

ІМІТАЦІЙНІ МОДЕЛІ НАДІЙНОСТІ

Зміст

ВСТУП	5
1 АНАЛІЗ НАДІЙНОСТІ НЕВІДНОВЛЮВАНИХ СИСТЕМ	10
1.1 Система з послідовним з'єднанням елементів	10
1.1.1 Аналітична модель.....	10
1.1.2 Імітаційна модель.....	11
1.2 Система з паралельним з'єднанням елементів	19
1.2.1 Аналітична модель.....	19
1.2.2 Імітаційна модель.....	20
1.3 Система типу “r з n”	26
1.3.1 Аналітична модель.....	26
1.3.2 Імітаційна модель системи “два з чотирьох”	26
1.3.3 Імітаційна модель системи “три з п'яти”	32
1.3.4 Імітаційна модель системи “два з трьох+четвертий”	43
1.4 Резервування заміщенням	48
1.4.1 Аналітична модель.....	48
1.4.2 Імітаційна модель.....	49
1.5 Загальне резервування з постійно увімкненим резервом	51
1.5.1 Аналітична модель.....	51
1.5.2 Імітаційна модель.....	52
1.6 Загальне резервування заміщенням	55
1.6.1 Аналітична модель.....	55
1.6.2 Імітаційна модель.....	55
1.7 Роздільне резервування з постійно увімкненим резервом	59
1.7.1 Аналітична модель.....	59
1.7.2 Імітаційна модель.....	60
1.8 Роздільне резервування заміщенням	63
1.8.1 Аналітична модель.....	63
1.8.2 Імітаційна модель.....	64
1.9 Надійність систем складної структури	66
1.9.1 Аналітична модель.....	66
1.9.2 Імітаційна модель.....	67
2 АНАЛІЗ НАДІЙНОСТІ ВІДНОВЛЮВАНИХ СИСТЕМ	79
2.1 Система без резерву	79
2.1.1 Аналітична модель.....	79

2.1.2 Імітаційна модель.....	80
2.2 Двоелементна система з паралельним з'єднанням і відсутністю черги на ремонт	86
2.2.1 Аналітична модель.....	86
2.2.2 Імітаційні моделі.....	88
2.2.3 Випадок елементів однакової надійності	95
2.3 Двоелементна система з паралельним з'єднанням і наявністю черги на ремонт	102
2.4 Резервування заміщенням для одноелементної системи	107
2.4.1 Два канали ремонту.....	107
2.4.2 Один канал ремонту	113
2.5 П'ятиелементна система з паралельним з'єднанням	116
2.5.1 Чотири канали ремонту.....	116
2.5.2 П'ять каналів ремонту	122
2.6 Система “три з п'яти” з трьома каналами ремонту.....	127
2.7 Роздільне резервування заміщенням для системи з послідовним з'єднанням двох елементів і трьома каналами ремонту	133
2.8 Роздільне резервування заміщенням для системи з послідовним з'єднанням трьох елементів і п'ятьма каналами ремонту	138
2.9 Роздільне резервування заміщенням для системи з паралельним з'єднанням трьох елементів і п'ятьма каналами ремонту	146
2.10 П'ятиелементна відновлювана система з послідовним з'єднанням	153
2.10.1 Елементи припиняють роботу на час простою	153
2.10.2 Елементи не припиняють роботу на час простою.....	158
Список літератури.....	167

ВСТУП

Аналітичний апарат, який використовується для розв'язування задач теорії надійності невідновлюваних систем, розроблений досить добре, але у випадку систем складної структури формули для обчислення параметрів надійності внаслідок їхньої громіздкості і наявності невласних інтегралів не завжди вдається реалізувати навіть з використанням систем символічної математики *Mathematica*, *MathCad* та ін. Характеристики надійності системи, зазвичай, виражаються через щільності розподілу часу життя елементів, тому програма, створена за допомогою системи символічної математики для одного розподілу, потребує істотних змін, якщо виникає необхідність розрахунку для іншого розподілу. Аналітичні моделі надійності відновлюваних систем розроблено лише для випадку показникових розподілів часу безвідмовної роботи і часу відновлення. Використання імітаційних моделей для розв'язування задач теорії надійності дає змогу уникнути більшості недоліків, властивих аналітичному моделюванню, але слід пам'ятати, що результати імітаційного моделювання – це результати статистичного експерименту, тому вони є наближеними.

У навчальному посібнику продемонстровано можливості використання імітаційного моделювання для розв'язування задач теорії надійності. Для створення моделей статистичних експериментів, які дають змогу визначати наближені значення параметрів надійності невідновлюваних та відновлюваних систем, у книзі використано програмні засоби системи імітаційного моделювання GPSS World. Система GPSS World ґрунтується на оригінальній мові комп'ютерного моделювання GPSS (General Purpose Simulation System – загальноцільова система моделювання). З основами побудови і принципами функціонування цієї системи можна ознайомитися в навчальних посібниках [1, 4, 6, 11].

Теорія надійності – наука, яка вивчає закономірності відмов технічних систем.

Надійністю називається властивість технічного об'єкта зберігати свої характеристики (параметри) в певних межах в умовах експлуатації.

Відмовою називається подія, після виникнення якої характеристики (параметри) технічного об'єкта виходять за допустимі межі.

Елемент – об'єкт (матеріальний, енергетичний, інформаційний), що володіє набором властивостей, внутрішня будова (зміст) якого значення не має. В теорії надійності під елементом розуміють елемент, вузол або блок, показник надій-

ності якого самостійно враховують під час підрахунку показників надійності системи.

Система – сукупність зв’язаних між собою елементів, яка володіє властивістю (призначенням, функцією), відмінною від властивостей окремих її елементів.

Технічна система називається *невідновлюваною*, якщо її відмова призводить до невідворотних наслідків і систему неможливо використовувати за призначенням. Робота після відмови невідновлюваної системи неможлива або недоцільна.

Під *відновлюваною* розуміють систему, що може продовжувати виконання своїх функцій після усунення причини, яка викликала припинення її функціонування. Робота відновлюваної системи після відмови може бути відновлена в результаті виконання необхідних відновлювальних робіт.

Резервуванням називають спосіб підвищення надійності шляхом використання резервних одиниць, які спроможні у випадку відмови основного пристрою виконувати його функції. *Загальним* називається таке резервування системи, коли паралельно використовуються (вмикаються) ідентичні системи. *Роздільним* називається резервування системи шляхом використання окремих резервних пристроїв.

Основними способами використання резервних пристроїв у випадку відмов основних є такі: *постійне резервування*, коли резервні об’єкти з’єднані з основними впродовж усього часу роботи, і *резервування заміщенням*, коли резервні об’єкти замінюють основні лише після відмови останніх.

Імовірністю безвідмовної роботи (функцією надійності) $P(t)$ називається ймовірність того, що технічний об’єкт не відмовить впродовж часу t , або що час X роботи до відмови технічного об’єкта більший від часу його функціонування t :

$$P(t) = P\{X > t\}.$$

Функція $P(t)$ – спадна функція часу, для неї $P(0) = 1$, $P(+\infty) = 0$. Імовірність безвідмовної роботи характеризує надійність невідновлюваної техніки або відновлюваної до першої відмови. Функція $P(t)$ характеризує надійність у часі і є інтервальною оцінкою.

Функція розподілу ймовірностей часу безвідмовної роботи (часу життя) X

$$F(t) = P\{X < t\}$$

і $P(t)$ – це ймовірності протилежних подій, тому $P(t) = 1 - F(t)$.

Щільність розподілу часу безвідмовної роботи $f(t)$ називається *частотою відмов* і характеризує надійність в поточний момент, тобто є точковою характеристикою.

Інтенсивністю відмов називається відношення щільності розподілу часу безвідмовної роботи до ймовірності безвідмовної роботи об'єкта:

$$\lambda(t) = \frac{f(t)}{P(t)}.$$

З означення $\lambda(t)$ випливає, що $\lambda(t) = -\frac{P'(t)}{P(t)}$, тобто $\int_0^t \lambda(u) du = -\ln P(t)$ або

$$P(t) = e^{-\int_0^t \lambda(u) du}.$$

Середній час безвідмовної роботи $E(X)$ – це математичне сподівання часу життя технічного об'єкта:

$$E(X) = \int_0^{\infty} tf(t) dt.$$

Інтегруючи частинами, одержимо

$$E(X) = \int_0^{\infty} tf(t) dt = -\int_0^{\infty} tP'(t) dt = -tP(t)\Big|_0^{\infty} + \int_0^{\infty} P(t) dt = \int_0^{\infty} P(t) dt,$$

оскільки $P(0) = 1$, $P(+\infty) = 0$.

Надійність відновлюваних об'єктів оцінюють такими показниками:

$E(X_S)$ – середній час роботи до відмови;

$E(\tilde{X}_S)$ – середній час роботи між відмовами;

$K(t)$ – функція готовності – ймовірність того, що система справна в момент t ;

$K = \lim_{t \rightarrow \infty} K(t)$ – коефіцієнт готовності – ймовірність того, що система буде справною в умовах тривалої експлуатації (стаціонарний режим).

Для часу безвідмовної роботи в теорії надійності найчастіше використовують такі розподіли: показниковий, гамма-розподіл, розподіл Вейбулла.

Для показникового розподілу:

$$F(t) = 1 - e^{-\lambda t}, \quad f(t) = \lambda e^{-\lambda t}, \quad \lambda > 0, \quad t \geq 0;$$

$$P(t) = e^{-\lambda t}, \quad \lambda(t) = \frac{f(t)}{P(t)} = \lambda = \text{const};$$

$$E(X) = 1/\lambda, \quad D(X) = 1/\lambda^2, \quad V = \frac{\sqrt{D(X)}}{E(X)} = 1.$$

Для гамма- розподілу:

$$f(t) = \frac{t^{\alpha-1}}{\beta^\alpha \Gamma(\alpha)} e^{-\frac{t}{\beta}}, \quad \alpha > 0, \quad \beta > 0, \quad t \geq 0, \quad \Gamma(t) = \int_0^\infty x^{t-1} e^{-x} dx;$$

$$E(X) = \alpha\beta, \quad D(X) = \alpha\beta^2, \quad V = \frac{\sqrt{D(X)}}{E(X)} = \frac{1}{\sqrt{\alpha}};$$

$$P(t) = \int_t^\infty \frac{x^{\alpha-1}}{\beta^\alpha \Gamma(\alpha)} e^{-\frac{x}{\beta}} dx = 1 - \int_0^t \frac{x^{\alpha-1}}{\beta^\alpha \Gamma(\alpha)} e^{-\frac{x}{\beta}} dx.$$

Для розподілу Вейбулла:

$$F(t) = 1 - e^{-\left(\frac{t}{\beta}\right)^\alpha}, \quad f(t) = \frac{\alpha t^{\alpha-1}}{\beta^\alpha} e^{-\left(\frac{t}{\beta}\right)^\alpha}, \quad \alpha > 0, \quad \beta > 0, \quad t \geq 0;$$

$$E(X) = \beta \Gamma\left(1 + \frac{1}{\alpha}\right), \quad D(X) = \beta^2 \left(\Gamma\left(1 + \frac{2}{\alpha}\right) - \Gamma^2\left(1 + \frac{1}{\alpha}\right) \right),$$

$$P(t) = e^{-\left(\frac{t}{\beta}\right)^\alpha}, \quad \lambda(t) = \frac{\alpha}{\beta^\alpha} t^{\alpha-1}, \quad V = \frac{\sqrt{D(X)}}{E(X)} = \frac{\sqrt{\Gamma\left(1 + \frac{2}{\alpha}\right) - \Gamma^2\left(1 + \frac{1}{\alpha}\right)}}{\Gamma\left(1 + \frac{1}{\alpha}\right)}.$$

Тут використано позначення: $D(X)$ – дисперсія, V – коефіцієнт варіації.

В GPSS World існують бібліотечні оператори, призначені для моделювання основних розподілів випадкових величин. Наведемо деякі з них.

(Uniform(n,a,b))

Оператор задає випадкову величину, розподілену рівномірно на проміжку [a,b]. Номер генератора випадкових чисел n – довільне натуральне число.

(Exponential(n,0,a))

Оператор задає випадкову величину, розподілену згідно з показниковим законом з середнім значенням a. Номер генератора випадкових чисел n.

(Gamma($n,0,b,a$))

Оператор задає випадкову величину, розподілену згідно з гамма-розподілом з параметром форми $\alpha = a$ і параметром масштабу $\beta = b$. Номер генератора випадкових чисел n .

(Weibull($n,0,b,a$))

Оператор задає випадкову величину, розподілену згідно з законом Вейбулла з параметром форми $\alpha = a$ і параметром масштабу $\beta = b$. Номер генератора випадкових чисел n .

(Normal(n,a,σ))

Оператор задає випадкову величину, розподілену нормально з середнім значенням a і середнім квадратичним відхиленням σ . Номер генератора випадкових чисел n .

1 АНАЛІЗ НАДІЙНОСТІ НЕВІДНОВЛЮВАНИХ СИСТЕМ

1.1 Система з послідовним з'єднанням елементів

1.1.1 Аналітична модель

Система з послідовним з'єднанням елементів (рис. 1.1) – це така система, для якої вихід з ладу будь-якого з її елементів призводить до неминучого виходу з ладу всієї системи. Структура з послідовним з'єднанням – одна з найпоширеніших в інженерній практиці.

Припустимо, що невідновлювана система складається з n елементів, і X_i – час життя i -го елемента, причому випадкові величини X_i незалежні ($1 \leq i \leq n$). Нехай $P_i(t)$ і $f_i(t)$ – ймовірність безвідмовної роботи і щільність розподілу часу до відмови i -го елемента відповідно, X_S – час безвідмовної роботи системи.

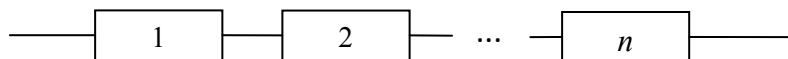


Рис. 1.1. Система з послідовним з'єднанням елементів

З означення системи з послідовним з'єднанням елементів випливає, що

$$X_S = \min\{X_1, X_2, \dots, X_n\}.$$

Використовуючи теорему множення незалежних подій, одержимо:

$$P\{X_S > t\} = P\{\min\{X_1, X_2, \dots, X_n\} > t\} = P\{X_1 > t, X_2 > t, \dots, X_n > t\} = \prod_{j=1}^n P\{X_j > t\},$$

де t – час функціонування системи. Звідси випливає, що ймовірність безвідмовної роботи системи дорівнює добуткові ймовірностей безвідмовної роботи її елементів:

$$P_S(t) = \prod_{j=1}^n P_j(t).$$

Оскільки щільність розподілу часу безвідмовної роботи $f_S(t) = -P'_S(t)$, то

$$f_S(t) = \sum_{j=1}^n P_1(t) \dots f_j(t) \dots P_n(t).$$

Визначимо інтенсивність відмов системи, використовуючи означення

$$\lambda_S(t) = \frac{f_S(t)}{P_S(t)} = \frac{\sum_{j=1}^n P_1(t) \dots f_j(t) \dots P_n(t)}{\prod_{i=1}^n P_i(t)} = \sum_{j=1}^n \frac{f_j(t)}{P_j(t)},$$

отже,

$$\lambda_S(t) = \sum_{j=1}^n \lambda_j(t).$$

Таким чином, інтенсивність відмов системи з послідовним з'єднанням елементів дорівнює сумі інтенсивностей відмов її елементів, незалежно від їхніх законів розподілу часу життя.

1.1.2 Імітаційна модель

Імітаційна модель невідновлюваної системи за своєю структурою є статистичним експериментом – багаторазовим повторенням процесу її функціонування до відмови.

Розглянемо систему, яка складається з елементів однакової надійності ($n = 3$), час безвідмовної роботи кожного з яких розподілений згідно з показниковим законом з середнім значенням 10 ($\lambda = 0,1$). Визначимо ймовірність і середній час безвідмовної роботи такої системи:

$$P_S(t) = e^{-\lambda_S t} = e^{-3\lambda t} = e^{-0,3t}, \quad E(X_S) = \frac{1}{\lambda_S} = \frac{1}{3\lambda} = \frac{1}{3 \cdot 0,1} = \frac{10}{3}.$$

Модель 1.1:

```
Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,2,2,50 ; гістограма часу життя
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN2
SPLIT 1,KAN3
PREEMPT 1,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 1-го елемента
RETURN 1
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN2 PREEMPT 2,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 2-го елемента
RETURN 2
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN3 PREEMPT 3,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 3-го елемента
```

```
RETURN 3
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1
```

Опишемо принципи дії блоків і команд GPSS World, які використовуються в моделі 1.1.

```
Tmod EQU 10000000
```

Задаємо значення часу моделювання за допомогою змінної користувача з іменем Tmod.

```
Time TABLE MP$LIFE,2,2,50
```

Задаємо параметри таблиці з іменем Time, в якій буде подано розподіл випадкової величини MP\$LIFE – часу безвідмовної роботи системи. Тут MP – *системний числовий атрибут* (СЧА), який виражає час перебування транзакта на ділянці моделі між блоками MARK LIFE і TABULATE Time. Модель побудовано так, що цей час дорівнює часу безвідмовної роботи елемента системи, функціонування якого описується тою ділянкою моделі, через яку проходить транзакт. У таблиці Time 2 – верхня межа першого інтервалу, 2 – довжина інтервалу, 50 – кількість частотних інтервалів гістограми.

```
GENERATE ,,1
```

В початковий момент часу цей блок генерує один транзакт (тобто стільки, скільки вказано в полі операнда D). Використовується для запуску процесу моделювання. *Транзакт* – динамічний об'єкт, який пересувається блоками моделі, внаслідок чого кожен блок виконує свої функції.

Модель побудовано у вигляді послідовно розташованих *одноканальних пристроїв* (ОКП) з номерами 1, 2 і 3, які вводяться в дію блоками PREEMPT і RETURN. Стан зайнятості ОКП відповідає безвідмовній роботі відповідного елемента. Оскільки система припиняє роботу в момент виходу з ладу першого з її елементів, то це означає, що цей ОКП вже звільнився, а інші зайняті. Тому їх необхідно звільнити в момент початку наступної стадії статистичного експерименту і це здійснюється завдяки перериванню ОКП блоком PREEMPT. Для транзакта, який звільняє ОКП в такій моделі, нема необхідності здійснювати перевірку жодних додаткових умов.

```
SPLIT 1,KAN2
```

Цей блок скеровує одну копію транзакта до мітки KAN2. В моделі використо-

вується для встановлення синхронного початку відліку часу безвідмовної роботи елементів системи.

```
PREEMPT 1,,TER,,RE  
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ;час життя 1-го елемента  
RETURN 1  
SPLIT 1,LF  
TRANSFER ,BG
```

Блоки PREEMPT і RETURN призначені для переривання і звільнення від захоплення ОКП і завжди функціонують у парі. У полі операнда А кожного з цих блоків вказується номер або ім'я ОКП, поле операнда В блоку PREEMPT порожнє і це означає, що блок працює в режимі переривання, в полі операнда С вказується адреса переміщення перерваного транзакта (у цьому випадку – мітка TER блоку TERMINATE, де транзакт знищується). Поле операнда D порожнє, оскільки в ньому має записуватися час, який залишився до завершення обслуговування. У полі операнда Е вказується ключове слово RE, яке означає режим вилучення перерваного транзакта. Якщо ОКП вільний, то блок PREEMPT просто змінює його стан на зайнятий. Блок ADVANCE затримує транзакт на випадковий час життя елемента, вказаний в операнді А (у цьому випадку – на час, розподілений згідно з показниковим законом з середнім значенням 10, номер генератора випадкових чисел 1). Блок SPLIT відправляє копію транзакта до мітки LF блоку TABULATE, в якому записується час життя першого елемента у випадку, коли цей час збігається з часом життя системи на поточній стадії статистичного експерименту. Блок TRANSFER скеровує транзакт до мітки BG блоку MARK, який починає наступний цикл статистичного експерименту.

```
GENERATE Tmod  
TERMINATE 1  
START 1
```

Завдяки цим блокам реалізується час моделювання, заданий змінною користувача Tmod. В момент часу, заданий змінною користувача Tmod (тобто в момент завершення моделювання), генерується транзакт, який скеровується до наступного блоку. Значення 1 операнда А блоку TERMINATE задає число одиниць, на які цей блок під час входження транзакта зменшує значення лічильника завершень (тобто значення операнда А команди START). Таким чином, значення лічильника завершень перетворюється на 0 і моделювання припиняється.

Наведемо фрагмент стандартного звіту GPSS World з гістограмою розподілу часу безвідмовної роботи:

TABLE TIME	MEAN 3.332	STD.DEV. 3.332	RANGE	RETRY 0	FREQUENCY	CUM. %
			2.000		1353756	45.11
			4.000		743782	69.90
			6.000		407636	83.48
			8.000		224026	90.95
			10.000		122527	95.03
			12.000		67183	97.27
			14.000		36840	98.49
			16.000		20478	99.18
			18.000		11157	99.55
			20.000		6045	99.75
			22.000		3378	99.86
			24.000		1909	99.93
			26.000		989	99.96
			28.000		574	99.98
			30.000		287	99.99
			32.000		157	99.99
			34.000		83	100.00
			36.000		57	100.00
			38.000		22	100.00
			40.000		12	100.00
			42.000		10	100.00
			44.000		7	100.00
			46.000		2	100.00
			48.000		1	100.00
			50.000		2	100.00

Згідно з даними гістограми $E(X_S) = 3,332 \approx 10/3$ – середнє значення (MEAN) табульованої величини MP\$LIFE в таблиці Time TABLE, яка задає розподіл часу безвідмовної роботи системи. Використовуючи останню колонку таблиці (CUM. %), в якій у відсотках обчислені накопичені частоти розподілу, можна знайти значення ймовірності безвідмовної роботи для кожного з моментів часу, поданих у правій частині колонки RANGE за формулою $P_S(t) = 1 - n_{cum}(t)/100$. Значення, обчислені за цією формулою, близькі до значень функції $P_S(t) = e^{-0.3t}$, отриманої за допомогою аналітичної моделі, про що свідчать дані, подані в табл. 1.1. Аналогічним способом, користуючись гістограмою, можна визначити ймовірність безвідмовної роботи системи для всіх моделей невідновлюваних систем, наведених нижче в книзі, тому далі ми на цьому окремо зупинятись не будемо.

На рис. 1.2 зображено графік, побудований за допомогою GPSS World, на якому видно як крива середнього часу життя системи з плинном часу моделювання наближається до горизонтальної лінії, яка відповідає значенню $E(X_S) = 10/3$, одержаному за допомогою аналітичної моделі. Для побудови графічної залежності використано СЧА ТВ\$TIME, який дає середнє значення табульованого аргумента таблиці TIME TABLE.

Таблиця 1.1. Порівняння значень функції $P_S(t)$, одержаних за допомогою аналітичної та імітаційної моделей

t	2	4	6	8	10	12
$P_S(t)$, аналітична модель	0,5488	0,3012	0,1653	0,0907	0,0498	0,0273
$P_S(t)$, GPSS World	0,5489	0,3020	0,1652	0,0905	0,0497	0,0273

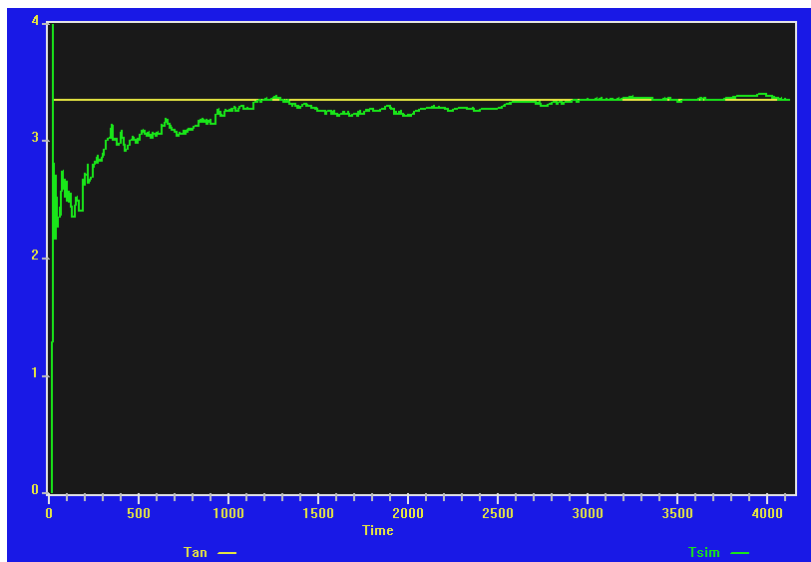


Рис. 1.2. Залежність середньої тривалості життя системи від часу моделювання

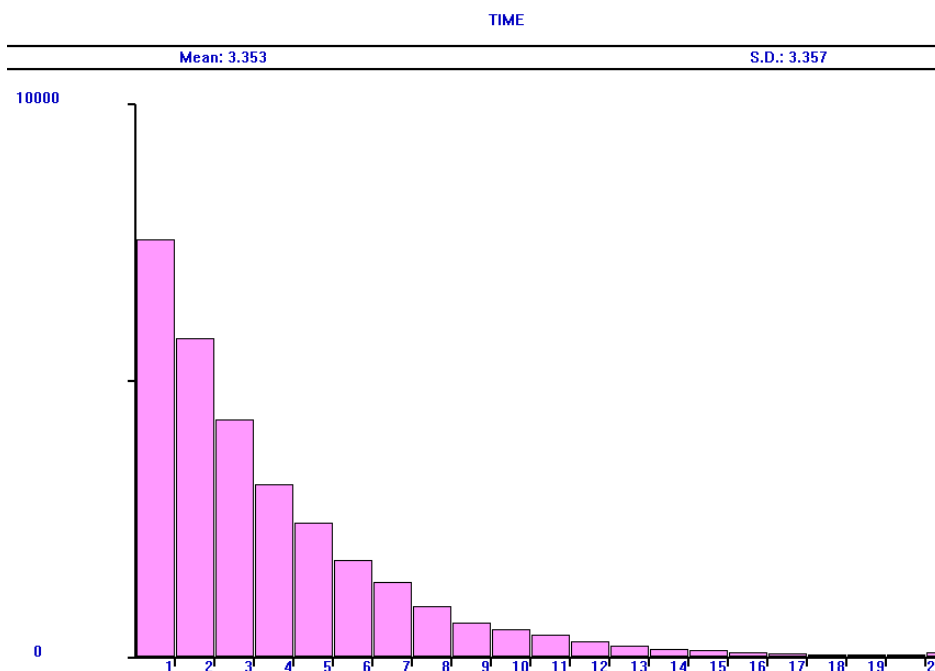


Рис. 1.3. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з показниковими розподілами часу життя елементів

На рис. 1.3 подано гістограму розподілу часу безвідмовної роботи, побудовану засобами GPSS World для значення часу моделювання $t = 10^5$ і довжини частотного інтервалу $\Delta t = 1$.

Для порівняння наведемо результати моделі GPSS World для системи, яка складається з елементів однакової надійності ($n = 3$), час безвідмовної роботи кожного з яких має гамма-розподіл з середнім значенням 10 і параметрами $\alpha = 5$, $\beta = 2$. Для цього розподілу у всіх блоках ADVANCE необхідно використати бібліотечний розподіл Gamma(1,0,2,5). Коефіцієнт варіації цього розподілу дорівнює $1/\sqrt{5} \approx 0,447$.

TABLE TIME	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
	6.489	2.437		0		
			–			
			2.000	–	2.000	1.09
			2.000	–	4.000	15.01
			4.000	–	6.000	45.81
			6.000	–	8.000	75.16
			8.000	–	10.000	91.43
			10.000	–	12.000	97.69
			12.000	–	14.000	99.48
			14.000	–	16.000	99.90
			16.000	–	18.000	99.98
			18.000	–	20.000	100.00
			20.000	–	22.000	100.00
			22.000	–	24.000	100.00

Отже, середній час безвідмовної роботи такої системи більший: $E(X_S) = 6,489$. Гістограму розподілу часу безвідмовної роботи для цієї системи зображено на рис. 1.4.

Для гамма-розподілу ймовірність безвідмовної роботи визначається так:

$$P(t) = \int_t^{\infty} \frac{x^{\alpha-1}}{\beta^{\alpha}\Gamma(\alpha)} e^{-\frac{x}{\beta}} dx = 1 - \int_0^t \frac{x^{\alpha-1}}{\beta^{\alpha}\Gamma(\alpha)} e^{-\frac{x}{\beta}} dx.$$

Отже, можемо перевірити одержаний результат інтегруванням за допомогою системи Mathematica [2, 8]:

$$E(X_S) = \int_0^{\infty} P_S(t) dt = \int_0^{\infty} (P(t))^3 dt = \int_0^{\infty} \left(\left(1 - \int_0^t \frac{x^{\alpha-1}}{\beta^{\alpha}\Gamma(\alpha)} e^{-\frac{x}{\beta}} dx \right)^3 \right) dt = 6,48947.$$

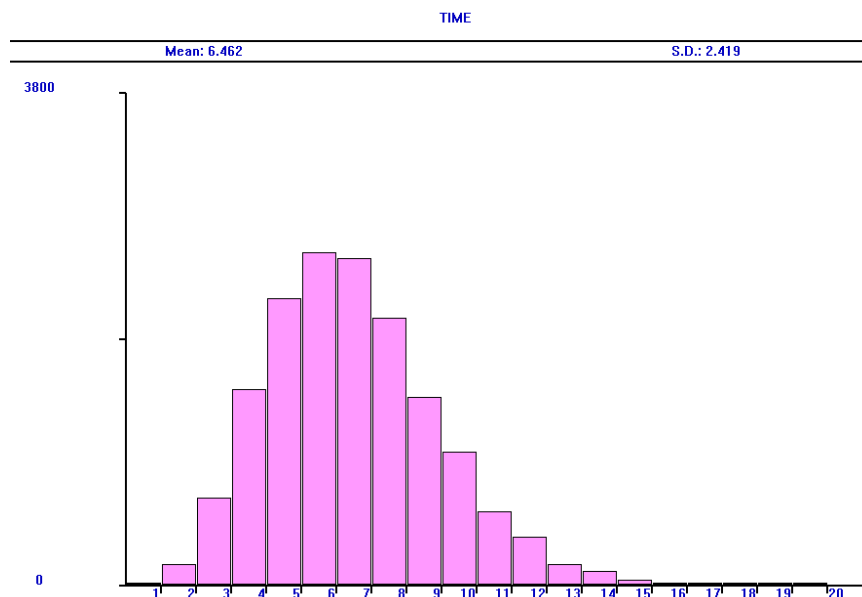


Рис. 1.4. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з гамма-розподілами ($V = 1/\sqrt{5}$) часу життя елементів

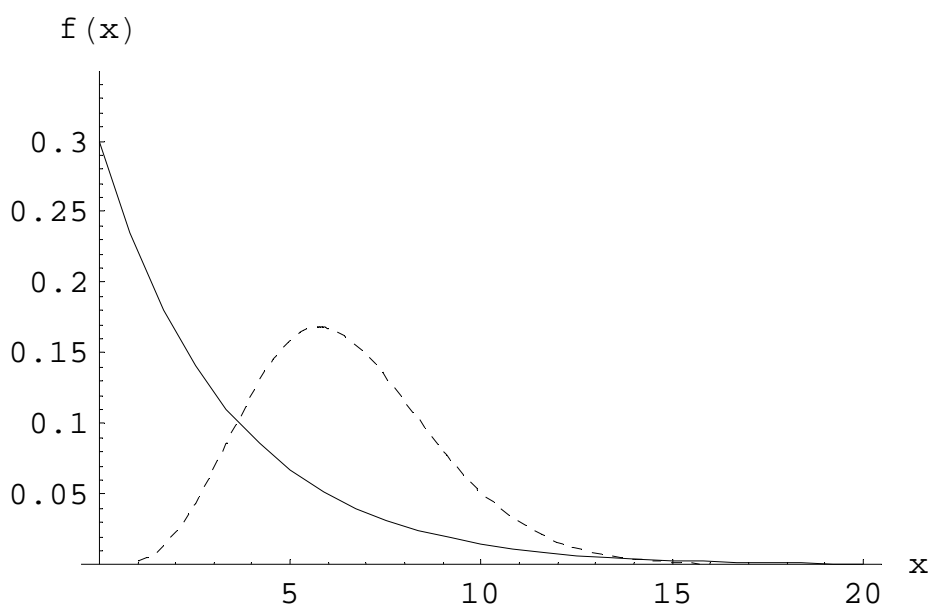


Рис. 1.5. Графіки функцій $f_S(x)$

На рис. 1.5 подано графіки функцій $f_S(x)$ – щільності розподілу часу безвідмовної роботи системи, побудовані за допомогою системи Mathematica для випадків показникового (суцільна крива) і гамма-розподілу (пунктирна крива) часу життя елементів системи. Вигляд графіків схожий до відповідних гістограм (рис. 1.3 і 1.4).

Для побудови графіка залежності від часу ймовірності безвідмовної роботи $P_S(t)$ використаємо вираз $1 - N\$LF/N\BG . СЧА $N\$LB$ виражає загальну кількість

транзактів, які проходять через блок з міткою LB. Тому відношення $N\$LF/N\BG є статистичною ймовірністю відмови системи. На рис. 1.6 і 1.7 зображено графіки функції $P_S(t)$, побудовані засобами GPSS World для випадків показникового (рис. 1.6) і гамма-розподілу (рис. 1.7) життя елементів.

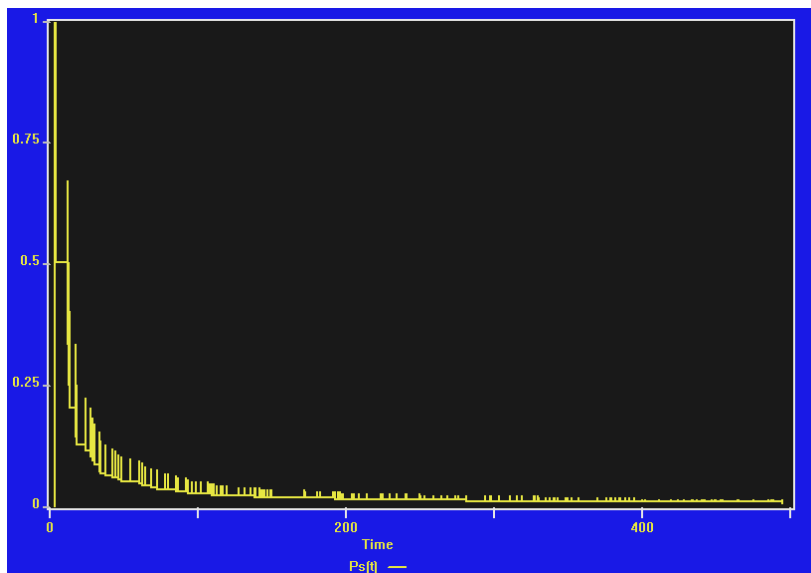


Рис. 1.6. Графік функції $P_S(t)$ для системи з показниковим розподілом життя елементів

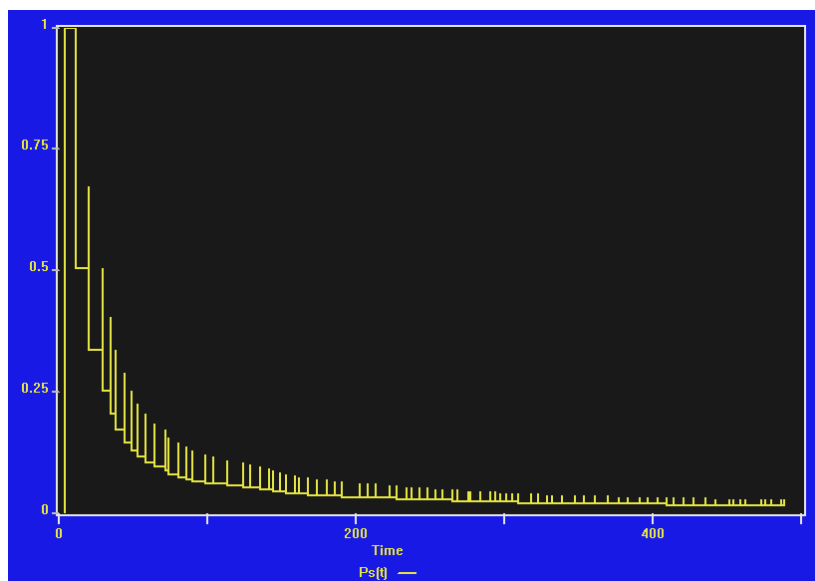


Рис. 1.7. Графік функції $P_S(t)$ для системи з гамма-розподілом життя елементів

Дані табл. 1.2 свідчать, що для системи з послідовним з'єднанням елементів середній час життя системи зменшується, якщо збільшувати коефіцієнт варіації V розподілу часу безвідмовної роботи елементів. Для розподілу Вейбулла часу

безвідмовної роботи елементів значення $E(X_S)$ менші, ніж для гамма-розподілу з $V = 0,5$ і більші для $V = 2$, якщо порівнювати результати для розподілів X_k з однаковим коефіцієнтом варіації. Незалежно від розподілів, середній час життя системи менший, ніж середній час безвідмовної роботи одного елемента. Значення $E(X_S)$, одержані аналітичним методом і за допомогою моделі 1.1, практично збігаються.

Таблиця 1.2. Порівняння значень середнього часу життя системи для різних розподілів часу безвідмовної роботи елементів ($n = 3, E(X_k) = 10, 1 \leq k \leq 3$; час моделювання $t = 10^7$)

Розподіл X_k	V	α	β	$E(X_S)$ (модель 1.1)	$E(X_S)$ (аналітична модель)
Гамма	0,447	5	2	6,489	6,489
Гамма	0,5	4	2,5	6,120	6,124
Вейбулла	0,5	2,10135	11,2906	5,928	5,929
Показниковий	1	–	–	3,332	3,333
Гамма	2	0,25	40	0,898	0,898
Вейбулла	2	0,542693	5,7525	1,321	1,321

1.2 Система з паралельним з'єднанням елементів

1.2.1 Аналітична модель

Інша основна структура теорії надійності – це система з паралельним з'єднанням елементів (рис. 1.8). Ця система перебуває в робочому стані, якщо хоча б один з її елементів працює. Усі елементи вважаються незалежними.

Відмова системи настає в результаті відмови елемента з максимальним часом роботи, тобто $X_S = \max\{X_1, X_2, \dots, X_n\}$.

За теоремою множення для незалежних подій,

$$\begin{aligned}
 P\{X_S < t\} &= P\{\max\{X_1, X_2, \dots, X_n\} < t\} = \\
 &= P\{X_1 < t, X_2 < t, \dots, X_n < t\} = \prod_{k=1}^n P\{X_k < t\}.
 \end{aligned}$$

Звідси випливає, що ймовірність відмови системи дорівнює добутку ймовірностей відмов її елементів:

$$Q_S(t) = 1 - P_S(t) = \prod_{k=1}^n Q_k(t),$$

де $Q_S(t)$ – ймовірність відмови системи, $Q_k(t)$ – ймовірність відмови k -го елемента. Отже,

$$P_S(t) = 1 - \prod_{k=1}^n (1 - P_k(t)).$$

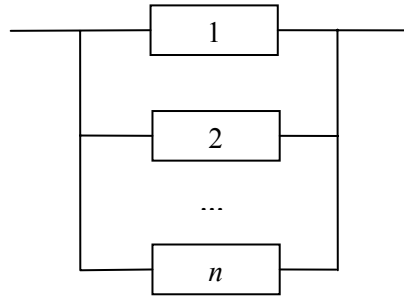


Рис. 1.8. Система з паралельним з'єднанням елементів

$$Q_S(t) = 1 - P_S(t) = \prod_{k=1}^n Q_k(t),$$

Якщо надійність всіх елементів однакова, тобто

$$P_k(t) = P(t) \quad (1 \leq k \leq n),$$

то

$$P_S(t) = 1 - (1 - P(t))^n.$$

У випадку однакових елементів і показникового розподілу часу їхнього життя з параметром $\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_n = \lambda$, ймовірність безвідмовної роботи системи визначається за формулою:

$$P_S(t) = 1 - (1 - P(t))^n = 1 - (1 - e^{-\lambda t})^n.$$

Середній час життя такої системи дорівнює

$$E(X_S) = \int_0^{\infty} P_S(t) dt = \int_0^{\infty} (1 - (1 - e^{-\lambda t})^n) dt = \frac{1}{\lambda} \sum_{k=1}^n \frac{1}{k}.$$

1.2.2 Імітаційна модель

Розглянемо систему з паралельним з'єднанням, яка складається з елементів однакової надійності ($n = 4$). Припустимо, що час безвідмовної роботи кожного елемента розподілений згідно з показниковим законом з середнім значенням 10 ($\lambda = 0,1$). Визначимо середній час безвідмовної роботи системи:

$$E(X_S) = \frac{1}{\lambda} \sum_{k=1}^n \frac{1}{k} = 10 \sum_{k=1}^4 \frac{1}{k} = \frac{125}{6} \approx 20,833.$$

Модель 1.2.1:

```
Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Ver4 BVARIABLE (F1+F2+F3=0)
Ver3 BVARIABLE (F1+F2+F4=0)
Ver2 BVARIABLE (F1+F3+F4=0)
Ver1 BVARIABLE (F2+F3+F4=0)
Time TABLE MP$LIFE,10,10,50 ; гістограма часу життя
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN2
SPLIT 1,KAN3
SPLIT 1,KAN4
SEIZE 1
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 1-го елемента
RELEASE 1
TEST E BV$Ver1,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN2 SEIZE 2
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 2-го елемента
RELEASE 2
TEST E BV$Ver2,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN3 SEIZE 3
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 3-го елемента
RELEASE 3
TEST E BV$Ver3,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN4 SEIZE 4
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 4-го елемента
RELEASE 4
TEST E BV$Ver4,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1
```

У випадку паралельного з'єднання елементів, система виходить з ладу в момент поломки останнього елемента, тому в цій імітаційній моделі немає необхідності використовувати переривання ОКП за допомогою блоків PREEMPT.

Блоки SEIZE і RELEASE, як і блоки PREEMPT і RETURN, використовуються в парі і означають відповідно займання і звільнення ОКП без переривання. Блок

SEIZE пропускає транзакт лише тоді, коли ОКП вільний. У полі операнда A блоків SEIZE і RELEASE вказується номер або ім'я ОКП, який вони обслуговують.

Ver4 BVARIABLE (F1+F2+F3=0)
 Ver3 BVARIABLE (F1+F2+F4=0)
 Ver2 BVARIABLE (F1+F3+F4=0)
 Ver1 BVARIABLE (F2+F3+F4=0)

Тут введено булеві змінні, які задають умову, що перевіряється відразу після звільнення ОКП (його номер вказаний в імені булевої змінної), і означає, що інші три ОКП також вільні, тобто інші три елементи системи ще раніше вийшли з ладу. Таким чином, виконання умови означає, що час виходу з ладу цього елемента збігається з моментом виходу з ладу всієї системи. СЧА F_k дорівнює 1, коли ОКП номер k зайнятий, і нулю, коли він вільний.

TEST E BV\$Ver1,1,TER

Блок TEST перевіряє виконання умови “значення булевої змінної Ver1 дорівнює 1”. Булева змінна набуває значення 1, якщо умова, записана в її означенні, виконана, інакше вона дорівнює нулю. Якщо ця умова виконується, то транзакт проходить до наступного блоку SPLIT, за допомогою якого його копія прямує до блоку TABULATE, інакше він скеровується до мітки TER блоку TERMINATE для знищення.

Фрагмент стандартного звіту з гистограмою розподілу часу безвідмовної роботи:

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM.%
TIME	20.861	11.955		0		
			—			
			10.000		76226	15.90
			20.000		191363	55.82
			30.000		122829	81.45
			40.000		54441	92.80
			50.000		21616	97.31
			60.000		8119	99.01
			70.000		3018	99.64
			80.000		1090	99.86
			90.000		413	99.95
			100.000		143	99.98
			110.000		59	99.99
			120.000		25	100.00
			130.000		6	100.00
			140.000		3	100.00

Згідно з даними стандартного звіту $E(X_S) = 20,861$ – середнє значення (MEAN) табульованої величини $MP\$LIFE$ в таблиці Time TABLE, яка задає розподіл часу безвідмовної роботи системи.

На рис. 1.9 подано гістограму розподілу часу безвідмовної роботи, побудована засобами GPSS World для значення часу моделювання $t = 10^5$ і довжини частотного інтервалу $\Delta t = 1$.

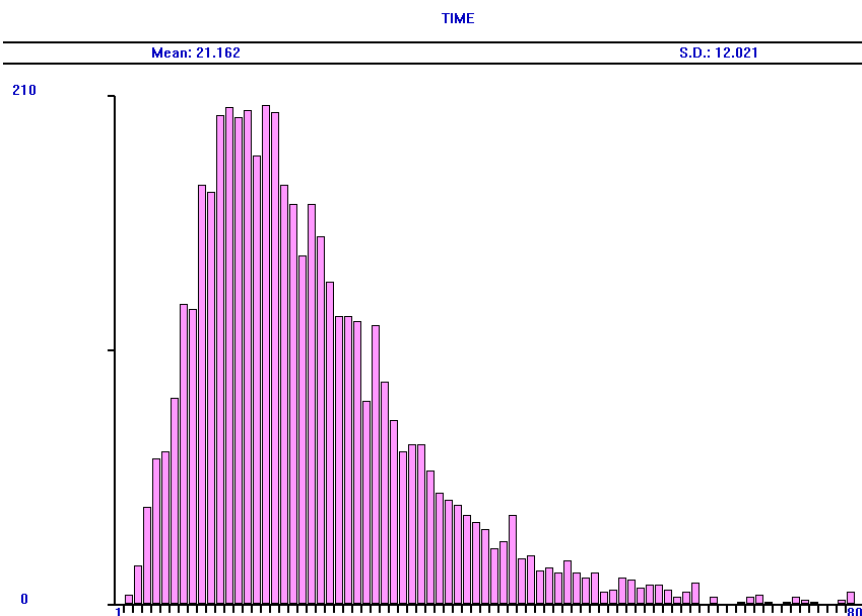


Рис. 1.9. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з показниковими розподілами часу життя елементів

Для порівняння наведемо результати GPSS World для системи, яка складається з елементів однакової надійності ($n = 4$), час безвідмовної роботи кожного з яких розподілений за законом Вейбулла з середнім значенням 10 і параметрами $\alpha = 2,10135$, $\beta = 11,29063$ (Weibull(1,0,11.29063,2.10135)). Коефіцієнт варіації цього розподілу дорівнює 0,5.

TABLE TIME	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY FREQUENCY	CUM.%
	15.406	4.166		0	
			5.000	542	0.08
			10.000	54166	8.43
			15.000	264401	49.16
			20.000	241289	86.34
			25.000	76024	98.05
			30.000	11592	99.84
			35.000	1010	99.99
			40.000	55	100.00

Отже, середній час безвідмовної роботи такої системи менший: $E(X_s) = 15,406$. Для розподілу Вейбулла ймовірність безвідмовної роботи визначається формулою $P(t) = e^{-(t/\beta)^\alpha}$, і ми можемо перевірити одержаний результат інтегруванням за допомогою системи Mathematica:

$$E(X_S) = \int_0^{\infty} P_S(t) dt = \int_0^{\infty} \left(1 - (1 - P(t))^4\right) dt = \int_0^{\infty} \left(1 - \left(1 - e^{-(t/\beta)^\alpha}\right)^4\right) dt = 15,4025.$$

Гістограму розподілу часу безвідмовної роботи цієї системи для значення часу моделювання $t = 10^5$ і довжини частотного інтервалу $\Delta t = 1$ зображено на рис. 1.10.

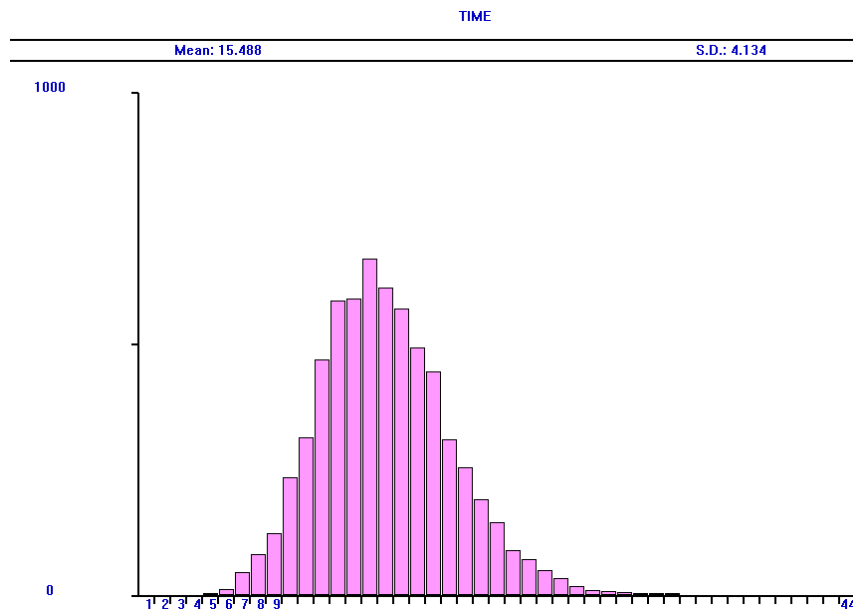


Рис. 1.10. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з часом життя елементів, розподіленим за законом Вейбулла ($V = 0,5$)

Таблиця 1.3. Порівняння значень середнього часу життя системи для різних розподілів часу безвідмовної роботи елементів ($n = 4$, $E(X_k) = 10$, $1 \leq k \leq 4$; час моделювання $t = 10^7$)

Розподіл X_k	V	α	β	$E(X_S)$ (модель 1.2.1)	$E(X_S)$ (аналітична модель)
Гамма	0,5	4	2,5	15,446	15,444
Вейбулла	0,5	2,10135	11,2906	15,406	15,403
Показниковий	1	—	—	20,833	20,833
Гамма	2	0,25	40	28,915	28,935
Вейбулла	2	0,542693	5,7525	27,813	27,777

Дані табл. 1.3 свідчать, що для системи з паралельним з'єднанням елементів середній час життя системи збільшується, якщо збільшується коефіцієнт варіації V розподілу часу безвідмовної роботи елементів. Для розподілу Вейбулла часу життя елементів значення $E(X_S)$ менші, ніж для гамма-розподілу, якщо

порівнювати розподіли X_k з однаковим коефіцієнтом варіації. Незалежно від розподілів, середній час життя системи більший, ніж середній час безвідмовної роботи елементів. Значення $E(X_S)$, одержані аналітичним методом і за допомогою моделі 1.2.1, відрізняються не більше, ніж на 0,13%.

Модель 1.2.1 побудована так, що її можна використати для обчислення показників надійності систем з елементами різної надійності. Якщо ж час життя всіх елементів розподілений однаково, то імітаційну модель системи з паралельним з'єднанням елементів можна спростити.

Модель 1.2.2:

```
Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Sys STORAGE 4
Time TABLE MP$LIFE,10,10,50 ; гістограма часу життя
GENERATE ,,4
BG ENTER Sys
MARK LIFE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента
LEAVE Sys
TEST E S$Sys,0,TER
TABULATE Time
SPLIT 4,BG
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1
```

Блок GENERATE ,,4 в початковий момент моделювання створює чотири транзакти (за кількістю елементів системи), кожен з яких затримується у блоці ADVANCE на випадковий час життя елемента. У блоці MARK фіксується час початку роботи кожного елемента, а блок TEST перевіряє, чи на момент виходу з ладу елемента всі інші елементи вже вийшли з ладу, тобто, чи є порожнім чотиріканальний пристрій Sys. Якщо ця умова виконується, то транзакт проходить до блока TABULATE, в якому фіксується час безвідмовної роботи системи. Блок SPLIT відсилає чотири транзакти до мітки BG блока ENTER і починається наступна стадія статистичного експерименту.

1.3 Система типу “ r з n ”

1.3.1 Аналітична модель

Система з такою структурою складається з n однакових елементів і залишається в робочому стані доки не вийдуть з ладу $n - r + 1$ елементів. Таку систему можна розглядати як систему з послідовним з'єднанням r основних елементів і наявністю $n - r$ резервних елементів, кожен з яких може замінити будь-який з несправних елементів. Таке резервування використовують в цифрових пристроях. Для нормальної роботи пристрою необхідно, щоб сигнал проходив без спотворень через більшість вузлів.

Формула для ймовірності безвідмовної роботи системи має вигляд

$$P_S(t) = \sum_{k=r}^n C_n^k P^k(t) Q^{n-k}(t),$$

де

$$C_n^k = \frac{n!}{k!(n-k)!}.$$

1.3.2 Імітаційна модель системи “два з чотирьох”

Розглянемо систему “два з чотирьох”, яка складається з однакових і незалежних елементів ($n = 4, r = 2$). Припустимо, що час безвідмовної роботи кожного елемента розподілений показниково з середнім значенням 10 ($\lambda = 0,1$). Обчислимо середній час безвідмовної роботи такої системи:

$$E(X_S) = \int_0^{\infty} P_S(t) dt = \int_0^{\infty} \sum_{k=2}^4 C_4^k P^k(t) Q^{4-k}(t) dt = \int_0^{\infty} \sum_{k=2}^4 C_4^k e^{-k\lambda t} (1 - e^{-\lambda t})^{4-k} dt = 10,833.$$

Модель 1.3.1:

```
Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Ver1 BVARIABLE (F2+F3+F4=1)
Ver2 BVARIABLE (F1+F3+F4=1)
Ver3 BVARIABLE (F1+F2+F4=1)
Ver4 BVARIABLE (F1+F2+F3=1)
Time TABLE MP$LIFE,5,5,20 ; гістограма часу життя
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN2
SPLIT 1,KAN3
SPLIT 1,KAN4
PREEMPT 1,,TER,,RE
```

```

ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 1-го елемента
RETURN 1
TEST E BV$Ver1,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN2 PREEMPT 2,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 2-го елемента
RETURN 2
TEST E BV$Ver2,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN3 PREEMPT 3,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 3-го елемента
RETURN 3
TEST E BV$Ver3,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN4 PREEMPT 4,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 4-го елемента
RETURN 4
TEST E BV$Ver4,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
SAVEVALUE LifeTime,MP$LIFE
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1

```

Система “два з чотирьох” виходить з ладу в момент поломки передостаннього елемента, тому в імітаційній моделі необхідно використовувати переривання ОКП за допомогою блоків PREEMPT.

```

Ver1 BVARIABLE (F2+F3+F4=1)
Ver2 BVARIABLE (F1+F3+F4=1)
Ver3 BVARIABLE (F1+F2+F4=1)
Ver4 BVARIABLE (F1+F2+F3=1)

```

Тут введено булеві змінні, які задають умову, що перевіряється відразу після звільнення ОКП (номер його вказаний в імені булевої змінної), і означає, що з інших трьох ОКП лише один зайнятий, тобто з інших трьох елементів системи лише один працює. Таким чином, виконання умови означає, що час виходу з ладу цього елемента збігається з моментом виходу з ладу всієї системи.

Загальна структура цієї моделі аналогічна до структури моделі 1.2.1, відмінність лише в тому, що замість блоків SEIZE і RELEASE використовуються блоки PREEMPT і RETURN.

Фрагмент стандартного звіту з гістограмою розподілу часу безвідмовної роботи:

TABLE	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
TIME	10.833	6.505	-	0		
			5.000		157899	17.11
			10.000		332817	53.16
			15.000		231916	78.28
			20.000		116778	90.93
			25.000		50214	96.37
			30.000		20485	98.59
			35.000		8124	99.47
			40.000		3055	99.80
			45.000		1126	99.93
			50.000		432	99.97
			55.000		155	99.99
			60.000		63	100.00
			65.000		13	100.00
			70.000		9	100.00
			75.000		6	100.00
			80.000		2	100.00

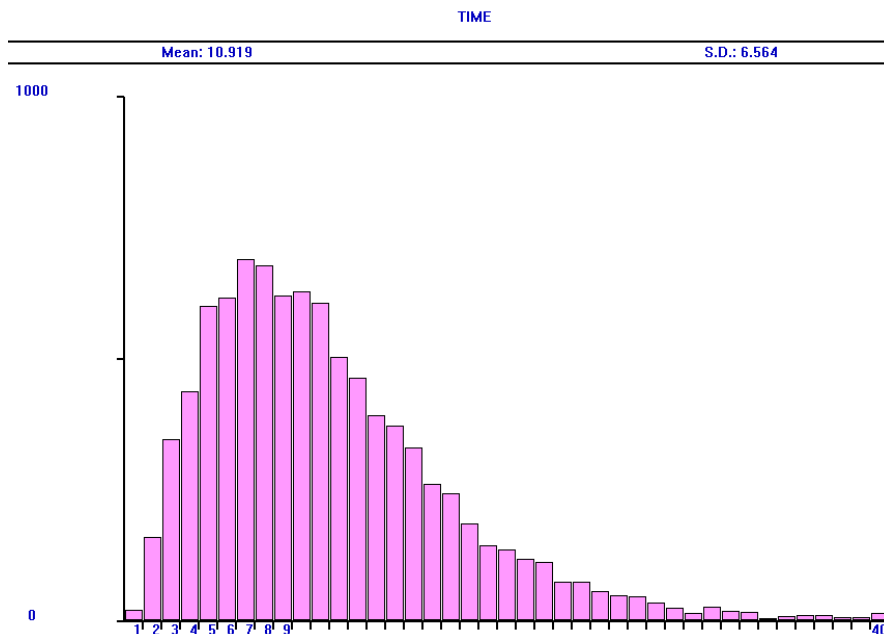


Рис. 1.11. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з показниковими розподілами часу життя елементів

Згідно з даними стандартного звіту $E(X_S) = 10,833$, отже, середнє значення часу життя системи збігається з результатом, отриманим за допомогою аналітичної моделі. На рис. 1.11 зображено гістограму розподілу часу безвідмовної роботи, побудовану засобами GPSS World для значення часу моделювання $t = 10^5$ і довжини частотного інтервалу $\Delta t = 1$.

Для порівняння наведемо результати, отримані за допомогою моделі 1.3.1 для системи, яка складається з елементів однакової надійності ($n = 4$), час без-

відмовної роботи кожного з яких рівномірно розподілений на проміжку [0; 20] (Uniform(1,0,20)). Середній час життя системи можна обчислити:

$$E(X_S) = \int_0^{\infty} P_S(t) dt = \int_0^{\infty} \sum_{k=2}^4 C_4^k P^k(t) Q^{4-k}(t) dt = \frac{1}{(b-a)^4} \int_0^{20} \sum_{k=2}^4 C_4^k (b-t)^k (t-a)^{4-k} dt = 12,$$

тут $a = 0, b = 20$.

TABLE TIME	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
	11.997	3.998		0		
			1.000 -		427	0.05
			2.000 -		2790	0.39
			3.000 -		6875	1.21
			4.000 -		12835	2.75
			5.000 -		19383	5.08
			6.000 -		27573	8.38
			7.000 -		35387	12.63
			8.000 -		43835	17.89
			9.000 -		51792	24.10
			10.000 -		59923	31.29
			11.000 -		65355	39.13
			12.000 -		70258	47.56
			13.000 -		73369	56.36
			14.000 -		73899	65.23
			15.000 -		72103	73.88
			16.000 -		67246	81.94
			17.000 -		59733	89.11
			18.000 -		47412	94.80
			19.000 -		31675	98.60
			20.000 -		11705	100.00

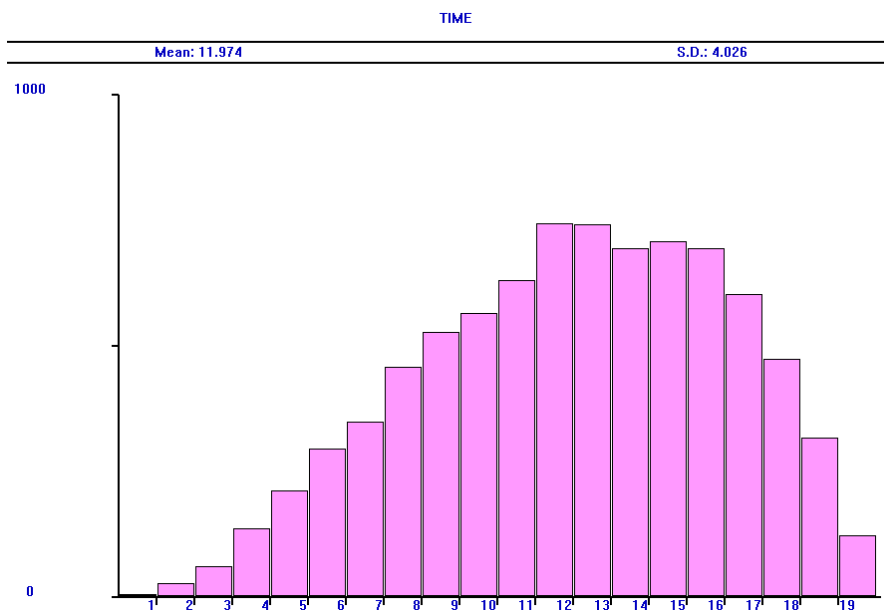


Рис. 1.12. Розподіл часу безвідмовної роботи для системи з рівномірними розподілами часу життя елементів

Згідно з даними стандартного звіту $E(X_S) = 11,997$, отже, середнє значення часу життя практично збігається з результатом, отриманим аналітичним мето-

дом. На рис. 1.12 зображено гістограму розподілу часу безвідмовної роботи, побудовану засобами GPSS World для значення часу моделювання $t = 10^5$ і довжини частотного інтервалу $\Delta t = 1$.

Дані табл. 1.4 свідчать, що для системи “два з чотирьох” середній час життя системи зменшується, якщо збільшувати коефіцієнт варіації V розподілу часу безвідмовної роботи елементів. Для розподілу Вейбулла часу безвідмовної роботи елементів значення $E(X_S)$ більше, ніж для гамма-розподілу, якщо порівнювати розподіли X_k з однаковим коефіцієнтом варіації. Незалежно від розподілів, середній час життя системи більший, ніж середній час безвідмовної роботи одного елемента, якщо коефіцієнт варіації V не перевищує 1, і менший в протилежному випадку. Значення $E(X_S)$, одержані аналітичним методом і за допомогою моделі 1.3.1, відрізняються не більше, ніж на 0,37%.

Таблиця 1.4. Порівняння значень середнього часу життя системи для різних розподілів часу безвідмовної роботи елементів ($n = 4, E(X_k) = 10, 1 \leq k \leq 4$; час моделювання $t = 10^7$)

Розподіл X_k	V	α	β	$E(X_S)$ (модель 1.3.1)	$E(X_S)$ (аналітична модель)
Гамма	0,5	4	2,5	10,972	10,975
Вейбулла	0,5	2,10135	11,2906	11,225	11,223
Рівномірний на [0; 20]	0,577	–	–	11,997	12,0
Показниковий	1	–	–	10,833	10,833
Гамма	2	0,25	40	8,288	8,319
Вейбулла	2	0,542693	5,7525	8,493	8,494

Після блока TABULATE в моделі 1.3.1 розташований блок SAVEVALUE LifeTime,MP\$LIFE,

який дає змогу відслідковувати як змінюється час життя системи під час статистичного експерименту. Блок SAVEVALUE використовується для запису в комірку пам'яті значень випадкової величини. Комірка має ім'я LifeTime і у ній записуються значення СЧА MP\$LIFE. Відтворити ці значення можна за допомогою СЧА X\$LifeTime.

На рис 1.13 і 1.14 зображено залежності часу життя системи від часу моделювання, побудовані з використанням СЧА MP\$LIFE для випадків гамма-розподілу ($V = 0,5$) і розподілу Вейбулла ($V = 2$) часу життя елементів відповідно. Бачимо, що збільшення коефіцієнта варіації призводить до зростання ам-

плітуди зміни часу безвідмовної роботи системи.

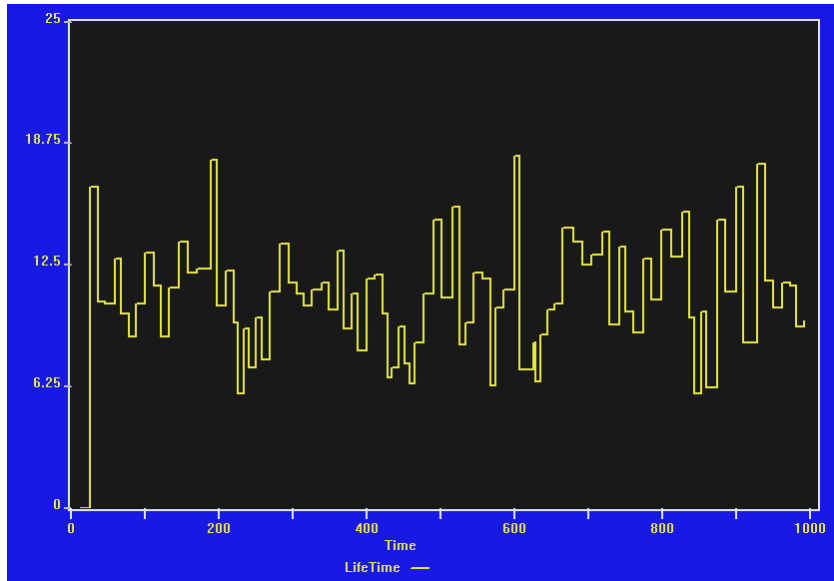


Рис. 1.13. Зміна в часі часу життя системи з гамма-розподілами ($V = 0,5$) часу життя елементів

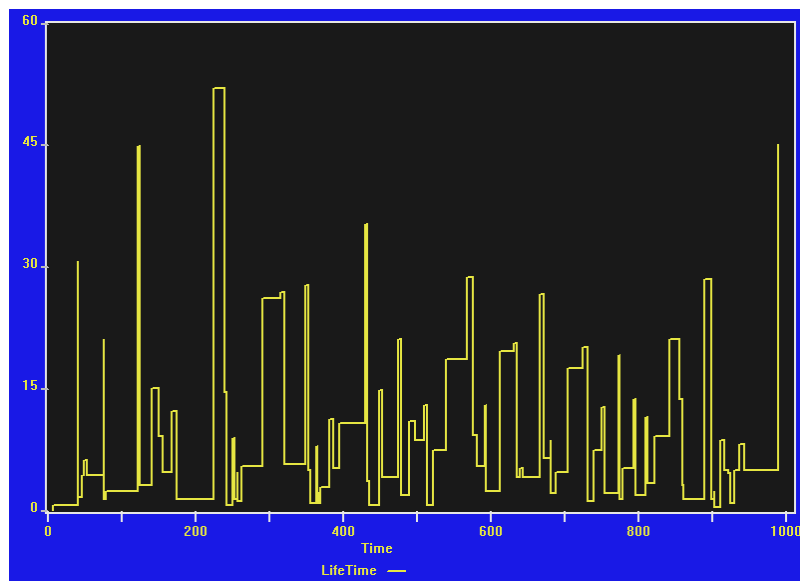


Рис. 1.14. Зміна в часі часу життя системи з часом життя елементів, розподіленим за законом Вейбулла ($V = 2$)

1.3.3 Імітаційна модель системи “три з п’яти”

Розглянемо систему “три з п’яти”, яка складається з однакових незалежних елементів ($n = 5, r = 3$). Система виходить з ладу в такий момент поломки одного з елементів, коли працюють два інші елементи і не працюють також два. Розглянемо показниковий розподіл часу життя кожного елемента з середнім значенням 10 ($\lambda = 0,1$). Визначимо середній час безвідмовної роботи такої системи:

$$E(X_S) = \int_0^{\infty} P_S(t) dt = \int_0^{\infty} \sum_{k=3}^5 C_5^k P^k(t) Q^{5-k}(t) dt = \int_0^{\infty} \sum_{k=3}^5 C_5^k e^{-k\lambda t} (1 - e^{-\lambda t})^{5-k} dt = 7,833.$$

Модель 1.3.2:

```
Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Ver1 BVARIABLE (F2+F3+F4+F5=2)
Ver2 BVARIABLE (F1+F3+F4+F5=2)
Ver3 BVARIABLE (F1+F2+F4+F5=2)
Ver4 BVARIABLE (F1+F2+F3+F5=2)
Ver5 BVARIABLE (F1+F2+F3+F4=2)
Time TABLE MP$LIFE,5,5,50 ; гістограма часу життя
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN2
SPLIT 1,KAN3
SPLIT 1,KAN4
SPLIT 1,KAN5
PREEMPT 1,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 1-го елемента
RETURN 1
TEST E BV$Ver1,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN2 PREEMPT 2,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 2-го елемента
RETURN 2
TEST E BV$Ver2,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN3 PREEMPT 3,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 3-го елемента
RETURN 3
TEST E BV$Ver3,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN4 PREEMPT 4,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 4-го елемента
RETURN 4
```

```

TEST E BV$Ver4,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN5 PREEMPT 5,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 5-го елемента
RETURN 5
TEST E BV$Ver5,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1

```

Модель 1.3.2 відрізняється від моделі 1.3.1 лише кількістю ОКП (їх п'ять) і зміненими умовами в булевих змінних:

```

Ver1 BVARIABLE (F2+F3+F4+F5=2)
Ver2 BVARIABLE (F1+F3+F4+F5=2)
Ver3 BVARIABLE (F1+F2+F4+F5=2)
Ver4 BVARIABLE (F1+F2+F3+F5=2)
Ver5 BVARIABLE (F1+F2+F3+F4=2)

```

Як бачимо, ці умови полягають в тому, що в момент звільнення одного з ОКП серед усіх інших ОКП два мають бути зайнятими. Лише в цьому випадку момент поломки одного з елементів збігається з моментом виходу з ладу всієї системи.

Фрагмент стандартного звіту з гистограмою розподілу часу безвідмовної роботи:

TABLE	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
TIME	7.832	4.622		0		
			—	5.000	390632	30.59
			5.000	10.000	549995	73.67
			10.000	15.000	237457	92.27
			15.000	20.000	73248	98.00
			20.000	25.000	19268	99.51
			25.000	30.000	4731	99.88
			30.000	35.000	1139	99.97
			35.000	40.000	258	99.99
			40.000	45.000	59	100.00
			45.000	50.000	17	100.00
			50.000	55.000	4	100.00
			55.000	60.000	3	100.00
			60.000	65.000	1	100.00

Отже, згідно зі стандартним звітом $E(X_S) = 7,832$. Побудуємо графічне зображення гистограми для часу моделювання $t = 10^5$ (рис. 1.15):

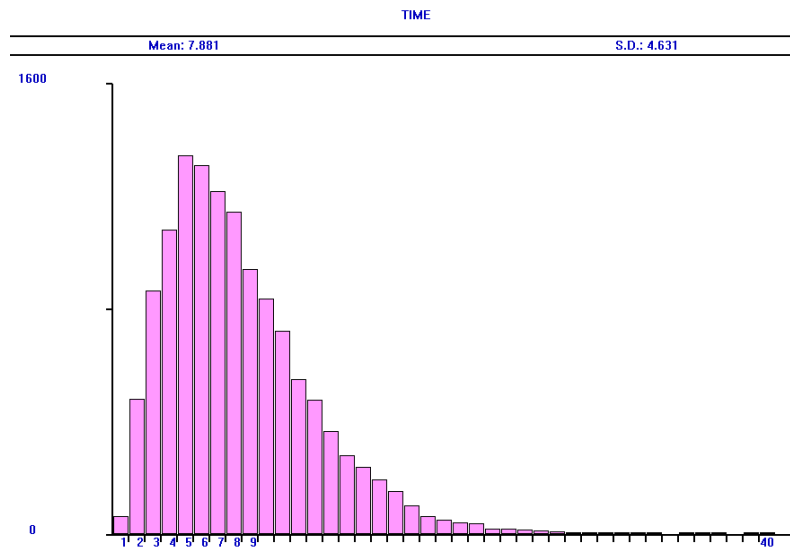


Рис. 1.15. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з показниковими розподілами часу життя елементів

Для порівняння наведемо результати для випадку, коли час безвідмовної роботи кожного з елементів має гамма-розподіл з параметрами $\alpha = 0,25$, $\beta = 40$, середнє значення $\alpha\beta = 10$, коефіцієнт варіації $V = 1/\sqrt{\alpha} = 2$.

TABLE	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
TIME	3.987	5.991		0		
			5.000		1881593	75.03
			10.000		350554	89.01
			15.000		139821	94.58
			20.000		64816	97.17
			25.000		32629	98.47
			30.000		16979	99.14
			35.000		9100	99.51
			40.000		5230	99.71
			45.000		2907	99.83
			50.000		1641	99.90
			55.000		1060	99.94
			60.000		635	99.96
			65.000		355	99.98
			70.000		213	99.99
			75.000		147	99.99
			80.000		79	100.00
			85.000		42	100.00
			90.000		30	100.00
			95.000		10	100.00
			100.000		12	100.00
			105.000		10	100.00
			110.000		5	100.00
			115.000		3	100.00
			120.000		3	100.00
			125.000		2	100.00
			130.000		1	100.00
			135.000		0	100.00
			140.000		0	100.00

Отже, згідно зі стандартним звітом $E(X_S) = 3,987$. Побудуємо графічне зображення гістограми для часу моделювання $t = 10^5$ (рис. 1.16):

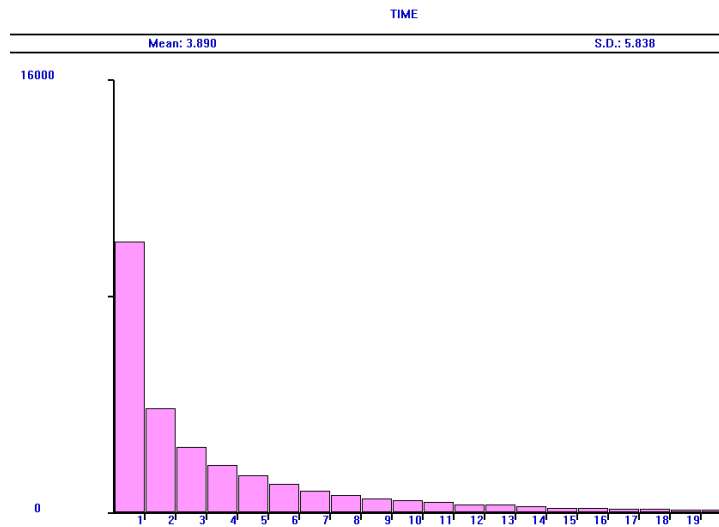


Рис. 1.16. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з гамма-розподілами ($V = 2$) часу життя елементів

Розглянемо розподіл з меншим коефіцієнтом варіації: гамма-розподіл з параметрами $\alpha = 4$, $\beta = 2,5$, середнє значення $\alpha\beta = 10$, коефіцієнт варіації $V = 1/\sqrt{\alpha} = 0,5$. Наведемо фрагмент стандартного звіту з гістограмою розподілу часу безвідмовної роботи в цьому випадку:

TABLE	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
TIME	9.418	2.585	-	0		
			-		6	0.00
			2.000		4646	0.44
			4.000		75684	7.57
			6.000		252396	31.34
			8.000		328375	62.26
			10.000		235629	84.45
			12.000		110713	94.88
			14.000		39686	98.62
			16.000		11254	99.68
			18.000		2703	99.93
			20.000		594	99.99
			22.000		120	100.00
			24.000		21	100.00
			26.000		4	100.00

Отже, згідно зі стандартним звітом $E(X_S) = 9,418$. Побудуємо графічне зображення гістограми для часу моделювання $t = 10^5$ (рис. 1.17):

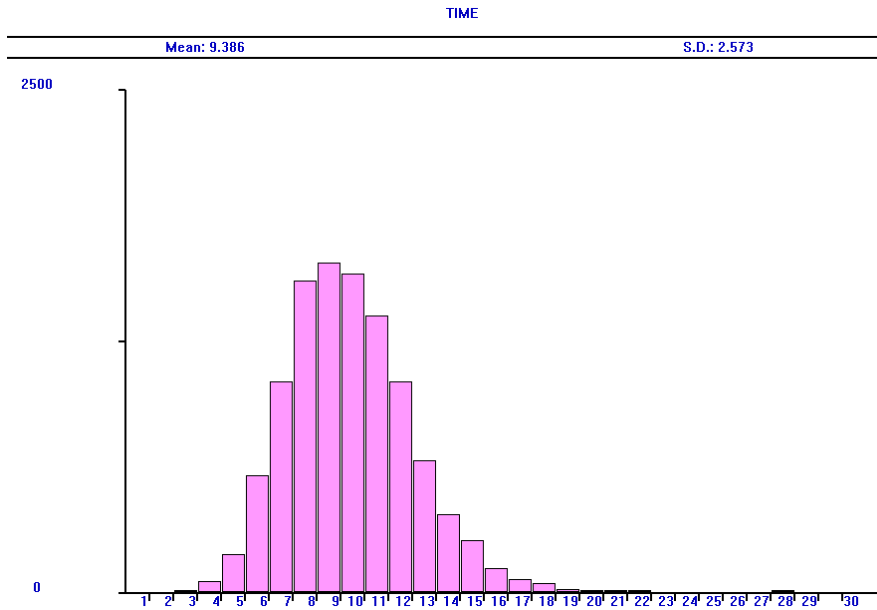


Рис. 1.17. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з гамма-розподілами ($V = 0,5$) часу життя елементів

Для порівняння наведемо результати для випадку, коли час безвідмовної роботи кожного з елементів розподілений за законом Вейбулла з параметрами $\alpha = 0,542693$, $\beta = 5,7525$, середнє значення 10, коефіцієнт варіації $V = 2$:

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM.%
TIME	4.639	5.322		0		
			—	5.000	1486534	68.96
			5.000	10.000	424194	88.64
			10.000	15.000	142151	95.24
			15.000	20.000	55534	97.81
			20.000	25.000	23836	98.92
			25.000	30.000	11166	99.44
			30.000	35.000	5548	99.70
			35.000	40.000	2950	99.83
			40.000	45.000	1522	99.90
			45.000	50.000	873	99.94
			50.000	55.000	468	99.97
			55.000	60.000	287	99.98
			60.000	65.000	189	99.99
			65.000	70.000	97	99.99
			70.000	75.000	52	99.99
			75.000	80.000	41	100.00
			80.000	85.000	25	100.00
			85.000	90.000	17	100.00
			90.000	95.000	10	100.00
			95.000	100.000	8	100.00
			100.000	105.000	9	100.00
			105.000	110.000	4	100.00
			110.000	115.000	3	100.00
			115.000	120.000	2	100.00
			120.000	125.000	1	100.00
			125.000	130.000	0	100.00

Отже, згідно зі стандартним звітом $E(X_S) = 4,639$. Побудуємо графічне зображення гістограми для часу моделювання $t = 10^5$ (рис. 1.18):

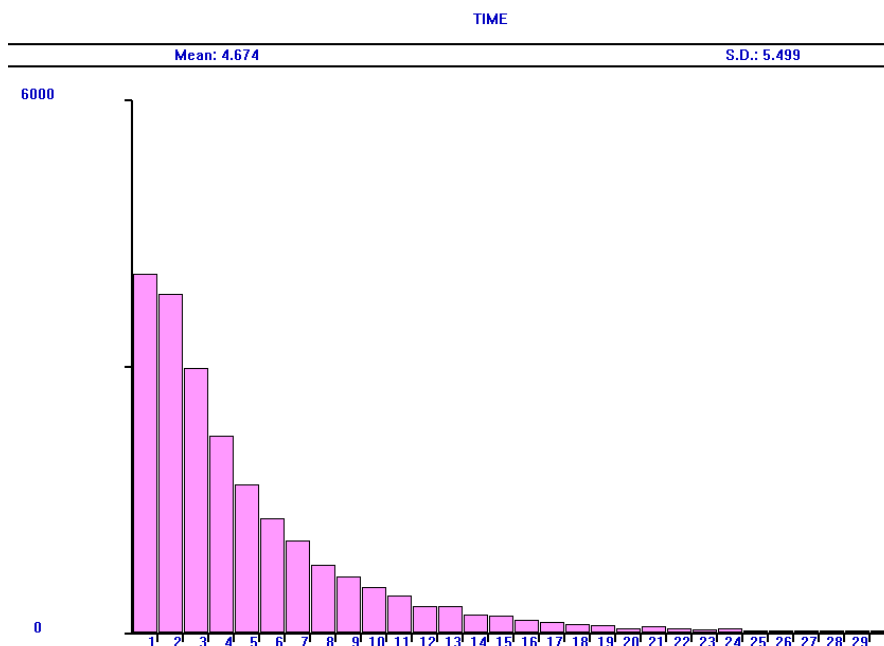


Рис. 1.18. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з часом життя елементів, розподіленим за законом Вейбулла ($V = 2$)

Для порівняння наведемо результати для випадку, коли час безвідмовної роботи кожного з елементів розподілений за законом Вейбулла з параметрами $\alpha = 2,10135$, $\beta = 11,2906$, середнє значення 10, коефіцієнт варіації $V = 0,5$:

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
TIME	9.630	2.747		0		
			1.000 -	1.000	4	0.00
			2.000 -	2.000	153	0.02
			3.000 -	3.000	1829	0.19
			4.000 -	4.000	8612	1.02
			5.000 -	5.000	25150	3.44
			6.000 -	6.000	53827	8.63
			7.000 -	7.000	89072	17.20
			8.000 -	8.000	122935	29.04
			9.000 -	9.000	144872	42.99
			10.000 -	10.000	149064	57.35
			11.000 -	11.000	134858	70.34
			12.000 -	12.000	108979	80.83
			13.000 -	13.000	79577	88.49
			14.000 -	14.000	52980	93.60
			15.000 -	15.000	32093	96.69
			16.000 -	16.000	17838	98.40
			17.000 -	17.000	9037	99.27
			18.000 -	18.000	4364	99.69
			19.000 -	19.000	1902	99.88
			20.000 -	20.000	791	99.95
			21.000 -	21.000	325	99.98
			22.000 -	22.000	97	99.99

22.000	-	23.000	39	100.00
23.000	-	24.000	13	100.00
24.000	-	25.000	6	100.00
25.000	-	26.000	1	100.00
26.000	-	27.000	3	100.00

Отже, згідно зі стандартним звітом $E(X_S) = 9,630$. Побудуємо графічне зображення гістограми для часу моделювання $t = 10^5$ (рис. 1.19):

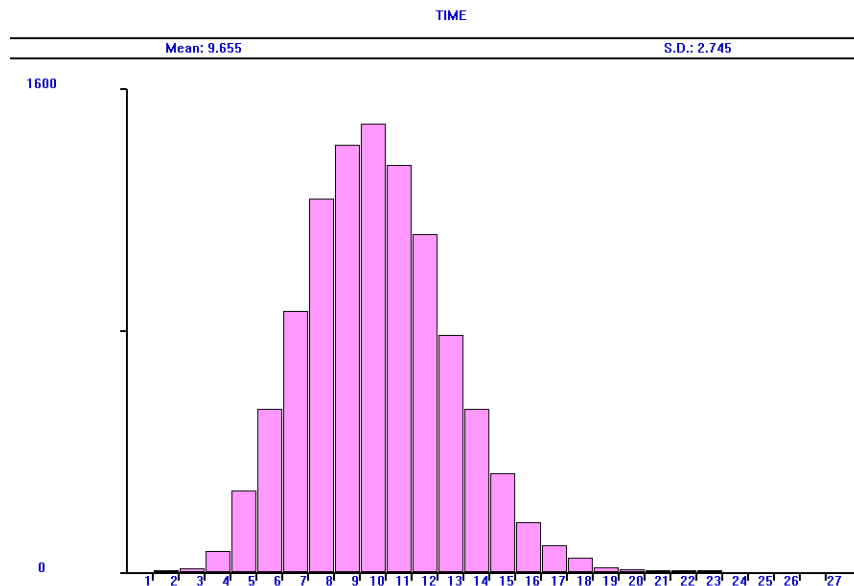


Рис. 1.19. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з часом життя елементів, розподіленим за законом Вейбулла ($V = 0,5$)

Для порівняння наведемо результати для випадку, коли час безвідмовної роботи кожного з елементів розподілений згідно з модифікованим нормальним законом. Цей закон побудований на основі нормального закону з параметрами $a = 10$, $\sigma = 5$, але у випадку, коли випадкова величина набуває від'ємне значення, ми беремо його модуль. Зміни в тексті моделі:

```
ADVANCE (ABS(Normal(1,10,5)))
```

Спочатку побудуємо гістограму цього розподілу, використовуючи таку модель GPSS World:

```
Tmod EQU 10000000 ;час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,1,1,50 ;гістограма часу життя
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
ADVANCE (ABS(Normal(1,10,5))) ;час життя
TABULATE Time
SPLIT 1,BG
TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1
```

Отримуємо гістограму:

TABLE TIME	MEAN 10.089	STD.DEV. 4.827	RANGE	RETRY 0	FREQUENCY	CUM.%
			— -	1.000	21744	2.19
			1.000 -	2.000	24350	4.65
			2.000 -	3.000	29312	7.61
			3.000 -	4.000	36214	11.26
			4.000 -	5.000	44200	15.72
			5.000 -	6.000	53054	21.07
			6.000 -	7.000	62432	27.37
			7.000 -	8.000	69813	34.41
			8.000 -	9.000	75390	42.02
			9.000 -	10.000	78908	49.98
			10.000 -	11.000	78679	57.92
			11.000 -	12.000	75572	65.54
			12.000 -	13.000	69704	72.57
			13.000 -	14.000	61788	78.81
			14.000 -	15.000	52589	84.11
			15.000 -	16.000	43190	88.47
			16.000 -	17.000	34275	91.93
			17.000 -	18.000	25575	94.51
			18.000 -	19.000	18798	96.40
			19.000 -	20.000	12948	97.71
			20.000 -	21.000	8823	98.60
			21.000 -	22.000	5612	99.17
			22.000 -	23.000	3510	99.52
			23.000 -	24.000	2128	99.74
			24.000 -	25.000	1276	99.86
			25.000 -	26.000	651	99.93
			26.000 -	27.000	350	99.97
			27.000 -	28.000	193	99.99
			28.000 -	29.000	75	99.99
			29.000 -	30.000	33	100.00
			30.000 -	31.000	23	100.00
			31.000 -	32.000	15	100.00
			32.000 -	33.000	1	100.00
			33.000 -	34.000	0	100.00
			34.000 -	35.000	1	100.00

Згідно з гістограмою середнє значення модифікованого нормального розподілу дорівнює 10,089, середнє квадратичне відхилення 4,827, отже, коефіцієнт варіації $V = 4,827/10,089 = 0,478$. Побудуємо графічне зображення гістограми для часу моделювання $t = 10^5$ (рис. 1.20):

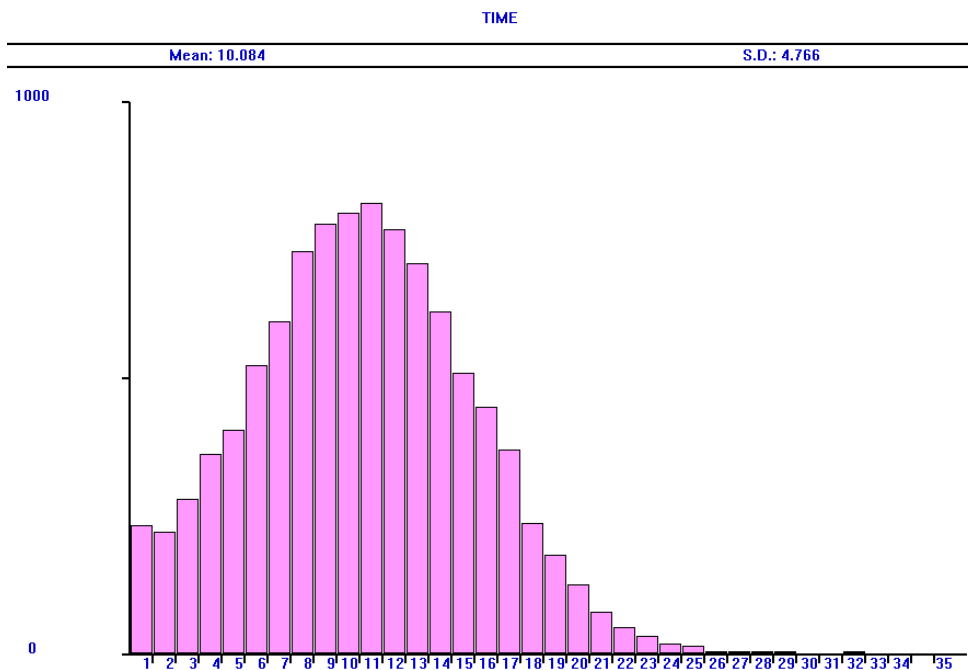


Рис. 1.20. Модифікований нормальний розподіл

Гістограма розподілу часу життя системи у випадку модифікованого нормального розподілу часу життя елементів:

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM.%
TIME	10.008	2.664		0		
			1.000		121	0.01
			2.000		853	0.10
			3.000		2949	0.39
			4.000		8003	1.19
			5.000		18168	3.01
			6.000		36126	6.63
			7.000		62950	12.93
			8.000		96299	22.56
			9.000		127322	35.31
			10.000		146574	49.98
			11.000		146794	64.67
			12.000		126469	77.32
			13.000		96202	86.95
			14.000		62999	93.26
			15.000		36420	96.90
			16.000		18222	98.73
			17.000		8134	99.54
			18.000		3150	99.85
			19.000		1033	99.96
			20.000		304	99.99
			21.000		84	100.00
			22.000		24	100.00
			23.000		9	100.00
			24.000		1	100.00

Отже, згідно зі стандартним звітом $E(X_s) = 10,008$, тобто середній час життя системи і кожного елемента практично збігаються. Побудуємо графічне зображення гістограми для часу моделювання $t = 10^5$ (рис. 1.21):

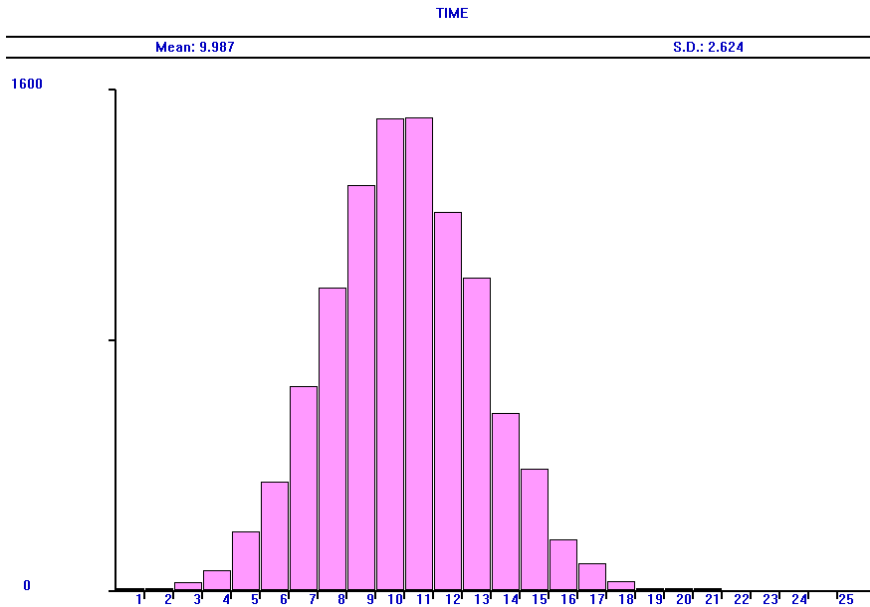


Рис. 1.21. Розподіл часу безвідмовної роботи системи

з часом життя елементів, розподіленим за модифікованим нормальним законом

Наведемо результати для випадку, коли час безвідмовної роботи кожного з елементів розподілений рівномірно на відрізку $[0; 20]$. Коефіцієнт варіації цього розподілу $V = 1/\sqrt{3} \approx 0,577$. Зміни в тексті моделі:

ADVANCE (Uniform(1,0,20)).

TABLE	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
TIME	10.000	3.777		0		
			—	1.000	1146	0.11
			1.000	2.000	7553	0.87
			2.000	3.000	17896	2.66
			3.000	4.000	31253	5.78
			4.000	5.000	45423	10.33
			5.000	6.000	59267	16.25
			6.000	7.000	72276	23.48
			7.000	8.000	82046	31.69
			8.000	9.000	89642	40.65
			9.000	10.000	93926	50.04
			10.000	11.000	93231	59.36
			11.000	12.000	89512	68.32
			12.000	13.000	82118	76.53
			13.000	14.000	71826	83.71
			14.000	15.000	59651	89.67
			15.000	16.000	45679	94.24
			16.000	17.000	30898	97.33
			17.000	18.000	18112	99.14
			18.000	19.000	7423	99.89
			19.000	20.000	1145	100.00

Отже, згідно зі стандартним звітом $E(X_S) = 10,0$, тобто збігається з середнім часом життя кожного елемента. Побудуємо графічне зображення гістограми для часу моделювання $t = 10^5$ (рис. 1.22):

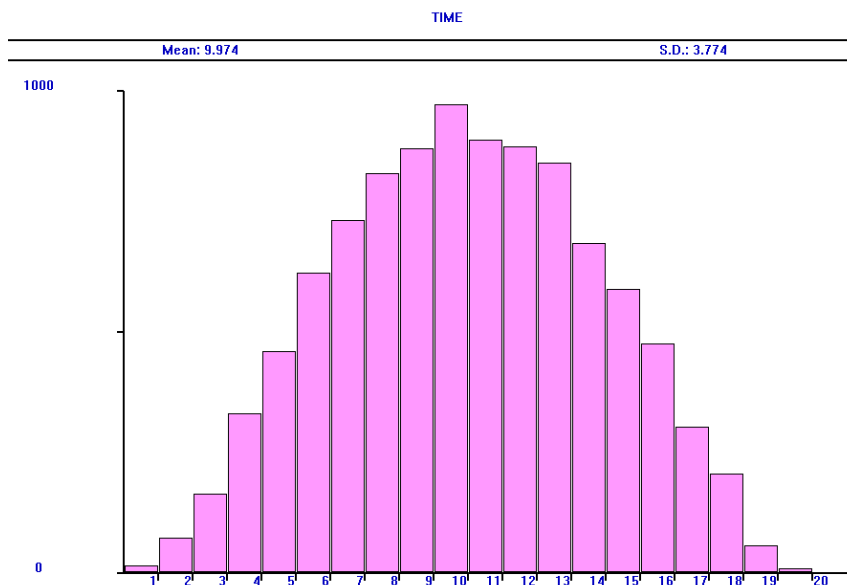


Рис. 1.22. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з рівномірними розподілами часу життя елементів

Для розподілу Вейбулла і рівномірного розподілу часу безвідмовної роботи елементів середній час життя системи вдається обчислити за формулою

$$E(X_S) = \int_0^{\infty} P_S(t) dt = \int_0^{\infty} \sum_{k=3}^5 C_5^k P^k(t) Q^{5-k}(t) dt,$$

використовуючи відому функцію ймовірності безвідмовної роботи і систему Mathematica. У випадку розподілу Вейбулла

$$P(t) = e^{-\left(\frac{t}{\beta}\right)^\alpha}, \quad Q(t) = 1 - P(t),$$

і одержані результати

$$E(X_S) = 4,63931 \quad (V = 2); \quad E(X_S) = 9,63009 \quad (V = 0,5)$$

збігаються з результатами імітаційного моделювання, як і у випадку рівномірного розподілу:

$$E(X_S) = \int_0^{\infty} P_S(t) dt = \frac{1}{(b-a)^5} \int_0^{20} \sum_{k=3}^5 C_5^k (b-t)^k (t-a)^{5-k} dt = 10; \quad a = 1, \quad b = 20.$$

Дані табл. 1.5, одержані за допомогою імітаційної моделі 1.3.2, свідчать, що для системи “три з п’яти” середній час життя зменшується, якщо збільшувати коефіцієнт варіації V розподілу часу безвідмовної роботи елементів. Для роз-

поділу Вейбулла часу безвідмовної роботи елементів значення $E(X_S)$ більше, ніж для гамма-розподілу, якщо порівнювати розподіли X_k з однаковим коефіцієнтом варіації. Для всіх розподілів, які ми розглянули, крім модифікованого нормального і рівномірного, середній час життя системи менший, ніж середнє значення часу безвідмовної роботи одного елемента. Значення $E(X_S)$, одержані аналітичним методом і за допомогою моделі 1.3.2, практично збігаються, крім випадку гамма-розподілу з $V = 2$, для якого результати відрізняються не більше, ніж на 0,28%.

Таблиця 1.5. Порівняння значень середнього часу життя системи для різних розподілів часу безвідмовної роботи елементів ($n = 5, E(X_k) = 10, 1 \leq k \leq 5; \text{час моделювання } t = 10^7$)

Розподіл X_k	V	α	β	$E(X_S)$ (модель 1.3.2)	$E(X_S)$ (аналітична модель)
Модифікований нормальний	0,478	–	–	10,008	–
Гамма	0,5	4	2,5	9,418	9,417
Вейбулла	0,5	2,10135	11,2906	9,630	9,630
Рівномірний на [0; 20]	0,577	–	–	10,008	10,0
Показниковий	1	–	–	7,832	7,833
Гамма	2	0,25	40	3,987	3,998
Вейбулла	2	0,542693	5,7525	4,639	4,639

1.3.4 Імітаційна модель системи “два з трьох+четвертий”

Розглянемо систему “два з трьох+четвертий” (рис. 1.23). Для нормальної роботи системи необхідно, щоб працювали без спотворень сигналу хоча б два з трьох перших елементів і четвертий елемент.

Припустимо, що всі елементи однаково надійні і розглянемо показниковий розподіл часу життя кожного елемента з середнім значенням 10 ($\lambda = 0,1$). Обчислимо середній час безвідмовної роботи системи:

$$\begin{aligned}
 E(X_S) &= \int_0^{\infty} P_S(t) dt = \int_0^{\infty} \sum_{k=2}^3 C_3^k P^k(t) (1 - P(t))^{3-k} \cdot P(t) dt = \\
 &= \int_0^{\infty} (3P^3(t) - 2P^4(t)) dt = \int_0^{\infty} (3e^{-3\lambda t} - 2e^{-4\lambda t}) dt = \frac{3}{3\lambda} - \frac{2}{4\lambda} = \frac{1}{2\lambda} = 5.
 \end{aligned}$$

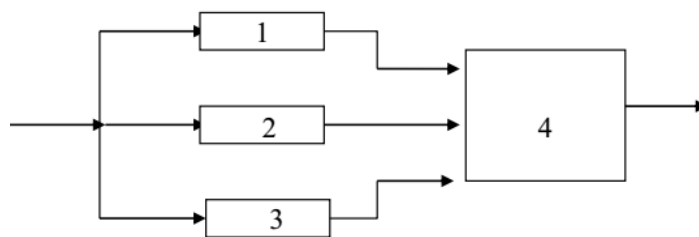


Рис. 1.23. Система “два з трьох+четвертий”

Під час побудови імітаційній моделі необхідно враховувати, що система виходить з ладу в такий момент поломки одного з перших трьох елементів, коли працює лише один з них і працює четвертий елемент. Система виходить з ладу в такий момент поломки четвертого елемента, коли з перших трьох працюють хоча б два. Ці умови ставляться в моделі в момент звільнення кожного ОКП і реалізуються за допомогою відповідних булевих змінних. Загальна структура моделі нічим не відрізняється від моделей 1.3.2 і 1.3.1.

Модель 1.3.3:

```

Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Ver1 BVARIABLE (F2+F3=1)'AND'F4
Ver2 BVARIABLE (F1+F3=1)'AND'F4
Ver3 BVARIABLE (F1+F2=1)'AND'F4
Ver4 BVARIABLE (F1+F2+F3>1)
Time TABLE MP$LIFE,5,5,100 ; гістограма часу життя
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN2
SPLIT 1,KAN3
SPLIT 1,KAN4
PREEMPT 1,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 1-го елемента
RETURN 1
TEST E BV$Ver1,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN2 PREEMPT 2,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 2-го елемента
RETURN 2
TEST E BV$Ver2,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN3 PREEMPT 3,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 3-го елемента
RETURN 3
TEST E BV$Ver3,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN4 PREEMPT 4,,TER,,RE
  
```

```

ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 4-го елемента
RETURN 4
TEST E BV$Ver4,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1

```

Фрагмент стандартного звіту з гистограмою розподілу часу безвідмовної роботи:

TABLE	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
TIME	5.007	4.088		0		
			5.000		1199514	60.06
		5.000	10.000		571871	88.70
		10.000	15.000		168419	97.13
		15.000	20.000		43693	99.32
		20.000	25.000		10491	99.84
		25.000	30.000		2448	99.97
		30.000	35.000		517	99.99
		35.000	40.000		146	100.00
		40.000	45.000		21	100.00
		45.000	50.000		6	100.00
		50.000	55.000		1	100.00
		55.000	60.000		0	100.00
		60.000	65.000		1	100.00

Отже, згідно зі стандартним звітом $E(X_S) = 5,007$. Побудуємо графічне зображення гистограми для часу моделювання $t = 10^5$ (рис. 1.24):

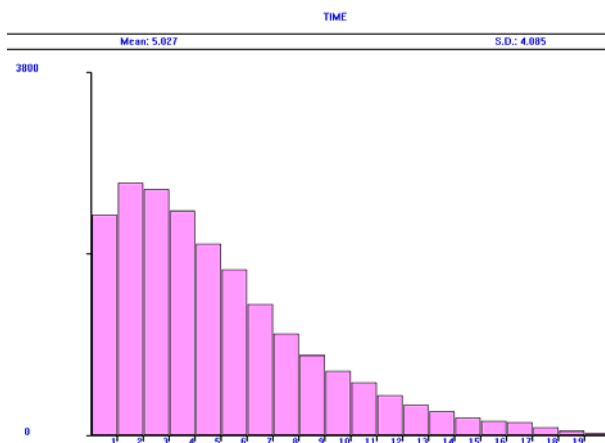


Рис. 1.24. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з показниковими розподілами часу життя елементів

Для порівняння наведемо результати для випадку, коли час безвідмовної роботи кожного з елементів має гамма-розподіл з параметрами $\alpha = 0,25$, $\beta = 40$, середнє значення $\alpha\beta = 10$, коефіцієнт варіації $V = 1/\sqrt{\alpha} = 2$.

TABLE TIME	MEAN 1.842	STD.DEV. 4.013	RANGE	RETRY 0	FREQUENCY	CUM.%
			5.000		361724	89.41
			10.000		25918	95.82
			15.000		9066	98.06
			20.000		3988	99.04
			25.000		1826	99.50
			30.000		962	99.73
			35.000		474	99.85
			40.000		259	99.91
			45.000		161	99.95
			50.000		85	99.98
			55.000		34	99.98
			60.000		22	99.99
			65.000		16	99.99
			70.000		11	100.00
			75.000		4	100.00
			80.000		3	100.00
			85.000		4	100.00
			90.000		3	100.00
			95.000		1	100.00
			100.000		1	100.00
			105.000		0	100.00
			110.000		0	100.00
			115.000		0	100.00
			120.000		1	100.00

Отже, згідно зі стандартним звітом $E(X_S) = 1,842$. Побудуємо графічне зображення гістограми для часу моделювання $t = 10^5$ (рис. 1.25):

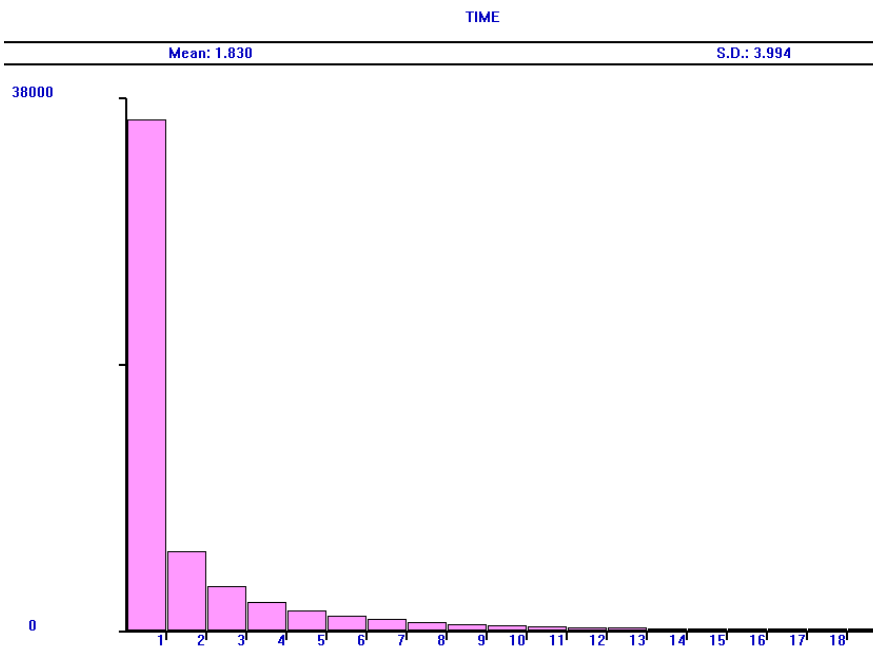


Рис. 1.25. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з гамма-розподілами ($V = 2$) часу життя елементів

Розглянемо розподіл з меншим коефіцієнтом варіації: гамма-розподіл з параметрами $\alpha = 4$, $\beta = 2,5$, середнє значення $\alpha\beta = 10$, коефіцієнт варіації

$V = 1/\sqrt{\alpha} = 0,5$. Наведемо фрагмент стандартного звіту з гистограмою розподілу часу безвідмовної роботи в цьому випадку:

TABLE TIME	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
	7.457	2.771		0		
			5.000		255428	19.05
			10.000		852711	82.63
			15.000		220484	99.07
			20.000		12217	99.98
			25.000		238	100.00
			30.000		8	100.00

Отже, згідно зі стандартним звітом $E(X_S) = 7,457$. Графічне зображення гистограми для часу моделювання $t = 10^5$ подано на рис. 1.26.

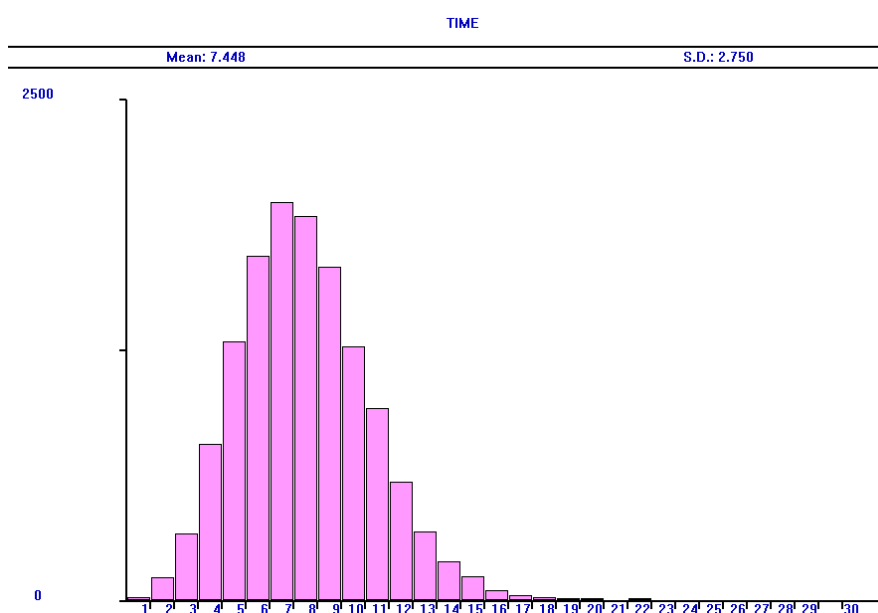


Рис. 1.26. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з гамма-розподілами ($V = 0,5$) часу життя елементів

Дані табл. 1.6 свідчать, що для системи “два з трьох+четвертий” середній час життя зменшується, якщо збільшувати коефіцієнт варіації V розподілу часу безвідмовної роботи елементів. Для розподілу Вейбулла часу безвідмовної роботи елементів значення $E(X_S)$ менші, ніж для гамма-розподілу з $V = 0,5$ і більші для $V = 2$, якщо порівнювати результати для розподілів X_k з однаковим коефіцієнтом варіації. Незалежно від розподілів, середній час життя системи менший, ніж середній час безвідмовної роботи одного елемента. Значення $E(X_S)$, одержані аналітичним методом і за допомогою моделі 1.3.3, практично збігаються, крім випадку гамма-розподілу з коефіцієнтом варіації $V = 2$, для якого результати відрізняються не більше, ніж на 0,32%.

Таблиця 1.6. Порівняння значень середнього часу життя системи для різних розподілів часу безвідмовної роботи елементів ($n = 4, E(X_k) = 10, 1 \leq k \leq 4; \text{ час моделювання } t = 10^7$)

Розподіл X_k	V	α	β	$E(X_s)$ (модель 1.3.3)	$E(X_s)$ (аналітична модель)
Гамма	0,5	4	2,5	7,457	7,458
Вейбулла	0,5	2,10135	11,2906	7,452	7,446
Показниковий	1	–	–	5,007	5,0
Гамма	2	0,25	40	1,842	1,848
Вейбулла	2	0,542693	5,7525	2,409	2,408

1.4 Резервування заміщенням

1.4.1 Аналітична модель

У більшості технічних систем є запасні блоки, які можуть практично миттєво замінити несправний блок. Звичайно, на практиці така заміна потребує часу, хоча більшість математичних моделей будують, припускаючи, що час заміни дорівнює нулю.

Таке резервування називається резервуванням заміщенням. У цьому випадку резервні елементи не входять до структури "активної" системи і не можуть вийти з ладу, доки вони не займуть активну позицію. Звичайно, резервні блоки повинні бути однаковими з активним за всіма показниками надійності.

Структурну схему системи зображено на рис. 1.27. Після відмови основного елемента вмикається перший, після відмови першого – другий і т. д. Відмова системи настає у випадку відмови всіх елементів.

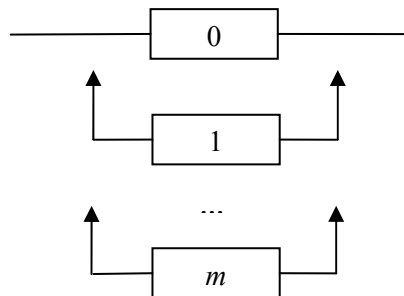


Рис. 1.27. Резервування заміщенням

Загальний час до відмови системи дорівнює сумі часів життя елементів:

$X_S = \sum_{k=0}^m X_k$. З теорії ймовірностей відомо, що щільність розподілу суми незалежних випадкових величин дорівнює згортці щільностей доданків, тому

$$f_S(t) = f_0 * f_1 * \dots * f_m(t), \quad P_S(t) = 1 - \int_0^t f_S(x) dx.$$

Оскільки математичне сподівання суми випадкових величин дорівнює сумі їхніх середніх значень, то для середнього значення часу життя системи, в якій застосовують резервування заміщенням, одержуємо формулу

$$E(X_S) = \sum_{k=0}^m E(X_k).$$

1.4.2 Імітаційна модель

Розглянемо систему, в якій використовується резервування заміщенням, складену з елементів однакової надійності ($n = 4$), час безвідмовної роботи кожного з яких розподілений згідно з законом Вейбулла з середнім значенням 10 і параметрами $\alpha = 3,3$, $\beta = 11,1481$. Коефіцієнт варіації цього розподілу дорівнює 0,333653. Середній час безвідмовної роботи системи дорівнює 40 (як середнє суми випадкових величин).

Модель 1.4:

```
Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,5,5,20 ; гістограма часу життя
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
ADVANCE (Weibull(1,0,11.14808127278,3.3)) ; час життя 1-го елемента
ADVANCE (Weibull(1,0,11.14808127278,3.3)) ; час життя 2-го елемента
ADVANCE (Weibull(1,0,11.14808127278,3.3)) ; час життя 3-го елемента
ADVANCE (Weibull(1,0,11.14808127278,3.3)) ; час життя 4-го елемента
TABULATE Time
TRANSFER ,BG
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1
```

У моделі 1.4 послідовно розташовані блоки ADVANCE, в кожному з яких транзакт затримується на випадковий час – час життя відповідного елемента системи. Сумарний час перебування транзакта у всіх блоках ADVANCE записується в таблицю Time TABLE у блоці TABULATE. Розподіл часу життя системи отримуємо в стандартному звіті GPSS World:

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
TIME	40.015	6.668		0		
		10.000	-	15.000	8	0.00
		15.000	-	20.000	221	0.09
		20.000	-	25.000	2500	1.09
		25.000	-	30.000	13742	6.59
		30.000	-	35.000	40517	22.80
		35.000	-	40.000	68211	50.10
		40.000	-	45.000	67841	77.24
		45.000	-	50.000	39679	93.12
		50.000	-	55.000	13957	98.71
		55.000	-	60.000	2875	99.86
		60.000	-	65.000	340	99.99
		65.000	-	70.000	17	100.00
		70.000	-	75.000	1	100.00

Згідно з даними стандартного звіту $E(X_S) = 40,015$, отже, середнє значення часу життя практично збігається з наведеним вище точним результатом. На рис. 1.28 зображено гістограму розподілу часу безвідмовної роботи, побудовану засобами GPSS World для значення часу моделювання $t = 10^5$ і довжини частотного інтервалу $\Delta t = 1$.

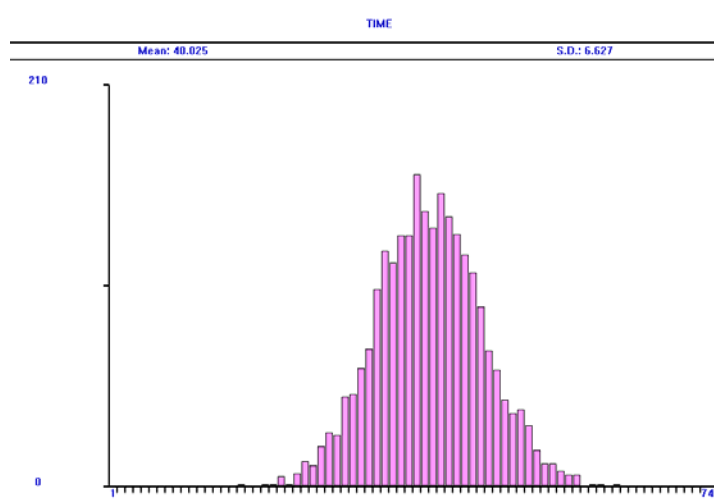


Рис. 1.28. Розподіл часу безвідмовної роботи системи

з часом життя елементів, розподіленим за законом Вейбулла ($V = 0,333653$)

Відомо, що для значення $\alpha = 3,3$ розподіл Вейбулла близький до нормального, що підтверджується виглядом гістограми.

1.5 Загальне резервування з постійно увімкненим резервом

1.5.1 Аналітична модель

Структурну схему загального резервування з постійно увімкненим резервом зображено на рис. 1.29. На рисунку введено такі позначення: n – кількість елементів основної системи, m – кількість резервних систем.

Знайдемо залежність часу безвідмовної роботи системи від часу життя її елементів. Нехай X_{ij} – випадковий час життя елемента, який розташований в i -у рядку і j -й колонці, тобто елемента з номером (i, j) , X_S – випадковий час життя системи. Знайдемо зв'язок між X_S і X_{ij} .

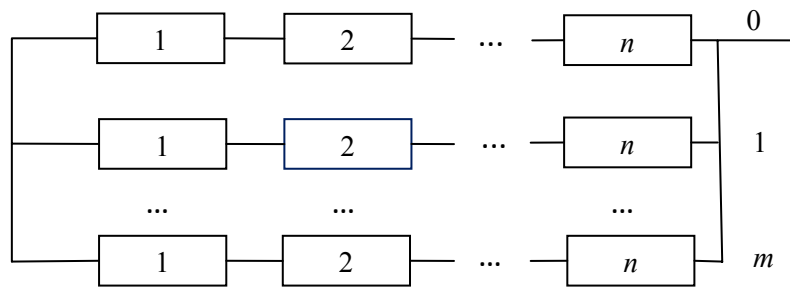


Рис. 1.29. Загальне резервування з постійно увімкненим резервом

Елементи i -го рядка ($i = 0, 1, 2, \dots, m$) утворюють послідовне з'єднання, тому час життя підсистеми, яка складається з цих елементів, дорівнює $X_i = \min_{j=1,2,\dots,n} X_{ij}$.

Оскільки вся система – це паралельне з'єднання таких підсистем, то час життя системи дорівнює $X_S = \max_{i=0,1,\dots,m} X_i$, звідси

$$X_S = \max_{i=0,1,\dots,m} \min_{j=1,2,\dots,n} X_{ij}.$$

Нехай $P_{ij}(t)$ – ймовірність безвідмовної роботи елемента номер (i, j) , а $f_{ij}(t)$ – щільність розподілу часу життя цього елемента, $i = 0, 1, \dots, m$, $j = 1, 2, \dots, n$. Отже, ймовірність безвідмовної роботи системи визначається за формулою

$$P_S(t) = 1 - \prod_{i=0}^m \left(1 - \prod_{j=1}^n P_{ij}(t) \right).$$

1.5.2 Імітаційна модель

Побудуємо імітаційну модель для системи, в якій застосовано загальне резервування з постійно увімкненим резервом, для випадку, коли $m = 1, n = 2$. Таким чином, основна система складається з двох послідовно з'єднаних елементів і до неї паралельно під'єднана така ж резервна система.

Припустимо, що всі елементи мають однакову надійність і час життя кожного розподілений згідно з показниковим законом з середнім значенням 10. Отже, для всіх елементів ймовірність безвідмовної роботи $P_{ij}(t) = e^{-\lambda t}$, $\lambda = 0,1$. Тому

$$P_S(t) = 1 - (1 - e^{-2\lambda t})^2, \quad E(X_S) = \int_0^{\infty} P_S(t) dt = 7,5.$$

Модель 1.5:

```
Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,5,5,50 ; гістограма часу життя
Ver0 BVARIABLE (F01+F02<2)
Ver1 BVARIABLE (F11+F12<2)
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN11
SPLIT 1,KAN12
SPLIT 1,KAN02
; Основна система
PREEMPT 01,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (0,1)
RETURN 01
TRANSFER ,TE0
KAN02 PREEMPT 02,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (0,2)
RETURN 02
TE0 TEST E BV$Ver1,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Резервна система
KAN11 PREEMPT 11,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (1,1)
RETURN 11
TRANSFER ,TE1
KAN12 PREEMPT 12,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (1,2)
RETURN 12
TE1 TEST E BV$Ver0,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
TER TERMINATE
```

```

GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1

```

Елемент, який виходить з ладу, автоматично припиняє роботу своєї підсистеми послідовно з'єднаних елементів, тому для виходу з ладу всієї системи достатньо, щоб в іншій підсистемі не працював хоча б один елемент. В моделі ця умова реалізується за допомогою одної з двох булевих змінних

```

Ver0 BVARIABLE (F01+F02<2)
Ver1 BVARIABLE (F11+F12<2)

```

і перевіряється за допомогою блоків TEST. Перша булева змінна використовується для кожного з двох транзактів, які задіяні для моделювання другої підсистеми послідовно з'єднаних елементів, а друга – для першої.

В загальному випадку, коли кожна підсистема складається з n послідовно з'єднаних елементів, в моделі необхідно для кожної з них ввести послідовно розташовані n штук ОКП, а булеві змінні записати у вигляді

```

Ver0 BVARIABLE (F01+F02+...+F0n<n)
Ver1 BVARIABLE (F11+F12+...+F1n<n)

```

Після реалізації моделі 1.5 отримуємо розподіл часу життя системи:

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
TIME	7.506	5.593		0		
			5.000		531512	39.90
			10.000		464029	74.73
			15.000		206756	90.25
			20.000		81413	96.36
			25.000		30498	98.65
			30.000		11384	99.51
			35.000		4119	99.81
			40.000		1590	99.93
			45.000		555	99.98
			50.000		213	99.99
			55.000		71	100.00
			60.000		32	100.00
			65.000		8	100.00
			70.000		1	100.00
			75.000		0	100.00
			80.000		0	100.00
			85.000		1	100.00

Таким чином, одержане за допомогою імітаційної моделі середнє значення часу життя системи $E(X_s) = 7,506$ практично збігається з точним значенням. Графічне зображення гістограми для часу моделювання $t = 10^5$ подано на рис. 1.30.

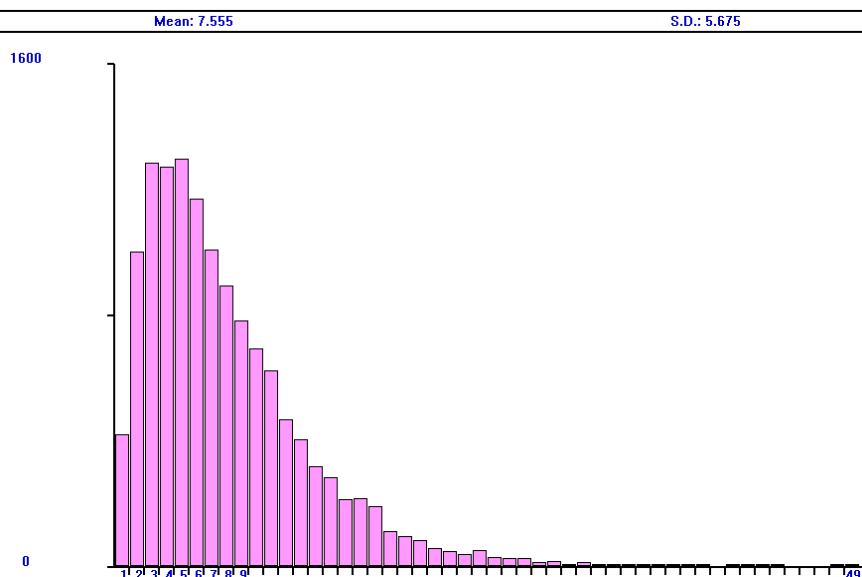


Рис. 1.30. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з показниковими розподілами часу життя елементів

Таблиця 1.7. Порівняння значень середнього часу життя системи для різних розподілів часу безвідмовної роботи елементів ($E(X_{ij}) = 10$, $i = 0, 1$, $j = 1, 2$; час моделювання $t = 10^7$)

Розподіл X_{ij}	V	α	β	$E(X_S)$ (модель 1.5)	$E(X_S)$ (аналітична модель)
Гамма	0,5	4	2,5	9,070	9,075
Вейбулла	0,5	2,10135	11,2906	9,214	9,211
Показниковий	1	–	–	7,506	7,5
Гамма	2	0,25	40	4,307	4,321
Вейбулла	2	0,542693	5,7525	4,803	4,799

Дані табл. 1.7, одержані за допомогою імітаційної моделі 1.5, свідчать, що середній час життя системи зменшується, якщо збільшувати коефіцієнт варіації V розподілу часу безвідмовної роботи елементів. Для розподілу Вейбулла часу безвідмовної роботи елементів значення $E(X_S)$ більше, ніж для гамма-розподілу, якщо порівнювати результати для розподілів X_{ij} з однаковим коефіцієнтом варіації. Незалежно від розподілів, середній час життя системи менший, ніж середній час безвідмовної роботи одного елемента. Значення $E(X_S)$, одержані аналітичним методом і за допомогою моделі 1.5, практично збігаються, крім випадку гамма-розподілу з коефіцієнтом варіації $V = 2$, для якого результати відрізняються не більше, ніж на 0,32%.

1.6 Загальне резервування заміщенням

1.6.1 Аналітична модель

У випадку загального резервування заміщенням (див. рис. 1.31) елементи i -го рядка ($i = 0, 1, 2, \dots, m$) утворюють послідовне з'єднання елементів, тому час життя підсистеми, складеної з них, дорівнює $X_i = \min_{j=1,2,\dots,n} X_{ij}$. Час життя всієї системи дорівнює, очевидно, сумі значень часу життя цих підсистем, отже,

$$X_S = \sum_{i=0}^m X_i = \sum_{i=0}^m \min_{j=1,2,\dots,n} X_{ij}.$$

Тому

$$P_S(t) = \sum_{i=0}^m f_0 * f_1 * \dots * f_{i-1} * P_i(t), \quad P_i(t) = \prod_{j=1}^n P_{ij}(t), \quad f_i(t) = -P_i'(t).$$

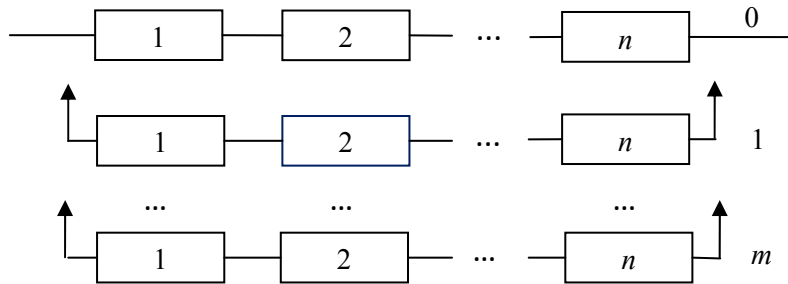


Рис. 1.31. Загальне резервування заміщенням

Якщо $m = 1$, і надійність всіх елементів однакова ($P_{ij}(t) = P(t)$), то

$$P_S(t) = P^n(t) - \int_0^t (P^n(\tau))' P^n(t - \tau) d\tau.$$

У випадку показникового розподілу часу життя кожного елемента

$$P_S(t) = e^{-n\lambda t} + n\lambda \int_0^t e^{-n\lambda\tau} e^{-n\lambda(t-\tau)} d\tau = (1 + n\lambda t) e^{-n\lambda t}, \quad E(X_S) = \frac{2}{n\lambda}.$$

1.6.2 Імітаційна модель

Побудуємо імітаційну модель для системи, в якій застосовується загальне резервування заміщенням, для випадку, коли $m = 1$, $n = 2$. Таким чином, основна і резервна системи складаються з двох послідовно з'єднаних елементів.

Припустимо, що надійність всіх елементів однакова і час життя кожного розподілений згідно з показниковим законом з середнім значенням 10. Отже, для всіх елементів ймовірність безвідмовної роботи $P_{ij}(t) = e^{-\lambda t}$, $\lambda = 0,1$. Тому

$$E(X_s) = \frac{2}{2\lambda} = \frac{1}{\lambda} = 10.$$

Імітаційну модель для системи, в якій застосовується загальне резервування заміщенням, побудовано у вигляді послідовно розташованих фрагментів, які описують функціонування підсистем, кожна з яких складається з послідовно з'єднаних елементів. Після проходження ОКП з першої підсистеми транзакт скеровується до другої і лише після проходження ОКП з другої підсистеми переходить до блоку TABULATE, де зчитується інформація про час безвідмовної роботи.

Модель 1.6:

```
Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,5,5,50 ; гістограма часу життя
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN02
; Основна система
PREEMPT 01,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (0,1)
RETURN 01
TEST E F02,1,TER
TRANSFER ,KAN11
KAN02 PREEMPT 02,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (0,2)
RETURN 02
TEST E F01,1,TER
; Резервна система
KAN11 SPLIT 1,KAN12
PREEMPT 11,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (1,1)
RETURN 11
TEST E F12,1,TER
TRANSFER ,LF
KAN12 PREEMPT 12,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (1,2)
RETURN 12
TEST E F11,1,TER
LF TABULATE Time
TRANSFER ,BG
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
```

START 1

Оскільки транзакт, який першим покидає ОКП номер 01 (або ОКП номер 02, ці ОКП моделюють безвідмовну роботу елементів основної системи), не прямує відразу до блока MARK, тобто на початок циклу, а скеровується до блоків ОКП 11 і 12 (ці ОКП моделюють безвідмовну роботу елементів резервної системи), то до початку наступного циклу другий транзакт може покинути ОКП номер 02 (або ОКП номер 01 відповідно), тому його необхідно скерувати до блоку TERMINATE для вилучення. З цією метою після блоків RETURN 01 і RETURN 02 розташовані блоки

TEST E F02,1,TER

TEST E F01,1,TER

відповідно. Вони перевіряють виконання умови “чи зайнятий інший ОКП з основної системи?” Якщо умова виконана, то транзакт прямує до резервної системи, а в протилежному випадку вилучається блоком TERMINATE. Аналогічні умови ставляться після блоків RETURN 11 і RETURN 12 для транзактів, які покидають ОКП 11 і 12.

Після реалізації моделі 1.6 отримуємо розподіл часу життя системи:

TABLE TIME	MEAN 9.999	STD.DEV. 7.074	RANGE	RETRY 0	FREQUENCY	CUM.%
			5.000		264359	26.43
			10.000		330412	59.47
			15.000		205942	80.07
			20.000		107474	90.81
			25.000		51408	95.95
			30.000		22958	98.25
			35.000		10220	99.27
			40.000		4290	99.70
			45.000		1737	99.88
			50.000		772	99.95
			55.000		286	99.98
			60.000		112	99.99
			65.000		46	100.00
			70.000		18	100.00
			75.000		11	100.00
			80.000		3	100.00
			85.000		1	100.00

Таким чином, одержане за допомогою моделі 1.6 середнє значення часу життя системи $E(X_S) = 9,999$, практично збігається з точним значенням 10. Графічне зображення гістограми для часу моделювання $t = 10^5$ подано на рис. 1.32.

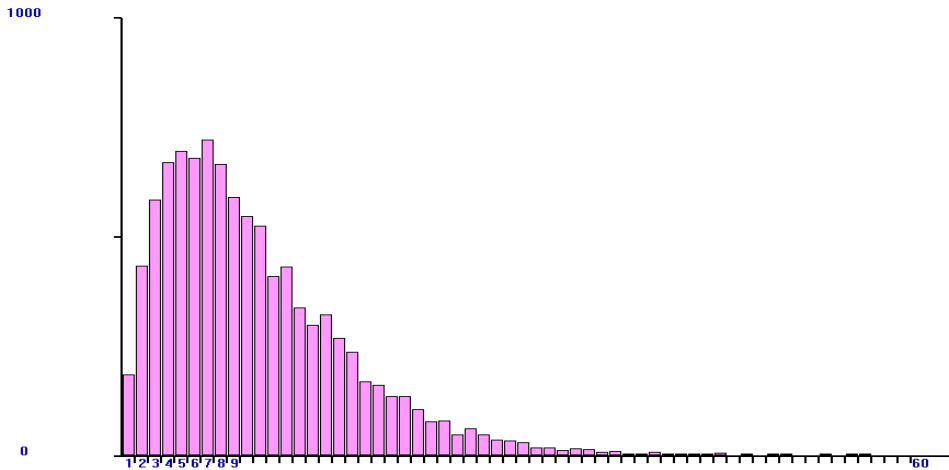


Рис. 1.32. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з показниковими розподілами часу життя елементів

Таблиця 1.8. Порівняння значень середнього часу життя системи для різних розподілів часу безвідмовної роботи елементів ($E(X_{ij}) = 10$, $i = 0, 1$, $j = 1, 2$; час моделювання $t = 10^7$)

Розподіл X_{ij}	V	α	β	$E(X_S)$ (модель 1.6)	$E(X_S)$ (аналітична модель)
Гамма	0,5	4	2,5	14,531	14,531
Вейбулла	0,5	2,10135	11,2906	14,381	14,381
Показниковий	1	–	–	9,999	10,0
Гамма	1,5	4/9	22,5	6,651	6,811
Вейбулла	1,5	0,68477	7,73227	7,275	7,268

Дані табл. 1.8 свідчать, що середній час життя системи зменшується, якщо збільшувати коефіцієнт варіації V розподілу часу безвідмовної роботи елементів. Для розподілу Вейбулла часу безвідмовної роботи елементів значення $E(X_S)$ менші, ніж для гамма-розподілу з $V = 0,5$ і більші для $V = 1,5$, якщо порівнювати результати для розподілів X_{ij} з однаковим коефіцієнтом варіації. Значення $E(X_S)$, одержані аналітичним методом і за допомогою моделі 1.6, практично збігаються, крім випадку гамма-розподілу з коефіцієнтом варіації $V = 1,5$, для якого результати відрізняються не більше, ніж на 2,35%.

1.7 Роздільне резервування з постійно увімкненим резервом

1.7.1 Аналітична модель

У випадку роздільного резервування з постійно увімкненим резервом (див. рис. 1.33) елементи j -ї колонки ($j=1,2,\dots,n$) утворюють паралельне з'єднання елементів, тому час життя підсистеми, складеної з цих елементів, дорівнює $X^j = \max_{i=0,1,\dots,m} X_{ij}$. Оскільки вся система являє собою послідовне з'єднання цих підсистем, то час до відмови системи дорівнює

$$X_S = \min_{j=1,2,\dots,n} X^j = \min_{j=1,2,\dots,n} \max_{i=0,1,\dots,m} X_{ij},$$

тому

$$P_S(t) = \prod_{j=1}^n \left(1 - \prod_{i=0}^m (1 - P_{ij}(t)) \right).$$

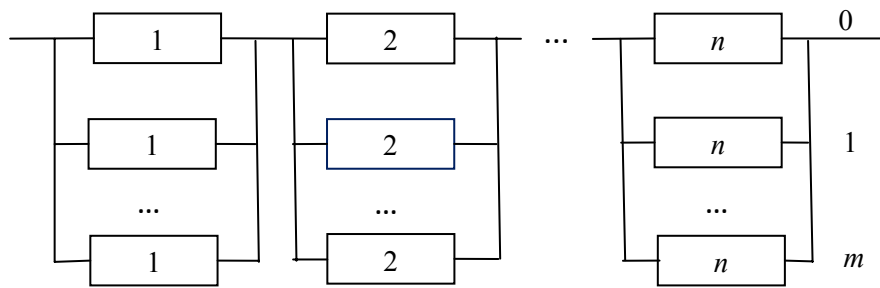


Рис. 1.33. Роздільне резервування з постійно увімкненим резервом

У випадку, коли надійність всіх елементів однакова, і час життя кожного елемента розподілений згідно з показниковим законом, формула для $P_S(t)$ набуває вигляду

$$P_S(t) = \left(1 - (1 - e^{-\lambda t})^{m+1} \right)^n.$$

Для розподілу Вейбулла часу життя елементів маємо:

$$P_S(t) = \left(1 - \left(1 - e^{-\left(\frac{t}{\beta}\right)^\alpha} \right)^{m+1} \right)^n.$$

Для гамма-розподілу часу життя елементів одержуємо:

$$P_S(t) = \left(1 - \left(\int_0^t \frac{x^{\alpha-1}}{\beta^\alpha \Gamma(\alpha)} e^{-\frac{x}{\beta}} dx \right)^{m+1} \right)^n.$$

1.7.2 Імітаційна модель

Побудуємо імітаційну модель для системи, в якій застосовується роздільне резервування з постійно увімкненим резервом, для випадку, коли $m=1, n=2$. Припустимо, що всі елементи мають однакову надійність, і час життя кожного розподілений згідно з показниковим законом з середнім значенням 10. Отже, для всіх елементів ймовірність безвідмовної роботи $P_{ij}(t) = e^{-\lambda t}$, $\lambda = 0,1$. Тому

$$P_S(t) = \left(1 - (1 - e^{-\lambda t})^2 \right)^2, \quad E(X_S) = \int_0^\infty P_S(t) dt = \frac{55}{6} \approx 9,1(6).$$

Модель 1.7:

```
Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Ver01 BVARIABLE (F11=0)'AND'(F02+F12>0)
Ver02 BVARIABLE (F12=0)'AND'(F01+F11>0)
Ver11 BVARIABLE (F01=0)'AND'(F02+F12>0)
Ver12 BVARIABLE (F02=0)'AND'(F01+F11>0)
Time TABLE MP$LIFE,5,5,50 ; гістограма часу життя
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN02
SPLIT 1,KAN11
SPLIT 1,KAN12
PREEMPT 01,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (0,1)
RETURN 01
TEST E BV$Ver01,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN02 PREEMPT 02,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (0,2)
RETURN 02
TEST E BV$Ver02,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN11 PREEMPT 11,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (1,1)
RETURN 11
TEST E BV$Ver11,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN12 PREEMPT 12,,TER,,RE
```

```

ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (1,2)
RETURN 12
TEST E BV$Ver12,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1

```

В системі послідовно з'єднано дві підсистеми, кожна з яких складається з двох паралельно з'єднаних елементів. У першу підсистему входять елементи 01 і 11, а в другу – елементи 02 і 12. Для того, щоб елемент, який виходить з ладу, автоматично припиняв роботу всієї системи, достатньо, щоб для нього в своїй підсистемі вже не працював інший елемент, а в другій підсистемі працював хоча б один елемент. В моделі ця умова реалізується за допомогою одної з чотирьох булевих змінних

```

Ver01 BVARIABLE (F11=0)'AND'(F02+F12>0)
Ver02 BVARIABLE (F12=0)'AND'(F01+F11>0)
Ver11 BVARIABLE (F01=0)'AND'(F02+F12>0)
Ver12 BVARIABLE (F02=0)'AND'(F01+F11>0)

```

і перевіряється за допомогою блоку TEST, розташованого відразу після блоку RETURN відповідного ОКП. Модель побудовано у вигляді послідовно розташованих чотирьох ОКП, які вводяться в дію блоками PREEMPT і RETURN. Використовуються ці блоки, а не блоки SEIZE і RELEASE, оскільки в момент виходу системи з ладу в ній обов'язково залишаються елементи, які ще працюють, тобто зайняті ОКП, і їх необхідно звільнити в момент початку нового циклу статистичного експерименту.

Після реалізації моделі 1.7 отримуємо розподіл часу життя системи:

TABLE TIME	MEAN 9.167	STD.DEV. 6.288	RANGE	RETRY 0	FREQUENCY	CUM.%
			5.000		310704	28.48
			5.000 -	10.000	387302	63.99
			10.000 -	15.000	221410	84.28
			15.000 -	20.000	102309	93.66
			20.000 -	25.000	42035	97.51
			25.000 -	30.000	16773	99.05
			30.000 -	35.000	6499	99.65
			35.000 -	40.000	2413	99.87
			40.000 -	45.000	888	99.95
			45.000 -	50.000	348	99.98
			50.000 -	55.000	131	99.99
			55.000 -	60.000	50	100.00
			60.000 -	65.000	9	100.00
			65.000 -	70.000	9	100.00
			70.000 -	75.000	3	100.00

Одержане за допомогою імітаційної моделі середнє значення часу життя системи $E(X_S) = 9,167$ практично збігається з точним. Графічне зображення гістограми для часу моделювання $t = 10^5$ подано на рис. 1.34.

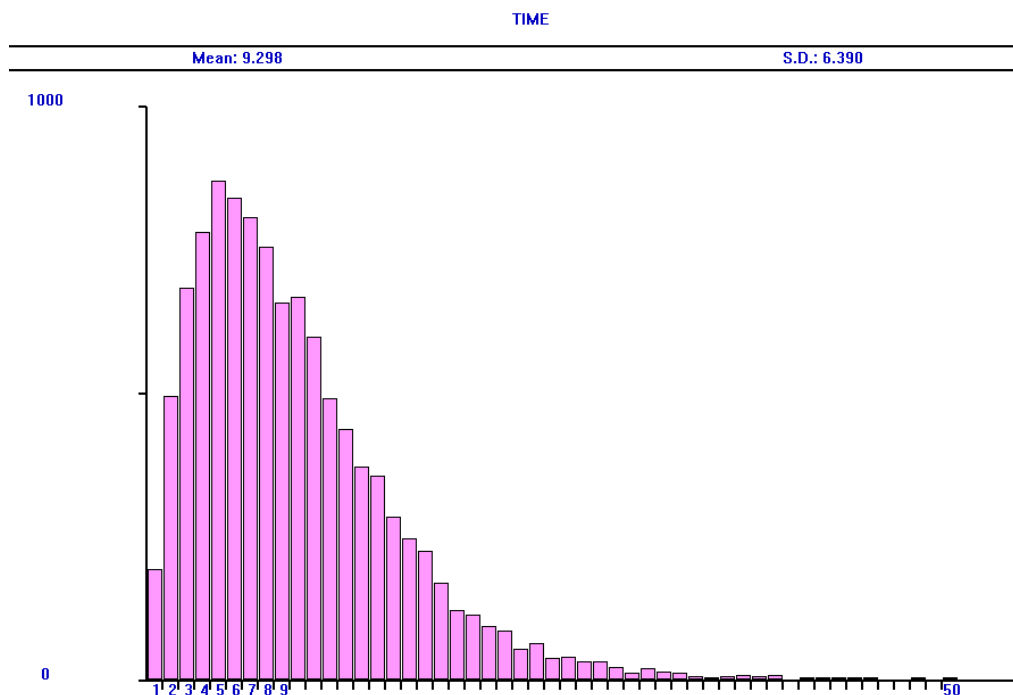


Рис. 1.34. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з показниковими розподілами часу життя елементів

Таблиця 1.9. Порівняння значень середнього часу життя системи для різних розподілів часу безвідмовної роботи елементів ($E(X_{ij}) = 10$, $i = 0, 1$, $j = 1, 2$; час моделювання $t = 10^7$)

Розподіл X_{ij}	V	α	β	$E(X_S)$ (модель 1.7)	$E(X_S)$ (аналітична модель)
Гамма	0,5	4	2,5	10,024	10,025
Вейбулла	0,5	2,10135	11,2906	10,216	10,217
Показниковий	1	–	–	9,167	9,167
Гамма	2	0,25	40	6,308	6,320
Вейбулла	2	0,542693	5,7525	6,649	6,647

Дані табл. 1.9, одержані за допомогою імітаційної моделі 1.7 і аналітичної моделі, свідчать, що середній час життя системи зменшується, якщо збільшувати коефіцієнт варіації V розподілу часу безвідмовної роботи елементів. Для розподілу Вейбулла часу життя елементів значення $E(X_S)$ більше, ніж для гамма-розподілу, якщо порівнювати результати для розподілів X_{ij} з однаковим

коефіцієнтом варіації. Значення $E(X_S)$, одержані аналітичним методом і за допомогою моделі 1.7, практично збігаються, крім гамма-розподілу з коефіцієнтом варіації $V = 2$, для якого результати відрізняються не більше, ніж на 0,19%.

1.8 Роздільне резервування заміщенням

1.8.1 Аналітична модель

У випадку роздільного резервування заміщенням (див. рис. 1.35) час життя підсистеми, утвореної елементами j -ї колонки ($j = 1, 2, \dots, n$), дорівнює сумі часів життя елементів, отже, $X^j = \sum_{i=0}^m X_{ij}$. Оскільки вся система являє собою послідовне з'єднання цих підсистем, то час життя системи дорівнює

$$X_S = \min_{j=1,2,\dots,n} X^j,$$

тому

$$X_S = \min_{j=1,2,\dots,n} \sum_{i=0}^m X_{ij}, \quad P_S(t) = \prod_{j=1}^n \sum_{i=0}^m f_{0j} * f_{1j} * \dots * f_{i-1,j} * P_{ij}(t).$$

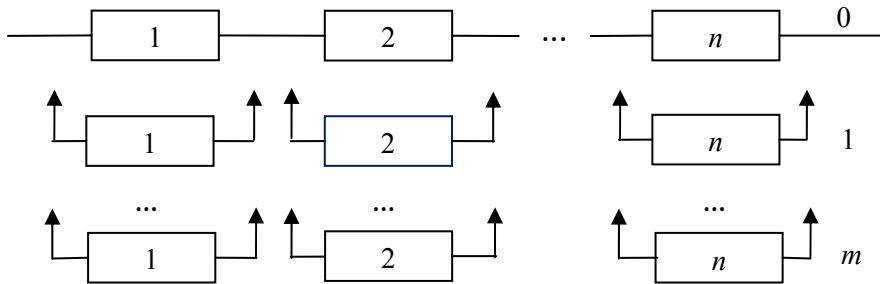


Рис. 1.35. Роздільне резервування заміщенням

У випадку, коли $m = 1$, і надійність всіх елементів однакова ($P_{ij}(t) = P(t)$), формула для $P_S(t)$ набуває вигляду

$$P_S(t) = \left(P(t) - \int_0^t (P(\tau))' P(t - \tau) d\tau \right)^n.$$

Для показникового розподілу часу життя кожного елемента

$$P_S(t) = \left(e^{-\lambda t} + \lambda \int_0^t e^{-\lambda \tau} e^{-\lambda(t-\tau)} d\tau \right)^n = (1 + \lambda t)^n e^{-n\lambda t}.$$

1.8.2 Імітаційна модель

Побудуємо імітаційну модель для системи, в якій застосовується роздільне резервування заміщенням, для випадку, коли $m = 1, n = 2$. В системі послідовно з'єднано два елементи і у випадку поломки кожного з них вмикається резервний елемент.

Припустимо, що всі елементи мають однакову надійність, і час життя кожного елемента розподілений згідно з показниковим законом з середнім значенням 10. Отже, для всіх елементів ймовірність безвідмовної роботи має вигляд $P_{ij}(t) = e^{-\lambda t}$ ($\lambda = 0,1$), тому

$$P_s(t) = (1 + \lambda t)^2 e^{-2\lambda t}, \quad E(X_s) = \int_0^{\infty} P_s(t) dt = 12,5.$$

Імітаційна модель має таку саму структуру як для системи з двома елементами, з'єднаними послідовно (аналог моделі 1.1). Відмінність лише в тому, що замість одного блоку ADVANCE послідовно розташовано два. Другий блок задає час безвідмовної роботи резервного елемента кожної з підсистем.

Модель 1.8:

```
Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,5,5,50 ; гістограма часу життя
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN2
PREEMPT 1,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (0,1)
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (1,1)
RETURN 1
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN2 PREEMPT 2,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (0,2)
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента (1,2)
RETURN 2
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1
```

Після реалізації моделі 1.8 отримуємо розподіл часу життя системи:

TABLE TIME	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY FREQUENCY	CUM. %
	12.507	8.292		0	
			5.000	137621	17.21
			10.000	228513	45.79
			15.000	184296	68.84
			20.000	117311	83.52
			25.000	65587	91.72
			30.000	34381	96.02
			35.000	16999	98.15
			40.000	8100	99.16
			45.000	3757	99.63
			50.000	1661	99.84
			55.000	742	99.93
			60.000	324	99.97
			65.000	124	99.99
			70.000	71	100.00
			75.000	21	100.00
			80.000	11	100.00
			85.000	5	100.00
			90.000	2	100.00

Одержане за допомогою імітаційної моделі середнє значення часу життя системи $E(X_S) = 12,507$ практично збігається з точним значенням. Графічне зображення гістограми для часу моделювання $t = 10^5$ подано на рис. 1.36.

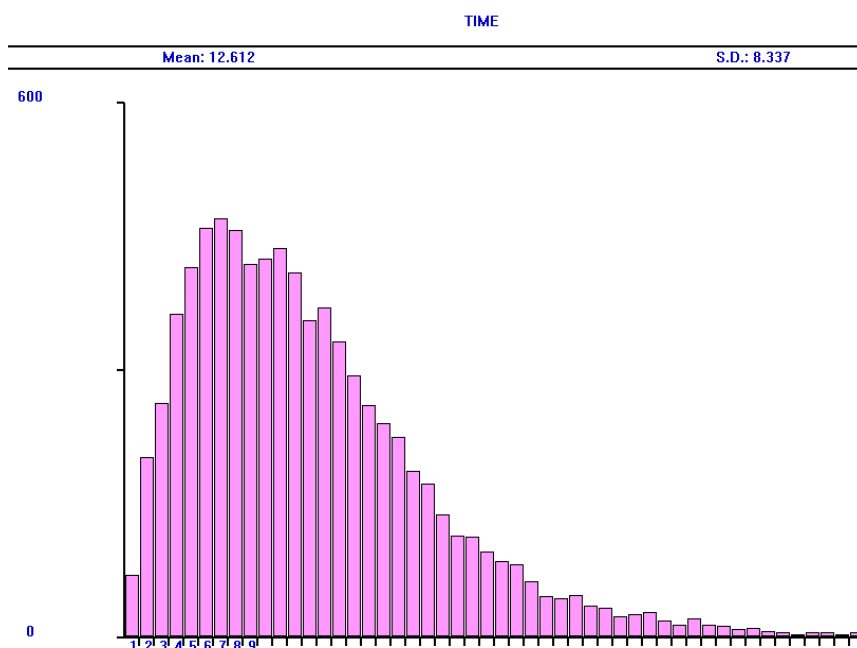


Рис. 1.36. Розподіл часу безвідмовної роботи системи з показниковими розподілами часу життя елементів

Дані табл. 1.10 свідчать, що середній час життя системи зменшується, якщо збільшувати коефіцієнт варіації V розподілу часу безвідмовної роботи елементів. Для розподілу Вейбулла часу життя елементів значення $E(X_S)$ менші, ніж

для гамма-розподілу з $V = 0,5$ і більші для $V = 2$, якщо порівнювати результати для розподілів X_{ij} з однаковим коефіцієнтом варіації.

Таблиця 1.10. Порівняння значень середнього часу життя системи для різних розподілів часу безвідмовної роботи елементів ($E(X_{ij}) = 10$, $i = 0,1$, $j = 1,2$; GPSS World, $t = 10^7$)

Розподіл X_{ij}	V	α	β	$E(X_s)$
Гамма	0,5	4	2,5	16,069
Вейбулла	0,5	2,10135	11,2906	16,023
Показниковий	1	–	–	12,507
Гамма	2	0,25	40	7,276
Вейбулла	2	0,542693	5,7525	8,028

1.9 Надійність систем складної структури

1.9.1 Аналітична модель

Задача формулюється так: задана структурна схема системи (див. рис. 1.37) і показники надійності її елементів, необхідно обчислити показники надійності системи.

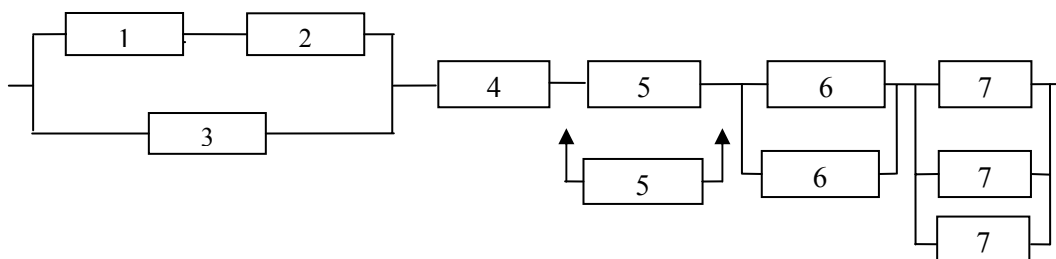


Рис. 1.37. Система складної структури

Припустимо, що час життя елемента номер k розподілений згідно з показниковим законом з параметром $\lambda_k = 0,1k$ ($1 \leq k \leq 7$). Нехай p_k – ймовірність безвідмовної роботи елемента номер k .

Подамо цю систему у вигляді послідовного з'єднання її підсистем і послідовно визначимо їхню надійність. Першою підсистемою є сукупність елементів різної надійності 1, 2, 3. Елементи 1, 2 з'єднані в сенсі надійності послідовно, тому ймовірність безвідмовної роботи підсистеми (1,2) дорівнює $P_{1,2} = p_1 p_2$. Ймовірність безвідмовної роботи першої підсистеми (1,2,3) дорівнює

$$P_{1,2,3} = 1 - (1 - p_1 p_2)(1 - p_3) = 1 - (1 - e^{-(\lambda_1 + \lambda_2)t})(1 - e^{-\lambda_3 t}),$$

а її середній час життя

$$E(X_{1,2,3}) = \int_0^{\infty} (1 - (1 - e^{-(\lambda_1 + \lambda_2)t})(1 - e^{-\lambda_3 t})) dt = \int_0^{\infty} (1 - (1 - e^{-0,3t})^2) dt = 5.$$

Отже,

$$P_{1-4} = (1 - (1 - p_1 p_2)(1 - p_3)) p_4 = (1 - (1 - e^{-(\lambda_1 + \lambda_2)t})(1 - e^{-\lambda_3 t})) e^{-\lambda_4 t},$$

$$E(X_{1-4}) = \int_0^{\infty} (1 - (1 - e^{-(\lambda_1 + \lambda_2)t})(1 - e^{-\lambda_3 t})) e^{-\lambda_4 t} dt = \int_0^{\infty} (1 - (1 - e^{-0,3t})^2) e^{-0,4t} dt = 1,85714.$$

Елементи 5 утворюють систему з резервуванням методом заміщення, тому

$$P_{1-5} = (1 - (1 - p_1 p_2)(1 - p_3)) p_4 P_{5,5} = (1 - (1 - e^{-(\lambda_1 + \lambda_2)t})(1 - e^{-\lambda_3 t})) e^{-\lambda_4 t} (1 + \lambda_5 t) e^{-\lambda_5 t},$$

$$E(X_{1-5}) = \int_0^{\infty} (1 - (1 - e^{-0,3t})^2) e^{-0,4t} (1 + 0,5t) e^{-0,5t} dt = 1,47222.$$

Елементи 6 з'єднані паралельно, отже,

$$P_{6,6} = 1 - (1 - p_6)^2, \quad P_{1-6} = (1 - (1 - p_1 p_2)(1 - p_3)) p_4 P_{5,5} P_{6,6},$$

$$E(X_{1-6}) = \int_0^{\infty} (1 - (1 - e^{-0,3t})^2) e^{-0,4t} (1 + 0,5t) e^{-0,5t} (1 - (1 - e^{-0,6t})^2) dt = 1,09238.$$

Елементи 7 утворюють систему “два з трьох”, тому

$$P_{7,7,7} = \sum_{i=0}^1 C_3^i (1 - p_7)^i p_7^{3-i} = 3p_7^2 - 2p_7^3,$$

$$E(X_{1-7}) = \int_0^{\infty} (1 - (1 - e^{-0,3t})^2) e^{-0,4t} (1 + 0,5t) e^{-0,5t} (1 - (1 - e^{-0,6t})^2) (3 - 2e^{-0,7t}) e^{-1,4t} dt = 0,690068.$$

1.9.2 Імітаційні моделі

Побудуємо імітаційні моделі для обчислення надійності систем (1,2,3), (1-4), (1-5), (1-6) і (1-7), позначивши їх номерами 1.9.1, 1.9.2, 1.9.3, 1.9.4 і 1.9.5 відповідно.

Модель 1.9.1:

```
Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,5,5,50 ; гістограма часу життя
Ver1 BVARIABLE (F1+F2<2)
Ver2 BVARIABLE (F3=0)
GENERATE ,,1
```

```

BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN3
SPLIT 1,KAN2
; Система 1-2
PREEMPT 1,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента 1
RETURN 1
TRANSFER ,TE
KAN2 PREEMPT 2,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5)) ; час життя елемента 2
RETURN 2
TE TEST E BV$Ver2,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 3
KAN3 PREEMPT 3,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10/3)) ; час життя елемента 3
RETURN 3
TEST E BV$Ver1,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1

```

Система (1,2,3) виходить з ладу в такий момент поломки одного з елементів 1 або 2, коли вже не працює елемент 3 (умова $F_3=0$) або в такий момент виходу з ладу елемента 3, коли не працює хоча б один з елементів 1 або 2 (умова $F_1+F_2<2$). Ці умови реалізуються за допомогою булевих змінних і блоків TEST.

Розподіл часу життя системи (1,2,3):

TABLE TIME	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
	5.003	3.731		0		
			—	5.000	1206138	60.34
			5.000	10.000	598011	90.26
			10.000	15.000	150293	97.77
			15.000	20.000	34594	99.50
			20.000	25.000	7725	99.89
			25.000	30.000	1700	99.98
			30.000	35.000	366	99.99
			35.000	40.000	90	100.00
			40.000	45.000	13	100.00
			45.000	50.000	5	100.00

Таким чином, згідно з результатами моделі 1.9.1 $E(X_{1,2,3}) = 5,003$.

Модель 1.9.2:

```

Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,2,2,50 ; гістограма часу життя
Ver1 BVARIABLE (F1+F2<2)

```

```

Ver2 BVARIABLE (F3=0)
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN4
SPLIT 1,KAN3
SPLIT 1,KAN2
; Система 1-2
PREEMPT 1,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента 1
RETURN 1
TRANSFER ,TE
KAN2 PREEMPT 2,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5)) ; час життя елемента 2
RETURN 2
TE TEST E BV$Ver2,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 3
KAN3 PREEMPT 3,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10/3)) ; час життя елемента 3
RETURN 3
TEST E BV$Ver1,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 4
KAN4 PREEMPT 4,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5/2)) ; час життя елемента 4
RETURN 4
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1

```

Система (1-4) виходить з ладу в момент поломки елемента 4 або в момент виходу з ладу системи (1,2,3), тому в моделі 1.9.2 залишаються перші три ОКП моделі 1.9.1 і приєднується ОКП 4, після виходу транзакта з якого немає необхідності перевіряти додаткову умову за допомогою блоку TEST.

Розподіл часу життя системи (1-4) ($E(X_{1-4}) = 1,857$):

TABLE TIME	MEAN 1.857	STD.DEV. 1.647	RANGE	RETRY 0	FREQUENCY	CUM. %
			-	2.000	3459522	64.23
			2.000 -	4.000	1370527	89.67
			4.000 -	6.000	408284	97.25
			6.000 -	8.000	110040	99.29
			8.000 -	10.000	28314	99.82
			10.000 -	12.000	7314	99.96
			12.000 -	14.000	1810	99.99

14.000	-	16.000	413	100.00
16.000	-	18.000	122	100.00
18.000	-	20.000	31	100.00
20.000	-	22.000	3	100.00
22.000	-	24.000	0	100.00
24.000	-	26.000	1	100.00

Модель 1.9.3:

```

Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,1,1,50 ; гістограма часу життя
Ver1 BVARIABLE (F1+F2<2)
Ver2 BVARIABLE (F3=0)
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN5
SPLIT 1,KAN4
SPLIT 1,KAN3
SPLIT 1,KAN2
; Система 1-2
PREEMPT 1,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента 1
RETURN 1
TRANSFER ,TE
KAN2 PREEMPT 2,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5)) ; час життя елемента 2
RETURN 2
TE TEST E BV$Ver2,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 3
KAN3 PREEMPT 3,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10/3)) ; час життя елемента 3
RETURN 3
TEST E BV$Ver1,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 4
KAN4 PREEMPT 4,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5/2)) ; час життя елемента 4
RETURN 4
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 5
KAN5 PREEMPT 5,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,2)) ; час життя елемента 5
ADVANCE (Exponential(1,0,2)) ; час життя елемента 5
RETURN 5
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
TER TERMINATE

```

```

GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1

```

Система (1-5) виходить з ладу в момент поломки другого елемента 5 або в момент виходу з ладу системи (1-4), тому в моделі 1.9.3 залишаються перші чотири ОКП моделі 1.9.2 і приєднується ОКП 5, після виходу транзакта з якого немає необхідності перевіряти додаткову умову.

Розподіл часу життя системи (1-5) ($E(X_{1-5}) = 1,472$):

TABLE TIME	MEAN 1.472	STD.DEV. 1.202	RANGE	RETRY 0	FREQUENCY	CUM. %
			1.000 -		2931648	43.15
			1.000 - 2.000		2074764	73.68
			2.000 - 3.000		1049430	89.13
			3.000 - 4.000		453898	95.81
			4.000 - 5.000		180515	98.46
			5.000 - 6.000		67188	99.45
			6.000 - 7.000		24334	99.81
			7.000 - 8.000		8547	99.94
			8.000 - 9.000		2862	99.98
			9.000 - 10.000		1002	99.99
			10.000 - 11.000		350	100.00
			11.000 - 12.000		93	100.00
			12.000 - 13.000		40	100.00
			13.000 - 14.000		15	100.00
			14.000 - 15.000		1	100.00
			15.000 - 16.000		1	100.00
			16.000 - 17.000		1	100.00

Модель 1.9.4:

```

Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,1,1,50 ; гістограма часу життя
Ver1 BVARIABLE (F1+F2<2)
Ver2 BVARIABLE (F3=0)
Ver61 BVARIABLE (F62=0)
Ver62 BVARIABLE (F61=0)
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN61
SPLIT 1,KAN62
SPLIT 1,KAN5
SPLIT 1,KAN4
SPLIT 1,KAN3
SPLIT 1,KAN2
; Система 1-2
PREEMPT 1,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента 1
RETURN 1
TRANSFER ,TE
KAN2 PREEMPT 2,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5)) ; час життя елемента 2
RETURN 2

```

```

TE TEST E BV$Ver2,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 3
KAN3 PREEMPT 3,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10/3)) ; час життя елемента 3
RETURN 3
TEST E BV$Ver1,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 4
KAN4 PREEMPT 4,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5/2)) ; час життя елемента 4
RETURN 4
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 5
KAN5 PREEMPT 5,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,2)) ; час життя елемента (5,1)
ADVANCE (Exponential(1,0,2)) ; час життя елемента (5,2)
RETURN 5
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 6
KAN61 PREEMPT 61,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5/3)) ; час життя елемента (6,1)
RETURN 61
TEST E BV$Ver61,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN62 PREEMPT 62,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5/3)) ; час життя елемента (6,2)
RETURN 62
TEST E BV$Ver62,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1

```

Система (1-6) виходить з ладу в момент поломки останнього з елементів 6 або в момент виходу з ладу системи (1-5), тому в моделі 1.9.4 залишаються перші п'ять ОКП моделі 1.9.3 і приєднується ОКП 61 і 62. Після виходу транзакта з ОКП 61 (ОКП 62) необхідно перевіряти умову “ОКП 62 вільний” (“ОКП 61 вільний”). Перевірка здійснюється за допомогою булевих змінних Ver61, Ver62 і блоків TEST.

Розподіл часу життя системи (1-6) ($E(X_{1-6}) = 1,093$):

TABLE TIME	MEAN 1.093	STD.DEV. 0.837	RANGE	RETRY 0	FREQUENCY	CUM.%
			- -		5005409	54.69
			1.000 -		2912063	86.51
			2.000 -		932157	96.70
			3.000 -		235702	99.27
			4.000 -		52909	99.85
			5.000 -		10969	99.97
			6.000 -		2232	99.99
			7.000 -		413	100.00
			8.000 -		85	100.00
			9.000 -		14	100.00
			10.000 -		7	100.00

Модель 1.9.5:

```

Tmod EQU 10000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,1,1,50 ; гістограма часу життя
Ver1 BVARIABLE (F1+F2<2)
Ver2 BVARIABLE (F3=0)
Ver61 BVARIABLE (F62=0)
Ver62 BVARIABLE (F61=0)
Ver71 BVARIABLE (F72+F73=1)
Ver72 BVARIABLE (F71+F73=1)
Ver73 BVARIABLE (F71+F72=1)
GENERATE ,,1
BG MARK LIFE
SPLIT 1,KAN71
SPLIT 1,KAN72
SPLIT 1,KAN73
SPLIT 1,KAN61
SPLIT 1,KAN62
SPLIT 1,KAN5
SPLIT 1,KAN4
SPLIT 1,KAN3
SPLIT 1,KAN2
; Система 1-2
PREEMPT 1,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя елемента 1
RETURN 1
TRANSFER ,TE
KAN2 PREEMPT 2,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5)) ; час життя елемента 2
RETURN 2
TE TEST E BV$Ver2,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 3
KAN3 PREEMPT 3,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10/3)) ; час життя елемента 3
RETURN 3
TEST E BV$Ver1,1,TER
    
```



```

SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 4
KAN4 PREEMPT 4,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5/2)) ; час життя елемента 4
RETURN 4
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 5
KAN5 PREEMPT 5,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,2)) ; час життя елемента (5,1)
ADVANCE (Exponential(1,0,2)) ; час життя елемента (5,2)
RETURN 5
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 6
KAN61 PREEMPT 61,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5/3)) ; час життя елемента (6,1)
RETURN 61
TEST E BV$Ver61,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN62 PREEMPT 62,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,5/3)) ; час життя елемента (6,2)
RETURN 62
TEST E BV$Ver62,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
; Система 7
KAN71 PREEMPT 71,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10/7)) ; час життя елемента (7,1)
RETURN 71
TEST E BV$Ver71,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN72 PREEMPT 72,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10/7)) ; час життя елемента (7,2)
RETURN 72
TEST E BV$Ver72,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
KAN73 PREEMPT 73,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,10/7)) ; час життя елемента (7,3)
RETURN 73
TEST E BV$Ver73,1,TER
SPLIT 1,LF
TRANSFER ,BG
LF TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod

```

TERMINATE 1
START 1

Система (1-7) виходить з ладу в момент поломки передостаннього з елементів 7 або в момент виходу з ладу системи (1-6), тому в моделі 1.9.5 залишаються перші сім ОКП моделі 1.9.4 і приєднуються ОКП 71, 72 і 73. Після виходу транзакта з ОКП 71 (ОКП 72, ОКП 73) необхідно перевірити умову “з двох інших ОКП системи 7 зайнятий лише один”. Перевірка здійснюється за допомогою булевих змінних Ver71, Ver72, Ver73 і блоків TEST.

Розподіл часу життя системи (1-7):

TABLE TIME	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
	0.690	0.498		0		
			1.000 -	1.000	11241852	77.58
			1.000 -	2.000	2951807	97.95
			2.000 -	3.000	278090	99.86
			3.000 -	4.000	18489	99.99
			4.000 -	5.000	1046	100.00
			5.000 -	6.000	61	100.00
			6.000 -	7.000	2	100.00

Оскільки згідно з гістограмою $E(X_{1-7}) = 0,690$, то середні значення часу життя для систем (1,2,3), (1-4), (1-5), (1-6) і (1-7), одержані за допомогою імітаційних і аналітичних моделей, практично збігаються.

У випадку, коли надійність всіх елементів однакова і час життя кожного елемента розподілений згідно з показниковим законом з середнім значенням 10 ($\lambda = 0,1$), за допомогою аналітичної моделі отримуємо такі результати:

$$P_{1-7}(t) = (1 - (1 - p_1 p_2)(1 - p_3)) p_4 (1 + \lambda_5 t) p_5 (1 - (1 - p_6)^2) (3 - 2p_7) p_7^2 =$$

$$= (1 - (1 - e^{-2\lambda t})(1 - e^{-\lambda t})) (1 + \lambda t) (1 - (1 - e^{-\lambda t})^2) (3 - 2e^{-\lambda t}) e^{-4\lambda t};$$

$$E(X_{1-7}) = \int_0^{\infty} P_{1-7}(t) dt = 3,47637.$$

За допомогою моделі 1.9.5 (с розподілами (Exponential(1,0,10)) у всіх блоках ADVANCE) отримуємо гістограму з середнім значенням $E(X_{1-7}) = 3,475$:

TABLE TIME	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM. %
	3.475	2.544		0		
			1.000 -	1.000	41617	14.46
			1.000 -	2.000	53979	33.22
			2.000 -	3.000	51391	51.08
			3.000 -	4.000	42045	65.69
			4.000 -	5.000	32270	76.91
			5.000 -	6.000	23226	84.98
			6.000 -	7.000	15570	90.39
			7.000 -	8.000	10423	94.01
			8.000 -	9.000	6636	96.32
			9.000 -	10.000	4273	97.80
			10.000 -	11.000	2531	98.68

11.000	-	12.000	1542	99.22
12.000	-	13.000	912	99.53
13.000	-	14.000	553	99.73
14.000	-	15.000	314	99.84
15.000	-	16.000	208	99.91
16.000	-	17.000	121	99.95
17.000	-	18.000	55	99.97
18.000	-	19.000	46	99.98
19.000	-	20.000	13	99.99
20.000	-	21.000	13	99.99
21.000	-	22.000	6	100.00
22.000	-	23.000	6	100.00
23.000	-	24.000	3	100.00
24.000	-	25.000	2	100.00
25.000	-	26.000	1	100.00

Для порівняння наведемо результати реалізації імітаційній моделі для системи (1-7) у випадку, коли час безвідмовної роботи кожного з елементів має гамма-розподіл з параметрами $\alpha = 0,25$, $\beta = 40$, середнє значення $\alpha\beta = 10$, коефіцієнт варіації $V = 1/\sqrt{\alpha} = 2$:

TABLE TIME	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY FREQUENCY	CUM. %	
	0.571	1.295		0		
			-	1.000	1477320	84.37
			1.000 -	2.000	140370	92.38
			2.000 -	3.000	57388	95.66
			3.000 -	4.000	29464	97.34
			4.000 -	5.000	16725	98.30
			5.000 -	6.000	9958	98.87
			6.000 -	7.000	6280	99.23
			7.000 -	8.000	4114	99.46
			8.000 -	9.000	2766	99.62
			9.000 -	10.000	1945	99.73
			10.000 -	11.000	1299	99.80
			11.000 -	12.000	923	99.86
			12.000 -	13.000	654	99.89
			13.000 -	14.000	494	99.92
			14.000 -	15.000	319	99.94
			15.000 -	16.000	281	99.96
			16.000 -	17.000	180	99.97
			17.000 -	18.000	143	99.98
			18.000 -	19.000	85	99.98
			19.000 -	20.000	84	99.99
			20.000 -	21.000	72	99.99
			21.000 -	22.000	40	99.99
			22.000 -	23.000	31	99.99
			23.000 -	24.000	32	100.00
			24.000 -	25.000	21	100.00
			25.000 -	26.000	12	100.00
			26.000 -	27.000	16	100.00
			27.000 -	28.000	9	100.00
			28.000 -	29.000	5	100.00
			29.000 -	30.000	4	100.00
			30.000 -	31.000	4	100.00
			31.000 -	32.000	1	100.00
			32.000 -	33.000	1	100.00
			33.000 -	34.000	2	100.00
			34.000 -	35.000	0	100.00
			35.000 -	36.000	1	100.00

36.000	-	37.000	0	100.00
37.000	-	38.000	1	100.00
38.000	-	39.000	1	100.00
39.000	-	40.000	0	100.00
40.000	-	41.000	0	100.00
41.000	-	42.000	0	100.00
42.000	-	43.000	1	100.00
43.000	-	44.000	0	100.00
44.000	-	45.000	0	100.00
45.000	-	46.000	0	100.00
46.000	-	47.000	0	100.00
47.000	-	48.000	0	100.00
48.000	-	49.000	0	100.00
49.000	-	-	1	100.00

Наведемо результати для розподілу з меншим коефіцієнтом варіації: гамма-розподілу з параметрами $\alpha = 4$, $\beta = 2,5$, середнє значення $\alpha\beta = 10$, коефіцієнт варіації $V = 1/\sqrt{\alpha} = 0,5$:

TABLE TIME	MEAN	STD. DEV.	RANGE	RETRY FREQUENCY	CUM. %
	6.560	2.132		0	
			2.000 -	1428	0.94
			2.000 - 4.000	15654	11.21
			4.000 - 6.000	45573	41.10
			6.000 - 8.000	52837	75.76
			8.000 - 10.000	27911	94.07
			10.000 - 12.000	7637	99.08
			12.000 - 14.000	1248	99.90
			14.000 - 16.000	149	99.99
			16.000 - 18.000	9	100.00
			18.000 - 20.000	1	100.00

Отже, $E(X_{1-7}) = 6,560$ для $V = 0,5$ і $E(X_{1-7}) = 0,571$ для $V = 2$. Перевіримо ці результати за допомогою аналітичної моделі. Маємо:

$$P_{1-7}(t) = (1 - (1 - p_1 p_2)(1 - p_3)) p_4 P_{5,5} \left(1 - (1 - p_6)^2\right) (3 - 2p_7) p_7^2 = \\ = (1 - (1 - p^2)(1 - p)) P_{5,5} \left(1 - (1 - p)^2\right) (3 - 2p) p^3,$$

$$p = P(t) = 1 - \int_0^t \frac{x^{\alpha-1}}{\beta^\alpha \Gamma(\alpha)} e^{-\frac{x}{\beta}} dx,$$

$$P_{5,5}(t) = P(t) - \int_0^t (P(\tau))' P(t - \tau) d\tau = 1 - \int_0^t \frac{x^{\alpha-1}}{\beta^\alpha \Gamma(\alpha)} e^{-\frac{x}{\beta}} dx + \\ + \int_0^t \frac{\tau^{\alpha-1}}{\beta^\alpha \Gamma(\alpha)} e^{-\frac{\tau}{\beta}} \left(1 - \int_0^{t-\tau} \frac{x^{\alpha-1}}{\beta^\alpha \Gamma(\alpha)} e^{-\frac{x}{\beta}} dx\right) d\tau = \\ = 1 - \int_0^t \frac{\tau^{\alpha-1}}{\beta^\alpha \Gamma(\alpha)} e^{-\frac{\tau}{\beta}} \left(\int_0^{t-\tau} \frac{x^{\alpha-1}}{\beta^\alpha \Gamma(\alpha)} e^{-\frac{x}{\beta}} dx\right) d\tau,$$

За допомогою системи Mathematica одержимо:

$$E(X_{1-7}) = 6,565 \quad (V = 0,5); \quad E(X_{1-7}) = 0,573 \quad (V = 2).$$

Таким чином, і в цьому випадку результати аналітичного і імітаційного моделювання практично збігаються.

Таблиця 1.11. Порівняння значень функції $P_{1-7}(t)$, одержаних за допомогою аналітичної та імітаційної моделей, для гамма-розподілу часу життя елементів з коефіцієнтом варіації $V = 0,5$

t	2	4	6	8	10	12
$P_{1-7}(t)$, аналіт. модель	0,9904	0,8883	0,5895	0,2427	0,0604	0,0097
$P_{1-7}(t)$, GPSS World	0,9906	0,8879	0,5890	0,2424	0,0593	0,0092

Як ми вже відзначали в п. 1.1.2, використовуючи останню колонку сум.%, таблиці TABLE TIME, в якій у відсотках пораховані накопичені частоти розподілу часу життя системи, можна знайти значення ймовірності безвідмовної роботи для кожного з моментів часу, поданих у правій частині колонки RANGE, за формулою $P_{1-7}(t) = 1 - n_{cum}(t)/100$. Значення, обчислені за цією формулою, близькі до значень функції $P_{1-7}(t)$, отриманої за допомогою аналітичної моделі, про що свідчать дані, подані в табл. 1.11. Графіки функцій $P_{1-7}(t)$ для гамма-розподілів часу життя елементів з коефіцієнтами варіації $V = 0,5$ (суцільна крива) і $V = 2$ (пунктирна крива) зображено на рис. 1.38.

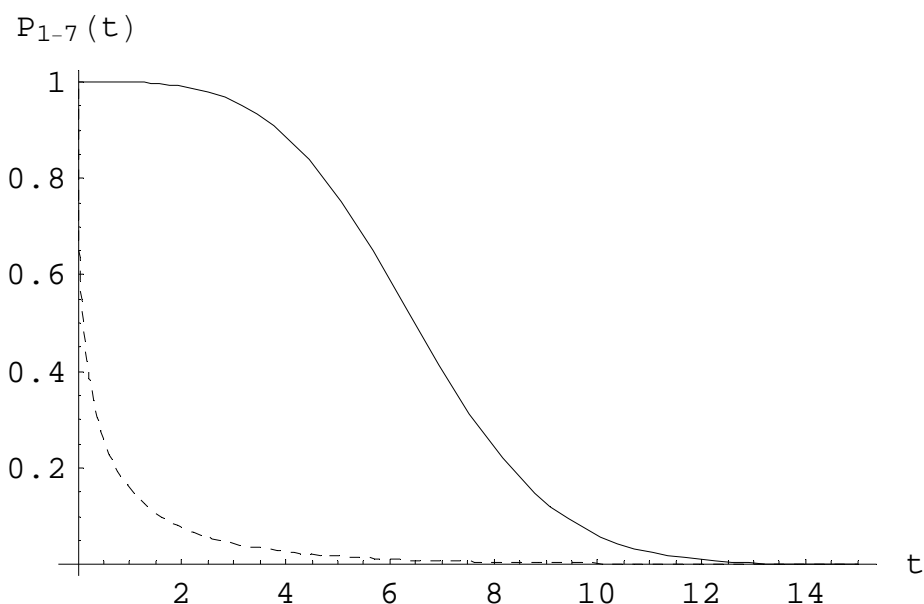


Рис. 1.38. Графіки функцій $P_{1-7}(t)$ для гамма-розподілів часу життя елементів з коефіцієнтами варіації $V = 0,5$ (суцільна крива) і $V = 2$ (пунктирна крива)

2 АНАЛІЗ НАДІЙНОСТІ ВІДНОВЛЮВАНИХ СИСТЕМ

2.1 Система без резерву

2.1.1 Аналітична модель

Надійність відновлюваних систем з довільним розподілом часу життя елементів практично неможливо описати аналітично, тому ми обмежимося марковськими моделями.

Елемент, що підлягає відновленню, визначається двома основними параметрами: середнім часом до відмови та середнім часом простою. Зазвичай припускають, що відновлений елемент є ідентичним (у статистичному сенсі) початковому, тому для одноелементної системи без резерву середній час до відмови та середній час між відмовами збігаються.

У більшості академічних підходів випадковий час до відмови та час відновлення (ремонт) вважають розподіленими за показниковими законами, що дає змогу використовувати модель Маркова для дослідження надійності. Позначимо параметри цих розподілів через λ і μ відповідно ($\lambda = const$, $\mu = const$). Імовірність безвідмовної роботи системи визначається функцією

$$P_s(t) = e^{-\lambda t}.$$

У момент часу t система може перебувати в одному з двох станів (рис. 2.1): “0” – система справна і працює, “1” – система несправна і перебуває на ремонті. На систему в стані “0” діє потік відмов інтенсивності λ , а в стані “1” – потік відновлень інтенсивності μ .

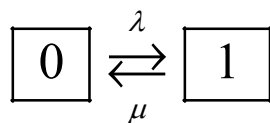


Рис. 2.1. Граф станів системи без резерву

Час до відмови – це час перебування у стані “0”, а час відновлення (простою системи) – це час перебування у стані “1”, тому середній час до відмови $E(X_s)$ та середній час простою $E(X_{st})$ відомі:

$$E(X_s) = 1/\lambda, \quad E(X_{st}) = 1/\mu.$$

Введемо позначення: $p_k(t)$ – ймовірність перебування системи у стані “ k ” ($k = 0; 1$). Згідно з мнемонічним правилом [5] отримуємо систему рівнянь:

$$\begin{aligned}
 p_0'(t) &= \mu p_1(t) - \lambda p_0(t), \\
 p_1'(t) &= \lambda p_0(t) - \mu p_1(t), \\
 p_0(t) + p_1(t) &= 1,
 \end{aligned}$$

і для початкових умов $p_0(0) = 1$, $p_1(0) = 0$ одержуємо такий розв'язок:

$$p_0(t) = \frac{\mu}{\lambda + \mu} + \frac{\lambda}{\lambda + \mu} e^{-(\lambda + \mu)t}, \quad p_1(t) = \frac{\lambda}{\lambda + \mu} - \frac{\lambda}{\lambda + \mu} e^{-(\lambda + \mu)t}.$$

Очевидно, що $p_0(t)$ – це функція готовності $K(t)$, тобто ймовірність перебування системи у стані “0” в довільний момент часу t за умови, що в момент часу $t = 0$ система перебувала у стані “0”:

$$K(t) = p_0(t) = \frac{\mu}{\lambda + \mu} + \frac{\lambda}{\lambda + \mu} e^{-(\lambda + \mu)t}.$$

Для $t \rightarrow \infty$, $K(t)$ наближається до граничного значення K , яке називається коефіцієнтом готовності:

$$K = \lim_{t \rightarrow \infty} K(t) = \frac{\mu}{\mu + \lambda}.$$

Для значень $\lambda = 1/3$, $\mu = 1$ маємо: $K = 0,75$.

2.1.2 Імітаційна модель

Імітаційна модель відновлюваної системи описує реальний процес функціонування системи в часі, на відміну від імітаційної моделі невідновлюваної системи, яка є багаторазовим повторенням процесу функціонування, тобто статистичним експериментом.

Побудуємо імітаційну модель для обчислення надійності відновлюваної системи без резерву. Спочатку розглянемо випадок показникових розподілів часу роботи до відмови і часу відновлення (ремонт) з параметрами $\lambda = 1/3$, $\mu = 1$ відповідно.

Модель 2.1:

```

Sys STORAGE 1
Tmod EQU 1000000 ; час моделювання
Dis TABLE S$Sys 0,1,3 ; гістограма кількості задіяних каналів ремонту
GENERATE 1
TABULATE Dis
TEST E S$Sys,0,LT1
LT0 TERMINATE
LT1 TERMINATE
GENERATE ,,1

```

```
EL1 ADVANCE (Exponential(1,0,3)) ; час безвідмовної роботи
ENTER Sys
ADVANCE (Exponential(1,0,1)) ; час ремонту
LEAVE Sys
TRANSFER ,EL1
GENERATE Tmod
TERMINATE 1
START 1
```

Опишемо побудовану імітаційну модель.

```
Sys STORAGE 1
```

Задаємо одноканальну систему для ремонту (пристрій з іменем Sys, який може приймати не більше одного транзакта одночасно).

```
Dis TABLE S$Sys 0,1,3
```

Задаємо параметри таблиці з іменем Dis, в якій буде подано розподіл випадкової величини S\$Sys (поточного значення вмісту пристрою Sys, тобто кількості зайнятих каналів). Ця випадкова величина може набувати значення 0 і 1. В описі таблиці 0 – верхня межа першого інтервалу, 1 – довжина інтервалу, 3 – кількість частотних інтервалів.

```
GENERATE 1
TABULATE Dis
TERMINATE
```

Через кожну одиницю часу генерується транзакт, який обслуговує таблицю Dis. Транзакт, увійшовши до блока TABULATE, коректує статистику таблиці Dis і вилучається після потрапляння до блока TERMINATE.

```
GENERATE ,,1
EL1 ADVANCE (Exponential(1,0,3))
```

В початковий момент функціонування моделі блок GENERATE генерує один транзакт. Цей транзакт затримується блоком ADVANCE на випадковий час, розподілений згідно з показниковим законом з середнім значенням 3 (час безвідмовної роботи).

```
ENTER Sys
ADVANCE (Exponential(1,0,1))
LEAVE Sys
```

Сукупність цих трьох блоків забезпечує роботу пристрою Sys як одноканальної системи для ремонту. Час ремонту (час затримки транзакта) розподілений згідно з показниковим законом з середнім значенням 1.

```
TRANSFER ,EL1
```

Блок забезпечує перехід транзакта до мітки EL1, на початок циклу, де за допомогою блока ADVANCE знову моделюється час безвідмовної роботи.

Результати, одержані за допомогою моделі 2.1, подано в стандартному звіті GPSS World:

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	1	1	0	1	249966	1	0.249	0.249	0	0

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM.%
DIS	0.249	0.433	-	0		
			0.000 -	0.000	750689	75.07
				1.000	249310	100.00

Використовуючи результати імітаційного моделювання, коефіцієнт готовності K можна знайти двома способами (див. числа, виділені жирним шрифтом). Він обчислюється як різниця числа 1 і коефіцієнта використання каналу ремонту 0,249 ($K = 1 - 0,249 = 0,751$), або діленням числа 750689 (кількості транзактів, які застали канал ремонту вільним) на час моделювання 1000000, тобто $K = 0,750689$. На відміну від значення, отриманого за допомогою аналітичної моделі, цей результат є наближеним.

Перевага імітаційного моделювання полягає в тому, що ми можемо розглядати будь-які розподіли часу безвідмовної роботи і часу ремонту, а не лише показники. Припустимо, що час ремонту має гамма-розподіл з параметрами $\alpha = 1/200$, $\beta = 200$ і середнє значення $\alpha\beta = 1$. Коефіцієнт варіації цього розподілу $V = \sqrt{200} \approx 14,14$. У цьому випадку рядок моделі

ADVANCE (Exponential(1,0,1))

необхідно замінити на такий:

ADVANCE (Gamma(1,0,200,1/200))

Отримуємо такі результати:

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	1	1	0	1	249437	1	0.253	0.253	0	0

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM.%
DIS	0.253	0.435	-	0		
			0.000 -	0.000	746624	74.66
				1.000	253376	100.00

Значення коефіцієнта готовності змінилось: $K = 0,746624$.

Для побудови графіка залежності функції готовності $K(t)$ від часу ми можемо використати вираз $N\$LT0/(N\$LT0+N\$LT1)$ і блоки

```
GENERATE 1
TABULATE Dis
TEST E S$Sys,0,LT1
LT0 TERMINATE
LT1 TERMINATE
```

Через кожну одиницю часу транзакт, створений блоком GENERATE, після блока TABULATE потрапляє до блока TEST. У блоці TEST перевіряється умова “кількість зайнятих каналів пристрою Sys дорівнює нулю”. Якщо умова виконується, то транзакт переходить до наступного блока, інакше він прямує до мітки LT1. СЧА N\$LT1 вказує кількість транзактів, які заходять до блока з міткою LT1. Отже, відношення $N\$LT0/(N\$LT0+ N\$LT1)$ є статистичною ймовірністю $K(t) = p_0(t)$. На рис. 2.2 і 2.3 показано графіки функції готовності $K(t)$, побудовані засобами GPSS World для випадків показникових розподілів часу життя і часу ремонту (рис. 2.2) і гамма-розподілу (рис. 2.3) часу ремонту. Коефіцієнти варіації показникового розподілу і цього гамма-розподілу значно відрізняються один від одного ($V = 1$ і $V = 14,14$, відповідно). У випадку гамма-розподілу з великим коефіцієнтом варіації значення $K(t)$ повільніше наближаються до стаціонарного значення K .

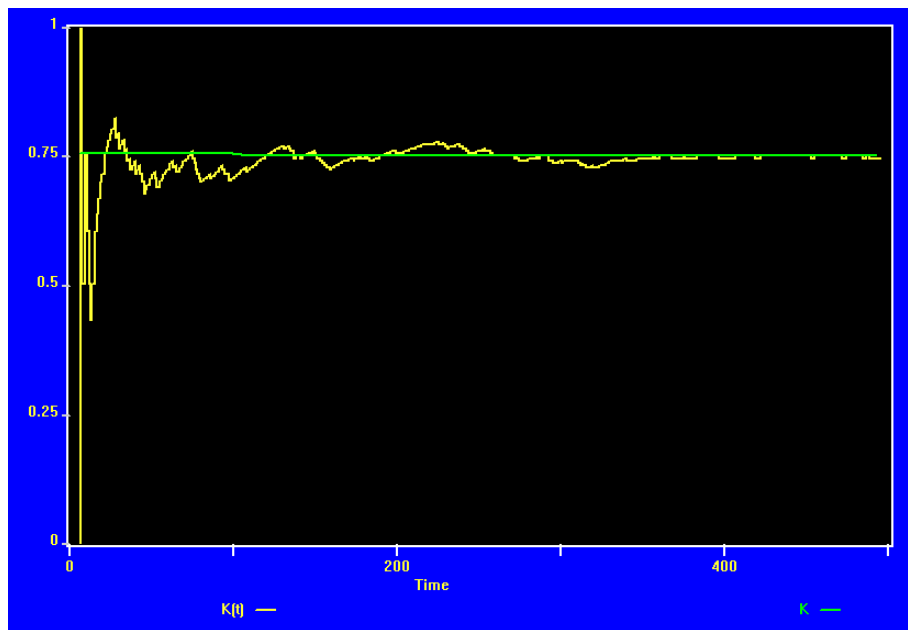


Рис. 2.2. Графік $K(t)$ для випадку показникових розподілів

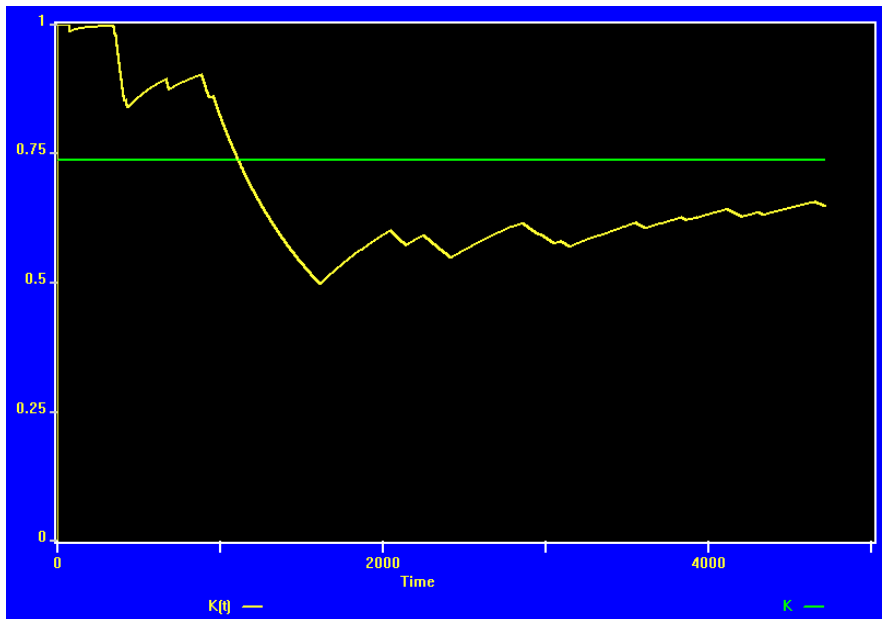


Рис. 2.3. Графік $K(t)$ для гамма-розподілу ($V = 14,14$) часу ремонту

Для порівняння розглянемо результати, отримані за допомогою моделі 2.1, для двох випадків гамма-розподілів часу життя і часу ремонту з параметрами $\alpha = 0,25, \beta = 12$; $\alpha = 1/200, \beta = 200$ і $\alpha = 0,25, \beta = 12$; $\alpha = 0,25, \beta = 4$, відповідно. Коефіцієнти варіації цих розподілів дорівнюють: $V = 2, V = 14,14$ для першого випадку, і $V = 2$ для обох розподілів у другому випадку.

Маємо результати

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	1	1	0	1	252424	1	0.244	0.244	0	0
TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE		RETRY FREQUENCY		CUM.%			
DIS	0.244	0.430	-	-	0.000	0	755971	75.60		
			0.000	-	1.000		244029	100.00		

отже, $K = 0,755971$ для першого випадку, і результати

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	1	1	0	1	249652	1	0.249	0.249	0	0
TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE		RETRY FREQUENCY		CUM.%			
DIS	0.249	0.432	-	-	0.000	0	751172	75.12		
			0.000	-	1.000		248828	100.00		

тобто $K = 0,751172$ у другому випадку. На рис. 2.4 і 2.5 зображено графіки функції готовності $K(t)$, побудовані засобами GPSS World для першого (рис. 2.4) і другого (рис. 2.5) випадків.

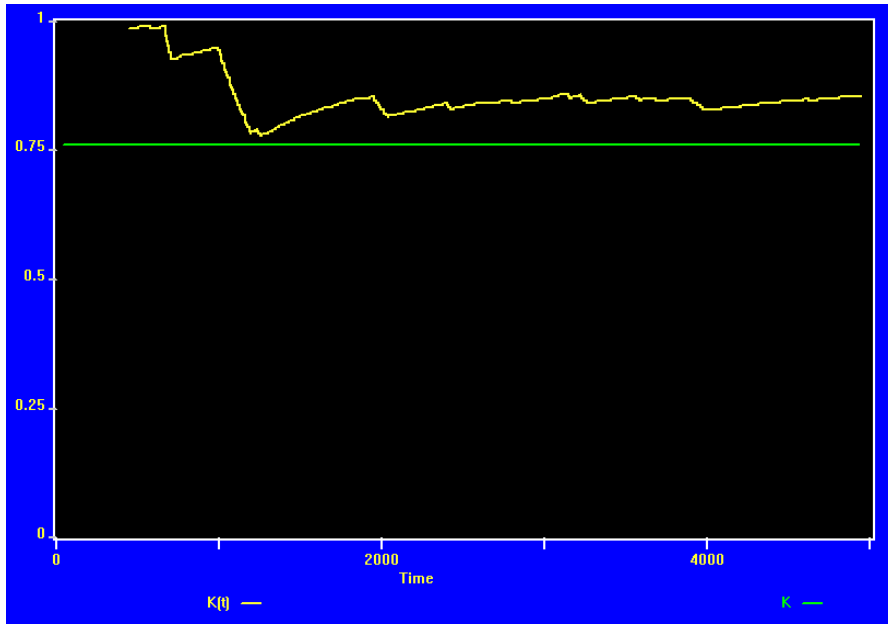


Рис. 2.4. Графік $K(t)$ для гамма-розподілів ($V = 2, V = 14,14$)

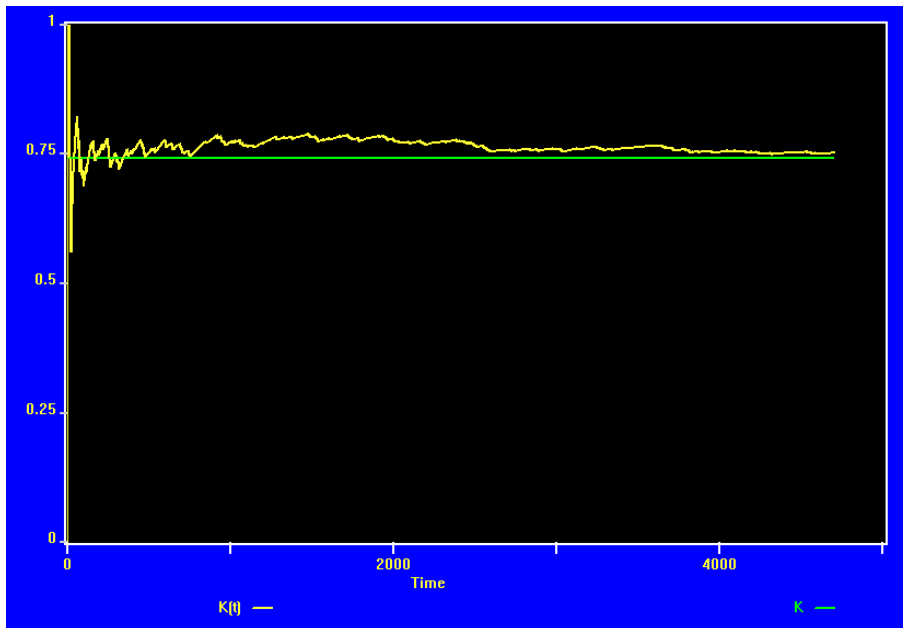


Рис. 2.5. Графік $K(t)$ для гамма-розподілів ($V = 2$)

Бачимо, що чим менші коефіцієнти варіації розподілів, тим швидше значення $K(t)$ наближаються до стаціонарного значення K .

2.2 Двоелементна система з паралельним з'єднанням і відсутністю черги на ремонт

2.2.1 Аналітична модель

Розглянемо систему, логічну схему функціонування якої зображено на рис. 2.6.

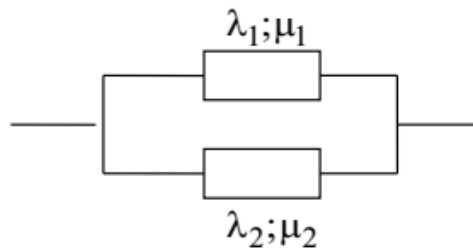


Рис. 2.6. Система з паралельним з'єднанням елементів

Нехай λ_1, λ_2 і μ_1, μ_2 – параметри показникових розподілів часу життя і часу ремонту елементів відповідно. Припустимо, що в початковий момент часу обидва елементи працюють, і систему обслуговують дві ремонтні бригади.

Введемо позначення для станів системи: “0” – обидва елементи працюють, система працює, “1(1)” – перший елемент відмовив і перебуває на ремонті, другий працює, система працює, “1(2)” – другий елемент відмовив і перебуває на ремонті, перший працює, система працює, “2” – обидва елементи відмовили і перебувають на ремонті, система відмовила. Граф станів системи зображено на рис. 2.7.

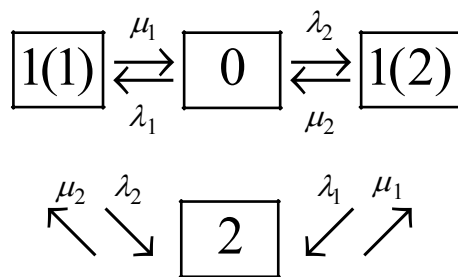


Рис. 2.7. Граф станів системи

Введемо позначення: $p_k(t)$ – ймовірність перебування системи у стані “ k ”, $p_k = \lim_{t \rightarrow \infty} p_k(t)$. Після розв’язання алгебраїчної системи, записаної згідно з мнемонічним правилом, отримуємо значення стаціонарних характеристик системи:

$$p_0 = \frac{\mu_1 \mu_2}{(\lambda_1 + \mu_1)(\lambda_2 + \mu_2)}, \quad p_{1(1)} = \frac{\lambda_1 \mu_2}{(\lambda_1 + \mu_1)(\lambda_2 + \mu_2)}, \quad p_{1(2)} = \frac{\lambda_2 \mu_1}{(\lambda_1 + \mu_1)(\lambda_2 + \mu_2)},$$

$$p_2 = \frac{\lambda_1 \lambda_2}{(\lambda_1 + \mu_1)(\lambda_2 + \mu_2)}, \quad K = 1 - p_2, \quad E(X_{SI}) = \frac{1}{\mu_1 + \mu_2}.$$

Час простою системи – це час перебування у стані “2”. Для значень параметрів $\lambda_1 = 1$, $\lambda_2 = 2$, $\mu_1 = 3$, $\mu_2 = 4$ знаходимо коефіцієнт готовності та середній час простою системи:

$$K = 11/12 \approx 0,916(6), \quad E(X_{SI}) = 1/7 \approx 0,1428571.$$

Використовуючи властивості показникових розподілів [5, 10], виведемо формули для обчислення середнього часу до відмови і середнього часу між відмовами. Введемо позначення: X_S – час до відмови (початок – момент першого потрапляння системи до стану “0” після виходу зі стану “2”, завершення – момент переходу до стану “2”); $\tilde{X}_{S(1)}$ – час між відмовами 1 (початок – момент переходу системи до стану “1(1)” зі стану “2”, завершення – момент переходу до стану “2”); $\tilde{X}_{S(2)}$ – час між відмовами 2 (початок – момент переходу системи до стану “1(2)” зі стану “2”, завершення – момент переходу до стану “2”).

Середній час перебування системи у стані “0” дорівнює $1/(\lambda_1 + \lambda_2)$, ймовірності переходів зі стану “0” до станів “1(1)” і “1(2)” відповідно рівні $\lambda_1/(\lambda_1 + \lambda_2)$ і $\lambda_2/(\lambda_1 + \lambda_2)$. Застосовуючи аналогічні міркування до станів “1(1)” і “1(2)”, отримуємо систему рівнянь

$$E(X_S) = \frac{1}{\lambda_1 + \lambda_2} + \frac{\lambda_1}{\lambda_1 + \lambda_2} E(\tilde{X}_{S(1)}) + \frac{\lambda_2}{\lambda_1 + \lambda_2} E(\tilde{X}_{S(2)}),$$

$$E(\tilde{X}_{S(1)}) = \frac{1}{\mu_1 + \lambda_2} + \frac{\mu_1}{\mu_1 + \lambda_2} E(X_S), \quad E(\tilde{X}_{S(2)}) = \frac{1}{\mu_2 + \lambda_1} + \frac{\mu_2}{\mu_2 + \lambda_1} E(X_S),$$

звідки

$$E(X_S) = \frac{(\lambda_1 + \lambda_2 + \mu_2)(\mu_1 + \lambda_2) + \lambda_1(\lambda_1 + \mu_2)}{\lambda_1 \lambda_2 (\lambda_1 + \lambda_2 + \mu_1 + \mu_2)} = 2,$$

$$E(\tilde{X}_{S(1)}) = 1,4, \quad E(\tilde{X}_{S(2)}) = 1,8.$$

2.2.2 Імітаційні моделі

Розглянемо дві імітаційні моделі, які дадуть змогу отримати розподіли всіх випадкових величин, які розглянуто у п. 2.2.1. Спочатку побудуємо модель для визначення розподілу часу між відмовами 2.

Модель 2.2.1:

```
Sys1 STORAGE 1
Sys2 STORAGE 1
Lam1 EQU 1
Lam2 EQU 2
Mu1 EQU 3
Mu2 EQU 4
Time TABLE MP$LIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу до відмови
Btime TABLE MP$BLIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу між відмовами
Itime TABLE MP$ILIFE,0,0.05,50 ; гістограма часу простою
Tmod EQU 1000000 ; час моделювання
Dis TABLE (S$Sys1+S$Sys2) 0,1,4 ; гістограма кількості елементів, що відмовили
GENERATE 1
TABULATE Dis
; обчислення  $K(t)=N\$LT0/(N\$LT0+N\$LT1)$ 
TEST E (S$Sys1+S$Sys2),2,LT0
LT1 TERMINATE
LT0 TERMINATE
TERMINATE
GENERATE ,,1
SPLIT 1,LA2
LA1 ADVANCE (Exponential(1,0,1/Lam1)) ; час життя 1-го елемента
TEST E S$Sys2,1,E1
SPLIT 1,E1
LOGIC S KEY
MARK ILIFE
GATE LR KEY
TABULATE Itime
TERMINATE
E1 ENTER Sys1
ADVANCE (Exponential(1,0,1/Mu1)) ; час ремонту 1-го елемента
LEAVE Sys1
TEST E S$Sys2,1,G1
SPLIT 1,LA1
LOGIC S TKEY
MARK BLIFE
LOGIC R KEY
GATE LS KEY
TABULATE Btime
TERMINATE
G1 SPLIT 1,LA1
GATE LS TKEY,T1
LOGIC R TKEY
```

```

MARK LIFE
GATE LS KEY
TABULATE Time
T1 TERMINATE
LA2 ADVANCE (Exponential(1,0,1/Lam2)) ; час життя 2-го елемента
TEST E S$Sys1,1,E2
SPLIT 1,E2
LOGIC S KEY
MARK ILIFE
GATE LR KEY
TABULATE ltime
TERMINATE
E2 ENTER Sys2
ADVANCE (Exponential(1,0,1/Mu2)) ; час ремонту 2-го елемента
LEAVE Sys2
TEST E S$Sys1,1,G2
SPLIT 1,LA2
LOGIC S TKEY
LOGIC R KEY
TERMINATE
G2 SPLIT 1,LA2
GATE LS TKEY,T2
LOGIC R TKEY
MARK LIFE
GATE LS KEY
TABULATE Time
T2 TERMINATE
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(N$LT0/(N$LT0+N$LT1)) ; значення K
TERMINATE 1
START 1

```

Для моделювання часу ремонту двох елементів використовуються дві одно-каналні системи Sys1 і Sys2 з різними інтенсивностями ремонту. Тому для визначення коефіцієнта готовності необхідно знайти розподіл випадкової величини $S\$Sys1+S\$Sys2$, тобто суму поточних значень вмісту двох пристроїв, яка дорівнює кількості елементів, що вийшли з ладу. Станові готовності системи відповідають значення цієї суми 0 і 1. У моделі також передбачено безпосереднє обчислення коефіцієнта готовності за допомогою відношення $N\$LT0/(N\$LT0+N\$LT1)$, яке є статистичною ймовірністю $K(t) = 1 - p_2(t)$ і реалізується у блоці SAVEVALUE в момент завершення моделювання.

Час життя елементів реалізовано за допомогою блоків

```
LA1 ADVANCE (Exponential(1,0,1/Lam1))
```

```
LA2 ADVANCE (Exponential(1,0,1/Lam2))
```

Після першого з них розташовані блоки

TEST E S\$Sys2,1,E1

LOGIC S KEY

У блоці TEST перевіряється, чи перебуває на ремонті другий елемент. Якщо це так, то у блоці LOGIC вмикається логічний ключ KEY, і це означає, що починається простій системи. Аналогічно визначається момент початку періоду простою системи після виходу транзакта з другого блока ADVANCE.

Після блока LEAVE Sys1 у блоці TEST також перевіряється, чи перебуває на ремонті другий елемент. Якщо це так, то в поточний момент часу система починає працювати і цей момент фіксується у блоці MARK BLIFE шляхом внесення його значення у параметр транзакта на ім'я BLIFE. У блоці LOGIC R KEY вимикається логічний ключ. Він буде увімкнений в момент початку періоду простою системи, і це дасть змогу транзактові пройти через блок GATE LS KEY і потрапити до блока TABULATE Btime. Тут у транзакта буде зчитано інформацію про час між відмовами системи і внесено її у таблицю

Btime TABLE MP\$BLIFE,0,0.5,50,

яка слугує для отримання розподілу часу між відмовами.

Якщо в момент виходу транзакта з блока LEAVE Sys1 другий елемент працює, то це означає, що в цей момент система переходить до стану "0" і, якщо це перший перехід після виходу зі стану "2", то починається відлік часу X_S до виходу з ладу системи. Цей момент фіксується у блоці MARK LIFE шляхом внесення у параметр транзакта на ім'я LIFE, і відразу у блоці LOGIC R TKEY вимикається логічний ключ TKEY. Він був увімкнений у блоці LOGIC S TKEY в момент виходу зі стану "2". Оскільки ключ TKEY вимкнено, то блок GATE LS TKEY не пропустить транзакти, які надходять в усі наступні можливі моменти переходу до стану "0". В момент початку простою системи буде увімкнено ключ KEY, і це дасть змогу транзактові, який вийшов з блока MARK LIFE і чекає перед блоком GATE LS KEY, потрапити до блока TABULATE Time. Тут у транзакта буде зчитано інформацію про час до відмови X_S і внесено її у таблицю

Time TABLE MP\$LIFE,0,0.5,50,

яка слугує для отримання розподілу часу до відмови.

В момент виходу транзакта з блока LEAVE Sys2 система також може вперше після завершення періоду простою потрапити до стану "0", тому і на цій ділянці моделі використано таку саму послідовність блоків, як і після блока LEAVE Sys1, для забезпечення отримання розподілу випадкової величини X_S .

Аналогічно побудовано послідовність блоків для обчислення розподілу часу простою системи за допомогою таблиці

ltime TABLE MP\$ILIFE,0,0.5,50.

Блок GATE LR KEY дає змогу транзактові потрапити до блока TABULATE ltime в момент вимкнення ключа KEY.

Після блока LEAVE Sys2 розташовані блоки

TEST E S\$Sys1,1,G2

LOGIC R KEY.

Якщо умова у блоці TEST виконана, то це означає, що завершується період простою, тому вимикається ключ KEY, і транзакт, який чекає перед блоком GATE LR KEY, потрапляє до блока TABULATE ltime.

Результати, одержані за допомогою моделі 2.2.1, подано в стандартному звіті GPSS World:

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS1	1	0	0	1	751054	1	0.250	0.250	0	0
SYS2	1	1	0	1	1333871	1	0.333	0.333	0	0

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE		RETRY	FREQUENCY	CUM.%	
TIME	1.998	1.867			0			
			0.000	-	0.500	70941	17.72	
			0.500	-	1.000	77382	37.04	
			1.000	-	1.500	59164	51.81	
			1.500	-	2.000	45407	63.15	
			2.000	-	2.500	34708	71.82	
			2.500	-	3.000	26478	78.43	
			3.000	-	3.500	20453	83.54	
			3.500	-	4.000	15483	87.41	
			4.000	-	4.500	11761	90.34	
			4.500	-	5.000	9265	92.66	
			5.000	-	5.500	6911	94.38	
			5.500	-	6.000	5325	95.71	
			6.000	-	6.500	4033	96.72	
			6.500	-	7.000	3150	97.50	
			7.000	-	7.500	2338	98.09	
			7.500	-	8.000	1756	98.53	
			8.000	-	8.500	1393	98.88	
			8.500	-	9.000	1055	99.14	
			9.000	-	9.500	813	99.34	
			9.500	-	10.000	634	99.50	
							
			24.000	-	-			
BTIME	1.801	1.861				0		
			0.000	-	0.500	66389	26.55	
			0.500	-	1.000	42344	43.49	
			1.000	-	1.500	33114	56.73	
			1.500	-	2.000	25393	66.88	
			2.000	-	2.500	19490	74.68	
			2.500	-	3.000	14784	80.59	
			3.000	-	3.500	11311	85.12	
			3.500	-	4.000	8809	88.64	
			4.000	-	4.500	6668	91.30	
			4.500	-	5.000	5172	93.37	
			5.000	-	5.500	3958	94.96	
			5.500	-	6.000	2975	96.15	
			6.000	-	6.500	2320	97.07	

			6.500	-	7.000	1772	97.78
			7.000	-	7.500	1283	98.30
			7.500	-	8.000	1009	98.70
			8.000	-	8.500	712	98.98
			8.500	-	9.000	605	99.23
			9.000	-	9.500	485	99.42
			9.500	-	10.000	323	99.55
						
			24.000	-	-	1	100.00
ITIME	0.143	0.143	-	-	0.000	0	
			-	-	0.000	1	0.00
			0.000	-	0.050	171808	29.44
			0.050	-	0.100	121661	50.28
			0.100	-	0.150	85914	65.01
			0.150	-	0.200	60660	75.40
			0.200	-	0.250	42261	82.64
			0.250	-	0.300	30057	87.79
			0.300	-	0.350	21039	91.40
			0.350	-	0.400	14929	93.95
			0.400	-	0.450	10498	95.75
			0.450	-	0.500	7323	97.01
			0.500	-	0.550	5194	97.90
			0.550	-	0.600	3681	98.53
			0.600	-	0.650	2498	98.96
			0.650	-	0.700	1766	99.26
			0.700	-	0.750	1257	99.47
						
			1.850	-	1.900	1	100.00
DIS	0.584	0.640	-	-	0.000	0	
			-	-	0.000	499356	49.94
			0.000	-	1.000	417504	91.69
			1.000	-	2.000	83140	100.00
SAVEVALUE		RETRY	VALUE				
K		0	0.917				

Наближене значення коефіцієнта готовності шукаємо, використовуючи дані таблиці Dis: $K = 1 - 0,083140 = 0,916860$. Значення K , середні значення часу до відмови, часу між відмовами 2 і часу простою практично збігаються з результатами, отриманими аналітичним методом:

$$E(X_S) = 1,998, \quad E(\tilde{X}_{S(2)}) = 1,801, \quad E(X_{SI}) = 0,143.$$

Побудуємо модель для визначення розподілу часу між відмовами 1.

Модель 2.2.2:

Sys1 STORAGE 1

Sys2 STORAGE 1

Lam1 EQU 1

Lam2 EQU 2

Mu1 EQU 3

Mu2 EQU 4

Btime TABLE MP\$BLIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу між відмовами

Itime TABLE MP\$I LIFE,0,0.05,50 ; гістограма часу простою

Tmod EQU 1000000 ; час моделювання

Dis TABLE (S\$Sys1+S\$Sys2) 0,1,4 ; гістограма кількості елементів, що відмовили

```

GENERATE 1
TABULATE Dis
; обчислення  $K(t)=N\$LT0/(N\$LT0+N\$LT1)$ 
TEST E (S$Sys1+S$Sys2),2,LT0
LT1 TERMINATE
LT0 TERMINATE
TERMINATE
GENERATE ,,1
SPLIT 1,LA2
LA1 ADVANCE (Exponential(1,0,1/Lam1)) ; час життя 1-го елемента
TEST E S$Sys2,1,E1
SPLIT 1,E1
LOGIC S KEY
MARK ILIFE
GATE LR KEY
TABULATE Itime
TERMINATE
E1 ENTER Sys1
ADVANCE (Exponential(1,0,1/Mu1)) ; час ремонту 1-го елемента
LEAVE Sys1
TEST E S$Sys2,1,LA1
LOGIC R KEY
TRANSFER ,LA1
LA2 ADVANCE (Exponential(1,0,1/Lam2)) ; час життя 2-го елемента
TEST E S$Sys1,1,E2
SPLIT 1,E2
LOGIC S KEY
MARK ILIFE
GATE LR KEY
TABULATE Itime
TERMINATE
E2 ENTER Sys2
ADVANCE (Exponential(1,0,1/Mu2)) ; час ремонту 2-го елемента
LEAVE Sys2
TEST E S$Sys1,1,LA2
SPLIT 1,LA2
MARK BLIFE
LOGIC R KEY
GATE LS KEY
TABULATE Btime
TERMINATE
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(N$LT0/(N$LT0+N$LT1)) ; значення K
TERMINATE 1
START 1

```

Модель 2.2.2 побудована аналогічно до моделі 2.2.1 з відповідною заміною послідовності блоків для забезпечення початку відліку часу між відмовами в

момент переходу системи зі стану “2” до стану “1(1)”. Для скорочення моделі блоки, які забезпечували визначення розподілу часу до відмови, вилучено.

Фрагмент стандартного звіту GPSS World для моделі 2.2.2:

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE		RETRY	FREQUENCY	CUM.%
BTIME	1.398	1.760	0.000	-	0	142836	42.82
			0.500	-		48864	57.47
			1.000	-		33941	67.64
			1.500	-		25686	75.34
			2.000	-		19344	81.14
			2.500	-		14756	85.57
			3.000	-		11311	88.96
			3.500	-		8730	91.57
			4.000	-		6589	93.55
			4.500	-		5024	95.06
			5.000	-		3856	96.21
			5.500	-		2992	97.11
			6.000	-		2291	97.79
			6.500	-		1678	98.30
			7.000	-		1348	98.70
			7.500	-		1004	99.00
			8.000	-		804	99.24
			8.500	-		575	99.42
			9.000	-		460	99.55
.....							
ITIME	0.143	0.143	-	-	0	1	0.00
			0.000	-		171808	29.44
			0.050	-		121661	50.28
			0.100	-		85914	65.01
			0.150	-		60660	75.40
			0.200	-		42261	82.64
			0.250	-		30057	87.79
			0.300	-		21039	91.40
			0.350	-		14929	93.95
			0.400	-		10498	95.75
			0.450	-		7323	97.01
			0.500	-		5194	97.90
			0.550	-		3681	98.53
			0.600	-		2498	98.96
			0.650	-		1766	99.26
			0.700	-		1257	99.47
			0.750	-		920	99.63
			0.800	-		578	99.73
			0.850	-		432	99.80
			0.900	-		353	99.86
			0.950	-		221	99.90
			1.000	-		175	99.93
			1.050	-		113	99.95
.....							
DIS	0.584	0.640	-	-	0	499356	49.94
			0.000	-		417504	91.69
			1.000	-		83140	100.00
SAVEVALUE		RETRY	VALUE				
K		0	0.917				

У другому випадку розподіл часу простою, як і очікувалось, не змінився, а значення середнього часу між відмовами зменшилось порівняно з першим випадком: $E(\tilde{X}_{S(1)}) = 1,398$. Одна з причин цього факту в тому, що середній час безвідмовної роботи другого елемента менший порівняно з першим.

Підставивши в блоках ADVANCE замість показникових розподілів будь-які інші задані розподіли часу життя елементів та часу ремонту, за допомогою моделей 2.2.1 і 2.2.2 можна отримати розподіли часу до відмови, часу між відмовами, часу простою та значення інших характеристик надійності для відповідних систем.

2.2.3 Випадок елементів однакової надійності

Припустимо, що елементи системи ідентичні, тобто

$$\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda = 1/3, \quad \mu_1 = \mu_2 = \mu = 1.$$

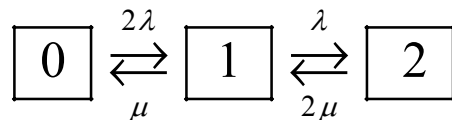


Рис. 2.8. Граф станів системи з ідентичними елементами

Якщо “ k ” – стан системи, який означає, що k елементів вийшли з ладу, то граф станів має вигляд, зображений на рис. 2.8. Використовуючи граф станів системи і враховуючи, що час простою X_{SI} – це час перебування у стані “2”, можемо отримати формули для стаціонарних імовірностей станів і обчислити коефіцієнт готовності системи та середній час простою

$$K = 1 - p_2 = \frac{1 + 2\rho}{(\rho + 1)^2} = \frac{15}{16} = 0,9375, \quad \rho = \frac{\lambda}{\mu}; \quad E(X_{SI}) = \frac{1}{2\mu} = 0,5.$$

Введемо позначення: X_S – час до відмови (початок – момент першого потрапляння системи до стану “0” після виходу зі стану “2”, завершення – момент переходу до стану “2”); \tilde{X}_S – час між відмовами (початок – момент переходу системи до стану “1” зі стану “2”, завершення – момент переходу до стану “2”). Міркуючи так само як у п. 2.2.1, одержимо:

$$E(X_S) = \frac{1}{2\lambda} + \frac{1}{\lambda} + \frac{\mu}{2\lambda^2} = 9, \quad E(\tilde{X}_S) = \frac{1}{\lambda} + \frac{\mu}{2\lambda^2} = 7,5.$$

Модель 2.2.3:

```
Sys STORAGE 2
Lam EQU 1/3
Mu EQU 1
Time TABLE MP$LIFE,0,3,50 ; гістограма часу до відмови
Btime TABLE MP$BLIFE,0,3,50 ; гістограма часу між відмовами
Itime TABLE MP$I LIFE,0,0.1,50 ; гістограма часу простою
Tmod EQU 1000000 ; час моделювання
Dis TABLE S$Sys 0,1,4 ; гістограма кількості елементів, що відмовили
GENERATE 1
TABULATE Dis
; обчислення  $K(t) = N\$LT0 / (N\$LT0 + N\$LT1)$ 
TEST E S$Sys,2,LT0
LT1 TERMINATE
LT0 TERMINATE
GENERATE ,,2
LA ADVANCE (Exponential(1,0,1/Lam)) ; час життя елемента
TEST E S$Sys,1,E1
LOGIC S KEY
SPLIT 1,E1
MARK ILIFE
GATE LR KEY
TABULATE ITime
TERMINATE
E1 ENTER Sys
ADVANCE (Exponential(1,0,1/Mu)) ; час ремонту елемента
LEAVE Sys
TEST E S$Sys,1,G1
SPLIT 1,LA
LOGIC S TKEY
MARK BLIFE
LOGIC R KEY
GATE LS KEY
TABULATE Btime
TERMINATE
G1 SPLIT 1,LA
GATE LS TKEY,T1
LOGIC R TKEY
MARK LIFE
GATE LS KEY
TABULATE Time
T1 TERMINATE
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(N$LT0/(N$LT0+N$LT1)) ; значення K
TERMINATE 1
START 1
```

Модель 2.2.3 відрізняється від моделі 2.2.1 лише тим, що час безвідмовної роботи елементів моделюється з використанням блока GENERATE ,,2 і лише

одного блока ADVANCE, а для моделирования часу ремонту використовується лише один двоканальний пристрій Sys.

Фрагмент стандартного звіту GPSS Word:

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	2	1	0	2	499686	1	0.501	0.250	0	0

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE		RETRY	FREQUENCY	CUM.%
TIME	8.977	8.458			0		
			0.000	-	3.000	23693	25.24
			3.000	-	6.000	20901	47.50
			6.000	-	9.000	14768	63.23
			9.000	-	12.000	10263	74.16
			12.000	-	15.000	7260	81.89
			15.000	-	18.000	5105	87.33
			18.000	-	21.000	3578	91.14
			21.000	-	24.000	2523	93.83
			24.000	-	27.000	1685	95.62
			27.000	-	30.000	1207	96.91
			30.000	-	33.000	874	97.84
			33.000	-	36.000	640	98.52
			36.000	-	39.000	404	98.95
			39.000	-	42.000	302	99.27
			42.000	-	45.000	198	99.48
			45.000	-	48.000	146	99.64
						
			93.000	-	96.000	1	100.00
BTIME	7.455	8.319			0		
			0.000	-	3.000	48652	38.71
			3.000	-	6.000	22989	57.00
			6.000	-	9.000	16196	69.89
			9.000	-	12.000	11279	78.86
			12.000	-	15.000	7904	85.15
			15.000	-	18.000	5605	89.61
			18.000	-	21.000	3947	92.75
			21.000	-	24.000	2751	94.94
			24.000	-	27.000	1878	96.44
			27.000	-	30.000	1288	97.46
			30.000	-	33.000	967	98.23
			33.000	-	36.000	692	98.78
			36.000	-	39.000	437	99.13
			39.000	-	42.000	344	99.40
			42.000	-	45.000	213	99.57
						
ITIME	0.502	0.503			0		
			0.000	-	0.100	22933	18.25
			0.100	-	0.200	18448	32.93
			0.200	-	0.300	15271	45.08
			0.300	-	0.400	12244	54.82
			0.400	-	0.500	10310	63.02
			0.500	-	0.600	8441	69.74
			0.600	-	0.700	6881	75.21
			0.700	-	0.800	5715	79.76
			0.800	-	0.900	4610	83.43
			0.900	-	1.000	3707	86.38
			1.000	-	1.100	3021	88.78
			1.100	-	1.200	2563	90.82
			1.200	-	1.300	2142	92.53
			1.300	-	1.400	1682	93.86

		1.400	-	1.500	1358	94.94
		1.500	-	1.600	1141	95.85
		1.600	-	1.700	936	96.60
		1.700	-	1.800	754	97.20
		1.800	-	1.900	644	97.71
		1.900	-	2.000	521	98.12
		2.000	-	2.100	414	98.45
		2.100	-	2.200	353	98.73
		2.200	-	2.300	293	98.97
		2.300	-	2.400	216	99.14
		2.400	-	2.500	193	99.29
		2.500	-	2.600	165	99.42
		2.600	-	2.700	136	99.53
		2.700	-	2.800	91	99.60
.....						
DIS	0.501	0.613		0		
			-	0.000	561964	56.20
		0.000	-	1.000	375035	93.70
		1.000	-	2.000	63000	100.00
SAVEVALUE		RETRY		VALUE		
K		0		0.937		

Наближене значення коефіцієнта готовності шукаємо, використовуючи дані таблиці Dis: $K = 1 - 0,063000 = 0,937$. Середні значення часу до відмови, часу між відмовами і часу простою відповідно дорівнюють:

$$E(X_S) = 8,977, \quad E(\tilde{X}_S) = 7,455, \quad E(X_{SI}) = 0,502.$$

Одержані значення K і $E(X_{SI})$ практично збігаються з результатами, отриманими аналітичним методом, а відносні похибки наближених значень $E(X_S)$ і $E(\tilde{X}_S)$ не перевищують 0,26% і 0,6% відповідно.

Не змінюючи середніх значень часу життя і часу ремонту елементів, розглянемо імітаційні моделі з деякими непоказниковими розподілами, результати для відповідних систем неможливо отримати за допомогою аналітичних моделей:

1) рівномірні розподіли відповідно на проміжках $[0, 6]$ і $[0, 2]$, використовуємо блоки:

LA ADVANCE (Uniform(1,0,6)) ; час життя елемента
ADVANCE (Uniform(1,0,2)) ; час ремонту елемента;

2) гамма-розподіли з коефіцієнтом варіації $V = 2$:
LA ADVANCE (Gamma(1,0,12,0.25)) ; час життя елемента
ADVANCE (Gamma(1,0,4,0.25)) ; час ремонту елемента;

3) гамма-розподіли з коефіцієнтом варіації $V = 5$:
LA ADVANCE (Gamma(1,0,75,1/25)) ; час життя елемента
ADVANCE (Gamma(1,0,25,1/25)) ; час ремонту елемента.

На рис. 2.9-2.12 зображено гістограми часу між відмовами для всіх систем, що розглядалися, а отримані значення показників надійності зведено у табл. 2.1. Через X_k, Y_k позначено час життя і час ремонту елемента номер k . В гістограмах використано різні довжини інтервалів для кращого відображення особливостей кожного розподілу.

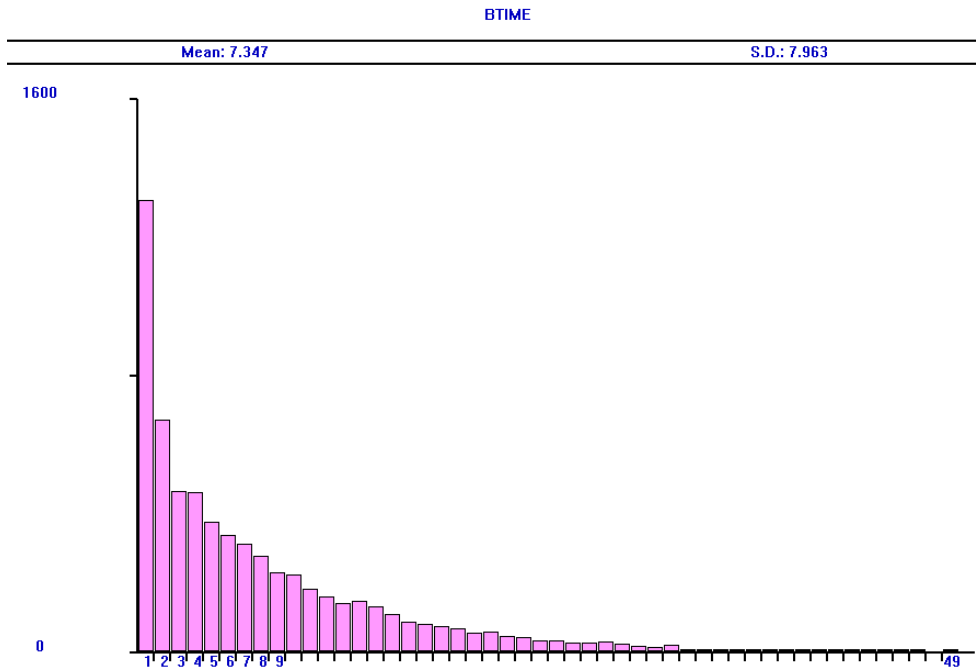


Рис. 2.9. Розподіл часу між відмовами (показникові розподіли, $t = 5 \cdot 10^4$)

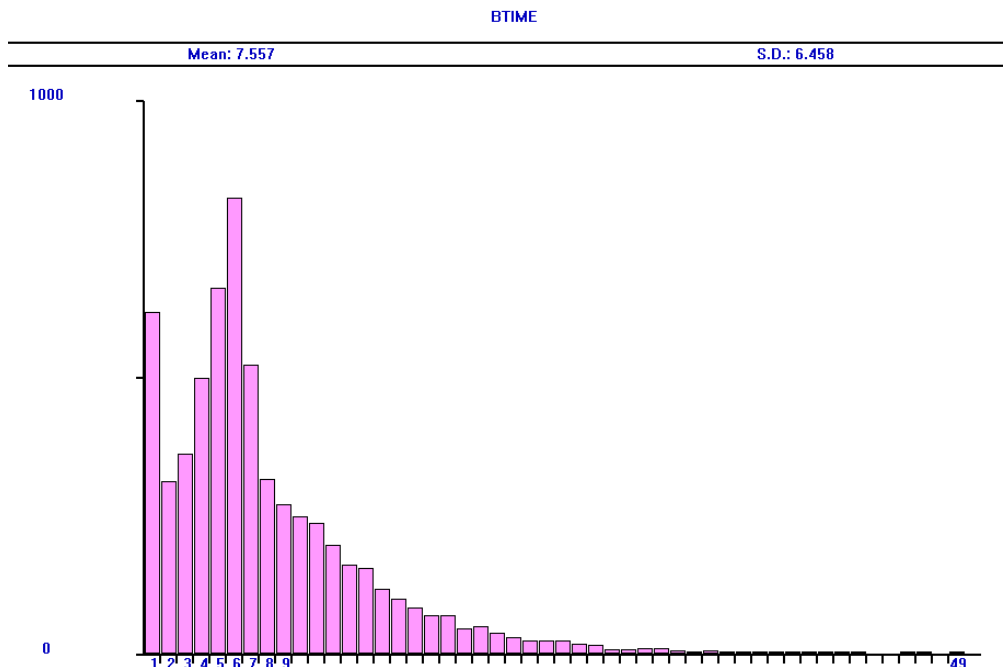


Рис. 2.10. Розподіл часу між відмовами (рівномірні розподіли, $t = 5 \cdot 10^4$)

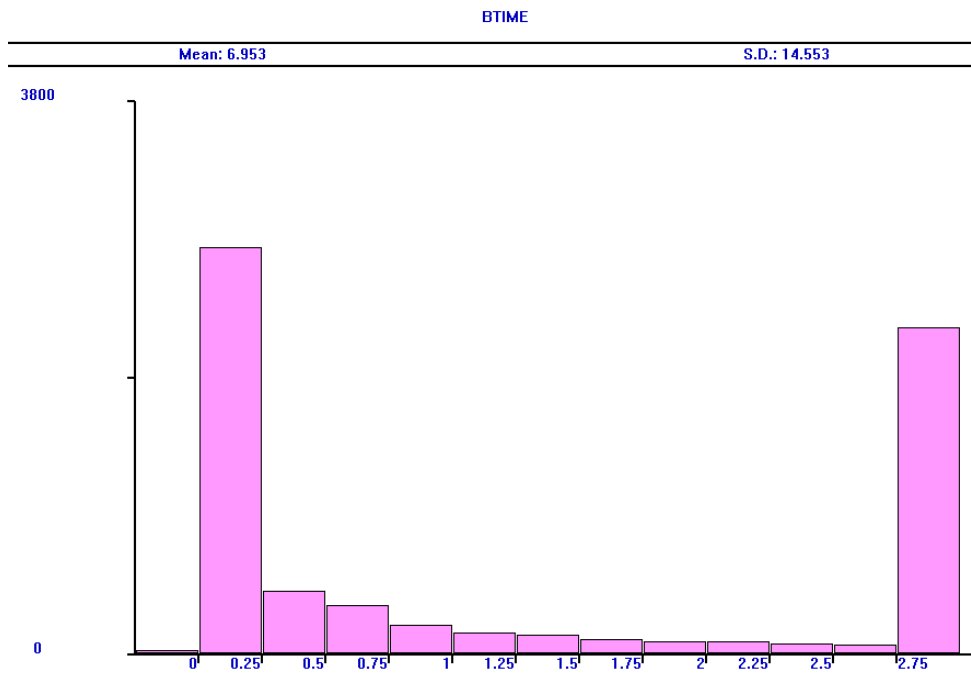


Рис. 2.11. Розподіл часу між відмовами (гамма-розподіли, $V=2$, $t = 5 \cdot 10^4$)

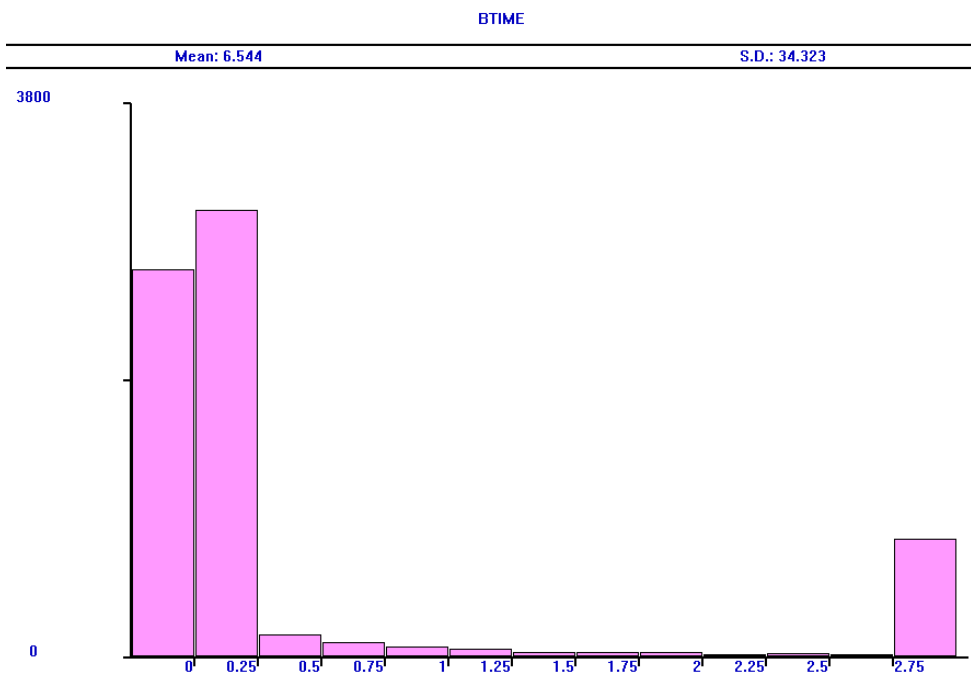


Рис. 2.12. Розподіл часу між відмовами (гамма-розподіли, $V=5$, $t = 5 \cdot 10^4$)

Таблиця 2.1. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту (2 канали)
 $(E(X_k) = 3, E(Y_k) = 1, 1 \leq k \leq 2; \text{ час моделювання } t = 10^6)$

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(\tilde{X}_S)$	$E(X_{SI})$
Рівномірний	0,938	7,745	7,491	0,499
Показниковий	0,937	8,977	7,455	0,502
Гамма, $V=2$	0,938	17,745	7,453	0,497
Гамма, $V=5$	0,938	79,522	7,431	0,791

Аналізуючи одержані результати, бачимо, що зі зростанням коефіцієнтів варіації розподілів незначно зменшуються значення $E(\tilde{X}_S)$, несуттєво збільшуються значення $E(X_{SI})$, практично не змінюються значення K і суттєво збільшуються значення $E(X_S)$. Хоч значення середнього часу між відмовами $E(\tilde{X}_S)$ для різних розподілів майже однакові, але з зображень гістограм випливає, що самі розподіли значно відрізняються один від одного. Зауважимо, що для гамма-розподілів зафіксовано такі унікальні випадки, коли час між відмовами дорівнює нулю. Це означає, що можливі ситуації, коли після відновлення роботи система миттєво знову виходить з ладу.

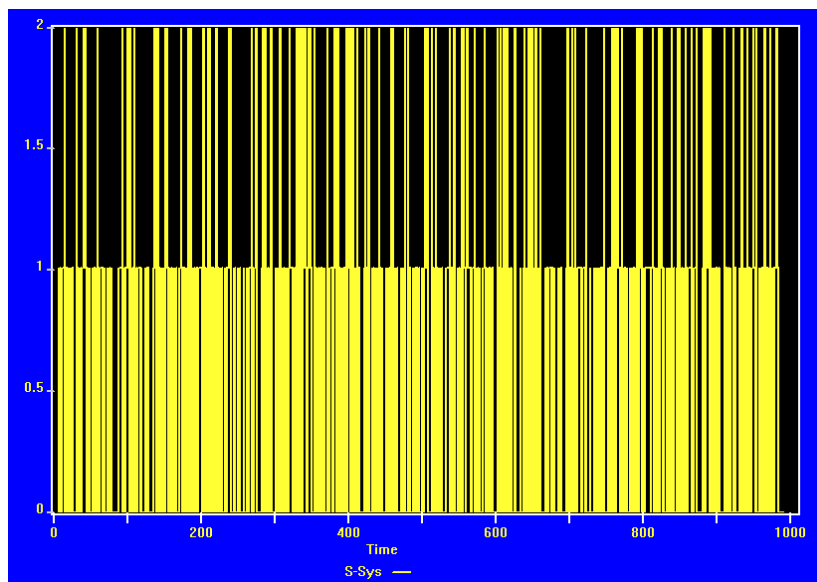


Рис. 2.13. Зміна з часом кількості елементів, що відмовили, для системи з показниковими розподілами

Для побудови графіків, зображених на рис. 2.13 і 2.14, використано СЧА S\$Sys, який виражає кількість зайнятих каналів двоканального пристрою, призначеного для ремонту елементів. Отже, для розподілів з великим коефіцієнтом

варіації час перебування системи в кожному зі станів може значно збільшуватися, тому й збільшується середнє значення часу до відмови.

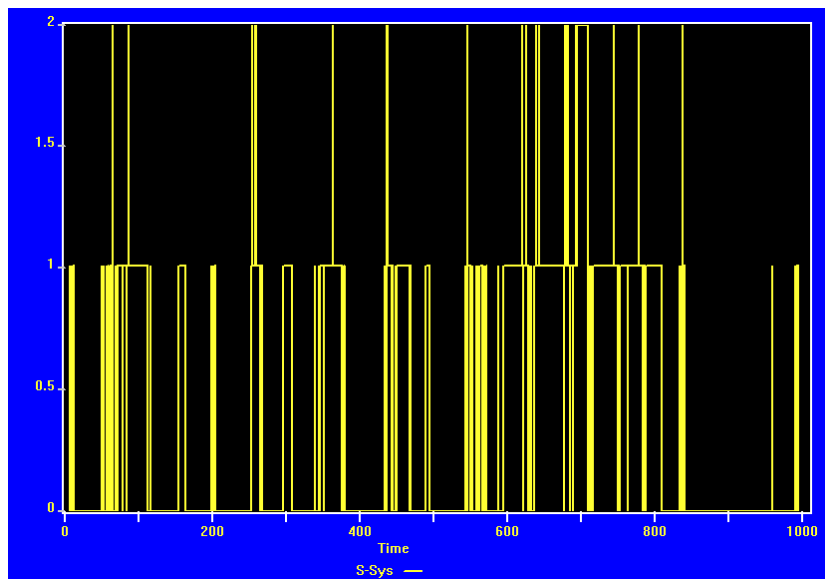


Рис. 2.14. Зміна з часом кількості елементів, що відмовили, для системи з гамма-розподілами ($V=5$)

2.3 Двоелементна система з паралельним з'єднанням і наявністю черги на ремонт

Розглядаючи систему з ідентичними елементами, описану в п. 2.2.3, припустимо, що є лише один канал ремонту, а параметри показникових розподілів часу життя і часу ремонту елементів залишаються тими самими, тобто $\lambda = 1/3$, $\mu = 1$.

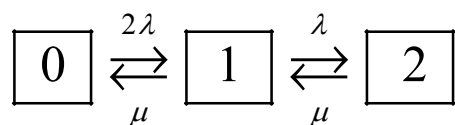


Рис. 2.15. Граф станів системи з одним каналом ремонту

Використовуючи граф станів системи (рис. 2.15), можна отримати формули для стаціонарних імовірностей станів і обчислити коефіцієнт готовності системи та середній час простою

$$K = 1 - p_2 = \frac{1 + 2\rho}{2\rho^2 + 2\rho + 1} = \frac{15}{17} \approx 0,8823529, \quad \rho = \frac{\lambda}{\mu}; \quad E(X_{SI}) = \frac{1}{\mu} = 1.$$

Системи рівнянь для визначення $E(X_S)$ і $E(\tilde{X}_S)$ для систем з одним та двома каналами ремонту збігаються, тому

$$E(X_s) = \frac{1}{2\lambda} + \frac{1}{\lambda} + \frac{\mu}{2\lambda^2} = 9, \quad E(\tilde{X}_s) = \frac{1}{\lambda} + \frac{\mu}{2\lambda^2} = 7,5.$$

Модель 2.3:

```

Sys STORAGE 1
Lam EQU 1/3
Mu EQU 1
Time TABLE MP$LIFE,0,3,50 ; гістограма часу до відмови
Btime TABLE MP$BLIFE,0,3,50 ; гістограма часу між відмовами
Itime TABLE MP$ILIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу простою
Tmod EQU 1000000 ; час моделювання
Dis TABLE (S$Sys+Q1) 0,1,4 ; гістограма кількості елементів, що відмовили
GENERATE 1
TABULATE Dis
; обчислення K(t)=N$LT0/(N$LT0+N$LT1)
TEST E (S$Sys+Q1),2,LT0
LT1 TERMINATE
LT0 TERMINATE
GENERATE ,,2
LA ADVANCE (Exponential(1,0,1/Lam)) ; час життя елемента
TEST E (S$Sys+Q1),1,E1
LOGIC S KEY
SPLIT 1,E1
MARK ILIFE
GATE LR KEY
TABULATE Itime
TERMINATE
E1 QUEUE 1
ENTER Sys
DEPART 1
ADVANCE (Exponential(1,0,1/Mu)) ; час ремонту елемента
LEAVE Sys
TEST E S$Sys,1,G1
SPLIT 1,LA
LOGIC S TKEY
MARK BLIFE
LOGIC R KEY
GATE LS KEY
TABULATE Btime
TERMINATE
G1 SPLIT 1,LA
GATE LS TKEY,T1
LOGIC R TKEY
MARK LIFE
GATE LS KEY
TABULATE Time
T1 TERMINATE
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(N$LT0/(N$LT0+N$LT1)) ; значення K
TERMINATE 1

```

START 1

Модель 2.3 відрізняється від моделі 2.2.3 тим, що замість двоканального пристрою для ремонту елементів системи використовується одноканальний.

Фрагмент стандартного звіту GPSS Word:

QUEUE	MAX	CONT.	ENTRY	ENTRY(0)	AVE.CONT.	AVE.TIME	AVE.(-0)	RETRY
1	1	0	471021	352703	0.118	0.251	0.999	0

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	1	1	0	1	471021	1	0.471	0.471	0	0

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE		RETRY	FREQUENCY	CUM.%
TIME	8.951	8.480			0		
			0.000	-	3.000	22221	25.07
			3.000	-	6.000	20250	47.92
			6.000	-	9.000	14024	63.75
			9.000	-	12.000	9581	74.56
			12.000	-	15.000	6771	82.20
			15.000	-	18.000	4616	87.41
			18.000	-	21.000	3269	91.10
			21.000	-	24.000	2309	93.70
			24.000	-	27.000	1649	95.56
			27.000	-	30.000	1114	96.82
			30.000	-	33.000	863	97.80
			33.000	-	36.000	578	98.45
			36.000	-	39.000	414	98.91
			39.000	-	42.000	294	99.25
			42.000	-	45.000	221	99.50
			45.000	-	48.000	125	99.64
			48.000	-	51.000	105	99.76
			51.000	-	54.000	59	99.82

			102.000	-	105.000	1	100.00
BTIME	7.453	8.339			0		
			0.000	-	3.000	45301	38.29
			3.000	-	6.000	22216	57.06
			6.000	-	9.000	15508	70.17
			9.000	-	12.000	10512	79.06
			12.000	-	15.000	7421	85.33
			15.000	-	18.000	5166	89.69
			18.000	-	21.000	3512	92.66
			21.000	-	24.000	2556	94.82
			24.000	-	27.000	1818	96.36
			27.000	-	30.000	1249	97.42
			30.000	-	33.000	904	98.18
			33.000	-	36.000	645	98.72
			36.000	-	39.000	458	99.11
			39.000	-	42.000	321	99.38
			42.000	-	45.000	226	99.57
			45.000	-	48.000	151	99.70
			48.000	-	51.000	110	99.79
			51.000	-	54.000	69	99.85
			54.000	-	57.000	58	99.90
			57.000	-	60.000	28	99.93
			60.000	-	63.000	25	99.95

ITIME	0.999	1.002			0		
			0.000	-	0.500	46844	39.59

			0.500	-	1.000	27982	63.24
			1.000	-	1.500	17057	77.66
			1.500	-	2.000	10395	86.44
			2.000	-	2.500	6354	91.81
			2.500	-	3.000	3792	95.02
			3.000	-	3.500	2322	96.98
			3.500	-	4.000	1403	98.17
			4.000	-	4.500	872	98.90
			4.500	-	5.000	498	99.32
			5.000	-	5.500	285	99.57
			5.500	-	6.000	205	99.74
			6.000	-	6.500	109	99.83
			6.500	-	7.000	79	99.90
			7.000	-	7.500	50	99.94
			7.500	-	8.000	33	99.97
			8.000	-	8.500	20	99.98
			8.500	-	9.000	8	99.99
			9.000	-	9.500	7	100.00
			9.500	-	10.000	2	100.00
			10.000	-	10.500	0	100.00
			10.500	-	11.000	0	100.00
			11.000	-	11.500	1	100.00
DIS	0.589	0.691				0	
			-	-	0.000	528955	52.90
			0.000	-	1.000	353202	88.22
			1.000	-	2.000	117842	100.00
SAVEVALUE		RETRY	VALUE				
K		0	0.882				

Наближене значення коефіцієнта готовності шукаємо, використовуючи дані таблиці Dis: $K = 1 - 0,117842 = 0,882158$. Середні значення часу до відмови, часу між відмовами і часу простою відповідно дорівнюють:

$$E(X_S) = 8,951, \quad E(\tilde{X}_S) = 7,453, \quad E(X_{ST}) = 0,999.$$

Одержані значення K і $E(X_{ST})$ практично збігаються з результатами, отриманими аналітичним методом, а відносні похибки наближених значень $E(X_S)$ і $E(\tilde{X}_S)$ не перевищують 0,55% і 0,63% відповідно. У таблиці QUEUE стандартного звіту є інформація про середню довжину черги на ремонт і середній час очікування: значення 0,118 і 0,251 відповідно.

На рис. 2.16 зображено гістограму часу між відмовами для випадку показникових розподілів часу життя і часу ремонту елементів.

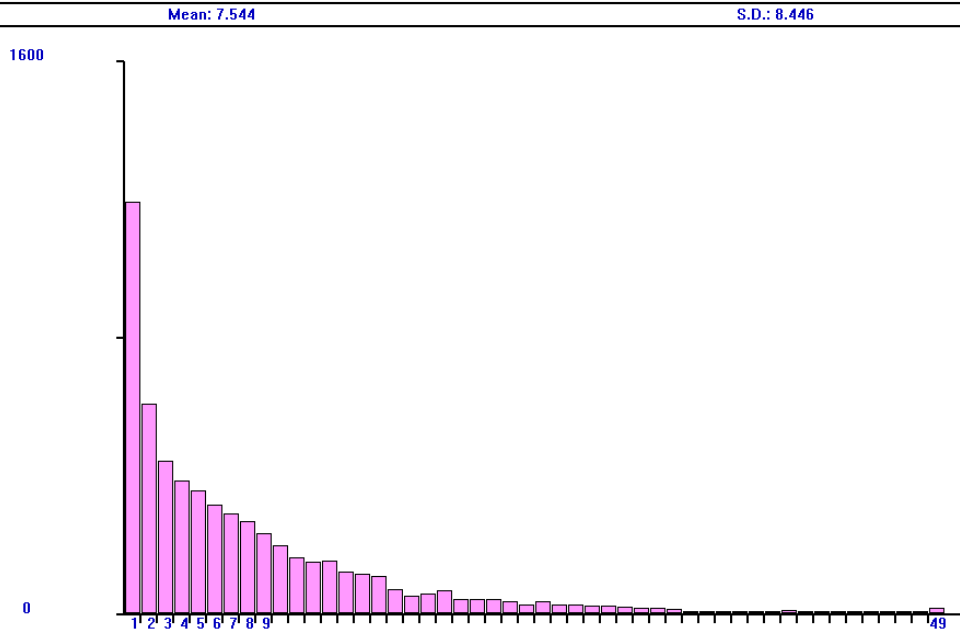


Рис. 2.16. Розподіл часу між відмовами (показникові розподіли, $t = 5 \cdot 10^4$)

Результати обчислення показників надійності системи, отримані за допомогою імітаційних моделей з тими самими непоказниковими розподілами часу життя і часу ремонту елементів, які розглянуто для моделі 2.2.3, зведено у табл. 2.2.

Таблиця 2.2. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту (1 канал)

($E(X_k) = 3$, $E(Y_k) = 1$, $1 \leq k \leq 2$; час моделювання $t = 10^6$)

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(\tilde{X}_S)$	$E(X_{SI})$
Рівномірний	0,914	7,698	7,300	0,683
Показниковий	0,882	8,951	7,453	0,999
Гамма, $V=2$	0,837	16,024	10,026	1,961
Гамма, $V=5$	0,809	37,502	22,337	5,764

Аналізуючи одержані результати, бачимо, що зменшення кількості каналів ремонту змінює характер залежностей показників надійності від значень коефіцієнтів варіації розподілів часу життя і часу ремонту елементів. Зі зростанням коефіцієнтів варіації розподілів зменшуються значення K і збільшуються значення $E(X_S)$, $E(\tilde{X}_S)$ і $E(X_{SI})$, а діапазон зміни значень $E(\tilde{X}_S)$ і $E(X_{SI})$ для різних розподілів значно розширюється порівняно з випадком двох каналів ремонту.

2.4 Резервування заміщенням для одноелементної системи

2.4.1 Два канали ремонту

Розглянемо систему, логічну схему функціонування якої зображено на рис. 2.17.

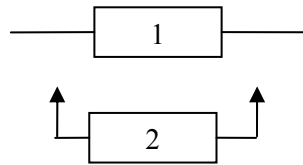


Рис. 2.17. Резервування заміщенням

Припустимо, що систему обслуговують дві ремонтні бригади, елементи системи ідентичні, а $\lambda = 1/3$ і $\mu = 1$ – параметри показникових розподілів часу життя і часу ремонту елементів відповідно.

Введемо позначення для станів системи: “0” – обидва елементи в робочому стані, система працює, “1” – один елемент відмовив і перебуває на ремонті, другий працює, система працює, “2” – обидва елементи відмовили і перебувають на ремонті, система відмовила.

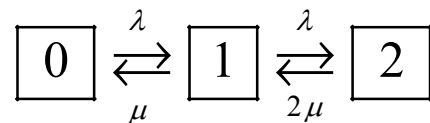


Рис. 2.18. Граф станів системи з резервуванням заміщенням і двома каналами ремонту

Використовуючи граф станів системи (рис. 2.18) і враховуючи, що система простоє під час перебування у стані “2”, можемо отримати формули для стаціонарних імовірностей станів і обчислити коефіцієнт готовності системи та середній час простою

$$K = 1 - p_2 = \frac{2(1 + \rho)}{\rho^2 + 2\rho + 2} = \frac{24}{25} = 0,96, \quad \rho = \frac{\lambda}{\mu}; \quad E(X_{SI}) = \frac{1}{2\mu} = 0,5.$$

Міркуючи так само як у п. 2.2.1, одержимо:

$$E(X_S) = \frac{2}{\lambda} + \frac{\mu}{\lambda^2} = 15, \quad E(\tilde{X}_S) = \frac{1}{\lambda} + \frac{\mu}{\lambda^2} = 12.$$

Використовуючи засоби GPSS Word, ми маємо змогу проінтегрувати систему диференціальних рівнянь для ймовірностей станів, яка відповідає графові станів, зображеному на рис. 2.18. Запишемо відповідну модель.

Модель 2.4.1:

```
Tmod EQU 5
La EQU 1/3
Mu EQU 1
p0_ EQU 1
p1_ EQU 0
p2_ EQU 0
p0_ INTEGRATE (-La#p0_+Mu#p1_)
p1_ INTEGRATE (-(La+Mu)#p1_+La#p0_+2#Mu#p2_)
p2_ INTEGRATE (La#p1_-2#Mu#p2_)
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(1-p2_)
TERMINATE 1
START 1
```

Інтегрування кожного зі звичайних диференціальних рівнянь здійснюється за допомогою команди INTEGRATE. Наприклад, рівнянню

$$p_0'(t) = -\lambda p_0(t) + \mu p_1(t)$$

відповідає команда

```
p0_ INTEGRATE (-La#p0_+Mu#p1_)
```

Стандартний звіт GPSS Word для моделі 2.4.1

NAME	VALUE
P0_	0.721
P1_	0.239
P2_	0.040
TMOD	5.000

SAVEVALUE	RETRY	VALUE
K	0	0.960

містить значення стаціонарних імовірностей і коефіцієнта готовності системи:

$$p_0 = 0,721, \quad p_1 = 0,239, \quad p_2 = 0,040, \quad K = 0,960.$$

Графіки ймовірностей станів $p_k(t)$ ($k = 0,1,2$) і функції готовності $K(t)$ (верхня крива) побудовано за допомогою моделі 2.4.1 (див. рис. 2.19). На графіках видно, що функції $p_k(t)$ ($k = 0,1,2$) практично досягають своїх стаціонарних значень вже для $t < 5$.

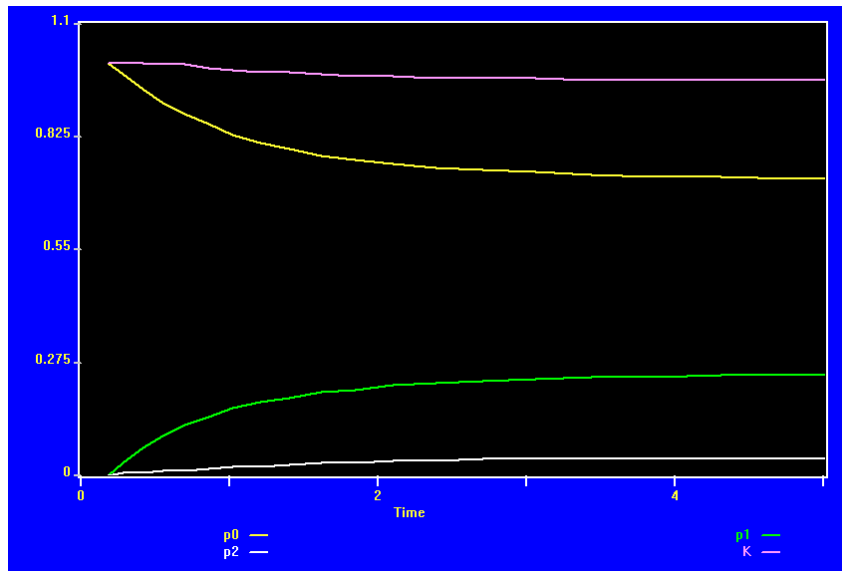


Рис. 2.19. Графіки функцій $p_k(t)$ ($k = 0,1,2$) і $K(t)$, побудовані за допомогою моделі 2.4.1

Модель 2.4.2:

```

Sys STORAGE 2
Tmod EQU 1000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,0,5,50 ; гістограма часу до відмови
Btime TABLE MP$BLIFE,0,5,50 ; гістограма часу між відмовами
Itime TABLE MP$I LIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу простою
Dis TABLE S$Sys 0,1,4 ; гістограма кількості елементів, що вийшли з ладу
GENERATE 1
TABULATE Dis
TEST E S$Sys,2,LT0
LT1 TERMINATE
LT0 TERMINATE
GENERATE ,,1
BG SEIZE 1
ADVANCE (Exponential(1,0,3)) ; час життя елемента
RELEASE 1
TEST E S$Sys,0,EL
SPLIT 1,BG ; вихід зі стану "0"
TRANSFER ,EN
EL LOGIC S BKEY ; перехід до стану "2"
SPLIT 1,EN
MARK ILIFE
GATE LR BKEY
TABULATE Itime
TERMINATE
EN ENTER Sys
ADVANCE (Exponential(1,0,1)) ; час ремонту елемента
LEAVE Sys
TEST E F1,0,GG
SPLIT 1,BG ; вихід зі стану "2"

```

LOGIC S KEY
 MARK BLIFE
 LOGIC R BKEY
 GATE LS BKEY
 TABULATE Btime
 TERMINATE
 GG GATE LS KEY,TER
 LOGIC R KEY
 MARK LIFE
 GATE LS BKEY
 TABULATE Time
 TER TERMINATE
 GENERATE Tmod
 SAVEVALUE K,(N\$LT0/(N\$LT0+N\$LT1)) ; значення K
 TERMINATE 1
 START 1

Особливістю функціонування системи з резервуванням заміщенням є те, що працювати може лише один елемент, тому час роботи цього елемента в моделі 2.4.2 імітуємо за допомогою ОКП №1 з використанням блоків SEIZE, RELEASE та ADVANCE. Коли транзакт покидає ОКП №1, то в цей момент відбувається перехід системи або до стану “1”, або до стану “2”. Щоб з’ясувати до якого саме з цих станів переходить система, використовуємо блок TEST.

Перебування елементів на ремонті моделюємо за допомогою двоканального пристрою Sys і блока ADVANCE. Коли транзакт покидає пристрій Sys, то в цей момент відбувається перехід системи або до стану “0”, або до стану “1”. Щоб з’ясувати до якого саме з цих станів переходить система, знову використовуємо блок TEST.

Для отримання розподілів часу до відмови, часу між відмовами і часу простою використано таку саму послідовність блоків, як і в попередніх моделях, з участю блоків MARK, LOGIC, GATE і TABULATE.

Фрагмент стандартного звіту GPSS Word:

FACILITY	ENTRIES	UTIL.	AVE.	TIME	AVAIL.	OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
1	319841	0.961	3.003	1	1399574	0	0	0	0	0
STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	2	2	0	2	319840	1	0.319	0.159	0	0
TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE		RETRY	FREQUENCY	CUM.%			
TIME	15.058	14.364	0.000	-	5.000	15714	26.26			
			5.000	-	10.000	12687	47.47			
			10.000	-	15.000	9182	62.82			
			15.000	-	20.000	6618	73.88			
			20.000	-	25.000	4565	81.51			
			25.000	-	30.000	3213	86.88			

			30.000	-	35.000	2369	90.84	
			35.000	-	40.000	1600	93.51	
			40.000	-	45.000	1152	95.44	
			45.000	-	50.000	784	96.75	
			50.000	-	55.000	561	97.69	
			55.000	-	60.000	401	98.36	
			60.000	-	65.000	316	98.88	
			65.000	-	70.000	197	99.21	
			70.000	-	75.000	147	99.46	
			75.000	-	80.000	88	99.61	
			80.000	-	85.000	60	99.71	
			85.000	-	90.000	60	99.81	
			90.000	-	95.000	31	99.86	
			95.000	-	100.000	26	99.90	
			100.000	-	105.000	23	99.94	
							
			140.000	-	145.000	1	100.00	
BTIME	12.046	14.067				0		
			0.000	-	5.000	33107	41.52	
			5.000	-	10.000	13447	58.39	
			10.000	-	15.000	9710	70.57	
			15.000	-	20.000	6984	79.33	
			20.000	-	25.000	4797	85.34	
			25.000	-	30.000	3377	89.58	
			30.000	-	35.000	2521	92.74	
			35.000	-	40.000	1700	94.87	
			40.000	-	45.000	1201	96.38	
			45.000	-	50.000	834	97.43	
			50.000	-	55.000	611	98.19	
			55.000	-	60.000	407	98.70	
			60.000	-	65.000	325	99.11	
			65.000	-	70.000	209	99.37	
			70.000	-	75.000	150	99.56	
			75.000	-	80.000	102	99.69	
							
ITIME	0.495	0.499				0		
			0.000	-	0.500	50847	63.77	
			0.500	-	1.000	18323	86.75	
			1.000	-	1.500	6636	95.08	
			1.500	-	2.000	2430	98.12	
			2.000	-	2.500	971	99.34	
			2.500	-	3.000	329	99.75	
			3.000	-	3.500	119	99.90	
			3.500	-	4.000	49	99.96	
			4.000	-	4.500	19	99.99	
			4.500	-	5.000	7	100.00	
			5.000	-	5.500	2	100.00	
DIS	0.319	0.544				0		
			-	-	0.000	720799	72.08	
			0.000	-	1.000	239825	96.06	
			1.000	-	2.000	39375	100.00	
SAVEVALUE		RETRY	VALUE					
K		0	0.961					

Наближене значення коефіцієнта готовності шукаємо, використовуючи дані таблиці Dis: $K = 1 - 0,03975 = 0,96025$. Середні значення часу до відмови, часу між відмовами і часу простою відповідно дорівнюють:

$$E(X_S) = 15,058, \quad E(\tilde{X}_S) = 12,046, \quad E(X_{SI}) = 0,495.$$

Одержане значення K практично збігається з результатом, отриманим аналітичним методом, а відносні похибки наближених значень $E(X_S)$, $E(\tilde{X}_S)$ і $E(X_{SI})$ становлять 0,39%, 0,38% і 1% відповідно.

Графік функції готовності $K(t)$ (див. рис. 2.20), побудований з використанням статистичної ймовірності $N\$LTO/(N\$LTO+N\$LT1)$, показує "швидке" наближення $K(t)$ до стаціонарного значення K .

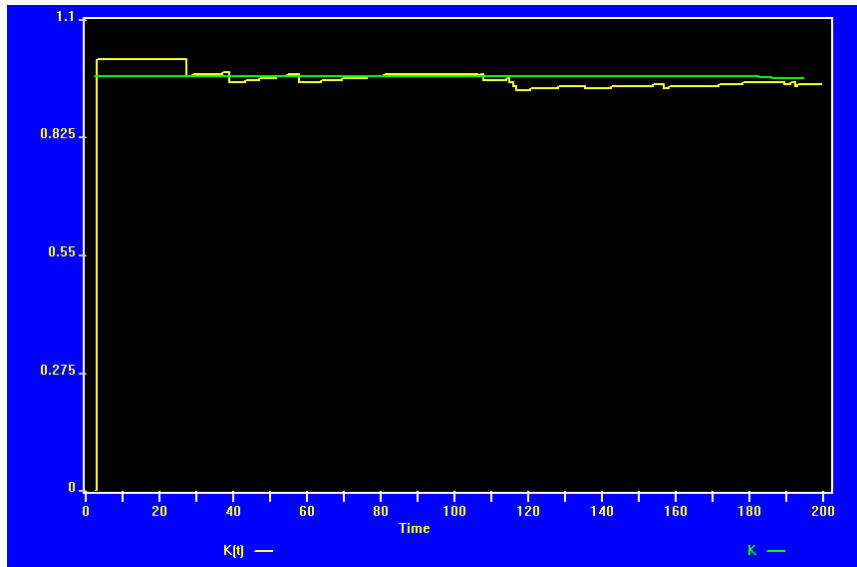


Рис. 2.20. Графік функції $K(t)$, побудований за допомогою моделі 2.4.2

Результати обчислення показників надійності системи, отримані за допомогою імітаційних моделей з тими самими непоказниковими розподілами часу життя і часу ремонту елементів, що розглянуто для моделей 2.2.3 і 2.3, зведено у табл. 2.3.

Таблиця 2.3. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту (2 канали)

$$(E(X_k) = 3, \quad E(Y_k) = 1, \quad 1 \leq k \leq 2; \quad \text{час моделювання } t = 10^6)$$

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(\tilde{X}_S)$	$E(X_{SI})$
Рівномірний	0,975	20,770	19,042	0,485
Показниковий	0,961	15,058	12,046	0,495
Гамма, $V=2$	0,933	13,014	6,076	0,461
Гамма, $V=5$	0,920	18,669	4,596	1,140

Аналізуючи одержані результати, бачимо, що зі зростанням коефіцієнтів варіації розподілів зменшуються значення K , $E(X_S)$ та $E(\tilde{X}_S)$ і збільшуються значення $E(X_{ST})$, а діапазон зміни значень $E(\tilde{X}_S)$ найбільший.

2.4.2 Один канал ремонту

Розглядаючи систему, описану в п. 2.4.1, припустимо, що є лише один канал ремонту, а параметри показникових розподілів часу життя і часу ремонту елементів залишаються тими самими, тобто $\lambda = 1/3$, $\mu = 1$.

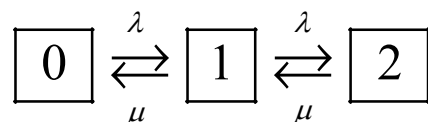


Рис. 2.21. Граф станів системи з одним каналом ремонту

Використовуючи граф станів системи (рис. 2.21), можна отримати формули для стаціонарних імовірностей станів і обчислити коефіцієнт готовності системи та середній час простою

$$K = 1 - p_2 = \frac{1 + \rho}{\rho^2 + \rho + 1} = \frac{12}{13} \approx 0,9230769, \quad \rho = \frac{\lambda}{\mu}; \quad E(X_{ST}) = \frac{1}{\mu} = 1.$$

Кількість каналів ремонту не змінюють систему рівнянь для визначення середніх значень часу до відмови і часу між відмовами для показникових розподілів, тому:

$$E(X_S) = \frac{2}{\lambda} + \frac{\mu}{\lambda^2} = 15, \quad E(\tilde{X}_S) = \frac{1}{\lambda} + \frac{\mu}{\lambda^2} = 12.$$

Модель 2.4.3:

```

Sys STORAGE 1
Tmod EQU 1000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,0,5,50 ; гістограма часу до відмови
Btime TABLE MP$BLIFE,0,5,50 ; гістограма часу між відмовами
Itime TABLE MP$I LIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу простою
Dis TABLE (S$Sys+Q1) 0,1,4 ; гістограма кількості елементів, що відмовили
GENERATE 1
TABULATE Dis
TEST E (S$Sys+Q1),2,LT0
LT1 TERMINATE
LT0 TERMINATE
GENERATE ,,1
BG SEIZE 1
ADVANCE (Exponential(1,0,3)) ; час життя елемента
RELEASE 1
TEST E (S$Sys+Q1),0,EL
    
```


SPLIT 1,BG
 TRANSFER ,EQ
 EL LOGIC S BKEY
 SPLIT 1,EQ
 MARK ILIFE
 GATE LR BKEY
 TABULATE ltime
 TERMINATE
 EQ QUEUE 1
 ENTER Sys
 DEPART 1
 ADVANCE (Exponential(1,0,1)) ; час ремонту елемента
 LEAVE Sys
 TEST E F1,0,GG
 SPLIT 1,BG ; вихід зі стану "2"
 LOGIC S KEY
 MARK BLIFE
 LOGIC R BKEY
 GATE LS BKEY
 TABULATE Btime
 TERMINATE
 GG GATE LS KEY,TER
 LOGIC R KEY
 MARK LIFE
 GATE LS BKEY
 TABULATE Time
 TER TERMINATE
 GENERATE Tmod
 SAVEVALUE K,(N\$LT0/(N\$LT0+N\$LT1)) ; значення K
 TERMINATE 1
 START 1

Модель 2.4.3 відрізняється від моделі 2.4.2 тим, що замість двоканального пристрою для ремонту елементів системи використовується одноканальний.

Фрагмент стандартного звіту GPSS Word:

FACILITY	ENTRIES	UTIL.	AVE. TIME	AVAIL.	OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
1	307803	0.924	3.000	1	1384708	0	0	0	0

QUEUE	MAX	CONT.	ENTRY	ENTRY(0)	AVE.CONT.	AVE.TIME	AVE.(-0)	RETRY
1	1	0	307802	230897	0.076	0.248	0.994	0

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	1	1	0	1	307802	1	0.307	0.307	0	0

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY FREQUENCY	CUM.%
TIME	15.011	14.347		0	
			0.000 -	5.000	15175
			5.000 -	10.000	12348
			10.000 -	15.000	8809
			15.000 -	20.000	6334
			20.000 -	25.000	4434
					26.30
					47.70
					62.96
					73.94
					81.62

			25.000	-	30.000		3133	87.05
			30.000	-	35.000		2272	90.99
			35.000	-	40.000		1493	93.58
			40.000	-	45.000		1093	95.47
			45.000	-	50.000		754	96.78
			50.000	-	55.000		526	97.69
			55.000	-	60.000		387	98.36
			60.000	-	65.000		280	98.85
			65.000	-	70.000		205	99.20
			70.000	-	75.000		134	99.44
			75.000	-	80.000		97	99.60
			80.000	-	85.000		63	99.71
							
			135.000	-	140.000		1	100.00
BTIME	12.009	14.042				0		
			0.000	-	5.000		31983	41.59
			5.000	-	10.000		13062	58.57
			10.000	-	15.000		9289	70.65
			15.000	-	20.000		6706	79.37
			20.000	-	25.000		4636	85.40
			25.000	-	30.000		3324	89.72
			30.000	-	35.000		2425	92.88
			35.000	-	40.000		1574	94.92
			40.000	-	45.000		1144	96.41
			45.000	-	50.000		800	97.45
			50.000	-	55.000		571	98.19
			55.000	-	60.000		392	98.70
			60.000	-	65.000		297	99.09
			65.000	-	70.000		213	99.37
			70.000	-	75.000		141	99.55
							
ITIME	0.994	1.003				0		
			0.000	-	0.500		30549	39.72
			0.500	-	1.000		18298	63.52
			1.000	-	1.500		11149	78.01
			1.500	-	2.000		6579	86.57
			2.000	-	2.500		4105	91.91
			2.500	-	3.000		2390	95.01
			3.000	-	3.500		1504	96.97
			3.500	-	4.000		934	98.18
			4.000	-	4.500		529	98.87
			4.500	-	5.000		322	99.29
			5.000	-	5.500		215	99.57
			5.500	-	6.000		126	99.73
			6.000	-	6.500		85	99.84
			6.500	-	7.000		48	99.91
			7.000	-	7.500		28	99.94
			7.500	-	8.000		11	99.96
			8.000	-	8.500		13	99.97
			8.500	-	9.000		7	99.98
			9.000	-	9.500		4	99.99
			9.500	-	10.000		1	99.99
			10.000	-	10.500		3	99.99
			10.500	-	11.000		5	100.00
DIS	0.383	0.624				0		
				-	0.000		693171	69.32
			0.000	-	1.000		230520	92.37
			1.000	-	2.000		76309	100.00

SAVEVALUE RETRY VALUE
K 0 0.924

Наближене значення коефіцієнта готовності шукаємо, використовуючи дані таблиці Dis: $K = 1 - 0,076309 = 0,923691$. Одержане значення K і середні значення часу до відмови, часу між відмовами і часу простою практично збігаються з результатами, отриманим аналітичним методом:

$$E(X_S) = 15,011, \quad E(\tilde{X}_S) = 12,009, \quad E(X_{ST}) = 0,994.$$

Результати обчислення показників надійності системи, отримані за допомогою імітаційних моделей з непоказниковими розподілами часу життя і часу ремонту елементів, зведено у табл. 2.4.

Таблиця 2.4. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту (1 канал)
($E(X_k) = 3, \quad E(Y_k) = 1, \quad 1 \leq k \leq 2$; час моделювання $t = 10^6$)

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(\tilde{X}_S)$	$E(X_{ST})$
Рівномірний	0,964	20,507	17,954	0,666
Показниковий	0,924	15,011	12,009	0,994
Гамма, $V=2$	0,830	11,884	7,577	1,637
Гамма, $V=5$	0,917	11,957	7,573	5,539

Аналізуючи одержані результати, бачимо, що зі зростанням коефіцієнтів варіації розподілів всі показники надійності зменшуються, крім середнього часу простою. Для гамма-розподілів з коефіцієнтом варіації $V = 5$ для значень K ця закономірність порушується.

2.5 П'ятиелементна система з паралельним з'єднанням

2.5.1 Чотири канали ремонту

Нехай п'ять ідентичних елементів з'єднані паралельно, час життя і час ремонту елементів мають показникові розподіли з параметрами $\lambda = 2, \mu = 1$ відповідно, а ремонт здійснюється чотирма каналами.

Якщо "k" – стан системи, який означає, що k елементів вийшли з ладу, то граф станів має вигляд, зображений на рис. 2.22. Використовуючи граф станів системи і враховуючи, що час простою X_{ST} – це час перебування у стані "5", можемо отримати формули для стаціонарних імовірностей станів і обчислити коефіцієнт готовності системи та середній час простою

$$K = 1 - p_5, \quad E(X_{SI}) = \frac{1}{4\mu} = 0,25.$$

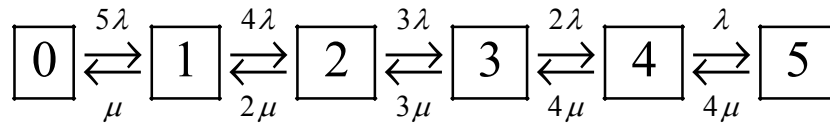


Рис. 2.22. Граф станів системи з паралельним з'єднанням п'яти елементів і чотирма каналами ремонту

Для обчислення коефіцієнта готовності проінтегруємо систему диференціальних рівнянь для ймовірностей станів за допомогою моделі 2.5.1.

Модель 2.5.1:

```
Tmod EQU 10
La EQU 2
Mu EQU 1
p0_ EQU 1
p1_ EQU 0
p2_ EQU 0
p3_ EQU 0
p4_ EQU 0
p5_ EQU 0
p0_ INTEGRATE (-5#La#p0_+Mu#p1_)
p1_ INTEGRATE (-(4#La+Mu)#p1_+5#La#p0_+2#Mu#p2_)
p2_ INTEGRATE (-(3#La+2#Mu)#p2_+4#La#p1_+3#Mu#p3_)
p3_ INTEGRATE (-(2#La+3#Mu)#p3_+3#La#p2_+4#Mu#p4_)
p4_ INTEGRATE (-(La+4#Mu)#p4_+2#La#p3_+4#Mu#p5_)
p5_ INTEGRATE (-4#Mu#p5_+La#p4_)
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(1-p5_)
TERMINATE 1
START 1
```

Стандартний звіт GPSS World:

NAME	VALUE
P0_	0.004
P1_	0.040
P2_	0.159
P3_	0.319
P4_	0.319
P5_	0.159
TMOD	10.000

SAVEVALUE	RETRY	VALUE
K	0	0.841

Отже, маємо значення коефіцієнта готовності: $K = 0,841$.

Для цієї системи час до відмови X_S триває з моменту першого потрапляння системи до стану “0” після виходу зі стану “5” до моменту повернення до стану “5”, а час між відмовами – з моменту переходу зі стану “5” до стану “4” до моменту переходу до стану “5”. Позначимо через T_k середній час від моменту потрапляння системи до стану “k” до переходу до стану “5”. Тоді $E(X_S) = T_0$, $E(\tilde{X}_S) = T_4$, і використовуючи властивості показникових розподілів, маємо:

$$T_0 = 1/(5\lambda) + T_1, \quad T_1 = (1 + \mu T_0 + 4\lambda T_2)/(4\lambda + \mu), \quad T_2 = (1 + 2\mu T_1 + 3\lambda T_3)/(3\lambda + 2\mu), \\ T_3 = (1 + 3\mu T_2 + 2\lambda T_4)/(2\lambda + 3\mu), \quad T_4 = (1 + 4\mu T_3)/(\lambda + 4\mu).$$

Розв’язавши цю систему, отримуємо точні значення $E(X_S)$ і $E(\tilde{X}_S)$:

$$E(X_S) = \frac{1}{60\lambda^5} (137\lambda^4 + 163\lambda^3\mu + 137\lambda^2\mu^2 + 63\lambda\mu^3 + 12\mu^4) = \frac{697}{320} \approx 2,17813,$$

$$E(\tilde{X}_S) = T_0 - \frac{1}{60\lambda^4} (77\lambda^3 + 43\lambda^2\mu + 17\lambda\mu^2 + 3\mu^3) = \frac{211}{160} \approx 1,31875.$$

Модель 2.5.2:

Sys STORAGE 4

Tmod EQU 1000000 ; час моделювання

Time TABLE MP\$LIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу до відмови

Btime TABLE MP\$BLIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу між відмовами

Itime TABLE MP\$IILIFE,0,0.2,50 ; гістограма часу простою

Dis TABLE (S\$Sys+Q1) 0,1,12 ; гістограма кількості елементів, що відмовили

GENERATE 1

TABULATE Dis

; обчислення $K(t) = N\$LT0 / (N\$LT0 + N\$LT1)$

TEST E (S\$Sys+Q1),5,LT0

LT1 TERMINATE

LT0 TERMINATE

GENERATE ,,5

EL1 ADVANCE (Exponential(1,0,0.5)) ; час життя елемента

TEST E (S\$Sys+Q1),4,E1

LOGIC S KEY

SPLIT 1,E1

MARK ILIFE

GATE LR KEY

TABULATE Itime

TERMINATE

E1 QUEUE 1

ENTER Sys

DEPART 1

ADVANCE (Exponential(1,0,1)) ; час ремонту

LEAVE Sys

TEST E S\$Sys,4,GG

SPLIT 1,EL1 ; вихід зі стану “5”

LOGIC S TKEY

```

MARK BLIFE
LOGIC R KEY
GATE LS KEY
TABULATE Btime
TERMINATE
GG SPLIT 1,EL1
TEST E S$Sys,0,TER ; перехід до стану "0"
GATE LS TKEY,TER
LOGIC R TKEY
MARK LIFE
GATE LS KEY
TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(N$LT0/(N$LT0+N$LT1)) ; значення K
TERMINATE 1
START 1

```

Особливістю моделі 2.5.2 є використання чотиріканального пристрою для ремонту, а також блока GENERATE „,5, який в початковий момент часу генерує п'ять транзактів відповідно до кількості елементів системи. За допомогою блока TEST E S\$Sys,0,TER визначаємо, чи в момент завершення ремонту одного з елементів система переходить до стану "0". Якщо це так і цей перехід до стану "0" є першим після виходу зі стану "5", то в цей момент починається відлік часу до відмови.

Фрагмент стандартного звіту GPSS Word:

QUEUE	MAX	CONT.	ENTRY	ENTRY(0)	AVE.CONT.	AVE.TIME	AVE.(-0)	RETRY
1	1	0	3226197	2589270	0.159	0.049	0.250	0

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	4	1	0	4	3226197	1	3.227	0.807	0	0

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE		RETRY	FREQUENCY	CUM.%
TIME	2.181	1.690			0		
			0.000	-	0.500	1851	5.88
			0.500	-	1.000	6097	25.26
			1.000	-	1.500	5886	43.97
			1.500	-	2.000	4551	58.44
			2.000	-	2.500	3345	69.07
			2.500	-	3.000	2484	76.97
			3.000	-	3.500	1824	82.77
			3.500	-	4.000	1450	87.37
			4.000	-	4.500	1007	90.58
			4.500	-	5.000	764	93.00
			5.000	-	5.500	631	95.01
			5.500	-	6.000	404	96.29
			6.000	-	6.500	277	97.17
			6.500	-	7.000	230	97.91
			7.000	-	7.500	177	98.47
			7.500	-	8.000	119	98.85
			8.000	-	8.500	94	99.14

			8.500	-	9.000	80	99.40
			9.000	-	9.500	49	99.55
						
			18.500	-	19.000	1	100.00
BTIME	1.320	1.602				0	
			0.000	-	0.500	266541	41.85
			0.500	-	1.000	102494	57.94
			1.000	-	1.500	69476	68.85
			1.500	-	2.000	51066	76.87
			2.000	-	2.500	37907	82.82
			2.500	-	3.000	28098	87.23
			3.000	-	3.500	20931	90.51
			3.500	-	4.000	15706	92.98
			4.000	-	4.500	11515	94.79
			4.500	-	5.000	8516	96.13
			5.000	-	5.500	6395	97.13
			5.500	-	6.000	4766	97.88
			6.000	-	6.500	3426	98.42
			6.500	-	7.000	2591	98.82
			7.000	-	7.500	1936	99.13
			7.500	-	8.000	1471	99.36
			8.000	-	8.500	1059	99.52
			8.500	-	9.000	759	99.64
			9.000	-	9.500	604	99.74
			9.500	-	10.000	457	99.81
			10.000	-	10.500	311	99.86
			10.500	-	11.000	211	99.89
			11.000	-	11.500	177	99.92
			11.500	-	12.000	118	99.94
			12.000	-	12.500	111	99.96
						
			24.000	-	-	1	100.00
ITIME	0.250	0.250				0	
			0.000	-	0.200	350565	55.04
			0.200	-	0.400	157838	79.82
			0.400	-	0.600	70931	90.96
			0.600	-	0.800	31682	95.93
			0.800	-	1.000	14247	98.17
			1.000	-	1.200	6397	99.17
			1.200	-	1.400	2891	99.63
			1.400	-	1.600	1358	99.84
			1.600	-	1.800	567	99.93
			1.800	-	2.000	246	99.97
			2.000	-	2.200	116	99.99
			2.200	-	2.400	39	99.99
			2.400	-	2.600	31	100.00
			2.600	-	2.800	10	100.00
			2.800	-	3.000	6	100.00
			3.000	-	3.200	3	100.00
DIS	3.386	1.078				0	
			-	-	0.000	4015	0.40
			0.000	-	1.000	39813	4.38
			1.000	-	2.000	159650	20.35
			2.000	-	3.000	318481	52.20
			3.000	-	4.000	318708	84.07
			4.000	-	5.000	159333	100.00
SAVEVALUE		RETRY	VALUE				
K		0	0.841				

У таблиці QUEUE знаходимо значення середньої довжини черги на ремонт і середнього часу очікування в черзі: $E(Q) = 0,159$, $E(W) = 0,049$.

Наближене значення коефіцієнта готовності шукаємо, використовуючи дані таблиці Dis: $K = 1 - 0,159333 = 0,840667$. Середні значення часу до відмови, часу між відмовами і часу простою відповідно дорівнюють:

$$E(X_S) = 2,181, \quad E(\tilde{X}_S) = 1,320, \quad E(X_{SI}) = 0,250.$$

Одержані значення K і $E(X_{SI})$ практично збігаються з результатами, отриманим аналітичним методом, а відносні похибки наближених значень $E(X_S)$ і $E(\tilde{X}_S)$ становлять 0,13% і 0,09% відповідно.

Таблиця 2.5. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту
($E(X_k) = 0,5$, $E(Y_k) = 1$, $1 \leq k \leq 5$; час моделювання $t = 10^6$)

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(\tilde{X}_S)$	$E(X_{SI})$
Рівномірний	0,853	1,190	1,294	0,224
Показниковий	0,841	2,181	1,320	0,250
Гамма, $V=2$	0,808	6,189	1,675	0,400
Гамма, $V=5$	0,789	34,303	3,750	1,148

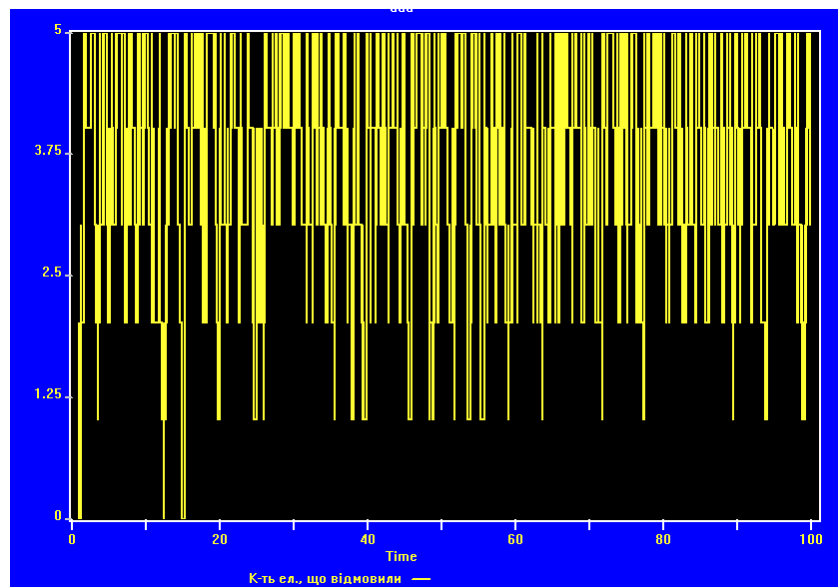


Рис. 2.23. Зміна з часом кількості елементів, що відмовили, для системи з рівномірними розподілами

Результати обчислення показників надійності системи, отримані за допомогою імітаційних моделей з непоказниковими розподілами часу життя і часу ремонту елементів, зведено у табл. 2.5.

Аналізуючи одержані результати, бачимо, що зі зростанням коефіцієнтів варіації розподілів всі показники надійності збільшуються, крім коефіцієнта готовності. Цікаво, що для системи з рівномірними розподілами $E(X_S) < E(\tilde{X}_S)$. Цей факт зумовлений тим, що у випадку рівномірних розподілів система дуже рідко і на нетривалий час потрапляє до стану “0” (див. рис. 2.23). Рис. 2.23 показує як змінюється з часом випадкова величина $S\$\$Sys+Q1$, яка дорівнює кількості елементів, що вийшли з ладу у фіксований момент часу.

2.5.2 П'ять каналів ремонту

Нехай п'ять ідентичних елементів з'єднані паралельно, час життя і час ремонту елементів мають показникові розподіли з параметрами $\lambda = 2$, $\mu = 1$ відповідно, а ремонт здійснюється п'ятьма каналами.

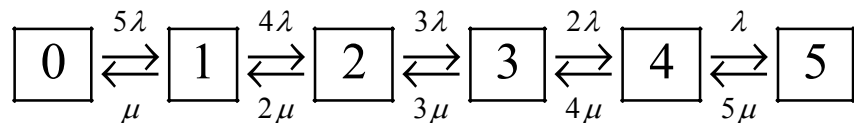


Рис. 2.24. Граф станів системи з паралельним з'єднанням п'яти елементів і п'ятьма каналами ремонту

Використовуючи граф станів системи (рис. 2.24), можемо отримати формули для стаціонарних імовірностей станів і обчислити коефіцієнт готовності системи та середній час простою

$$E(X_{SI}) = \frac{1}{5\mu} = 0,2; \quad p_k = C_5^k \left(\frac{\lambda}{\lambda + \mu} \right)^k \left(\frac{\mu}{\lambda + \mu} \right)^{5-k}, \quad 0 \leq k \leq 5;$$

$$p_5 = \left(\frac{\lambda}{\lambda + \mu} \right)^5 = \frac{32}{243}, \quad K = 1 - p_5 = \frac{211}{243} \approx 0,8683128.$$

Оскільки система рівнянь для знаходження $E(X_S) = T_0$ і $E(\tilde{X}_S) = T_4$ для цієї системи не змінюється порівняно з системою з чотирма каналами ремонту, то, як і раніше

$$E(X_S) = \frac{697}{320} \approx 2,17813, \quad E(\tilde{X}_S) = \frac{211}{160} \approx 1,31875.$$

Модель 2.5.3:

```
Sys STORAGE 5
Tmod EQU 1000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,0,1,50 ; гістограма часу до відмови
Btime TABLE MP$BLIFE,0,1,50 ; гістограма часу між відмовами
Itime TABLE MP$ILIFE,0,0.2,50 ; гістограма часу простою
Dis TABLE S$Sys 0,1,12 ; гістограма кількості елементів, що відмовили
GENERATE 1
TABULATE Dis
; обчислення  $K(t)=N\$LT0/(N\$LT0+N\$LT1)$ 
TEST E S$Sys,5,LT0
LT1 TERMINATE
LT0 TERMINATE
GENERATE ,,5
EL1 ADVANCE (Exponential(1,0,0.5)) ; час життя елемента
TEST E S$Sys,4,E1
LOGIC S KEY
SPLIT 1,E1
MARK ILIFE
GATE LR KEY
TABULATE Itime
TERMINATE
E1 ENTER Sys
ADVANCE (Exponential(1,0,1)) ; час ремонту
LEAVE Sys
TEST E S$Sys,4,GG
SPLIT 1,EL1 ; вихід зі стану "5"
LOGIC S TKEY
MARK BLIFE
LOGIC R KEY
GATE LS KEY
TABULATE Btime
TERMINATE
GG SPLIT 1,EL1
TEST E S$Sys,0,TER ; перехід до стану "0"
GATE LS TKEY,TER
LOGIC R TKEY
MARK LIFE
GATE LS KEY
TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(N$LT0/(N$LT0+N$LT1)) ; значення K
TERMINATE 1
START 1
```

Відмінністю моделі 2.5.3 порівняно з моделлю 2.5.2 є використання п'ятиканального пристрою для ремонту.

Фрагмент стандартного звіту GPSS Word:

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	5	2	0	5	3332129	1	3.335	0.667	0	0

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE		RETRY	FREQUENCY	CUM.%
TIME	2.181	1.686			0		
			0.000	-	1.000	8296	25.59
			1.000	-	2.000	10571	58.20
			2.000	-	3.000	6063	76.90
			3.000	-	4.000	3374	87.31
			4.000	-	5.000	1839	92.98
			5.000	-	6.000	1035	96.17
			6.000	-	7.000	593	98.00
			7.000	-	8.000	294	98.91
			8.000	-	9.000	168	99.43
			9.000	-	10.000	88	99.70
			10.000	-	11.000	45	99.84
			11.000	-	12.000	27	99.92
			12.000	-	13.000	17	99.97
			13.000	-	14.000	6	99.99
			14.000	-	15.000	1	99.99
			15.000	-	16.000	0	99.99
			16.000	-	17.000	0	99.99
			17.000	-	18.000	1	100.00
			18.000	-	19.000	1	100.00
BTIME	1.317	1.599			0		
			0.000	-	1.000	382419	58.01
			1.000	-	2.000	124958	76.96
			2.000	-	3.000	68200	87.31
			3.000	-	4.000	37705	93.03
			4.000	-	5.000	20542	96.14
			5.000	-	6.000	11385	97.87
			6.000	-	7.000	6182	98.81
			7.000	-	8.000	3607	99.35
			8.000	-	9.000	1877	99.64
			9.000	-	10.000	1124	99.81
			10.000	-	11.000	553	99.89
			11.000	-	12.000	344	99.94
			12.000	-	13.000	177	99.97
			13.000	-	14.000	75	99.98
			14.000	-	15.000	52	99.99
			15.000	-	16.000	31	99.99
						
			23.000	-	24.000	1	100.00
ITIME	0.200	0.200			0		
			-	-	0.000	2	0.00
			0.000	-	0.200	416964	63.25
			0.200	-	0.400	152615	86.40
			0.400	-	0.600	56658	94.99
			0.600	-	0.800	21020	98.18
			0.800	-	1.000	7490	99.31
			1.000	-	1.200	2886	99.75
			1.200	-	1.400	1036	99.91
			1.400	-	1.600	376	99.97
			1.600	-	1.800	139	99.99
			1.800	-	2.000	53	100.00
			2.000	-	2.200	15	100.00
			2.200	-	2.400	4	100.00
			2.400	-	2.600	5	100.00

			2.600	-	2.800	2	100.00
			2.800	-	3.000	1	100.00
DIS	3.335	1.054				0	
				-	0.000	4105	0.41
			0.000	-	1.000	40924	4.50
			1.000	-	2.000	164489	20.95
			2.000	-	3.000	328432	53.80
			3.000	-	4.000	330397	86.83
			4.000	-	5.000	131652	100.00
SAVEVALUE		RETRY	VALUE				
K		0	0.868				

Наближене значення коефіцієнта готовності шукаємо, використовуючи дані таблиці Dis: $K = 1 - 0,131652 = 0,868348$. Середні значення часу до відмови, часу між відмовами і часу простою відповідно дорівнюють:

$$E(X_S) = 2,181, \quad E(\tilde{X}_S) = 1,317, \quad E(X_{SI}) = 0,200.$$

Одержані значення K і $E(X_{SI})$ практично збігаються з результатами, отриманим аналітичним методом, а відносні похибки наближених значень $E(X_S)$ і $E(\tilde{X}_S)$ становлять 0,132% і 0,133% відповідно.

Результати обчислення показників надійності системи, отримані за допомогою імітаційних моделей з непоказниковими розподілами часу життя і часу ремонту елементів, зведено у табл. 2.6.

Таблиця 2.6. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту

$$(E(X_k) = 0,5, \quad E(Y_k) = 1, \quad 1 \leq k \leq 5; \quad \text{час моделювання } t = 10^6)$$

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(\tilde{X}_S)$	$E(X_{SI})$
Рівномірний	0,868	1,190	1,318	0,200
Показниковий	0,868	2,181	1,317	0,200
Гамма, $V=2$	0,868	6,197	1,317	0,201
Гамма, $V=10$	0,865	132,896	1,289	0,961

Аналізуючи одержані результати, бачимо, що зі збільшенням коефіцієнтів варіації розподілів значення $E(X_S)$ і $E(X_{SI})$ збільшуються, а значення K і $E(\tilde{X}_S)$ мають тенденцію до незначного зменшення. На рис. 2.25 і 2.26 зображено гістограми часу до відмови для систем з рівномірними розподілами і з гамма-розподілами з коефіцієнтом варіації $V = 10$ відповідно.

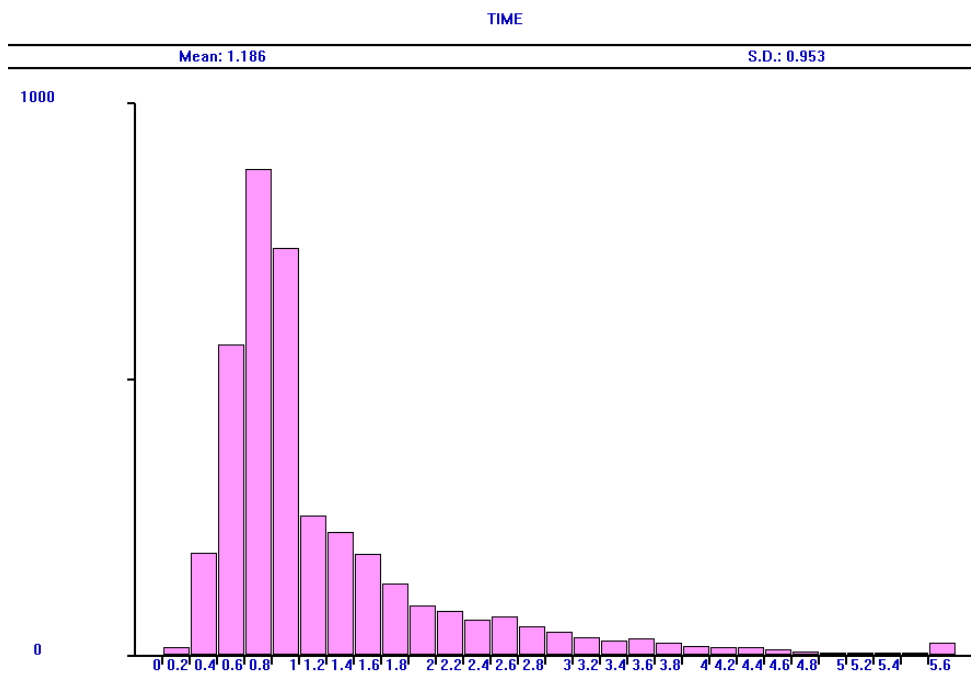


Рис. 2.25. Розподіл часу до відмови для системи з рівномірними розподілами, $t = 10^5$

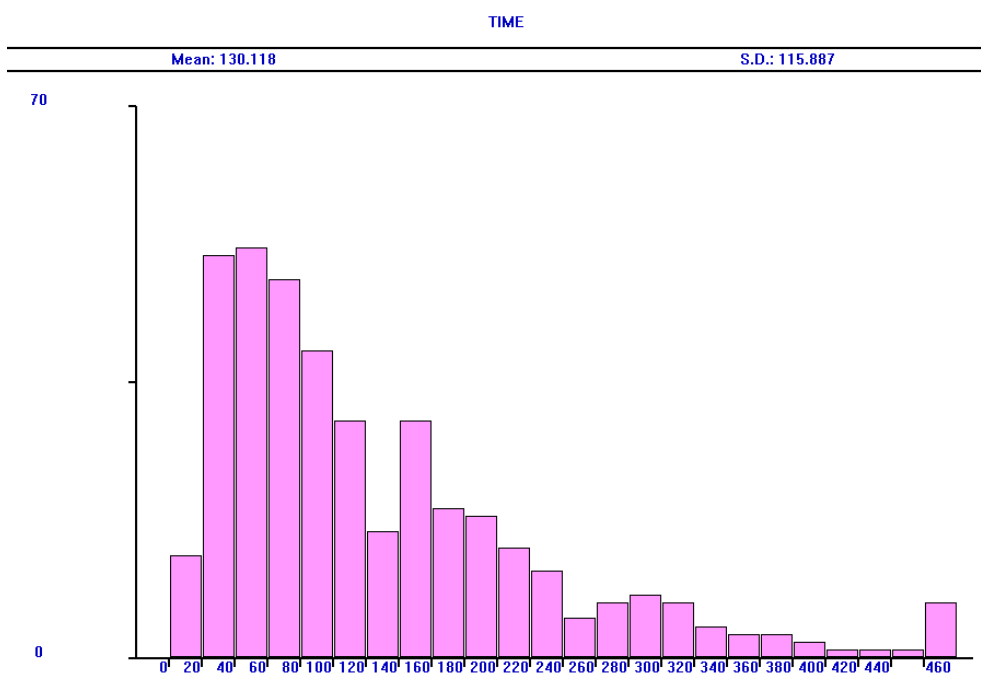


Рис. 2.26. Розподіл часу до відмови для системи з гамма-розподілами ($V = 10$), $t = 5 \cdot 10^5$

2.6 Система “три з п’яти” з трьома каналами ремонту

Розглянемо систему, яка складається з п’яти ідентичних елементів, трьох каналів ремонту, розподіли часу життя і часу ремонту кожного елемента показникові з параметрами $\lambda = 1/3$, $\mu = 1$ відповідно. Припустимо, що для нормального функціонування системи повинні залишатися справними хоча б три елементи, а якщо справними залишаються лише два, то система припиняє роботу до завершення ремонту всіх несправних елементів.

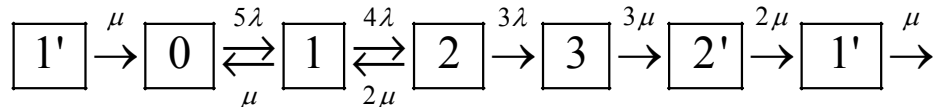


Рис. 2.27. Граф станів системи “три з п’яти” з трьома каналами ремонту

Якщо “ k ” – стан системи, який означає, що k елементів вийшли з ладу, то граф станів має вигляд, зображений на рис. 2.27. Тут стани “ k ” означають, що несправними залишаються k елементів і система не працює.

Для цієї системи час до відмови і час між відмовами збігаються, оскільки цей проміжок часу починається в момент переходу зі стану “1'” до стану “0”, а завершується в момент переходу до стану “3”.

Враховуючи, що час простою X_{st} – це час перебування у групі станів (3, 2', 1'), обчислимо середній час простою і коефіцієнт готовності системи:

$$E(X_{st}) = \frac{1}{3\mu} + \frac{1}{2\mu} + \frac{1}{\mu} = \frac{1}{3} + \frac{1}{2} + 1 = \frac{8}{5} = 1,833(3);$$

$$K = p_0 + p_1 + p_2 = \frac{\mu(2\mu^2 + 13\lambda\mu + 47\lambda^2)}{110\lambda^3 + 47\lambda^2\mu + 13\lambda\mu^2 + 2\mu^3} = \frac{156}{211} \approx 0,739336.$$

Введемо позначення: T_k – середній час від моменту потрапляння системи до стану “ k ” до переходу до стану “3”. Тоді $E(X_s) = T_0$, і використовуючи властивості показникових розподілів, маємо:

$$T_0 = 1/(5\lambda) + T_1, \quad T_1 = (1 + \mu T_0 + 4\lambda T_2)/(4\lambda + \mu), \quad T_2 = (1 + 2\mu T_1)/(3\lambda + 2\mu).$$

Розв’язавши цю систему, отримуємо точне значення

$$E(X_s) = E(\tilde{X}_s) = \frac{47\lambda^2 + 13\lambda\mu + 2\mu^2}{60\lambda^3} = 5,2.$$

Модель 2.6:

Sys STORAGE 3

Tmod EQU 1000000 ; час моделювання

Time TABLE MP\$LIFE,0,2,50 ; гістограма часу до відмови

ITime TABLE MP\$ILIFE,0,2,50 ; гістограма часу простою
 Dis TABLE S\$\$Sys 0,1,5 ; гістограма кількості елементів, що відмовили
 GENERATE 1
 TABULATE Dis
 GATE LS KEY,LT1 ; коли система працює, транзакт проходить до мітки LT0
 ;(для обчислення $K(t)$ за формулою $N\$LT0/(N\$LT0+N\$LT1)$)
 LT0 TERMINATE
 LT1 TERMINATE
 GENERATE ,,1
 LOGIC S KEY
 BG SPLIT 1,KAN2
 SPLIT 1,KAN3
 SPLIT 1,KAN4
 SPLIT 1,KAN5
 KAN1 PREEMPT 1,,TER,,RE
 ADVANCE (Exponential(1,0,3)) ; час життя 1-го елемента
 RETURN 1
 GATE LS KEY,TER ; тільки коли с-ма працює, елемент може потрапити на ремонт
 TEST E S\$\$Sys,2,EN
 LOGIC R KEY ; момент вимкнення системи для ремонту трьох елементів
 SPLIT 1,EN
 MARK ILIFE
 GATE LS KEY
 TABULATE ITime
 TERMINATE
 KAN2 PREEMPT 2,,TER,,RE
 ADVANCE (Exponential(1,0,3)) ; час життя 2-го елемента
 RETURN 2
 GATE LS KEY,TER
 TEST E S\$\$Sys,2,EN
 LOGIC R KEY
 SPLIT 1,EN
 MARK ILIFE
 GATE LS KEY
 TABULATE ITime
 TERMINATE
 KAN3 PREEMPT 3,,TER,,RE
 ADVANCE (Exponential(1,0,3)) ; час життя 3-го елемента
 RETURN 3
 GATE LS KEY,TER
 TEST E S\$\$Sys,2,EN
 LOGIC R KEY
 SPLIT 1,EN
 MARK ILIFE
 GATE LS KEY
 TABULATE ITime
 TERMINATE
 KAN4 PREEMPT 4,,TER,,RE
 ADVANCE (Exponential(1,0,3)) ; час життя 4-го елемента
 RETURN 4

```

GATE LS KEY,TER
TEST E S$Sys,2,EN
LOGIC R KEY
SPLIT 1,EN
MARK ILIFE
GATE LS KEY
TABULATE ITime
TERMINATE
KAN5 PREEMPT 5,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,3)) ; час життя 5-го елемента
RETURN 5
GATE LS KEY,TER
TEST E S$Sys,2,EN
LOGIC R KEY
SPLIT 1,EN
MARK ILIFE
GATE LS KEY
TABULATE ITime
TERMINATE
EN ENTER Sys
ADVANCE (Exponential(1,0,1)) ; час ремонту елемента
LEAVE Sys
GATE LR KEY,TE0 ; якщо ключ вимкнено, то перевіряємо, чи його треба увімкнути
TEST E S$Sys,0,TER
LOGIC S KEY
SPLIT 1,BG
MARK LIFE
GATE LR KEY
TABULATE Time
TERMINATE
TE0 TEST E S$Sys,0,TE1 ; якщо ключ увімкнено, то шукаємо вільний канал для ро-
боти
LG GATE NU 1,L2
TRANSFER ,KAN1
L2 GATE NU 2,L3
TRANSFER ,KAN2
L3 GATE NU 3,L4
TRANSFER ,KAN3
L4 GATE NU 4,L5
TRANSFER ,KAN4
L5 TRANSFER ,KAN5
TE1 TEST E S$Sys,1,TER
TRANSFER ,LG
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(N$LT0/(N$LT0+N$LT1))
TERMINATE 1
START 1

```


Для моделювання безвідмовної роботи і ремонту елементів використано п'ять ОКП і один триканальний пристрій відповідно. В момент, коли залишаються працювати лише два елементи (отже, два ОКП зайняті), система вимикається до завершення ремонту всіх трьох елементів, що відмовили. Ті ОКП, які залишаються зайнятими на момент відновлення роботи системи, необхідно буде звільнити, тому у всіх ОКП використовуємо пари блоків PREEMPT і RETURN.

В моделі використано логічний ключ KEY, який вимикається на час простою системи. Після виходу транзакта з кожного ОКП він проходить через однакову послідовність блоків. Блок GATE перевіряє, чи працює система в цей момент, бо лише за цієї умови елемент скеровується на ремонт. Блок TEST перевіряє, чи поточний момент є моментом вимкнення системи, якщо так, то вимикається логічний ключ і цей момент фіксується за допомогою блока MARK як момент початку простою системи.

В момент завершення ремонту елемента блок GATE перевіряє, чи поточний момент є моментом відновлення роботи системи, якщо так, то вмикається логічний ключ, за допомогою блоків SPLIT звільняються всі ОКП і цей момент фіксується за допомогою блока MARK. Якщо в момент завершення ремонту елемента система вже працює, то транзакт проходить через послідовність блоків GATE NU для виявлення вільного ОКП.

Фрагмент стандартного звіту GPSS World:

FACILITY	ENTRIES	UTIL.	AVE.	TIME	AVAIL.	OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
1	279816	0.729		2.607	1	1853775	0	0	0	0
2	274310	0.716		2.609	1	1853776	0	0	0	0
3	266293	0.698		2.620	1	1853777	0	0	0	0
4	255403	0.673		2.635	1	1853778	0	0	0	0
5	240175	0.636		2.647	1	1853779	0	0	0	0

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	3	3	0	3	1031400	1	1.031	0.344	0	0

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM.%
TIME	5.193	4.556		0		
			0.000 -	2.000	36001	25.30
			2.000 -	4.000	37606	51.73
			4.000 -	6.000	24668	69.06
			6.000 -	8.000	15733	80.12
			8.000 -	10.000	10037	87.17
			10.000 -	12.000	6538	91.77
			12.000 -	14.000	4166	94.70
			14.000 -	16.000	2697	96.59
			16.000 -	18.000	1734	97.81
			18.000 -	20.000	1114	98.59
			20.000 -	22.000	708	99.09
			22.000 -	24.000	449	99.41

ITIME	1.834	1.166	0.000	-	1.000	0	35817	25.17
-------	-------	-------	-------	---	-------	---	-------	-------

			1.000	-	2.000	56178	64.65
			2.000	-	3.000	30142	85.83
			3.000	-	4.000	12532	94.64
			4.000	-	5.000	4766	97.99
			5.000	-	6.000	1769	99.23
			6.000	-	7.000	700	99.72
			7.000	-	8.000	238	99.89
			8.000	-	9.000	100	99.96
			9.000	-	10.000	32	99.98
			10.000	-	11.000	12	99.99
			11.000	-	12.000	7	100.00
			12.000	-	13.000	2	100.00
			13.000	-	14.000	1	100.00
DIS	1.031	0.824				0	
			-	-	0.000	277045	27.70
			0.000	-	1.000	462590	73.96
			1.000	-	2.000	212795	95.24
			2.000	-	3.000	47570	100.00
SAVEVALUE		RETRY	VALUE				
K		0	0.739				

Наближене значення коефіцієнта готовності за результатами моделі 2.6.2 ми не маємо змоги знайти, використовуючи дані таблиці Dis, оскільки зайнятість одного або двох каналів ремонту реалізується як під час роботи, так і під час простою системи. Тому використовуємо значення, збережене в комірці блока SAVEVALUE в момент завершення моделювання, $K = 0,739$, воно збігається зі значенням, отриманим за допомогою моделі 2.6.1. Середні значення часу до відмови і часу простою відповідно дорівнюють:

$$E(X_S) = 5,193, \quad E(X_{SI}) = 1,834.$$

Відносні похибки наближених значень $E(X_S)$ і $E(X_{SI})$ становлять 0,13% і 0,04% відповідно.

Таблиця 2.7. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту

$$(E(X_k) = 3, \quad E(Y_k) = 1, \quad 1 \leq k \leq 5; \quad \text{час моделювання } t = 10^6)$$

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(X_{SI})$
Рівномірний	0,797	5,061	1,293
Показниковий	0,739	5,193	1,834
Гамма, $V=2$	0,609	5,663	3,637
Гамма, $V=5$	0,419	5,927	8,220

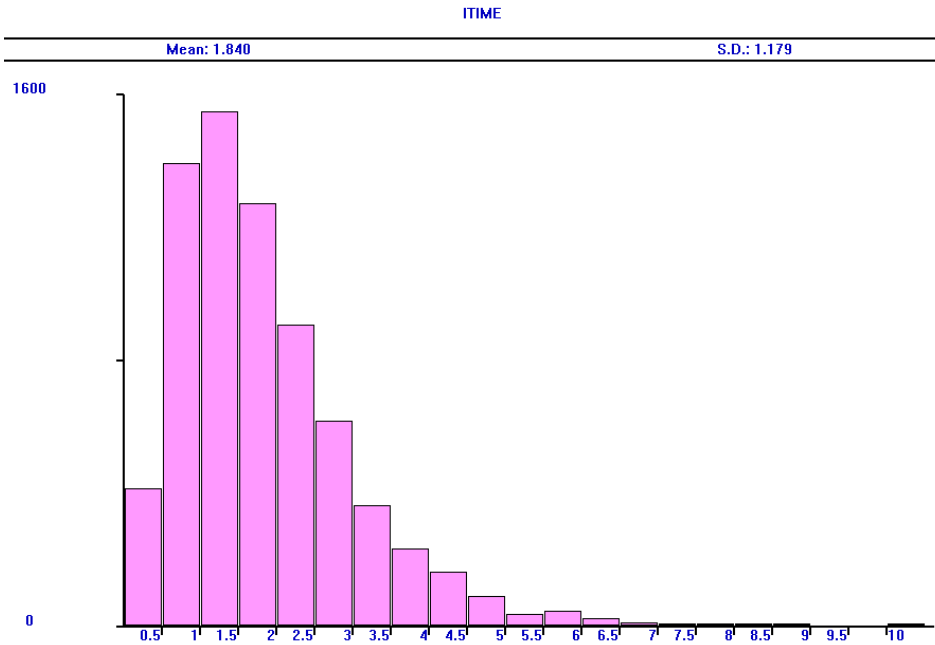


Рис. 2.28. Розподіл часу простою системи з показниковими розподілами, $t = 5 \cdot 10^5$

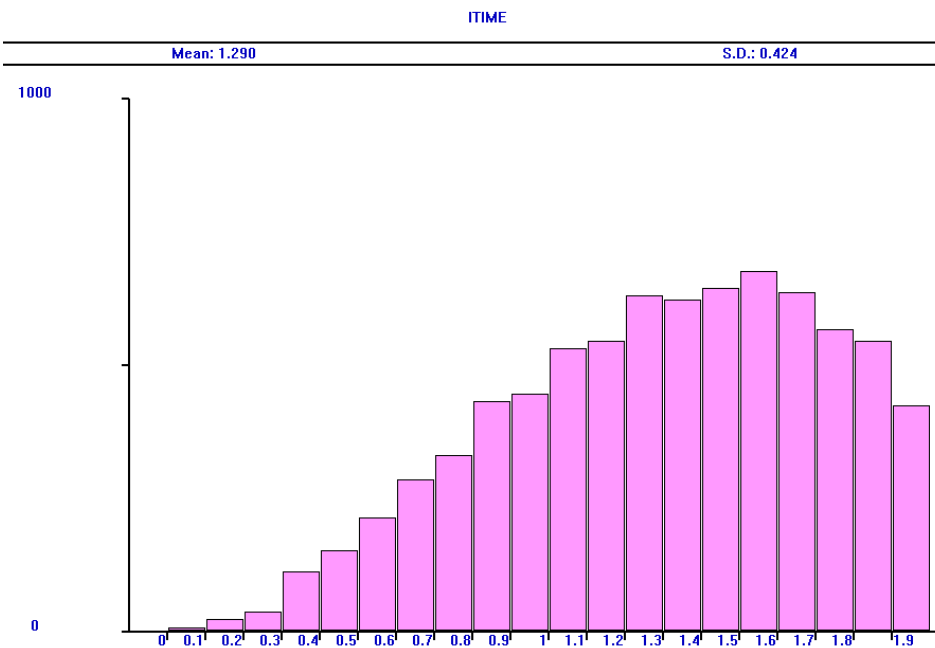


Рис. 2.29. Розподіл часу простою системи з рівномірними розподілами, $t = 5 \cdot 10^5$

Результати обчислення показників надійності системи, отримані за допомогою імітаційних моделей з непоказниковими розподілами часу життя і часу ремонту елементів, зведено у табл. 2.7. Аналізуючи одержані результати, бачимо, що зі збільшенням коефіцієнтів варіації розподілів значення $E(X_S)$ і $E(X_{SI})$ збільшуються, а значення K має тенденцію до незначного зменшення.

На рис. 2.28 і 2.29 зображено гістограми часу простою для систем з показниковими і рівномірними розподілами відповідно.

2.7 Роздільне резервування заміщенням для системи з послідовним з'єднанням двох елементів і трьома каналами ремонту

Розглянемо систему, яка складається з чотирьох ідентичних елементів, трьох каналів ремонту, розподіли часу життя і часу ремонту кожного елемента показникові з параметрами $\lambda = 1/3$, $\mu = 1$ відповідно. Послідовно з'єднано два елементи, два елементи перебувають у резерві, застосовується резервування заміщенням (рис. 2.30).

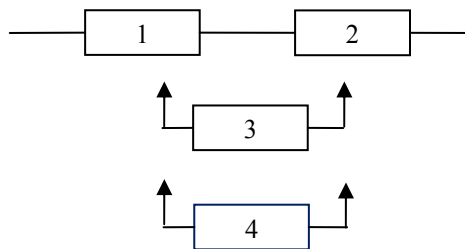


Рис. 2.30. Система з двома послідовно з'єднаними елементами і двома резервними

Якщо “ k ” – стан системи, який означає, що k елементів вийшли з ладу, то граф станів має вигляд, зображений на рис. 2.31.

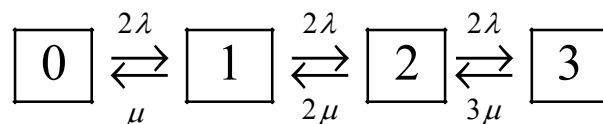


Рис. 2.31. Граф станів системи з трьома каналами ремонту

Для цієї системи час до відмови і час між відмовами не збігаються, оскільки перший проміжок часу починається в момент переходу зі стану “1” до стану “0”, а другий – в момент переходу зі стану “3” до стану “2”, завершуються обидва одночасно в момент переходу до стану “3”. Припускаємо, що елемент, який працює в момент переходу системи до стану “3”, припиняє роботу.

Враховуючи, що час простою X_{SI} – це час перебування у стані “3”, обчислимо середній час простою і коефіцієнт готовності системи:

$$E(X_{SI}) = \frac{1}{3\mu} = \frac{1}{3}, \quad K = 1 - p_3 = \frac{3\mu(\mu^2 + 2\lambda\mu + 2\lambda^2)}{4\lambda^3 + 6\lambda^2\mu + 6\lambda\mu^2 + 3\mu^3} = \frac{153}{157} \approx 0,974522.$$

Введемо позначення: T_k – середній час від моменту потрапляння системи до стану “ k ” до переходу до стану “3”. Тоді $E(X_S) = T_0$, $E(\tilde{X}_S) = T_2$, і використовуючи властивості показникових розподілів, маємо:

$$T_0 = 1/(2\lambda) + T_1, \quad T_1 = (1 + \mu T_0 + 2\lambda T_2)/(2\lambda + \mu), \quad T_2 = (1 + 2\mu T_1)/(2(\lambda + \mu)).$$

Розв’язавши цю систему, отримуємо точні значення:

$$E(X_S) = \frac{6\lambda^2 + 3\lambda\mu + \mu^2}{4\lambda^3} = 18, \quad E(\tilde{X}_S) = T_0 - \frac{4\lambda + \mu}{4\lambda^2} = 12,75.$$

Модель 2.7:

```

Sys STORAGE 3
Tmod EQU 1000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,0,5,50 ; гістограма часу до відмови
Btime TABLE MP$BLIFE,0,5,50 ; гістограма часу між відмовами
Itime TABLE MP$I LIFE,0,0.1,50 ; гістограма часу простою
Dis TABLE S$Sys 0,1,5 ; гістограма кількості елементів, що відмовили
GENERATE 1
TABULATE Dis
TEST E S$Sys,3,LT0
LT1 TERMINATE
LT0 TERMINATE
GENERATE ,,1
BG SPLIT 1,KAN2
KAN1 PREEMPT 1,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,3)) ; час життя 1-го елемента
RETURN 1
TEST E F2,1,TER
TEST L S$Sys,2,LM1
SPLIT 1,EN
TRANSFER ,KAN1
LM1 SPLIT 1,EN
LOGIC S BKEY
MARK ILIFE
GATE LR BKEY
TABULATE Itime
TERMINATE
KAN2 PREEMPT 2,,TER,,RE
ADVANCE (Exponential(1,0,3)) ; час життя 2-го елемента
RETURN 2
TEST E F1,1,TER
TEST L S$Sys,2,LM2
SPLIT 1,EN
TRANSFER ,KAN2
LM2 SPLIT 1,EN
LOGIC S BKEY
MARK ILIFE
GATE LR BKEY
TABULATE Itime

```

```

TERMINATE
EN ENTER Sys
ADVANCE (Exponential(1,0,1)) ; час ремонту елемента
LEAVE Sys
TEST E S$Sys,2,TT
SPLIT 1,BG
LOGIC S KEY
MARK BLIFE
LOGIC R BKEY
GATE LS BKEY
TABULATE Btime
TERMINATE
TT TEST E S$Sys,0,TER
GATE LS KEY,TER
LOGIC R KEY
MARK LIFE
GATE LS BKEY
TABULATE Time
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(N$LT0/(N$LT0+N$LT1)) ; значення K
TERMINATE 1
START 1

```

Оскільки розглядаємо систему з послідовним з'єднанням, то для моделювання безвідмовної роботи елементів використано два ОКП з парами блоків PREEMPT і RETURN, а для імітації ремонту – триканальний пристрій.

В моделі використано логічні ключі BKEY і KEY, перший з них вмикається на час простою системи, а другий вимикається відразу після першого потрапляння системи до стану “0” після завершення періоду простою і вмикається в момент відновлення роботи системи.

Після виходу транзакта з кожного ОКП він проходить через однакову послідовність блоків. Перший блок TEST перевіряє, чи працює в поточний момент інший елемент, бо лише за цієї умови елемент скеровується на ремонт, інакше транзакт скеровується для знищення, оскільки в цей час система простоює і вже всі елементи, які відмовили, перебувають на ремонті. Другий блок TEST перевіряє, чи є в цей момент справний резервний елемент, який би міг замінити елемент, що вийшов з ладу. Якщо так, то транзакт скеровується до відповідного ОКП для імітування роботи елемента, інакше вмикається логічний ключ BKEY, і цей момент фіксується за допомогою блока MARK як момент початку простою системи.

В момент завершення ремонту елемента блок TEST перевіряє, чи поточний момент є моментом відновлення роботи системи, якщо так, то за допомогою

блоків SPLIT звільняються два ОКП, вмикається логічний ключ KEY, цей момент фіксуємо за допомогою блока MARK і вимикаємо логічний ключ VKEY. Якщо в момент завершення ремонту елемента система вже працює, то транзакт скеровується до блока TEST, який перевіряє, чи переходить в цей момент система до стану "0". Якщо так, то блок GATE з допомогою ключа KEY перевіряє, чи це перший перехід до цього стану з моменту відновлення роботи системи. Якщо так, то ключ KEY вимикаємо і за допомогою блока MARK фіксуємо момент початку періоду до відмови. В момент початку простою системи вмикається ключ VKEY і блок GATE LS VKEY пропускає транзакт, який пройшов через блок MARK LIFE, до блока TABULATE Time, де зчитується час роботи до відмови.

Фрагмент стандартного звіту GPSS World:

FACILITY	ENTRIES	UTIL.	AVE.	TIME	AVAIL.	OWNER	PEND	INTER	RETRY	DELAY
1	362149	0.986	2.722	1	1801666	0	0	0	0	0
2	363317	0.986	2.714	1	1801667	0	0	0	0	0

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	3	3	0	3	649173	1	0.649	0.216	0	0

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM.%	
TIME	18.018	17.082		0			
		0.000	-	5.000	10273	20.93	
		5.000	-	10.000	9856	41.00	
		10.000	-	15.000	7282	55.84	
		15.000	-	20.000	5554	67.15	
		20.000	-	25.000	4194	75.69	
		25.000	-	30.000	3080	81.97	
		30.000	-	35.000	2250	86.55	
		35.000	-	40.000	1682	89.98	
		40.000	-	45.000	1283	92.59	
		45.000	-	50.000	906	94.43	
		50.000	-	55.000	676	95.81	
		55.000	-	60.000	530	96.89	
		60.000	-	65.000	369	97.64	
		65.000	-	70.000	275	98.20	
		70.000	-	75.000	222	98.66	
		75.000	-	80.000	162	98.99	
		80.000	-	85.000	126	99.24	
		85.000	-	90.000	89	99.42	
		90.000	-	95.000	65	99.56	
						
		240.000	-	-	1	100.00	

BTIME	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM.%
	12.773	16.391		0		
		0.000	-	5.000	34033	44.61
		5.000	-	10.000	10739	58.69
		10.000	-	15.000	7968	69.13
		15.000	-	20.000	5966	76.95
		20.000	-	25.000	4567	82.94
		25.000	-	30.000	3410	87.41
		30.000	-	35.000	2427	90.59
		35.000	-	40.000	1842	93.00
		40.000	-	45.000	1348	94.77
		45.000	-	50.000	1013	96.10
		50.000	-	55.000	739	97.07

			55.000	-	60.000	578	97.82		
			60.000	-	65.000	415	98.37		
			65.000	-	70.000	281	98.74		
			70.000	-	75.000	250	99.06		
			75.000	-	80.000	174	99.29		
			80.000	-	85.000	132	99.47		
			85.000	-	90.000	98	99.59		
								
ITIME	0.334		0.333			0			
			0.000	-	0.100	19507	25.57		
			0.100	-	0.200	14767	44.93		
			0.200	-	0.300	10915	59.23		
			0.300	-	0.400	7966	69.67		
			0.400	-	0.500	6011	77.55		
			0.500	-	0.600	4453	83.39		
			0.600	-	0.700	3360	87.79		
			0.700	-	0.800	2430	90.98		
			0.800	-	0.900	1745	93.27		
			0.900	-	1.000	1333	95.01		
			1.000	-	1.100	972	96.29		
			1.100	-	1.200	729	97.24		
			1.200	-	1.300	548	97.96		
			1.300	-	1.400	400	98.49		
			1.400	-	1.500	309	98.89		
			1.500	-	1.600	216	99.17		
			1.600	-	1.700	168	99.39		
			1.700	-	1.800	117	99.55		
			1.800	-	1.900	89	99.66		
			1.900	-	2.000	71	99.76		
			2.000	-	2.100	59	99.83		
			2.100	-	2.200	33	99.88		
			2.200	-	2.300	23	99.91		
			2.300	-	2.400	20	99.93		
			2.400	-	2.500	10	99.95		
DIS	0.648		0.780			0			
				-	0.000	516890	51.69		
			0.000	-	1.000	343709	86.06		
			1.000	-	2.000	113944	97.45		
			2.000	-	3.000	25457	100.00		
SAVEVALUE		RETRY	VALUE						
K		0	0.975						

Наближене значення коефіцієнта готовності шукаємо, використовуючи дані таблиці Dis: $K = 1 - 0,025457 = 0,974543$. Середні значення часу до відмови, часу між відмовами і часу простою відповідно дорівнюють:

$$E(X_S) = 18,018, \quad E(\tilde{X}_S) = 12,773, \quad E(X_{SI}) = 0,334.$$

Одержане значення K практично збігається з результатом, отриманим аналітичним методом, а відносні похибки наближених значень $E(X_S)$, $E(\tilde{X}_S)$ і $E(X_{SI})$ становлять 0,1%, 0,18% і 0,3% відповідно.

Результати обчислення показників надійності системи, отримані за допомогою імітаційних моделей з непоказниковими розподілами часу життя і часу ремонту елементів, зведено у табл. 2.8. Аналізуючи одержані результати, бачимо, що зі збільшенням коефіцієнтів варіації розподілів значення $E(X_S)$ і $E(\tilde{X}_S)$ зменшуються, а значення K і $E(X_{SI})$ збільшуються.

Таблиця 2.8. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту
($E(X_k) = 3$, $E(Y_k) = 1$, $1 \leq k \leq 4$; час моделювання $t = 10^6$)

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(\tilde{X}_S)$	$E(X_{SI})$
Рівномірний	0,984	23,367	20,764	0,329
Показниковий	0,975	18,018	12,733	0,334
Гамма, $V=2$	1,000	18,870	4,309	0,345

2.8 Роздільне резервування заміщенням для системи з послідовним з'єднанням трьох елементів і п'ятьма каналами ремонту

Розглянемо систему, яка складається з п'яти ідентичних елементів, п'яти каналів ремонту, розподіли часу життя і часу ремонту кожного елемента показникові з параметрами $\lambda = 0,5$, $\mu = 1$ відповідно. Послідовно з'єднано три елементи, два елементи перебувають у резерві, застосовується резервування заміщенням (рис. 2.32). Припускаємо, що ті два елементи, які працювали в момент виходу системи з ладу, продовжують працювати.

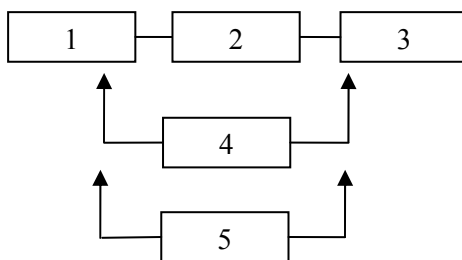


Рис. 2.32. Система з трьома послідовно з'єднаними елементами і двома резервними

Якщо “ k ” – стан системи, який означає, що k елементів вийшли з ладу, то граф станів має вигляд, зображений на рис. 2.33.

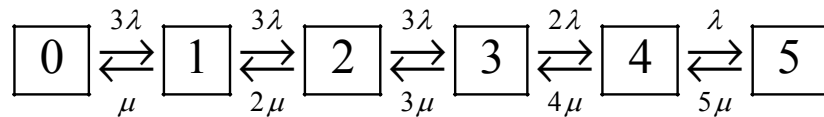


Рис. 2.33. Граф станів системи з п'ятьма каналами ремонту

Для цієї системи час до відмови і час між відмовами не збігаються, оскільки перший проміжок часу починається в момент переходу зі стану “1” до стану “0”, а другий – в момент переходу зі стану “3” до стану “2”, завершуються обидва одночасно в момент переходу зі стану “2” до стану “3”.

Враховуючи, що час простою X_{SI} – це час перебування у групі станів (3, 4, 5), отримаємо формулу для коефіцієнта готовності системи:

$$K = p_0 + p_1 + p_2.$$

Введемо позначення: T_k – середній час від моменту потрапляння системи до стану “k” до переходу до стану “3”. Тоді $E(X_S) = T_0$, $E(\tilde{X}_S) = T_2$, і використовуючи властивості показникових розподілів, маємо:

$$T_0 = 1/(3\lambda) + T_1, \quad T_1 = (1 + \mu T_0 + 3\lambda T_2)/(3\lambda + \mu), \quad T_2 = (1 + 2\mu T_1)/(3\lambda + 2\mu).$$

Розв'язавши цю систему, отримуємо точні значення:

$$E(X_S) = \frac{27\lambda^2 + 9\lambda\mu + 2\mu^2}{27\lambda^3} = \frac{106}{27} \approx 3,92593,$$

$$E(\tilde{X}_S) = E(X_S) - \frac{6\lambda + \mu}{9\lambda^2} = \frac{58}{27} \approx 2,14815.$$

Введемо позначення: τ_k – середній час від моменту потрапляння системи до стану “k” до переходу до стану “2”. Тоді $E(X_{SI}) = \tau_3$, і використовуючи властивості показникових розподілів, маємо:

$$\tau_5 = 1/(5\mu) + \tau_4, \quad \tau_4 = (1 + 4\mu\tau_3 + \lambda\tau_5)/(\lambda + 4\mu), \quad \tau_3 = (1 + 2\lambda\tau_4)/(2\lambda + 3\mu).$$

Розв'язавши цю систему, отримуємо точне значення:

$$E(X_{SI}) = \frac{\lambda^2 + 5\lambda\mu + 10\mu^2}{30\mu^3} = \frac{17}{40} = 0,425.$$

Для обчислення коефіцієнта готовності проінтегруємо систему диференціальних рівнянь для ймовірностей станів за допомогою моделі 2.8.1.

Модель 2.8.1:

Tmod EQU 10
 La EQU 0.5
 Mu EQU 1
 p0_ EQU 1
 p1_ EQU 0

```

p2_ EQU 0
p3_ EQU 0
p4_ EQU 0
p5_ EQU 0
p0_ INTEGRATE (-3#La#p0_+Mu#p1_)
p1_ INTEGRATE (-(3#La+Mu)#p1_+3#La#p0_+2#Mu#p2_)
p2_ INTEGRATE (-(3#La+2#Mu)#p2_+3#La#p1_+3#Mu#p3_)
p3_ INTEGRATE (-(2#La+3#Mu)#p3_+3#La#p2_+4#Mu#p4_)
p4_ INTEGRATE (-(La+4#Mu)#p4_+2#La#p3_+5#Mu#p5_)
p5_ INTEGRATE (La#p4_-5#Mu#p5_)
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(p0_+p1_+p2_)
TERMINATE 1
START 1

```

Стандартний звіт GPSS World:

NAME	VALUE
P0_	0.230
P1_	0.345
P2_	0.259
P3_	0.130
P4_	0.032
P5_	0.003
TMOD	10.000

SAVEVALUE	RETRY	VALUE
K	0	0.835

Отже, маємо значення коефіцієнта готовності: $K = 0,835$.

Модель 2.8.2:

```

Sys STORAGE 5
SysL STORAGE 3
Tmod EQU 1000000 ; час моделювання
TTime TABLE MP$TLIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу до відмови
Time TABLE MP$LIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу між відмовами
ITime TABLE MP$ILIFE,0,0.2,50 ; гістограма часу простою
Dis TABLE S$Sys 0,1,7 ; гістограма кількості елементів, що відмовили
GENERATE 1
TABULATE Dis
TEST GE S$Sys,3,LT0
LT1 TERMINATE
LT0 TERMINATE
GENERATE ,,3
BG ENTER SysL
ADVANCE (Exponential(1,0,2)) ; час життя елемента
LEAVE SysL
TEST L S$Sys,2,LT
SPLIT 1,BG
LT TEST E S$Sys,2,L1

```

```

LOGIC R KEY ; початок простою
SPLIT 1,L1
MARK ILIFE
GATE LS KEY
TABULATE ITime ; час простою
TERMINATE
L1 ENTER Sys
ADVANCE (Exponential(1,0,1)) ; час ремонту елемента
LEAVE Sys
TEST L S$SysL,3,TT
SPLIT 1,BG
TT TEST E S$Sys,2,T0
LOGIC S TKEY ; відновлення роботи системи
LOGIC S KEY
MARK LIFE
GATE LR KEY
TABULATE Time ; час між відмовами
TERMINATE
T0 TEST E S$Sys,0,TER
GATE LS TKEY,TER
LOGIC R TKEY ; перший перехід до стану "0"
MARK TLIFE
GATE LR KEY
TABULATE TTime ; час до відмови
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(N$LT0/(N$LT0+N$LT1)) ; значення K
TERMINATE 1
START 1

```

Оскільки ті два елементи, які працювали в момент виходу системи з ладу, продовжують працювати, то для моделювання безвідмовної роботи елементів використано триканальний пристрій SysL, а для імітації ремонту – п’ятиканальний пристрій Sys.

В моделі використано логічні ключі KEY і TKEY, перший з них вимикається на час простою системи, а другий вимикається відразу після першого потрапляння системи до стану “0” після завершення періоду простою і вмикається в момент відновлення роботи системи.

Після виходу транзакта з пристрою SysL (тобто в момент виходу з ладу елемента) блок TEST перевіряє, чи є ще справний резервний елемент. Якщо так, то копія транзакта скеровується блоком SPLIT до блоку ENTER пристрою SysL, а сам транзакт потрапляє до другого блока TEST, який перевіряє, чи поточний момент часу є початком простою системи. У цьому випадку використовується стандартна послідовність блоків для визначення розподілу часу простою.

В момент завершення ремонту елемента блок TEST перевіряє, чи потрібно поповнити склад працюючих елементів. У цьому випадку копія транзакта скеровується блоком SPLIT до блоку ENTER пристрою SysL, а сам транзакт потрапляє до другого блока TEST, який перевіряє, чи поточний момент часу є початком відновлення роботи системи. Якщо так, то далі розташована стандартна послідовність блоків для визначення розподілу часу між відмовами.

Якщо в момент завершення ремонту елемента система вже працює, то транзакт скеровується до блока TEST, який перевіряє, чи переходить в цей момент система до стану "0". Якщо так, то блок GATE за допомогою ключа TKEY перевіряє, чи це перший перехід до цього стану з моменту відновлення роботи системи. Якщо так, то ключ TKEY вимикаємо і за допомогою блока MARK фіксуємо момент початку періоду до відмови. В момент початку простою системи вимикається ключ KEY і блок GATE LR KEY пропускає транзакт, який пройшов через блок MARK TLIFE, до блока TABULATE TTime, де зчитується час роботи до відмови.

Фрагмент стандартного звіту GPSS World:

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	5	4	0	5	1397450	1	1.396	0.279	0	0
SYSL	3	0	0	3	1397453	1	2.796	0.932	0	0

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE		RETRY	FREQUENCY	CUM.%
TTIME	3.937	3.326			0		
			0.000	-	0.500	4048	3.00
			0.500	-	1.000	12344	12.13
			1.000	-	1.500	14600	22.93
			1.500	-	2.000	13807	33.15
			2.000	-	2.500	12512	42.41
			2.500	-	3.000	10947	50.51
			3.000	-	3.500	9371	57.44
			3.500	-	4.000	8130	63.46
			4.000	-	4.500	6956	68.61
			4.500	-	5.000	6023	73.06
			5.000	-	5.500	5152	76.88
			5.500	-	6.000	4442	80.16
			6.000	-	6.500	3795	82.97
			6.500	-	7.000	3308	85.42
			7.000	-	7.500	2738	87.44
			7.500	-	8.000	2375	89.20
			8.000	-	8.500	2057	90.72
			8.500	-	9.000	1730	92.00
			9.000	-	9.500	1465	93.09
			9.500	-	10.000	1353	94.09
			10.000	-	10.500	1150	94.94
			10.500	-	11.000	944	95.64
			11.000	-	11.500	811	96.24
			11.500	-	12.000	653	96.72
			12.000	-	12.500	630	97.19
			12.500	-	13.000	573	97.61
			13.000	-	13.500	440	97.94
			13.500	-	14.000	399	98.23

			14.000	-	14.500	340	98.48
			14.500	-	15.000	305	98.71
			15.000	-	15.500	253	98.90
						
			24.000	-	-	117	100.00
TIME	2.153	2.960				0	
			0.000	-	0.500	149569	38.57
			0.500	-	1.000	52549	52.12
			1.000	-	1.500	31488	60.23
			1.500	-	2.000	23483	66.29
			2.000	-	2.500	19169	71.23
			2.500	-	3.000	16037	75.37
			3.000	-	3.500	13459	78.84
			3.500	-	4.000	11571	81.82
			4.000	-	4.500	9959	84.39
			4.500	-	5.000	8438	86.56
			5.000	-	5.500	7221	88.43
			5.500	-	6.000	6364	90.07
			6.000	-	6.500	5520	91.49
			6.500	-	7.000	4737	92.71
			7.000	-	7.500	3989	93.74
			7.500	-	8.000	3406	94.62
			8.000	-	8.500	2866	95.36
			8.500	-	9.000	2527	96.01
			9.000	-	9.500	2179	96.57
			9.500	-	10.000	1876	97.06
			10.000	-	10.500	1610	97.47
			10.500	-	11.000	1408	97.83
			11.000	-	11.500	1157	98.13
			11.500	-	12.000	1015	98.39
			12.000	-	12.500	862	98.62
			12.500	-	13.000	742	98.81
			13.000	-	13.500	643	98.97
						
ITIME	0.425	0.485				0	
			-	-	0.000	1	0.00
			0.000	-	0.200	163509	42.16
			0.200	-	0.400	84057	63.83
			0.400	-	0.600	48965	76.46
			0.600	-	0.800	30232	84.25
			0.800	-	1.000	19633	89.32
			1.000	-	1.200	13055	92.68
			1.200	-	1.400	8880	94.97
			1.400	-	1.600	5985	96.52
			1.600	-	1.800	4155	97.59
			1.800	-	2.000	2946	98.35
			2.000	-	2.200	2030	98.87
			2.200	-	2.400	1358	99.22
			2.400	-	2.600	879	99.45
						
DIS	1.396	1.093				0	
			-	-	0.000	231189	23.12
			0.000	-	1.000	345395	57.66
			1.000	-	2.000	258413	83.50
			2.000	-	3.000	129291	96.43
			3.000	-	4.000	32457	99.67
			4.000	-	5.000	3254	100.00
SAVEVALUE		RETRY	VALUE				
K		0	0.835				

Наближене значення коефіцієнта готовності шукаємо, використовуючи дані таблиці Dis: $K = 0,231189 + 0,345395 + 0,258413 = 0,834997$. Середні значення часу до відмови, часу між відмовами і часу простою відповідно дорівнюють:

$$E(X_S) = 3,937, \quad E(\tilde{X}_S) = 2,153, \quad E(X_{SI}) = 0,425.$$

Одержані значення K і $E(X_{SI})$ практично збігаються з результатами, отриманими аналітичним методом, а відносні похибки наближених значень $E(X_S)$ і $E(\tilde{X}_S)$ становлять 0,28% і 0,23% відповідно.

Результати обчислення показників надійності системи, отримані за допомогою імітаційних моделей з непоказниковими розподілами часу життя і часу ремонту елементів, зведено у табл. 2.9. Аналізуючи одержані результати, бачимо, що зі збільшенням коефіцієнтів варіації розподілів значення $E(X_S)$ і $E(X_{SI})$ збільшуються, а значення K і $E(\tilde{X}_S)$ зменшуються.

Таблиця 2.9. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту

($E(X_k) = 2, \quad E(Y_k) = 1, \quad 1 \leq k \leq 5$; час моделювання $t = 10^6$)

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(\tilde{X}_S)$	$E(X_{SI})$
Рівномірний	0,853	3,085	2,334	0,403
Показниковий	0,835	3,937	2,153	0,425
Гамма, $V=2$	0,794	5,174	1,513	0,394
Гамма, $V=5$	0,776	10,267	1,280	0,533

На рис. 2.34-2.36 зображено гістограми часу до відмови, часу між відмовами і часу простою відповідно для систем з гамма-розподілами з коефіцієнтом варіації $V = 2$.

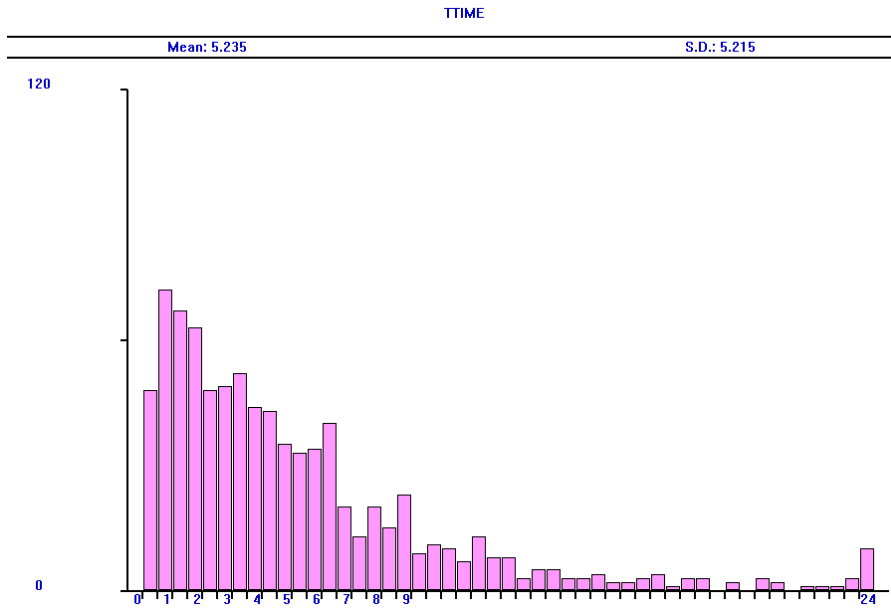


Рис. 2.34. Розподіл часу до відмови для системи з гамма-розподілами ($V = 2$), $t = 10^4$

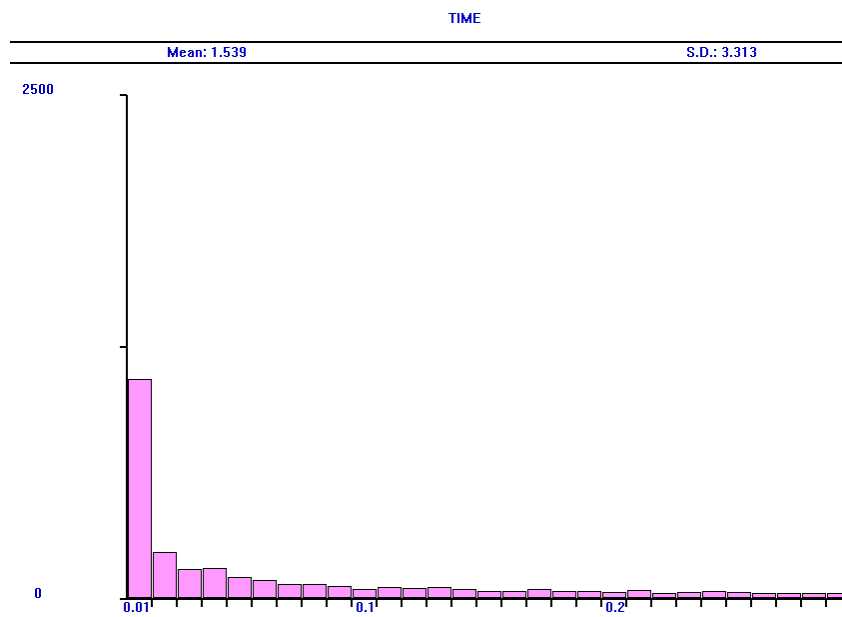


Рис. 2.35. Розподіл часу між відмовами для системи з гамма-розподілами ($V = 2$), $t = 10^4$

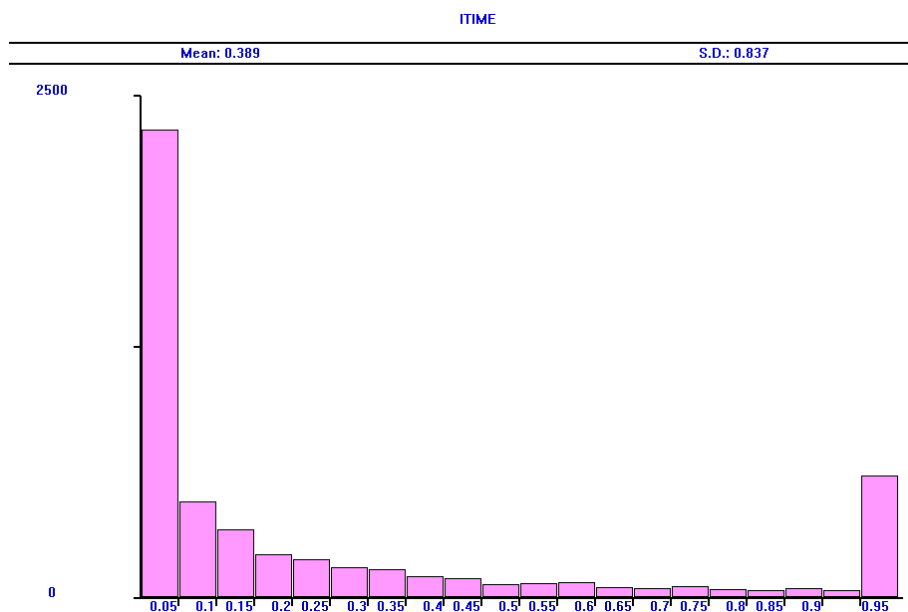


Рис. 2.36. Розподіл часу простою для системи з гамма-розподілами ($V = 2$), $t = 10^4$

2.9 Роздільне резервування заміщенням для системи з паралельним з'єднанням трьох елементів і п'ятьма каналами ремонту

Розглянемо систему, яка складається з п'яти ідентичних елементів, п'яти каналів ремонту, розподіли часу життя і часу ремонту кожного елемента показникові з параметрами $\lambda = 2$, $\mu = 1$ відповідно. Три елементи з'єднані паралельно, два елементи перебувають у резерві, застосовується резервування заміщенням (рис. 2.37).

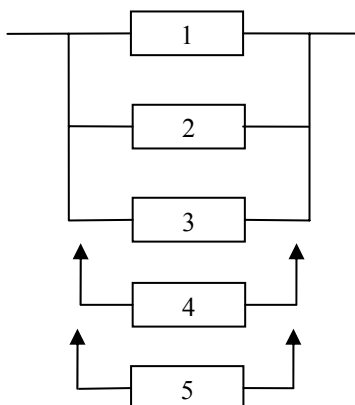


Рис. 2.37. Система з трьома паралельно з'єднаними елементами і двома резервними

Якщо “ k ” – стан системи, який означає, що k елементів вийшли з ладу, то граф станів має вигляд, зображений на рис. 2.33. Система виходить з ладу в момент переходу до стану “5”.

Для цієї системи час до відмови і час між відмовами не збігаються, оскільки перший проміжок часу починається в момент переходу зі стану “1” до стану “0”, а другий – в момент переходу зі стану “5” до стану “4”, завершуються обидва одночасно в момент переходу до стану “5”.

Враховуючи, що час простою X_{st} – це час перебування у стані “5”, отримаємо формулу для коефіцієнта готовності системи і обчислимо середній час простою:

$$K = 1 - p_5, \quad E(X_{st}) = 1/(5\mu) = 0,2.$$

Введемо позначення: T_k – середній час від моменту потрапляння системи до стану “ k ” до переходу до стану “5”. Тоді $E(X_s) = T_0$, $E(\tilde{X}_s) = T_4$, і використовуючи властивості показникових розподілів, маємо:

$$T_0 = 1/(3\lambda) + T_1, \quad T_1 = (1 + \mu T_0 + 3\lambda T_2)/(3\lambda + \mu), \quad T_2 = (1 + 2\mu T_1 + 3\lambda T_3)/(3\lambda + 2\mu), \\ T_3 = (1 + 3\mu T_2 + 2\lambda T_4)/(2\lambda + 3\mu), \quad T_4 = (1 + 4\mu T_3)/(\lambda + 4\mu).$$

Розв’язавши цю систему, отримуємо точні значення:

$$E(X_s) = \frac{1}{54\lambda^5} (135\lambda^4 + 153\lambda^3\mu + 130\lambda^2\mu^2 + 78\lambda\mu^3 + 24\mu^4) = \frac{1021}{432} \approx 2,36343, \\ E(\tilde{X}_s) = E(X_s) - \frac{1}{54\lambda^4} (81\lambda^3 + 45\lambda^2\mu + 22\lambda\mu^2 + 6\mu^3) = \frac{97}{72} \approx 1,34722.$$

Для обчислення коефіцієнта готовності проінтегруємо систему диференціальних рівнянь для ймовірностей станів за допомогою моделі 2.9.1.

Модель 2.9.1:

Tmod EQU 10

La EQU 2

Mu EQU 1

p0_ EQU 1

p1_ EQU 0

p2_ EQU 0

p3_ EQU 0

p4_ EQU 0

p5_ EQU 0

p0_ INTEGRATE (-3#La#p0_+Mu#p1_)

p1_ INTEGRATE (-(3#La+Mu)#p1_+3#La#p0_+2#Mu#p2_)

p2_ INTEGRATE (-(3#La+2#Mu)#p2_+3#La#p1_+3#Mu#p3_)

p3_ INTEGRATE (-(2#La+3#Mu)#p3_+3#La#p2_+4#Mu#p4_)

```

p4_ INTEGRATE (-(La+4#Mu)#p4_+2#La#p3_+5#Mu#p5_)
p5_ INTEGRATE (La#p4_-5#Mu#p5_)
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(1-p5_)
TERMINATE 1
START 1

```

Стандартний звіт GPSS World:

NAME	VALUE
P0_	0.009
P1_	0.054
P2_	0.162
P3_	0.323
P4_	0.323
P5_	0.129
TMOD	10.000

SAVEVALUE	RETRY	VALUE
K	0	0.871

Отже, маємо значення коефіцієнта готовності: $K = 0,871$.

Модель 2.9.2:

```

Sys STORAGE 5
SysL STORAGE 3
Tmod EQU 1000000 ; час моделювання
TTime TABLE MP$TLIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу до відмови
Time TABLE MP$LIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу між відмовами
ITime TABLE MP$ILIFE,0,0.1,50 ; гістограма часу простою
Dis TABLE S$Sys 0,1,7 ; гістограма кількості елементів, що відмовили
GENERATE 1
TABULATE Dis
TEST E S$Sys,5,LT0
LT1 TERMINATE
LT0 TERMINATE
GENERATE ,,3
BG ENTER SysL
ADVANCE (Exponential(1,0,0.5)) ; час життя елемента
LEAVE SysL
TEST L S$Sys,2,LT
SPLIT 1,BG
LT TEST E S$Sys,4,L1
LOGIC R KEY ; початок простою
SPLIT 1,L1
MARK ILIFE
GATE LS KEY
TABULATE ITime ; час простою
TERMINATE
L1 ENTER Sys
ADVANCE (Exponential(1,0,1)) ; час ремонту елемента
LEAVE Sys
TEST L S$SysL,3,TT

```

SPLIT 1,BG
 TT TEST E S\$Sys,4,T0
 LOGIC S TKEY ; відновлення роботи системи
 LOGIC S KEY
 MARK LIFE
 GATE LR KEY
 TABULATE Time ; час між відмовами
 TERMINATE
 T0 TEST E S\$Sys,0,TER
 GATE LS TKEY,TER
 LOGIC R TKEY ; перший перехід до стану "0"
 MARK TLIFE
 GATE LR KEY
 TABULATE TTime ; час до відмови
 TER TERMINATE
 GENERATE Tmod
 SAVEVALUE K,(N\$LT0/(N\$LT0+N\$LT1)) ; обчислення K
 TERMINATE 1
 START 1

Відмінність моделі 2.9.2 від моделі 2.8.2 полягає лише в тому, що в умовах фіксації моментів початку і завершення періоду простою системи змінено кількість зайнятих каналів пристрою Sys, оскільки простій системи – це час перебування у стані "5".

Фрагмент стандартного звіту GPSS World:

STORAGE	CAP.	REM.	MIN.	MAX.	ENTRIES	AVL.	AVE.C.	UTIL.	RETRY	DELAY
SYS	5	2	0	5	3285192	1	3.284	0.657	0	0
SYSL	3	1	0	3	3285194	1	1.644	0.548	0	0

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE		RETRY FREQUENCY	CUM.%	
TTIME	2.367	1.791			0		
			0.000	-	0.500	1514	3.79
			0.500	-	1.000	6697	20.55
			1.000	-	1.500	7255	38.71
			1.500	-	2.000	5953	53.61
			2.000	-	2.500	4656	65.27
			2.500	-	3.000	3550	74.16
			3.000	-	3.500	2574	80.60
			3.500	-	4.000	1827	85.17
			4.000	-	4.500	1473	88.86
			4.500	-	5.000	1114	91.65
			5.000	-	5.500	822	93.70
			5.500	-	6.000	619	95.25
			6.000	-	6.500	470	96.43
			6.500	-	7.000	372	97.36
			7.000	-	7.500	229	97.93
			7.500	-	8.000	195	98.42
			8.000	-	8.500	160	98.82
			8.500	-	9.000	114	99.11
						
			23.500	-	24.000	1	100.00
TIME	1.350	1.659				0	
			0.000	-	0.500	270376	41.92
			0.500	-	1.000	102171	57.76

			1.000	-	1.500	68984	68.46
			1.500	-	2.000	50682	76.32
			2.000	-	2.500	38055	82.22
			2.500	-	3.000	28406	86.62
			3.000	-	3.500	21589	89.97
			3.500	-	4.000	16003	92.45
			4.000	-	4.500	12108	94.33
			4.500	-	5.000	9161	95.75
			5.000	-	5.500	6741	96.79
			5.500	-	6.000	5058	97.58
			6.000	-	6.500	3859	98.17
			6.500	-	7.000	2915	98.63
			7.000	-	7.500	2287	98.98
			7.500	-	8.000	1606	99.23
			8.000	-	8.500	1225	99.42
			8.500	-	9.000	919	99.56
.....							
ITIME	0.200	0.200				0	
			0.000	-	0.100	253708	39.34
			0.100	-	0.200	154075	63.22
			0.200	-	0.300	93048	77.65
			0.300	-	0.400	56415	86.40
			0.400	-	0.500	34478	91.74
			0.500	-	0.600	21048	95.01
			0.600	-	0.700	12560	96.95
			0.700	-	0.800	7803	98.16
			0.800	-	0.900	4654	98.89
			0.900	-	1.000	2829	99.32
			1.000	-	1.100	1739	99.59
.....							
DIS	3.285	1.102				0	
			-	-	0.000	8891	0.89
			0.000	-	1.000	53766	6.27
			1.000	-	2.000	161722	22.44
			2.000	-	3.000	324093	54.85
			3.000	-	4.000	322534	87.10
			4.000	-	5.000	128994	100.00
.....							
SAVEVALUE		RETRY		VALUE			
K		0		0.871			

Наближене значення коефіцієнта готовності шукаємо, використовуючи дані таблиці Dis: $K = 1 - 0,128994 = 0,871006$. Середні значення часу до відмови, часу між відмовами і часу простою відповідно дорівнюють:

$$E(X_S) = 2,367, \quad E(\tilde{X}_S) = 1,350, \quad E(X_{ST}) = 0,200.$$

Одержані значення K і $E(X_{ST})$ практично збігаються з результатами, отриманими аналітичним методом, а відносні похибки наближених значень $E(X_S)$ і $E(\tilde{X}_S)$ становлять 0,15% і 0,21% відповідно.

Результати обчислення показників надійності системи, отримані за допомогою імітаційних моделей з непоказниковими розподілами часу життя і часу ремонту елементів, зведено у табл. 2.10. Аналізуючи одержані результати, бачи-

мо, що зі збільшенням коефіцієнтів варіації розподілів значення $E(X_S)$ і $E(X_{SI})$ збільшуються, а значення K і $E(\tilde{X}_S)$ зменшуються.

Таблиця 2.10. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту

($E(X_k) = 0,5$, $E(Y_k) = 1$, $1 \leq k \leq 5$; час моделювання $t = 10^6$)

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(\tilde{X}_S)$	$E(X_{SI})$
Рівномірний	0,875	1,497	1,384	0,198
Показниковий	0,871	2,367	1,350	0,200
Гамма, $V=2$	0,869	6,285	1,333	0,201
Гамма, $V=5$	0,856	25,826	1,196	0,340

На рис. 2.38-2.40 зображено гістограми часу до відмови, часу між відмовами і часу простою відповідно для систем з рівномірними розподілами.

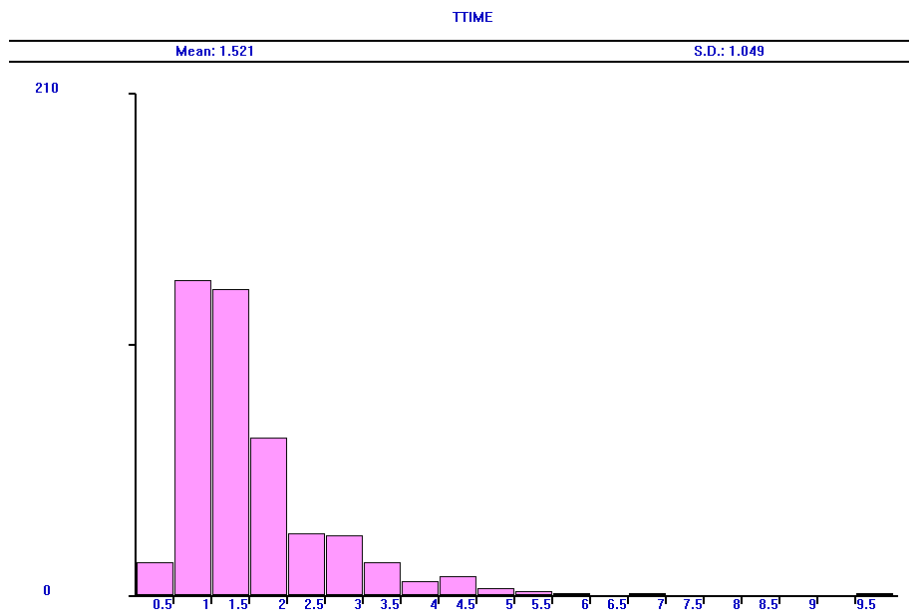


Рис. 2.38. Розподіл часу до відмови для системи з рівномірними розподілами, $t = 10^4$

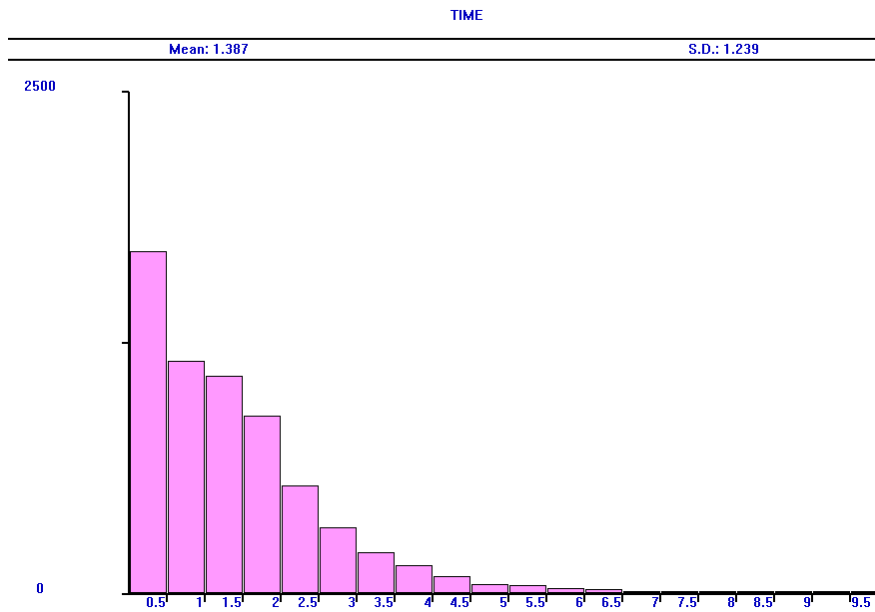


Рис. 2.39. Розподіл часу між відмовами для системи з рівномірними розподілами, $t = 10^4$

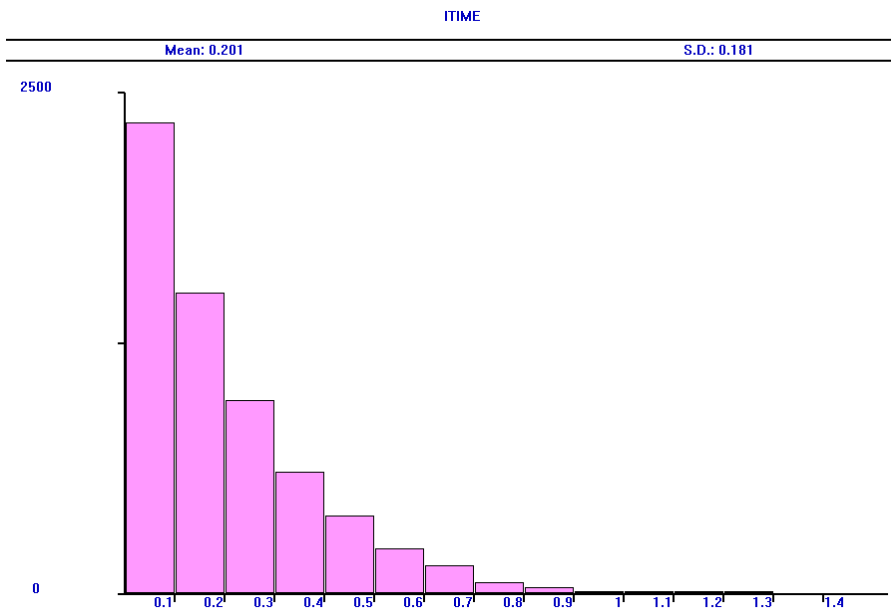


Рис. 2.40. Розподіл часу простою для системи з рівномірними розподілами, $t = 10^4$

2.10 П'ятиелементна відновлювана система з послідовним з'єднанням

2.10.1 Елементи припиняють роботу на час простою

Розглянемо систему, яка складається з n послідовно з'єднаних елементів різної надійності, одного каналу ремонту, і припустимо, що розподіли часу життя і часу ремонту кожного елемента показникові з різними параметрами λ_k, μ_k відповідно ($1 \leq k \leq n$).

Якщо “ k ” – стан системи, який означає, що елемент номер k вийшов з ладу, а стан “0” – жоден елемент не відмовив, то граф станів має вигляд, зображений на рис. 2.41. Система виходить з ладу в момент кожного виходу зі стану “0”, і в цей момент елементи, що продовжували працювати, припиняють роботу. Припускаємо, що в момент відновлення роботи системи стан всіх елементів у статистичному сенсі еквівалентний початковому.

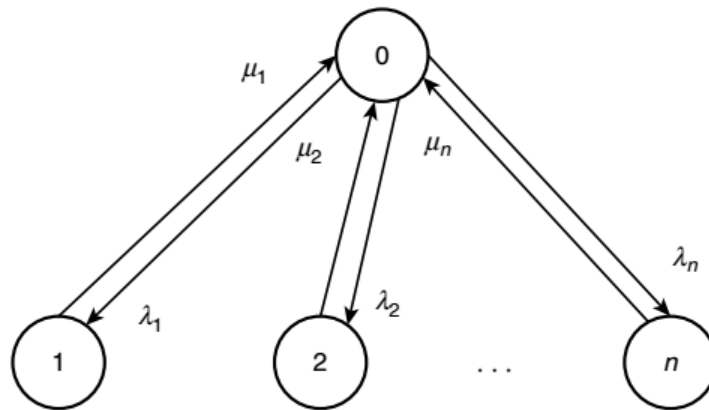


Рис. 2.41. Граф станів відновлюваної системи, яка складається з n послідовно з'єднаних елементів

Для цієї системи час до відмови і час між відмовами збігаються, а формули для характеристик надійності впливають з властивостей показникових розподілів:

$$P_S(t) = \exp(-\Lambda t), \quad \Lambda = \sum_{k=1}^n \lambda_k; \quad \alpha_k = \frac{\lambda_k}{\mu_k}, \quad 1 \leq k \leq n; \quad K = p_0 = \frac{1}{1 + \sum_{k=1}^n \alpha_k}, \quad (2.1)$$

$$E(X_S) = E(\tilde{X}_S) = \frac{1}{\Lambda}, \quad E(X_{SI}) = \frac{\lambda_1}{\Lambda} \cdot \frac{1}{\mu_1} + \dots + \frac{\lambda_n}{\Lambda} \cdot \frac{1}{\mu_n} = \frac{1}{\Lambda} \sum_{k=1}^n \alpha_k.$$

Припустимо, що

$$n = 5, \lambda_k = 0,1k, \mu_k = k, 1 \leq k \leq 5,$$

тоді

$$K = 2/3, E(X_S) = E(\tilde{X}_S) = 2/3, E(X_{ST}) = 1/3.$$

Побудуємо імітаційну модель, яка дасть змогу обчислювати характеристики надійності для систем з довільними розподілами часу життя і часу ремонту кожного елемента.

Модель 2.10.1:

```

Sys1 STORAGE 1
Sys2 STORAGE 1
Sys3 STORAGE 1
Sys4 STORAGE 1
Sys5 STORAGE 1
Tmod EQU 1000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,0,0.2,50 ; гістограма часу до відмови (між відмовами)
ITime TABLE MP$ILIFE,0,0.1,50 ; гістограма часу простою
Dis TABLE (S$Sys1+S$Sys2+S$Sys3+S$Sys4+S$Sys5) 0,1,3 ; гістограма
; кількості елементів, що відмовили
GENERATE 1
TABULATE Dis
TEST E (S$Sys1+S$Sys2+S$Sys3+S$Sys4+S$Sys5),1,LT0
LT1 TERMINATE
LT0 TERMINATE
GENERATE ,,1
BG SPLIT 1,K1
SPLIT 1,K2
SPLIT 1,K3
SPLIT 1,K4
SPLIT 1,K5
K1 PREEMPT 1,,TER,,RE
MARK LIFE
ADVANCE (Exponential(1,0,10)) ; час життя 1-го елемента
RETURN 1
TEST E (F2+F3+F4+F5),4,TER
TABULATE Time ; час до відмови
TRANSFER ,L1
K2 PREEMPT 2,,TER,,RE
MARK LIFE
ADVANCE (Exponential(1,0,5)) ; час життя 2-го елемента
RETURN 2
TEST E (F1+F3+F4+F5),4,TER
TABULATE Time ; час до відмови
TRANSFER ,L2
K3 PREEMPT 3,,TER,,RE
MARK LIFE
ADVANCE (Exponential(1,0,10/3)) ; час життя 3-го елемента
RETURN 3
TEST E (F1+F2+F4+F5),4,TER

```

```

TABULATE Time ; час до відмови
TRANSFER ,L3
K4 PREEMPT 4,,TER,,RE
MARK LIFE
ADVANCE (Exponential(1,0,2.5)) ; час життя 4-го елемента
RETURN 4
TEST E (F1+F2+F3+F5),4,TER
TABULATE Time ; час до відмови
TRANSFER ,L4
K5 PREEMPT 5,,TER,,RE
MARK LIFE
ADVANCE (Exponential(1,0,2)) ; час життя 5-го елемента
RETURN 5
TEST E (F1+F2+F3+F4),4,TER
TABULATE Time ; час до відмови
TRANSFER ,L5
L1 ENTER Sys1
MARK ILIFE
ADVANCE (Exponential(1,0,1)) ; час ремонту 1-го елемента
TABULATE ITime ; час простою
LEAVE Sys1
TRANSFER ,BG
L2 ENTER Sys2
MARK ILIFE
ADVANCE (Exponential(1,0,1/2)) ; час ремонту 2-го елемента
TABULATE ITime ; час простою
LEAVE Sys2
TRANSFER ,BG
L3 ENTER Sys3
MARK ILIFE
ADVANCE (Exponential(1,0,1/3)) ; час ремонту 3-го елемента
TABULATE ITime ; час простою
LEAVE Sys3
TRANSFER ,BG
L4 ENTER Sys4
MARK ILIFE
ADVANCE (Exponential(1,0,1/4)) ; час ремонту 4-го елемента
TABULATE ITime ; час простою
LEAVE Sys4
TRANSFER ,BG
L5 ENTER Sys5
MARK ILIFE
ADVANCE (Exponential(1,0,1/5)) ; час ремонту 5-го елемента
TABULATE ITime ; час простою
LEAVE Sys5
TRANSFER ,BG
TER TERMINATE
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(N$LT0/(N$LT0+N$LT1))
TERMINATE 1

```

START 1

Для моделювання безвідмовної роботи і ремонту елементів використано п'ять ОКП і п'ять одноканальних пристроїв типу STORAGE відповідно. В момент, коли елемент з найменшим часом життя виходить з ладу, залишаються працювати ще чотири елементи (отже, відповідні ОКП зайняті), і система вимикається до завершення ремонту елемента, що відмовив. Ті ОКП, які залишаються зайнятими на момент відновлення роботи системи, необхідно буде звільнити, тому у всіх ОКП використовуємо пари блоків PREEMPT і RETURN.

Після виходу транзакта з кожного ОКП він проходить через однакову послідовність блоків. Блок TEST перевіряє, чи працюють інші чотири елементи в цей момент, бо лише за цієї умови транзакт скеровується блоком TRANSFER для імітації ремонту, пройшовши через блок TABULATE, де зчитується інформація про час до відмови системи. Раніше, перед блоком ADVANCE, цей транзакт пройшов через блок MARK, в якому було зафіксовано момент початку роботи системи після відновлення.

Перед кожним блоком ADVANCE, який імітує час ремонту відповідного елемента, розташований блок MARK, в якому відбувається фіксація моменту початку ремонту. Після блока ADVANCE транзакт проходить через блок TABULATE, де зчитується інформація про час простою системи.

Фрагмент стандартного звіту GPSS World:

TABLE TIME	MEAN 0.667	STD.DEV. 0.668	RANGE	RETRY 0	FREQUENCY	CUM.%
			0.000 -	0.200	258360	25.86
			0.200 -	0.400	191810	45.07
			0.400 -	0.600	142309	59.31
			0.600 -	0.800	105388	69.86
			0.800 -	1.000	78083	77.68
			1.000 -	1.200	57485	83.43
			1.200 -	1.400	43173	87.76
			1.400 -	1.600	31495	90.91
			1.600 -	1.800	23425	93.25
			1.800 -	2.000	17402	95.00
			2.000 -	2.200	12780	96.27
			2.200 -	2.400	9737	97.25
			2.400 -	2.600	7074	97.96
			2.600 -	2.800	5251	98.48
			2.800 -	3.000	3922	98.88
			3.000 -	3.200	2906	99.17
			3.200 -	3.400	2194	99.39
			3.400 -	3.600	1595	99.55
			3.600 -	3.800	1178	99.66
			3.800 -	4.000	853	99.75
			4.000 -	4.200	658	99.82
			4.200 -	4.400	479	99.86
			4.400 -	4.600	370	99.90
			4.600 -	4.800	235	99.92
			4.800 -	5.000	215	99.95

			9.600	-	-		2	100.00
ITIME	0.334	0.440	0.000	-	0.100	0	301339	30.17
			0.100	-	0.200		201818	50.37
			0.200	-	0.300		137520	64.14
			0.300	-	0.400		95030	73.65
			0.400	-	0.500		65848	80.24
			0.500	-	0.600		46809	84.93
			0.600	-	0.700		33608	88.29
			0.700	-	0.800		24781	90.77
			0.800	-	0.900		18232	92.60
			0.900	-	1.000		14140	94.01
			1.000	-	1.100		10568	95.07
			1.100	-	1.200		8296	95.90
			1.200	-	1.300		6665	96.57
			1.300	-	1.400		5224	97.09
			1.400	-	1.500		4345	97.53
			1.500	-	1.600		3516	97.88
			1.600	-	1.700		2846	98.16
			1.700	-	1.800		2381	98.40
			1.800	-	1.900		2052	98.61
			1.900	-	2.000		1752	98.78
			2.000	-	2.100		1469	98.93
			2.100	-	2.200		1252	99.06
			2.200	-	2.300		1085	99.16
			2.300	-	2.400		976	99.26
			2.400	-	2.500		845	99.35
			2.500	-	2.600		725	99.42
			2.600	-	2.700		637	99.48
			2.700	-	2.800		579	99.54
			4.800	-	-		531	100.00
DIS	0.333	0.471	-	-	0.000	0	666880	66.69
			0.000	-	1.000		333119	100.00
SAVEVALUE		RETRY	VALUE					
K		0	0.667					

Наближене значення коефіцієнта готовності шукаємо, використовуючи дані таблиці Dis: $K = 0,666880$. Середні значення часу до відмови і часу простою відповідно дорівнюють:

$$E(X_S) = 0,667, \quad E(X_{SI}) = 0,334.$$

Одержані значення K , $E(X_S)$ і $E(X_{SI})$ практично збігаються з результатами, отриманими аналітичним методом.

Результати обчислення показників надійності системи, отримані за допомогою імітаційних моделей з непоказниковими розподілами часу життя і часу ремонту елементів, зведено у табл. 2.11. Аналізуючи одержані результати, бачимо, що зі збільшенням коефіцієнтів варіації розподілів значення K і $E(X_S)$ зменшуються, а значення $E(X_{SI})$ збільшується.

Таблиця 2.11. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту
($E(X_k) = 10/k$, $E(Y_k) = 1/k$, $1 \leq k \leq 5$; час моделювання $t = 10^6$)

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(X_{SI})$
Гамма, $V=0,2$	0,899	1,917	0,214
Гамма, $V=0,5$	0,852	1,464	0,254
Рівномірний	0,900	1,059	0,318
Показниковий	0,667	0,667	0,334

Якщо всі елементи системи ідентичні, то час простою системи – це час ремонту, тобто його розподіл і середнє значення відомі наперед. У табл. 2.12 зведено результати обчислення показників надійності систем з ідентичними елементами для випадку, коли $E(X_k) = 2$, $E(Y_k) = 1$, $1 \leq k \leq 5$. Отже, відразу відомо, що для будь-яких розподілів часу життя і часу ремонту елементів

$$E(X_{SI}) = E(Y_k) = 1, \quad (2.2)$$

а для показникових розподілів $\lambda_k = 0,5$, $\mu_k = 1$, $1 \leq k \leq 5$, і за формулами (2.1) знаходимо:

$$K = 2/7 \approx 0,2857143, \quad E(X_S) = E(\tilde{X}_S) = 0,4, \quad E(X_{SI}) = 1. \quad (2.3)$$

Таблиця 2.12. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту
($E(X_k) = 2$, $E(Y_k) = 1$, $1 \leq k \leq 5$; час моделювання $t = 10^6$)

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(X_{SI})$
Гамма, $V=0,2$	0,609	1,558	1,000
Гамма, $V=0,5$	0,500	1,001	0,999
Рівномірний	0,399	0,666	1,001
Показниковий	0,286	0,399	0,999

Дані табл. 2.12 узгоджуються з результатами (2.2), (2.3).

2.10.2 Елементи не припиняють роботу на час простою

Розглянемо систему, яка складається з п'яти послідовно з'єднаних ідентичних елементів, п'яти каналів ремонту, і припустимо, що розподіли часу життя і часу ремонту кожного елемента показникові з параметрами $\lambda = 0,5$, $\mu = 1$ відповідно ($1 \leq k \leq 5$).

Якщо “ k ” – стан системи, який означає, що k елементів вийшли з ладу, то граф станів має вигляд, зображений на рис. 2.42. Система виходить з ладу в момент кожного виходу зі стану “0”, і в цей момент елементи, що ще не вийшли з ладу, продовжують працювати.

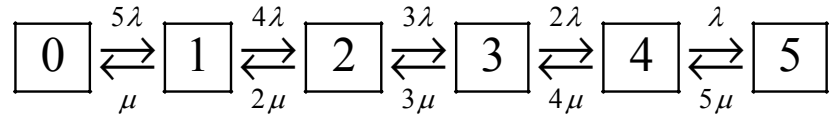


Рис. 2.42. Граф станів системи з послідовним з’єднанням елементів і п’ятьма каналами ремонту

Для цієї системи час до відмови і час між відмовами збігаються і дорівнюють часові перебування системи у стані “0”. Розв’язання системи рівнянь для стаціонарних імовірностей, яка відповідає графові станів, дає змогу вивести формули для деяких характеристик надійності:

$$p_k = C_n^k \left(\frac{\lambda}{\lambda + \mu} \right)^k \left(\frac{\mu}{\lambda + \mu} \right)^{n-k}, \quad 0 \leq k \leq n; \quad E(X_S) = E(\tilde{X}_S) = \frac{1}{5\lambda} = 0,4.$$

$$K = p_0 = \left(\frac{\mu}{\lambda + \mu} \right)^n = \left(\frac{\mu}{\lambda + \mu} \right)^5 = \frac{32}{243} \approx 0,1316872.$$

Введемо позначення: τ_k – середній час від моменту потрапляння системи до стану “ k ” до переходу до стану “0”. Тоді $E(X_{SI}) = \tau_1$, і використовуючи властивості показникових розподілів, маємо:

$$\tau_5 = 1/(5\mu) + \tau_4, \quad \tau_4 = (1 + 4\mu\tau_3 + \lambda\tau_5)/(\lambda + 4\mu), \quad \tau_3 = (1 + 3\mu\tau_2 + 2\lambda\tau_4)/(2\lambda + 3\mu),$$

$$\tau_2 = (1 + 2\mu\tau_1 + 3\lambda\tau_3)/(3\lambda + 2\mu), \quad \tau_1 = (1 + 4\lambda\tau_2)/(4\lambda + \mu).$$

Розв’язавши цю систему, отримуємо точне значення:

$$E(X_{SI}) = \frac{1}{5\mu^4} (\lambda^4 + 5\lambda^3\mu + 10\lambda^2\mu^2 + 10\lambda\mu^3 + 5\mu^4) = \frac{211}{80} = 2,6375.$$

Побудуємо імітаційну модель, яка дасть змогу обчислювати характеристики надійності для систем з довільними розподілами часу життя і часу ремонту елементів.

Модель 2.10.2:

```

Sys STORAGE 5
SysL STORAGE 5
Tmod EQU 1000000 ; час моделювання
Time TABLE MP$LIFE,0,0.1,50 ; гістограма часу до відмови (між відмовами)
ITime TABLE MP$ILIFE,0,0.5,50 ; гістограма часу простою
Dis TABLE S$Sys 0,1,6 ; гістограма кількості елементів, що відмовили
GENERATE 1

```

```

TABULATE Dis
TEST GE S$Sys,1,LT0
LT1 TERMINATE
LT0 TERMINATE
GENERATE ,,5
BG ENTER SysL
ADVANCE (Exponential(1,0,2)) ; час життя елемента
LEAVE SysL
TEST E S$Sys,0,EE
SPLIT 1,EE
MARK ILIFE ; початок простою системи
LOGIC R KEY
GATE LS KEY
TABULATE ITime ; час простою
TERMINATE
TABULATE Time ; час до відмови
EE ENTER Sys
ADVANCE (Exponential(1,0,1)) ; час ремонту елемента
LEAVE Sys
TEST E S$SysL,4,BG
SPLIT 1,BG
MARK LIFE ; початок роботи до відмови
LOGIC S KEY
GATE LR KEY
TABULATE Time ; час до відмови
TERMINATE
GENERATE Tmod
SAVEVALUE K,(N$LT0/(N$LT0+N$LT1))
TERMINATE 1
START 1

```

Для моделювання безвідмовної роботи і ремонту елементів використано два п'ятиканальні пристрої типу STORAGE з іменами SysL і Sys відповідно. В початковий момент моделювання блок GENERATE ,,5 запускає п'ять транзактів для імітування одночасного початку роботи п'яти елементів системи.

В момент, коли якийсь елемент виходить з ладу, транзакт залишає пристрій SysL і проходить до блока TEST, який перевіряє, чи працюють інші чотири елементи в цей момент, бо лише за цієї умови починається період простою системи. У цьому випадку блок MARK фіксує момент початку простою, і блок LOGIC вимикає ключ KEY. Ключ буде увімкнено в момент завершення простою системи, тоді блок GATE LS пропустить транзакт до блока TABULATE, де зчитується інформація про час простою системи.

Після завершення ремонту елемента, транзакт залишає пристрій Sys і проходить до блока TEST, який перевіряє, чи вже працюють інші чотири елементи в цей момент, бо лише за цієї умови відновлюється повноцінна робота системи,

тобто завершується період простою і починається період до відмови системи. У цьому випадку блок MARK фіксує момент початку часу до відмови, і блок LOGIC вмикає ключ KEY. Ключ буде вимкнено в момент початку простою системи, тоді блок GATE LR пропустить транзакт до блока TABULATE, де зчитується інформація про час безвідмовної роботи.

Кожен транзакт, що залишає пристрій SysL, скеровується до мітки EE блока ENTER Sys для імітації ремонту елемента, а кожен транзакт, що залишає пристрій SysL, скеровується до мітки BG блока ENTER SysL для імітації безвідмовної роботи елемента.

Фрагмент стандартного звіту GPSS World:

TABLE	MEAN	STD.DEV.	RANGE	RETRY	FREQUENCY	CUM.%	
TIME	0.400	0.400		0			
			0.000 -	0.100	72809	22.12	
			0.100 -	0.200	56468	39.28	
			0.200 -	0.300	44473	52.79	
			0.300 -	0.400	34376	63.23	
			0.400 -	0.500	26888	71.40	
			0.500 -	0.600	20421	77.61	
			0.600 -	0.700	16292	82.56	
			0.700 -	0.800	12812	86.45	
			0.800 -	0.900	9884	89.45	
			0.900 -	1.000	7877	91.84	
			1.000 -	1.100	5957	93.65	
			1.100 -	1.200	4688	95.08	
			1.200 -	1.300	3645	96.19	
			1.300 -	1.400	2704	97.01	
			1.400 -	1.500	2160	97.66	
			1.500 -	1.600	1699	98.18	
			1.600 -	1.700	1293	98.57	
			1.700 -	1.800	1023	98.88	
			1.800 -	1.900	788	99.12	
			1.900 -	2.000	614	99.31	
			2.000 -	2.100	507	99.46	
			2.100 -	2.200	397	99.58	
						
			4.800 -	-	2	100.00	
ITIME	2.638	3.204			0		
			0.000 -	0.500	95284	28.95	
			0.500 -	1.000	42853	41.97	
			1.000 -	1.500	29169	50.83	
			1.500 -	2.000	23396	57.94	
			2.000 -	2.500	19456	63.85	
			2.500 -	3.000	16591	68.89	
			3.000 -	3.500	14040	73.16	
			3.500 -	4.000	12175	76.86	
			4.000 -	4.500	10454	80.03	
			4.500 -	5.000	9111	82.80	
			5.000 -	5.500	7884	85.19	
			5.500 -	6.000	6701	87.23	
			6.000 -	6.500	5811	89.00	
			6.500 -	7.000	5031	90.52	
			7.000 -	7.500	4336	91.84	
			7.500 -	8.000	3768	92.99	
			8.000 -	8.500	3217	93.96	

			8.500	-	9.000	2796	94.81
			9.000	-	9.500	2343	95.53
			9.500	-	10.000	2077	96.16
			10.000	-	10.500	1769	96.69
			10.500	-	11.000	1408	97.12
			11.000	-	11.500	1321	97.52
			11.500	-	12.000	1114	97.86
			12.000	-	12.500	1059	98.18
			12.500	-	13.000	797	98.43
			13.000	-	13.500	718	98.64
			13.500	-	14.000	625	98.83
			14.000	-	14.500	532	99.00
			14.500	-	15.000	451	99.13
			15.000	-	15.500	395	99.25
			15.500	-	16.000	308	99.35
			16.000	-	16.500	297	99.44
			16.500	-	17.000	278	99.52
						
			24.000	-	-	219	100.00
DIS	1.668	1.054			0		
				-	0.000	131626	13.16
			0.000	-	1.000	328576	46.02
			1.000	-	2.000	329926	79.01
			2.000	-	3.000	164544	95.47
			3.000	-	4.000	41182	99.59
			4.000	-	-	4146	100.00
SAVEVALUE		RETRY	VALUE				
K		0	0.132				

Наближене значення коефіцієнта готовності шукаємо, використовуючи дані таблиці Dis: $K = 0,131626$. Середні значення часу до відмови і часу простою відповідно дорівнюють:

$$E(X_S) = 0,400, \quad E(X_{SI}) = 2,638.$$

Одержані значення K , $E(X_S)$ і $E(X_{SI})$ практично збігаються з результатами, отриманими аналітичним методом.

Таблиця 2.13. Порівняння значень показників надійності системи для різних розподілів часу життя елементів та часу ремонту

$$(E(X_k) = 2, \quad E(Y_k) = 1, \quad 1 \leq k \leq 5; \quad \text{час моделювання } t = 10^6)$$

Розподіли X_k, Y_k	K	$E(X_S)$	$E(X_{SI})$
Гамма, $V=0,2$	0,131	0,399	2,640
Гамма, $V=0,5$	0,132	0,400	2,641
Рівномірний	0,131	0,399	2,638
Показниковий	0,132	0,400	2,638
Гамма, $V=1,5$	0,130	0,400	2,649
Гамма, $V=2$	0,130	0,399	2,655
Гамма, $V=5$	0,134	0,667	4,264

Результати обчислення показників надійності системи, отримані за допомогою імітаційних моделей з різними розподілами часу життя і часу ремонту елементів, зведено у табл. 2.13. Аналізуючи одержані результати, бачимо, що характеристики надійності практично однакові для всіх розподілів, крім гамма-розподілу з коефіцієнтом варіації $V = 5$. Як видно з рис. 2.43-2.50, розподіли часу безвідмовної роботи і часу простою зі збільшенням коефіцієнтів варіації часу життя і часу ремонту елементів після значень $V > 1$ суттєво змінюються.

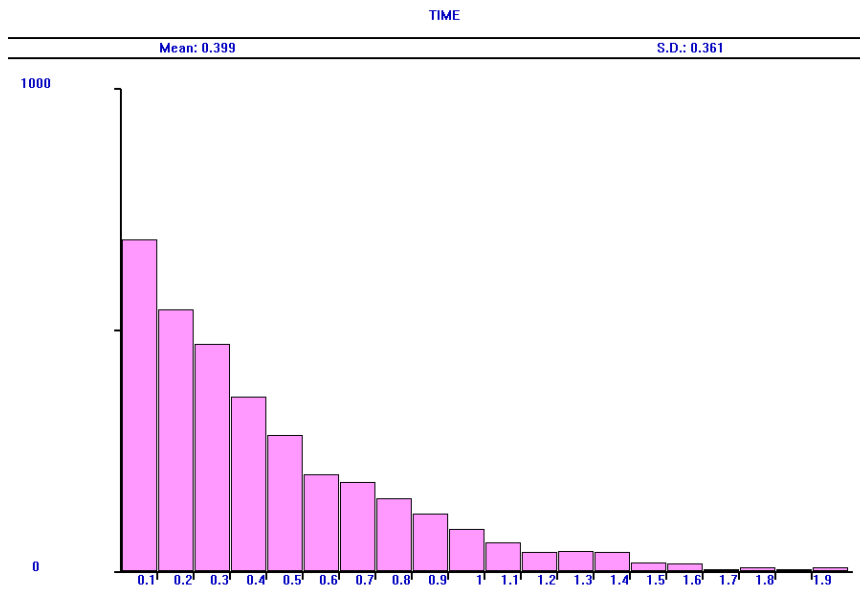


Рис. 2.43. Розподіл часу до відмови для системи з рівномірними розподілами, $t = 10^4$

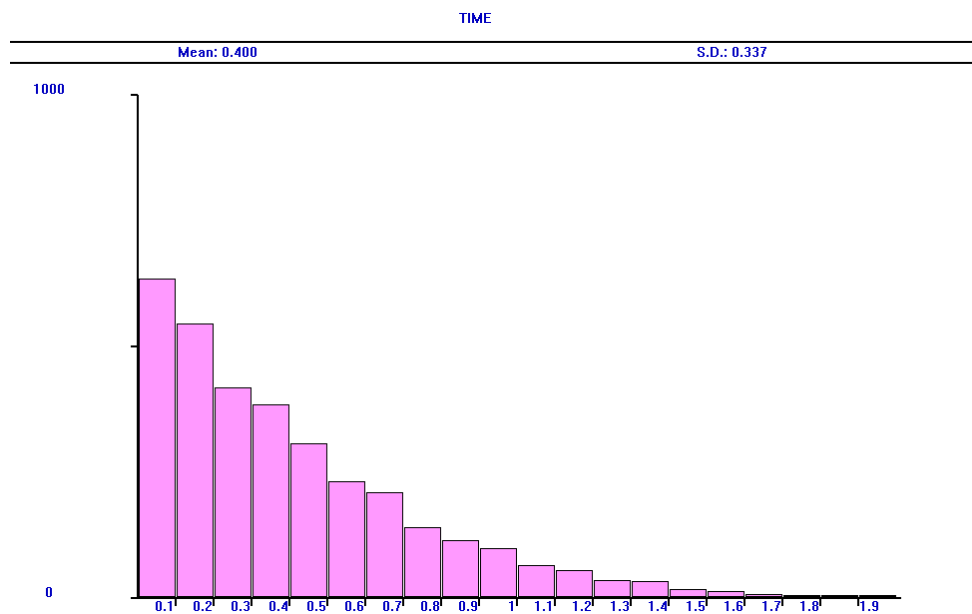


Рис. 2.44. Розподіл часу до відмови для системи з гамма-розподілами ($V = 0,2$), $t = 10^4$

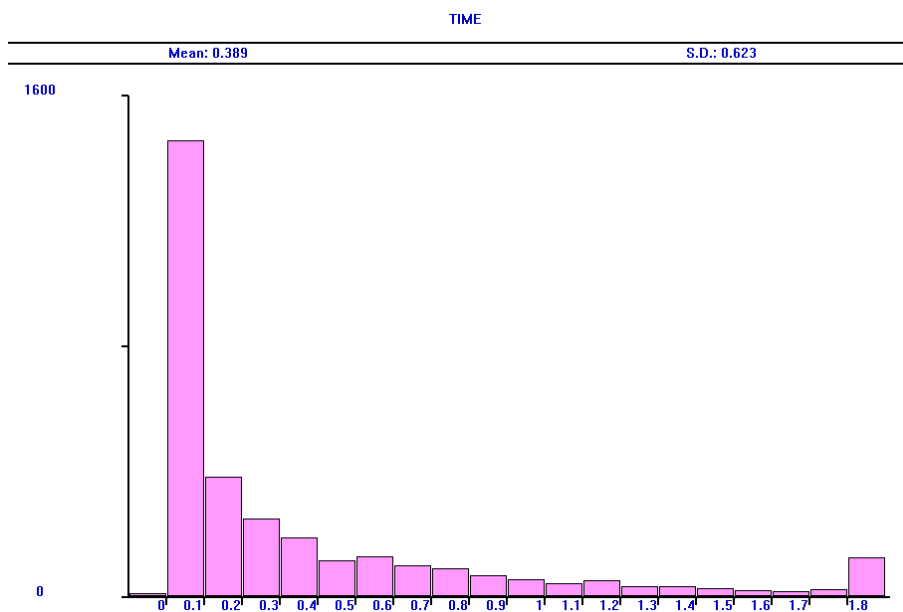


Рис. 2.45. Розподіл часу до відмови для системи з гамма-розподілами ($V = 2$), $t = 10^4$

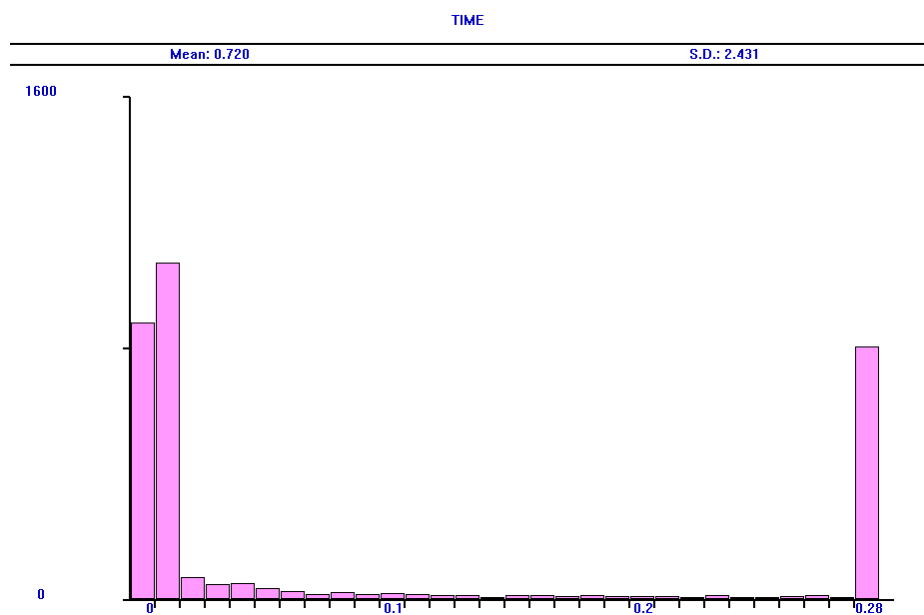


Рис. 2.46. Розподіл часу до відмови для системи з гамма-розподілами ($V = 5$), $t = 10^4$

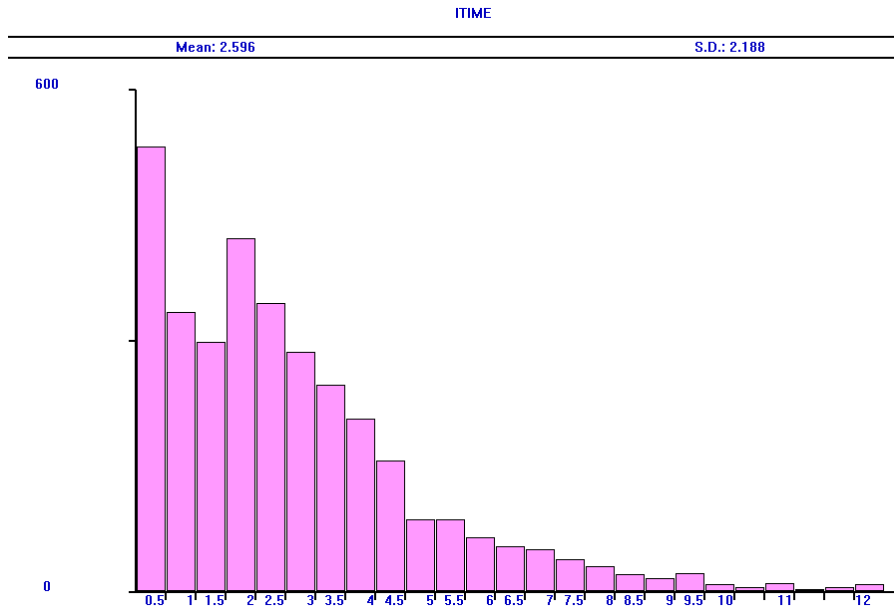


Рис. 2.47. Розподіл часу простою для системи з рівномірними розподілами, $t = 10^4$

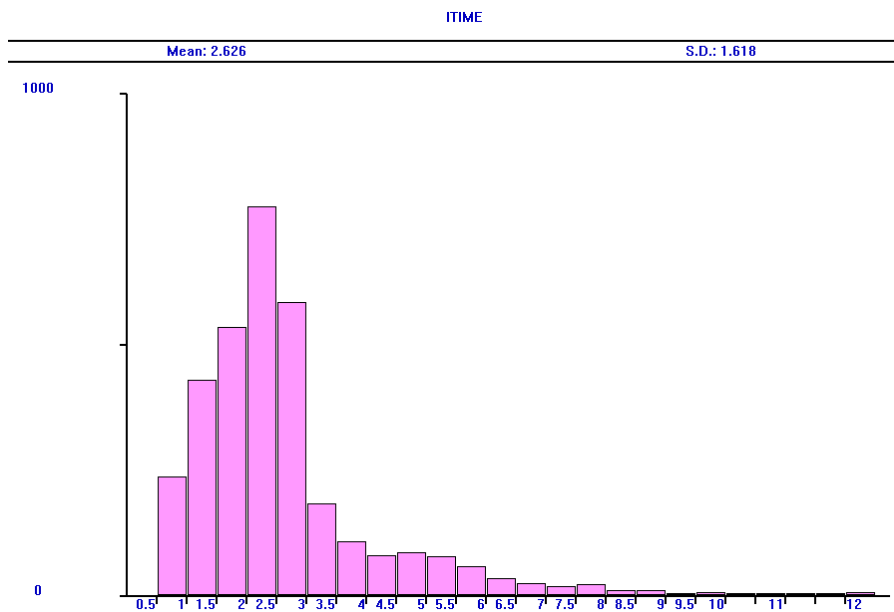


Рис. 2.48. Розподіл часу простою для системи з гамма-розподілами ($V = 0,2$), $t = 10^4$

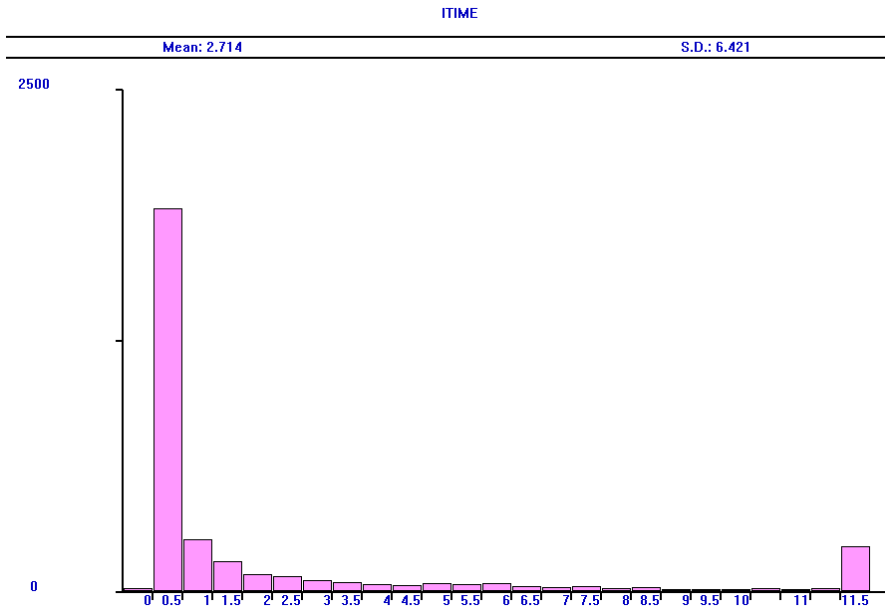


Рис. 2.49. Розподіл часу простою для системи з гамма-розподілами ($V = 2$), $t = 10^4$

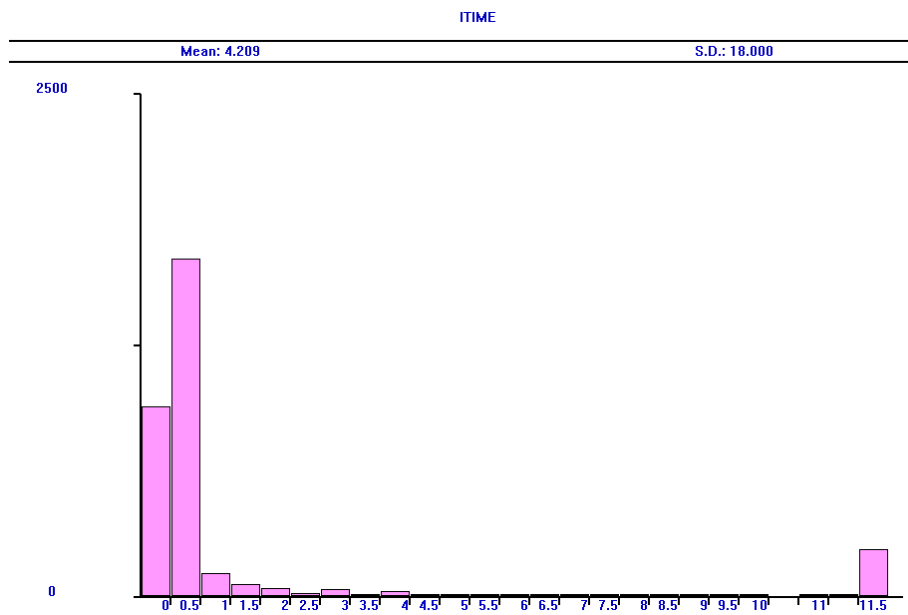


Рис. 2.50. Розподіл часу простою для системи з гамма-розподілами ($V = 5$), $t = 10^4$