I_{\omega_1}^1, I_{\omega_2}^2, \dots, I_{\omega_n}^n\}) = \{\psi(I_{\omega_1}^1), \psi(I_{\omega_2}^2), \dots, \psi(I_{\omega_n}^n)\} = \\ &= \{(\psi(I^1))_{\omega_1}, (\psi(I^2))_{\omega_2}, \dots, (\psi(I^n))_{\omega_n}\} = \omega(\psi(L)) = \{\eta_1^1, \eta_2^2, \dots, \eta_n^n\} = \eta. \end{aligned}$$

Биекцию ψ в этом случае будем обозначать $\psi_{\omega\eta}$. Два состояния $\eta, \omega \in \Omega(L)$ назовем эквивалентными по отношению Θ , т.е. $\eta \equiv \omega(\Theta)$, если существует биекция $\psi_{\omega\eta}$ такая, что

$$\eta = \psi_{\omega\eta}(\omega) = \omega(\psi_{\omega\eta}(L)).$$

Рассмотрение фактормножества MC -состояний отказа по отношению эквивалентности Θ дает классификацию [3,4] состояний отказа $MC(\Omega_F)/\Theta = \{[\omega]\Theta\}$. И задача перечисления состояний отказа может быть рассмотрена как задача формирования сечений классов эквивалентности $[\omega]\Theta$. При этом принадлежность к определенному классу определяется структурными взаимосвязями элементов, образующих подобные состояния отказа. Использование таких структурных свойств существенно упрощает задачу поиска и перечисления состояний отказа системы.

Классификация состояний отказа, содержащих не более трех отказавших элементов в состояниях R и S , разработана в [2,3], где выделено 15 различных классов сечений $[J_i]\Theta$, $i=1, 2, \dots, 15$, а именно

$$\begin{aligned} MC(\Omega_F(J_1)) &= \{I_R\}, \\ MC(\Omega_F(J_2)) &= \{I_S\}, \\ MC(\Omega_F(J_3)) &= \{I_R K_R\}, \\ MC(\Omega_F(J_4)) &= \{I_S K_R\}, \\ MC(\Omega_F(J_5)) &= \{I_S K_S\}, \\ MC(\Omega_F(J_6)) &= \{I_S K_R, I_R K_S\}, \\ MC(\Omega_F(J_7)) &= \{I_R K_R O_R\}, \\ MC(\Omega_F(J_8)) &= \{I_S K_R O_R\}, \\ MC(\Omega_F(J_9)) &= \{I_R K_S O_S\}, \\ MC(\Omega_F(J_{10})) &= \{I_S K_S O_S\}, \\ MC(\Omega_F(J_{11})) &= \{I_S K_R O_R, I_R K_S O_R\}, \\ MC(\Omega_F(J_{12})) &= \{I_R K_S O_S, I_S K_R O_S\}, \\ MC(\Omega_F(J_{13})) &= \{I_S K_R O_R, I_R K_S O_S\}, \\ MC(\Omega_F(J_{14})) &= \{I_S K_R O_R, I_R K_S O_R, I_R K_R O_S\}, \\ MC(\Omega_F(J_{15})) &= \{I_R K_S O_S, I_S K_R O_S, I_S K_S O_R\}. \end{aligned}$$

Рассмотрение отказов типа Q позволяет дополнительно выделить [5] следующие классы $[\omega_i]\Theta$, $i=16, 17, 18, 19$, для которых

$$\begin{aligned} MC(\omega_{16}) &= \{I_S b_Q\}, \\ MC(\omega_{17}) &= \{I_S c_Q b_Q\}, \\ MC(\omega_{18}) &= \{K_R I_S b_Q\}, \\ MC(\omega_{19}) &= \{K_S I_S b_Q\}. \end{aligned}$$

В [2,3] разработан алгоритм формирования классов сечений $[J_i] \Theta$, $i=1, 2, \dots, 15$. Рассмотрим расширение этого алгоритма [6,7]. Далее при записи алгоритма Q_i – вспомогательные множества, множествами M_i аппроксимируются классы $[\omega_i] \Theta$ (при сделанных выше предположениях $M_i = [\omega_i] \Theta$), $i=16, 17, 18, 19$.

$$\begin{aligned}
 Q_{16}^1 &= \{ (I, b) (I_S b_Q \in \Omega_F) : b_S \in MC(\Omega_F), b \in Q, I \in Z_b \}; \\
 Q_{16}^2 &= \{ (I, b) (I_S b_Q \in \Omega_F) : I_R x_R \in MC(\Omega_F), b \in Z_x \cap Q, I \in Z_b \}; \\
 Q_{16}^3 &= \{ (I, b) (I_S b_Q \in \Omega_F) : I_S b_S \in MC(\Omega_F), b \in Q, I \in Z_b \}; \\
 Q_{16}^4 &= \{ (I, b) (I_S b_Q \in \Omega_F) : I_R x_R y_R \in MC(\Omega_F), b \in Z_x \cap Z_y \cap Q, I \in Z_b \}; \\
 Q_{16}^5 &= \{ (I, b) (I_S b_Q \in \Omega_F) : I_S x_R y_R \in MC(\Omega_F), b \in Z_x \cap Z_y \cap Q, I \in Z_b \}; \\
 M_{16} &= \{ (I, b) (I_S b_Q \in MC(\Omega_F)) : (I, b) \in \bigcup_{i=1}^5 Q_{16}^i, I_S \in \Omega_W, I \neq b \}. \\
 Q_{17}^1 &= \{ (I, c, b) (I_S c_Q b_Q \in \Omega_F) : c_S b_Q \in MC(\Omega_F), c \in Q, I \in Z_c \}; \\
 Q_{17}^2 &= \{ (I, c, b) (I_S c_Q b_Q \in \Omega_F) : I_R x_R \in MC(\Omega_F), b \in Z_x \cap Q, c \in Z_b \cap Q, I \in Z_c \}; \\
 Q_{17}^4 &= \{ (I, c, b) (I_S c_Q b_Q \in \Omega_F) : I_R x_R y_R \in MC(\Omega_F), b \in Z_x \cap Z_y \cap Q, c \in Z_b \cap Q, I \in Z_c \}; \\
 Q_{17}^3 &= \{ (I, c, b) (I_S c_Q b_Q \in \Omega_F) : I_S b_S \in MC(\Omega_F), b \in Q, c \in Z_b \cap Q, I \in Z_c \}; \\
 Q_{17}^5 &= \{ (I, c, b) (I_S c_Q b_Q \in \Omega_F) : I_S x_R y_R \in MC(\Omega_F), b \in Z_x \cap Z_y \cap Q, c \in Z_b \cap Q, I \in Z_c \}; \\
 Q_{17}^6 &= \{ (I, c, b) (I_S c_Q b_Q \in \Omega_F) : b_S c_S \in MC(\Omega_F), b \in Q, c \in Q, I \in Z_b \cap Z_c \}; \\
 Q_{17}^7 &= \{ (I, c, b) (I_S c_Q b_Q \in \Omega_F) : I_R x_R y_R \in MC(\Omega_F), b \in Z_x \cap Q, c \in Z_y \cap Q, I \in Z_b \cap Z_c \}; \\
 Q_{17}^8 &= \{ (I, c, b) (I_S c_Q b_Q \in \Omega_F) : I_S b_S c_S \in MC(\Omega_F), b \in Q, c \in Q, I \in Z_b \cap Z_c \}; \\
 Q_{17}^9 &= \{ (I, c, b) (I_S c_Q b_Q \in \Omega_F) : c_S x_R y_R \in MC(\Omega_F), b \in Z_x \cap Z_y \cap Q, c \in Q, I \in Z_b \cap Z_c \}; \\
 M_{17} &= \{ (I, c, b) (I_S c_Q b_Q \in MC(\Omega_F)) : (I, c, b) \in \bigcup_{i=1}^9 Q_{17}^i, \\
 & I \neq b, I \neq c, b \neq c, I_S \in \Omega_W, I_S c_Q \in \Omega_W, I_S b_Q \in \Omega_W \}. \\
 Q_{18}^1 &= \{ (K, I, b) (K_R I_S b_Q \in \Omega_F) : b_S K_R \in MC(\Omega_F), b \in Q, I \in Z_b \}; \\
 Q_{18}^2 &= \{ (K, I, b) (K_R I_S b_Q \in \Omega_F) : I_R x_R K_R \in MC(\Omega_F), b \in Z_x \cap Q, I \in Z_b \}; \\
 Q_{18}^3 &= \{ (K, I, b) (K_R I_S b_Q \in \Omega_F) : I_S b_S K_R \in MC(\Omega_F), b \in Q, I \in Z_b \}; \\
 Q_{18}^4 &= \{ (K, I, b) (K_R I_S b_Q \in \Omega_F) : x_R y_R K_R \in MC(\Omega_F), b \in Z_x \cap Z_y \cap Q, I \in Z_b \}; \\
 M_{18} &= \{ (K, I, b) (K_R I_S b_Q \in MC(\Omega_F)) : (K, I, b) \in \bigcup_{i=1}^4 Q_{18}^i, \\
 & K \neq I, K \neq b, I \neq b, I_S K_R \in \Omega_W, I_S b_Q \in \Omega_W \}. \\
 Q_{19}^1 &= \{ (K, I, b) (K_S I_S b_Q \in \Omega_F) : b_S K_S \in MC(\Omega_F), b \in Q, I \in Z_b \}; \\
 Q_{19}^2 &= \{ (K, I, b) (K_S I_S b_Q \in \Omega_F) : I_R x_R K_S \in MC(\Omega_F), b \in Z_x \cap Q, I \in Z_b \}; \\
 Q_{19}^3 &= \{ (K, I, b) (K_S I_S b_Q \in \Omega_F) : I_S b_S K_S \in MC(\Omega_F), b \in Q, I \in Z_b \}; \\
 Q_{19}^4 &= \{ (K, I, b) (K_S I_S b_Q \in \Omega_F) : x_R y_R K_S \in MC(\Omega_F), b \in Z_x \cap Z_y \cap Q, I \in Z_b \}; \\
 M_{19} &= \{ (K, I, b) (K_S I_S b_Q \in MC(\Omega_F)) : (K, I, b) \in \bigcup_{i=1}^4 Q_{19}^i, \\
 & K \neq I, K \neq b, I \neq b, K_S I_S \in \Omega_W, K_R I_S b_Q \in \Omega_W, K_S I_R b_Q \in \Omega_W \}.
 \end{aligned}$$

Способ формирования множеств $Q_{16}^1 - Q_{16}^5$ ($Q_{17}^1 - Q_{17}^9$, $Q_{18}^1 - Q_{18}^4$, $Q_{19}^1 - Q_{19}^4$) обеспечивает $I_S b_Q \in \Omega_F$ ($I_S c_Q b_Q \in \Omega_F$, $K_R I_S b_Q \in \Omega_F$, $K_S I_S b_Q \in \Omega_F$). Для проверки того, что данное состояние является МС-состоянием отказа, требуется ряд дополнительных проверок, которые выполняются при формировании множества M_{16} (M_{17} , M_{18} , M_{19}).

Работу представленного алгоритма формирования классов сечений иллюстрируют следующие примеры. 1). Исходные данные (множества R, Q, Z_i): $R = \{\{1\}\}$; $Q = \{2\}$; $Z_1 = \{2\}$, $Z_2 = \{3\}$. Результаты: $M_1 = \{\{1\}\}$,

$M_2=\{\{2\}\}$, $M_{16}=\{\{3,2\}\}$. 2). $R=\{\{1\}\}$; $Q=\{2,3\}$; $Z_1=\{2\}$, $Z_2=\{3\}$, $Z_3=\{4\}$. $M_1=\{\{1\}\}$, $M_2=\{\{2\}\}$, $M_{16}=\{\{3,2\}\}$, $M_{17}=\{\{4,3,2\}\}$.

Литература

1. Надежность технических систем: Справочник / Ю. К. Беляев, В. А. Богатырев, В. В. Болотин и др.; Под ред. И. А. Ушакова. – М.: Радио и связь, 1985. – 608 с.
2. Гришкевич А.А. Классификация и перечисление состояний отказа при оценке надежности электрических систем // Известия АН. Энергетика. – 2001. – № 5. – С. 128-134.
3. Гришкевич А.А. Комбинаторные методы исследования экстремальных структур математических моделей электрических цепей и систем: Монография. – Челябинск: Изд-во ЮУрГУ, 2004. – 258 с.
4. Гришкевич А.А. Комбинаторный метод оценки надежности сложных электрических цепей // Электричество. – 2000. – № 8. – С. 53-61.
5. Гришкевич А.А., Степкина Ю.В. Перечисление состояний отказа при расчетах надежности сложных систем // Алгоритмический анализ неустойчивых задач: Тез. докл. Всероссийской конференции. – Екатеринбург: Изд-во Урал. ун-та, 2004. – С. 260-261.
6. Гришкевич А.А., Степкина Ю.В., Куренкова О.А. Алгоритм перечисления состояний отказа при оценке надежности сложных систем // Схемно-топологические модели активных электрических цепей: синтез, анализ и диагностика: Труды международной конференции «Континуальные алгебраические логики, исчисления и нейроинформатика в науке и технике – КЛИН-2004» / Под общ. ред. Л.И.Волгина. – Ульяновск: УлГТУ, 2004. – Том 4. – С. 35-37.
7. Гришкевич А.А., Степкина Ю.В. Перечисление состояний отказа специального вида при расчетах надежности электрических систем // Энергетика, Экология, Энергосбережение, Транспорт: часть 2 / под ред В.П.Горелова, Н.Н.Лизалека, В.В.Охотниковой. – Тобольск: Новосиб.гос.акад.водн.трансп., 2004. – С. 40-48.

