

**Выводы.** Моделирование системы микроконтроллер-АИН в среде Proteus позволило оптимизировать алгоритм построения сигналов трех фаз, подобрать оптимальную величину защитного интервала и разработать систему защиты в случае внештатных ситуаций. Для взаимной синхронизации работы шести IGBT ключей транзисторов был использован один генератор пилы или треугольника, содержащий в себе шесть сигналов управления IGBT-модулем, что позволило решить проблему синхронизации импульсов.

#### ЛИТЕРАТУРА

1. Козаченко В. Основные тенденции развития встроенных систем управления двигателями и требования к микроконтроллерам / В.Козаченко // Chip News. – 1999. – № 1. – С.2-9.
2. Москаленко В.В. Автоматизированный электропривод / Москаленко В.В. – М.: Энергоатомиздат, 1986. – 414с.
3. Булгаков А.А. Частотное управление асинхронными двигателям / Булгаков А.А. – М.: Энергоатомиздат, 1982. – 183с.
4. Конев Ю.М. Полупроводниковые устройства для частотного управления АД / Конев Ю.М. – М.: Энергоатомиздат, 1989. – 239с.

УДК 006.91-389.14

ІГНАТКІН В.У., д.т.н., професор  
ЛІТВИНЕНКО В.А., асистент  
АВРАМЕНКО А.В., магістр

Дніпродзержинський державний технічний університет

### МОДЕЛЬ МЕРЕЖІ МАСОВОГО ОБСЛУГОВУВАННЯ ПО РЕМОНТУ ЗАСОБІВ ВИМІРЮВАЛЬНОЇ ТЕХНІКИ

**Вступ.** Надійність і ефективність функціонування засобів вимірювальної техніки (ЗВТ) знаходяться в прямій залежності від уміння поводитися з ними, вірного транспортування, зберігання, організації профілактики, своєчасності ремонту і перевірки. Метрологічні служби промислових підприємств вирішують великий обсяг задач з метрологічного забезпечення ЗВТ на стадії їх експлуатації. При цьому під експлуатацією ЗВТ розуміють сукупність наступних станів приладів: зберігання, функціонування, перевірка(яка займає 40% метрологічного забезпечення виробництва), відновлення (ремонт). Проведений аналіз розв'язку задач метрологічного обслуговування (МО) ЗВТ показав необхідність проведення моделювання процесів МО, побудови моделей функціонування метрологічних служб підприємства, конкретизації критеріїв рішення кожної задачі при їх комплексному розв'язку.

**Постановка задачі.** Метою роботи є створення і дослідження математичної моделі масового обслуговування ЗВТ для розрахунку часу очікування в черзі на ремонт і часу ремонту.

**Результати роботи.** Представимо систему МО ЗВТ у вигляді системи масового обслуговування з ремонту ЗВТ. Для кращого розуміння моделі наведемо спочатку спрощену ситуацію. Нехай на підприємстві є  $M_{3в}$  типів ЗВТ по  $n_j$  одиниць ЗВТ в кожному типі  $j=1, \dots, M_{3в}$ . Припустимо, що всі ремонтні установки взаємозамінні й придатні для ремонту ЗВТ будь-якого типу, а число цих установок дорівнює  $\omega$ . У цьому випадку ремонтне обслуговування моделюється  $\omega$ -канальною системою масового обслуговування. Інтенсивність потоку заявок на ремонт  $\lambda$  визначається виразом:

$$\lambda = \sum_{j=1}^{M_{зв}} \lambda_j, \quad (1)$$

де  $\lambda_j = n_j / T_{uj}$ ;  $T_{uj} = T_{мпj} + \tau_{ож} + \tau_{pj}$ .

Середній час обслуговування заявки (ремонт) на одній ремонтній установці

$$\tau_p = \frac{1}{\lambda} \sum_{j=1}^{M_{зв}} \lambda_j \tau_{pj}, \quad (2)$$

тоді завантаження системи масового обслуговування виражається у вигляді:

$$\rho = \frac{\lambda \tau_p}{\omega} = \frac{1}{\omega} \sum_{j=1}^{M_{зв}} \tau_{pj} \lambda_j, \quad (3)$$

Оскільки серйозність ремонту заздалегідь непередбачена, найліпше усього допустити, що час обслуговування підкоряється експоненціальному закону розподілу. Припускаючи також пуасонівські потоки заявок, за формулою Поллачека-Хінчіка одержуємо вираз для середньої довжини черги заявок:

$$l = \frac{\rho^2}{1 - \rho}, \quad (4)$$

Знаючи довжину черги, одержуємо вираз для часу очікування:

$$\tau_{ож} = \frac{l}{\lambda}. \quad (5)$$

Вирази (1)-(4) у неявному вигляді задають рівняння для знаходження часу очікування  $\tau_{ож}$  обслуговування заявки на ремонт у системі МО ЗВТ:

$$\tau_{ож} = f(\tau_{ож}).$$

Розв'язок цього рівняння через особливості виразів, що входять до нього, можна одержати чисельно тільки методом послідовних наближень.

Наведемо тепер більш складний випадок. Будемо вважати, що підприємство має по  $n_j$  ЗВТ кожного типу  $j=1, \dots, M_{зв}$  і по  $\omega_l$  ремонтних установок для спеціалізації  $\zeta=1, \dots, M_{зв}$ , де  $N_{рм}$  – число таких спеціалізацій. Припустимо також, що ЗВТ типу  $j$  не обов'язково ремонтується на ремонтній установці суворо певної спеціалізації. Будемо вважати, що якщо в ЗВТ типу  $j$  зареєстрована відмова, він з ймовірністю  $P_{j\zeta}$  попадає на ремонтну установку типу  $\zeta$ . При цьому повинна виконуватися умова

$$\sum_{\zeta=1}^{N_{рм}} P_{j\zeta} = 1,$$

яка означає, що всі можливі ремонтні установки враховані. Тоді для виразу потоку заявок на ремонт до установок спеціалізації  $\zeta$  від ЗВТ типу  $j$  маємо:

$$\lambda_{j\zeta} = \frac{n_j \cdot P_{j\zeta}}{T_{uj}}, \quad (6)$$

де  $T_{uj} = T_{мпj} + \tau_{ож\zeta} + \tau_{pj}$ , тут  $\tau_{ож\zeta}$  – час очікування заявки в чергу на ремонт до установок  $\zeta$ -ї спеціалізації.

Вираз для інтенсивності потоку заявок на ремонтну установку  $\zeta$ -ї спеціалізації здобуває наступний вигляд:

$$\lambda_{\zeta} = \sum_{j=1}^{M_{cu}} \lambda_{j\zeta}. \quad (7)$$

Середній час обслуговування заявки (ремонт) ЗВТ на установці  $\zeta$ -ї спеціалізації

$$\tau_{p\zeta} = \frac{1}{\lambda_{\zeta}} \sum_{j=1}^{M_{cu}} \lambda_{j\zeta} \cdot \tau_{pj\zeta}. \quad (8)$$



- 1) система (14) має наступні рівняння:  $0 = \bar{b}_i$ , де  $\bar{b}_i \neq 0$ , отже система (12) не має розв'язку (не сумісна).
- 2) нехай система (14) не містить рівнянь типу  $0 = \bar{b}_i$ , де  $\bar{b}_i \neq 0$ , залишимо у лівій частині системи (14) тільки невідомі  $x_1, x_k, x_l, \dots, x_s$  (це ті невідомі, з яких починаються рівняння), а всі інші змінні переносимо у праву частину, ті змінні, які залишилися зліва називають основними, а перенесені вправо – вільними. Піднімаючись по системі знизу вгору, можна виразити основні невідомі через вільні. Оскільки вільні невідомі можуть приймати будь-які значення, система має безліч розв'язків.
- 3) нехай система (14) не містить рівнянь типу  $0 = \bar{b}_i$ , де  $\bar{b}_i \neq 0$  і  $p = n$ , тоді вільних невідомих немає, і система має так званий трикутний вигляд; піднімаючись по системі знизу вгору, знаходимо всі невідомі. В цьому випадку система має єдиний розв'язок.

Всі перетворення зручно проводити не з самою системою, а з її розширеною матрицею, яка утворюється приєднанням до матриці системи стовпця вільних членів.

Нехай на підприємстві є  $M_{зв} = 3$  типів ЗВТ (для ілюстративного прикладу цієї кількості цілком достатньо). Кількість ЗВТ кожного типу визначається як  $n_1 = 500$ ,  $n_2 = 1000$ ,  $n_3 = 2000$ . Нехай також є  $N_{рм} = 2$  типів ремонтних установок по  $w_1 = 5$  і  $w_2 = 5$  установок кожної спеціалізації. Характеристики відмов ЗВТ мають наступні значення:  $T_{я1} = 5000 \text{ год}$ ;  $T_{я2} = 10000 \text{ год}$ ;  $T_{я3} = 5000 \text{ год}$ ;  $T_{c1} = 5000 \text{ год}$ ;  $T_{c2} = 10000 \text{ год}$ ;  $T_{c3} = 10000 \text{ год}$ . Параметри МО ЗВТ мають наступні значення:  $\alpha_n = 0,05$ ;  $\beta_n = 0,05$ ;  $\beta_p = 0,25$ ;  $\tau_{n1} = 1 \text{ год}$ ;  $\tau_{n2} = 2 \text{ год}$ ;  $\tau_{n3} = 1 \text{ год}$ ;  $T_{n1} = 5000 \text{ год}$ ;  $T_{n2} = 5000 \text{ год}$ ;  $T_{n3} = 5000 \text{ год}$ . Припустимо, що ЗВТ першого типу можуть бути відремонтовані на установках тільки першої спеціалізації, ЗВТ інших типів – на будь-яких установках. Ймовірності направити ЗВТ першого типу в ремонт на установках обох спеціалізацій, таким чином, будуть мати значення  $P_{1,1} = 1$ ,  $P_{1,2} = 0$ . Ймовірність для інших типів ЗВТ визначимо з міркувань, що інтенсивності потоку заявок на всі ремонтні установки в середньому повинні бути приблизно однакові. Оцінку цих імовірностей можна одержати з рішення системи рівнянь:

$$\lambda_1 = \sum_{j=1}^{M_{зв}} n_j \left( \frac{1}{T_{cj}} + \frac{1}{T_{яj}} \right) P_{j1} = (\lambda_2 = \sum_{j=1}^{M_{зв}} n_j \left( \frac{1}{T_{cj}} + \frac{1}{T_{яj}} \right) P_{j2});$$

$$P_{1,1} = 1; P_{1,2} = 0; \quad P_{2,1} + P_{2,2} = 1; \quad P_{3,1} + P_{3,2} = 1; \quad (15)$$

$$P_{2,2} = P_{3,2}.$$

Підстановка числових значень дає наступний результат:

$$4 \times 500 \times 10^{-4} + 1000 \times 2 \times 10^{-4} P_{2,1} + 2000 \times 3 \times 10^{-4} P_{3,1} = 1000 \times 2 \times 10^{-4} P_{2,2} + 2000 \times 3 \times 10^{-4} P_{3,2};$$

$$P_{2,1} + P_{2,2} = 1;$$

$$P_{3,1} + P_{3,2} = 1;$$

$$P_{2,2} = P_{3,2},$$

який приводять до вигляду:

$$2P_{2,1} + 6P_{3,1} = 3;$$

$$P_{2,1} - P_{3,1} = 0.$$

Система має рішення:  $P_{2,1} = P_{3,1} = 0.375$ ;  $P_{2,2} = P_{3,2} = 0.625$ .

Ці значення і будуть використані в моделі мереж масового обслуговування СМО ЗВТ. Задамо нарешті дані про ремонт ЗВТ:

$$\tau_{p1,1} = 4 \text{ год}; \tau_{p1,2} = ?; \tau_{p2,1} = 5 \text{ год}; \tau_{p2,2} = 8 \text{ год}; \tau_{p3,1} = 4 \text{ год}; \tau_{p3,2} = 5 \text{ год}.$$

Тепер наше завдання полягає в пошуку середнього часу очікування ремонту однотипних ЗВТ  $\tau_{ожсj}$ ,  $j=1, \dots, M_{зв}$ , які залежать від часу очікування в черзі до ремонтних установок різних спеціалізацій:

$$\tau_{ожсj} = \sum_{\zeta=1}^{N_{рм}} P_{j\zeta} \tau_{ожс\zeta}^P,$$

де

$$\lambda_i = \frac{n_j}{T_{мпj} + \tau_{ожсj} + \tau_{pj}}; \tau_{pj} = \sum_{\zeta=1}^{N_{рм}} P_{j\zeta} \tau_{pj\zeta}.$$

Тут видно, що цей час може бути встановлений тоді, коли стане відомим час  $\tau_{ожс\zeta}^P$ , який у свою чергу визначається на підставі  $\tau_{ожсj}$ , необхідних для знаходження  $\lambda_i$ . Розв'язати цю проблему можна, лише вдавшись до методу послідовних наближень. Як нульове наближення візьмемо наступне:

$$\lambda_1 = n_1 \left( \frac{1}{T_{c1}} + \frac{1}{T_{я1}} \right) = 2 \times 10^{-1}$$

$$\lambda_2 = 2 \times 10^{-1}; \lambda_3 = 6 \times 10^{-1};$$

$$\tau_{ожс1} = 0; \tau_{ожс2} = 0; \tau_{ожс3} = 0.$$

Розрахуємо тепер перше наближення. Інтенсивності потоку заявок на ремонтні установки:

$$\lambda_{\zeta}^P = \sum_{j=1}^{M_{зв}} \lambda_j P_{j\zeta};$$

$$\lambda_1^P = 5 \times 10^{-1};$$

$$\lambda_2^P = 5 \times 10^{-1}.$$

$$\tau_{ожс3} = \tau_{ожс2} = 1.63200д;$$

$$\tau_{p1} = \tau_{pn} = 420д;$$

$$\tau_{p2} = 0.375 \times 5 + 0.625 \times 8 = 6.875год;$$

$$\tau_{p3} = 0.375 \times 8 + 0.625 \times 5 = 6.125год.$$

Останні три значення можна надалі не перераховувати, якщо допустити, що значення ймовірностей  $P_{j\zeta}$  визначаються стратегією керування СМО ЗВТ і тому в цьому випадку не змінюються.

Для вихідних даних розглянутого прикладу значення  $\lambda_j$ ,  $T_{мп}$  величин, отримані за допомогою дискретно-безперервної моделі експлуатації ЗВТ, такі:

$$T_{мп1} = 2700 год; \quad T_{мп2} = 4400 год; \quad T_{мп3} = 2900 год.$$

Таким чином, для другого наближення одержимо наступні значення:

$$\lambda_1 = 0.185; \lambda_2 = 0.227; \lambda_3 = 0.668.$$

Наведемо тепер коротко результати другого наближення:

$$\lambda_1^P = 0.528; \lambda_2^P = 0.572;$$

$$\tau_{p1}^P = 6.11200д; \tau_{p2}^P = 5.74200д;$$

$$\rho_1 = 0.645; \rho_2 = 0.657;$$

$$l_1 = 1.17; l_2 = 1.27;$$

$$\tau_{ожс1}^P = 2.22; \tau_{ожс2}^P = 2.22;$$

$$\tau_{ожс1} = 2.22; \tau_{ожс2} = 2.22; \tau_{ожс3} = 2.22.$$

Для третього наближення маємо:

$$\lambda_1 = 0.185; \lambda_2 = 2.227; \lambda_3 = 0.688.$$

Тому далі піде повне повторення другого наближення. Таким чином, з точністю до третього знака одержали розв'язок вже в другому наближенні.

**Висновки.** На розглянутих прикладах важливо було помітити те, що при моделюванні СМО ЗВТ виникає ряд проблем: а) моделювання СМО ЗВТ для визначення її завантаженості й часу відновлення ЗВТ в ремонті; б) вибір методів моделювання. Можливі шляхи розв'язання цих проблем були продемонстровані. Варто додати, що більш адекватно прогнозувати поведінку СМО ЗВТ в динаміці можна лише за допомогою методів імітаційного моделювання. Однак ці методи трудомісткі й вимагають розробки відповідних програмних засобів, використання ж проілюстрованих підходів із застосуванням адаптаційних алгоритмів корегування параметрів СМО ЗВТ дозволяє вирішувати багато задач планування і керування СМО ЗВТ.

#### ЛІТЕРАТУРА

1. Игнаткин В.У. Автоматизация метрологического обслуживания средств измерений промышленного предприятия / Игнаткин В.У. – М.: Издательство стандартов, 1988. – 208с.
2. Игнаткин В.У. Оценка, контроль и прогнозирование метрологической надежности средств измерений / Игнаткин В.У. – М: Изд-во стандартов, 1991. – 190с.
3. Віткін Л.М. Метрологічна надійність засобів виміральної техніки / Л.М.Віткін, В.У.Ігнаткін // Вимірвальна техніка та метрологія: міжвідомчий науково-технічний збірник. – 2008. – №69. – С.11-15.
4. Игнаткин В.У. Разработка и исследование вопросов построения подсистемы автоматизированного учета и планирования парка средств измерений в системе АСУ предприятия (на примере АСУП «Метролог»): автореф. дисс. на соискание науч. степени канд. техн. наук / В.У.Игнаткин. – К.: ИК АН УССР, 1980. – 24с.

УДК 004.8+616.12

ТРИКІЛО А.І., к.т.н., доцент  
МЕНЯЙЛО І.Ю., магістр

Дніпродзержинський державний технічний університет

### **МАТЕМАТИЧНИЙ ОПИС ТА ПОБУДОВА НЕЙРОМЕРЕЖЕВОЇ ІНФОРМАЦІЙНОЇ ПРОГНОЗУЮЧОЇ СИСТЕМИ АДАПТАЦІЙНОГО ПОТЕНЦІАЛУ ТА ОЦІНКИ РИЗИКУ СМЕРТІ ВІД СЕРЦЕВО-СУДИННИХ ЗАХВОРЮВАНЬ**

**Вступ.** У ХХ столітті серцево-судинні захворювання (ССЗ) переросли в епідемію, вони є причиною смерті 63% українців. Основною причиною ССЗ, окрім зовнішніх дій – екології і соціальних чинників (сюди ж відносяться чинники ризику – спадковість, стать і вік, на які ми не можемо впливати), є на 50% спосіб життя [1].

Гіподинамія, неправильне харчування, куріння, зловживання алкоголем вбиває більше половини наших співгромадян.

Але окрім здорового способу життя і нерегулярних відвідин лікаря необхідний індивідуальний моніторинг стану здоров'я.

Різні люди володіють різними здібностями пристосовуватися до умов зовнішнього середовища, праці, відпочинку. Від індивідуальних можливостей адаптаційних систем організму залежить рівень здоров'я. Головну роль тут грає, безумовно, серцево-