МОДЕЛЬ ПРОЦЕССА МЕТРОЛОГИЧЕСКОГО ОБСЛУЖИВАНИЯ АВТОМАТИЗИРОВАННЫХ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ ВОЙСКАМИ

MODEL OF PROCESS OF METROLOGICAL SERVICE OF THE AUTOMATED CONTROL SYSTEMS OF TROOPS

M. Plut A. Myakotin K. Chubarev S. Kryvtsov G. Baiseitov

Summary. The article describes in detail the main factors affecting the metrological service of automated control systems and provides a detailed analysis of the metrological service of automated control systems. The conceptual model proposed by the authors allows to evaluate the impact of metrological maintenance of ACS on their performance.

Keywords: metrological service, automated control systems, operation indicators, efficiency of use.

ри разработке модели метрологического обслуживания автоматизированных систем управления войсками (АСУВ) необходимо чтобы АСУВ сохранила свои параметры и характеристики в пределах, установленных нормативно-технической документацией (НТД). Эффективное применение АСУВ может быть реализовано на основе точной и своевременной информации о ее техническом состоянии. Источником такой информации являются как встроенные, так и приданные средства измерений (СИ). Однако эффективность использования АСУВ зависит не только от характеристик СИ, но и от готовности СИ к работе в период эксплуатации АСУВ. Поэтому в процессе эксплуатации АСУВ возникает необходимость в метрологическом обслуживании АСУВ.

Плут Михаил Николаевич

К.т.н., доцент, ФГКВОУ ВО «Военная академия связи им. Маршала Советского Союза С. М. Будённого» (г. Санкт Петербург) ployt@mail.ru

Мякотин Александр Викторович

Д.т.н., профессор, ФГКВОУ ВО «Военная академия связи им. Маршала Советского Союза С. М. Будённого» (г. Санкт Петербург)

aleksandrmyakotin@gmail.com

Чубарев Карп Сергеевич

К.т.н., профессор, ФГКВОУ ВО «Военная академия связи им. Маршала Советского Союза С. М. Будённого» (г. Санкт Петербург)

karp@chubarev.net

Кривцов Станислав Петрович

Старший преподаватель, ФГКВОУ ВО «Военная академия связи им. Маршала Советского Союза С. М. Будённого» (г. Санкт Петербург) staskriv@mail.ru

Байсаитов Гани Нуралиевич

К.т.н., ФГКВОУ ВО «Военная академия связи им. Маршала Советского Союза С. М. Будённого» (г. Санкт Петербург)

bayyseitov.ganinurgalievich@rambler.ru

Аннотация. В статье подробно рассмотрены основные факторы, оказывающие влияние на метрологическое обслуживание АСУВ и дан подробный анализ метрологического обслуживания АСУВ. Предложенная авторами концептуальная модель позволяет оценить влияние метрологического обслуживания АСУВ на их работоспособность.

Ключевые слова: метрологического обслуживания, автоматизированные системы управления, показатели эксплуатации, эффективность использования.

Следовательно, при оценке влияния процесса метрологического обслуживания необходимо учитывать следующие виды состояний функционирования АСУВ:

- S_{I} состояние исправности;
- S_2 состояние сбоя, обнаруживаемого при обслуживании (контроле);
- $S_{\it 3}$ состояние обслуживания работоспособной ACУB;
 - S_4 состояние восстановления;
- S_5 состояние работы при наличии отказа, не обнаруженного при контроле;
- $S_{\it 6}$ состояние восстановления ложно выбракованной АСУВ



Рис. 1. Факторы, влияющие на метрологическое обслуживание АСУВ

Нахождение АСУВ в одном из указанных выше видов состояний определяется совокупностью многих факторов, в том числе, зависит от состояния СИ. Результаты измерительного контроля используются для принятия решения о возможности дальнейшего применения АСУВ. Если по результатам контроля АСУВ признана исправной, то она поступает для дальнейшей эксплуатации, в противном случае — восстанавливается. Предполагается, что регулировки и ремонт полностью восстанавливают работоспособное состояние АСУВ, однако из-за конечной точности СИ возможны ошибки контроля первого и второго рода.

В отличие от эксплуатации АСУВ процесс эксплуатации СИ имеет свои особенности:

- поверка производится через нормативно установленные интервалы времени с возможной их корректировкой в зависимости от условий эксплуатации;
- при использовании по назначению в течение межповерочного интервала выявляются только не метрологические отказы, устранение которых производится путем ремонта;
- метрологические (скрытые) отказы выявляются только при очередных поверках поверочными органами;

- в процессе поверки возможны ошибки поверки первого и второго рода;
- при поверке возможно осуществление регулировки СИ; если же с ее помощью метрологические свойства не восстанавливаются, то СИ отправляются в ремонт установленным порядком.

Метрологические отказы сказываются на точности измерений, а явные отказы приводят к изменению качества функционирования системы технического обслуживания и ремонта (ТО и Р). При этом возможны следующие случаи:

- измерения выполняются в меньшем объеме;
- измерения выполняются в установленном объеме после восстановления отказавшего СИ путем ремонта или замены.

В первом случае сбой приводит к уменьшению полноты контроля АСУВ, во втором — к увеличению времени выполнения измерений. Следует заметить, что к таким же последствиям приводит и отсутствие на местах эксплуатации СИ (при нахождении в поверке или ремонте в момент, когда необходимо производить измерения).

Основные факторы, оказывающие влияние на метрологическое обслуживание АСУВ подразделяем на два класса: объективные и субъективные (рис. 1).

radinate in Sabrenmoer sita termination of ripodominite in pagotia						
Количество месяцев, в течение которых накоплен опыт	5	15	20	25	30	35
Коэффициент опытности	0,31	0,44	0,61	0,91	1,05	1,14

Таблица 1. Зависимость значений $K_{\rm ss}$ от продолжительности работы

Объективными факторами являются: климатические условия, техногенные, механические воздействия и др., которые целесообразно учитывать в модели на этапах метрологического обслуживания АСУВ и СИ (при использовании по назначению, а также при определении времени восстановления).

Влияние субъективных факторов на метрологическое обслуживание АСУВ определяется характером воздействия личного состава, обеспечивающего их использование по назначению, организацией и качеством проведения метрологического обслуживания, ТО и Р, условиями эксплуатации, а также особенностями технологического оборудования АСУВ[1].

В современных условиях уровень подготовки личного состава, инженерно-технического состава (ИТС), эксплуатирующего АСУВ и СИ оказывает существенное влияние на качество проводимых мероприятий по метрологическому обслуживанию АСУВ и при контроле их состояния.

Показатели эксплуатации, ТО и Р АСУВ и СИ, эффективность применения АСУВ и СИ в значительной степени зависят от опыта личного состава проводящего работы по ТО и Р АСУВ и СИ и характеризуется коэффициентом опытности (K_{on}). Коэффициента опытности — это показатель характеризующий профессиональную подготовленность персонала и скорость принятия решения в экстремальных ситуациях, в зависимости от продолжительности их работы. Значения коэффициента опытности персонала представлены в табл. 1.

Коэффициент опытности может быть учтен при формализации процесса эксплуатации путем пересчета времени выполнения измерительных операций при применении СИ, а также при назначении средней наработки на отказ и среднего времени восстановления СИ и АСУВ.

При планово-предупредительной системе ТО и Р потребность в проведении измерений на АСУВ определяется периодичностью проведения ТО-1 и ТО-2 на АСУВ и СИ.

Продолжительность контроля (t_{κ}) определяется затратами времени на подготовительные и заключительные работы $(t_{nooz}, t_{3a\kappa n})$, на не измерительный контроль (t_n) , числом измеряемых параметров (n) и продолжительностью измерения одного параметра (t_1) :

$$t_{\rm K} = t_{\rm H} + t_{\rm HOMF} + t_{\rm H}(n, t_{\rm L}) + t_{\rm 3akm},$$
 (1)

где t_u — продолжительность измерительного контроля.

Если при контроле работоспособности используются встроенные и приданные СИ, имеющие разные затраты времени на измерения, то необходимо уточнить формулу (1). Тогда продолжительности контроля АСУВ определяется формулой:

$$t_{K} = t_{H} + t_{\Pi O J \Gamma} + \sum_{i=1}^{n_{BH}} \left(\frac{t_{\Pi O J \Gamma i} + t_{3 \text{a} K \Lambda i}}{n_{\text{BH} 1}} + t_{1i} \right) +$$

$$+ \max_{j} (t_{jj}), j = \overline{1, n_{\text{BCTD}}},$$
(2)

где: $n_{\rm \scriptscriptstyle GCMP}$ — среднее число параметров, измеряемых соответственно с помощью приданных и встроенных СИ;

 $n_{\rm\scriptscriptstyle GHI}$ — среднее число параметров АСУВ измеряемых одним прибором;

 t_{1i} – время измерения і-го параметра.

Если учесть возможность отказа с последующим восстановлением СИ в процессе проверки АСУВ, то выражение (2) преобразуется к виду:

$$t_{K} = t_{H} + \frac{n_{BH}}{n_{BH1}} (t_{\Pi O,\Pi \Gamma 1} + t_{3AK,\Pi 1}) + t_{1} P_{CH} (n_{BH} + 1) +$$

$$+ (n_{BH} + 1)(t_{1} + t_{B}^{CH})(1 - P_{CH}),$$
(3)

где: P_{cu} — вероятность нахождения СИ на месте эксплуатации в работоспособном состоянии и его безотказной работы на протяжении всего цикла измерительного контроля АСУВ;

 $t_{\scriptscriptstyle g}^{\dot{c}u}$ — среднее время восстановления СИ;

 t_1 — время измерения одного параметра.

В случае, если продолжительность измерений одного параметра с помощью приданного и встроенного приборов одинакова и равна t_1 , получим более простую формулу, для продолжительности контроля (t_{κ}) АСУВ, которая имеет вид:

$$t_{_{\rm K}} = t_{_{
m H}} + \frac{n_{_{
m BH}}}{n_{_{
m BH}1}} (t_{_{
m TOД\Gamma}1} + t_{_{
m 3AKJ}1}) + t_1 (n_{_{
m BH}} + 1) \, . \, (4)$$

Следует учесть, что отказ может быть устранен либо путем ремонта отказавшего прибора, либо путем его замены работоспособным. Естественно, что метод восстановления СИ существенно сказывается на значении величины (t_{κ}). Если АСУВ допускает возможность одновременно измерять несколько параметров, то общее время контроля работоспособности в этом случае составит.

$$t_{\kappa} = t_{H} + \frac{1}{K_{o}} \left[\frac{n_{BH}}{n_{BH1}} (t_{\Pi O,\Pi \Gamma 1} + t_{3AK,\Pi 1}) + t_{1} P_{CH} (n_{BH} + 1) + \right.$$

$$\left. + (n_{BH} + 1)(t_{1} + t_{B}^{CH})(1 - P_{CH}) \right], \tag{5}$$

где: K_{θ} — коэффициент одновременности, характеризующий среднее число одновременно измеряемых параметров на АСУВ.

Продолжительность восстановления АСУВ (t_s) определяется затратами времени на поиск отказавшего элемента (t_n) , ремонт этого элемента или его замену (t_{pen}) и послеремонтный контроль образца (t_{nk}) . В этом случае, продолжительность восстановления АСУВ может быть представлена в виде:

$$t_{\rm R} = t_{\rm II} + t_{\rm new} + t_{\rm IIK}$$
 (6)

Если применяется последовательный поиск отказавшего элемента, при котором каждый последующий шаг поиска определяется результатами предыдущего, то при отсутствии ошибок контроля на каждом шаге поиска продолжительность отказа равна:

$$t_{_{\rm II}} = l(t_{_{\rm H}} + n_{_{\rm I}}t_{_{\rm I}}) \,, \tag{7}$$

где: l — число шагов до обнаружения, отказавшего элемента:

 t_1 — время измерения одного параметра;

 $n_{\rm l}$ — число параметров, измеряемых на каждом шаге поиска.

Для метода половинного разбиения вероятность отыскания отказавшего элемента $(P_{\it n})$ определяется по формуле:

$$P_{\rm m} = \frac{1}{2l} (2 - \alpha_{\rm n} - \beta_{\rm n}) l. \tag{8}$$

где $\alpha_{\rm n}$, $\beta_{\rm n}$ — условные вероятности ложного и необнаруженного сбоя на каждом шаге поиска.

С учетом возможных ошибок принятия решений в процессе технического диагностирования продолжительность восстановления СИ имеет вид:

$$t_{_{\rm B}} = (t_{_{\rm II}} + t_{_{\rm IIK}})/P_{_{\rm II}} + t_{_{\rm pem}}.$$
 (9)

В случае признания поверенного СИ неисправным оно отправляется в ремонт и производится повторная поверка, следовательно, суммарное время поверки СИ равно:

$$t_{\rm ni} = \frac{2T_{\rm ni} + T_{\rm всиі}}{K_{\rm or}} + t_{\rm op} \,. \tag{10}$$

В случае признания АСУВ неработоспособной, она подлежит ремонту, следовательно, суммарное время измерений параметров на АСУВ равно:

$$t_{\rm HI} = \frac{t_{\rm HIO} + t_{\rm HJO}}{K_{\rm cr}},\tag{11}$$

при контроле работоспособности АСУВ со скрытым отказом и отсутствии ошибки 2-го рода расчет времени измерений параметров производится согласно выражению (7).

Проведенный анализ факторов и условий их воздействия на процесс эксплуатации СИ позволил в качестве исходных данных модели использовать:

 $F_1(t)$ — функция распределения времени безотказной работы АСУВ по внезапным сбоям;

 $F_2(t)$ — функция распределения времени безотказной работы АСУВ по постепенным сбоям;

 $T_{\partial o}$ — средняя длительность обслуживания;

 $T_{\scriptscriptstyle g}$ — среднее время восстановления;

 $P_{\scriptscriptstyle {\it HO}}$ $_i$ — вероятность необнаруженного отказа при

контроле i - го параметра;

 $P_{\it ko\,i}$ — вероятности ложного отказа при контроле $\it i$ -го параметра.

К исходным данным также относятся: стратегии метрологического обслуживания АСУВ; виды ТО и Р АСУВ; структура ТО и Р ремонта СИ; стратегии поверки и ремонта СИ; стоимостные показатели, характеризующие затраты на эксплуатацию СИ; квалификация обслуживающего персонала (уровень опытности персонала).

Изменяемыми параметрами в модели выступают:

- квалификация персонала;
- стратегии метрологического обслуживания АСУВ;
- стратегии поверки и ремонта СИ.

Выходными результатами являются: время работы АСУВ в исправном состоянии; стоимость метрологического обслуживания АСУВ.

В качестве допущений выступают следующие требования[2]:

- используемые СИ соответствуют требованиям по своевременности, требуемой точности;
- технологическое оборудование, количество ЗИП, ремонтных комплектов позволяют проводить ТО и Р АСУВ и СИ с требуемым качеством;

- отказ различных элементов являются независимыми событиями;
- отказ АСУВ и СИ обнаруживаются в момент их возникновения;
- за время восстановления АСУВ СИ новых отказов не происходит.
- количество личного состава экипажей и мастеров-ремонтников не превышает штатного значения;

Выводы

- 1. Предложенная модель позволяет оценить влияние метрологического обслуживания АСУВ на их работоспособность.
- 2. Требуется дальнейшая проработка представленной модели применительно к конкретной области использования АСУВ.

ЛИТЕРАТУРА

- 1. Исаков Е.Е., Мякотин А. В., Губская О. А., Кривцов С.П Оптимальная цифровизация военных систем связи // Современная наука: актуальные проблемы теории и практики. Серия «Естественные и технические науки» -№ 3—4. —2017. -С. 22—26
- 2. Математическое моделирование систем связи: учебное пособие /Васильев К.К., Служивый М. Н. Ульяновск: УлГТУ, 2010. 170 с.
- 3. Исаков Е.Е., Мякотин А. В., Жадан А. П., Кривцов С.П, Басулин Д. В. Оценка необходимых и достаточных значений реальной пропускной способности военных систем передачи информации. Информация и космос. Радиотехника и связь. СПб. 2017. С. 133—136.

© Плут Михаил Николаевич (ployt@mail.ru), Мякотин Александр Викторович (aleksandrmyakotin@gmail.com), Чубарев Карп Сергеевич (karp@chubarev.net), Кривцов Станислав Петрович (staskriv@mail.ru), Байсаитов Гани Нуралиевич (bayyseitov.ganinurgalievich@rambler.ru).

Журнал «Современная наука: актуальные проблемы теории и практики»

