

NSK

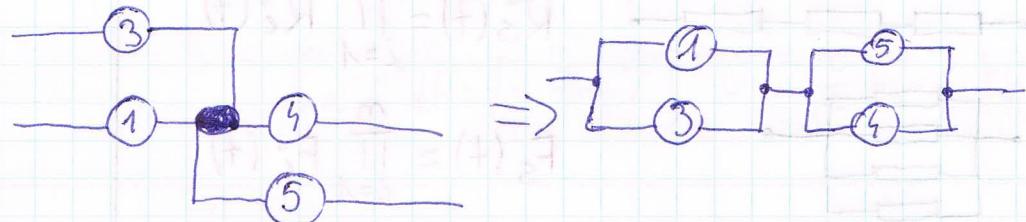
Zad. 1. ①

$$f^{(5)}(x) = x_1 x_2 x_4 + (x_1 + x_3)(x_4 + x_5) + x_1 x_3 (x_4 + x_5) = \\ = x_1 x_2 x_4 + x_1 x_4 + x_1 x_5 + x_3 x_4 + x_3 x_5 + x_1 x_3 x_4 + x_1 x_3 x_5 = \\ = x_1 x_4 + x_1 x_5 + x_3 x_4 + x_3 x_5$$

| Cw 1 |

$$\begin{aligned} W_1 &= \{x_1 x_4\} \\ W_2 &= \{x_1, x_5\} \\ W_3 &= \{x_3 x_4\} \\ W_4 &= \{x_3 x_5\} \end{aligned}$$

(MFA) \rightarrow minimalne sumy zdolnosci
Minimalne formule alternatywne



I sposób:

Wybrane wejście ujemne:

$$f^{(5)}(x) = x_1 x_4 + x_1 x_5 + x_3 x_4 + x_3 x_5 = x_1(x_4 + x_5) + x_3(x_4 + x_5) = (x_1 + x_3)(x_4 + x_5)$$

$x_1 + x_3 \rightarrow$ ciągowe
 $x_4 + x_5 \rightarrow$ ciągowe

(MFK) \rightarrow minimalne ciągiowe
Minimalne formule kombinacyjne $(+) \cdot (+) = (+)$

II sposób wykorzystanie funkcji dualnej

- zauważmy wszystkie xneki alternatywne we xneku kombinacji, i.e. xneki kombinacji we xneki alternatywne

$$f^{(5)}(x) = x_1 x_2 x_4 + (x_1 + x_3)(x_4 + x_5) + x_1 x_3 (x_4 + x_5) = \\ (x_1 + x_2 + x_4)(x_1 x_3 + x_4 x_5)((x_1 + x_3) + x_4 x_5) = \\ (x_1 x_3 + x_1 x_4 x_5 + x_1 x_2 x_3 + x_2 x_4 x_5 + x_1 x_3 x_5 + x_4 x_5)(x_1 + x_3 + x_4 x_5) = \\ (x_1 x_3 + x_4 x_5)(x_1 + x_3 + x_4 x_5) = x_1 x_3 + x_1 x_4 x_5 + x_1 x_3 + x_3 x_4 x_5 + \\ + x_1 x_3 x_4 x_5 + x_4 x_5 = x_1 x_3 + x_4 x_5$$

[MFA]_D \rightarrow też my znamy ciągowe

Zad 2

$$f^{(5)}(x) = (x_1 x_2 + x_3) x_4 + x_5$$

Elementy systemu są identyczne, miedziane

$$F_i(t) = 1 - e^{-\lambda t}, t \geq 0, \lambda > 0$$

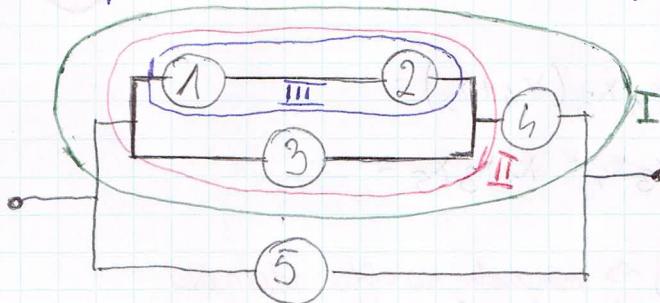
$$R_i(t) = e^{-\lambda t}$$

$$F(t) = P \{ T \leq t \}$$

optymalne zaniej losowej T ,
prawdopodobieństwo, że czas do uszkodzenia
obiektu jest mniejszy od t

$R(t) = P \{ T \geq t \}$ - prawdopodobieństwo, obiektu jest większy
że czas do uszkodzenia obiektu jest mniejszy od t

Pseudopodzielniczwo zdolnosci systemu w chwili t: $\{R_s(t)\}$:



Wyznaczanie podsystemow

	$R_s(t) = \prod_{i=1}^m R_i(t)$
	$F_s(t) = \prod_{i=1}^m F_i(t)$
$R_s(t) = 1 - F_s(t)$	

Odpowiedzie jest od tytlu:

$$F_s(t) = F_5(t) \cdot F_I(t)$$

$$R_I(t) = R_4(t) \cdot R_{\underline{\text{III}}}(t)$$

~~$$F_{\underline{\text{II}}}(t) = F_3(t) \cdot F_{\underline{\text{III}}}(t)$$~~

$$R_{\underline{\text{III}}}(t) = R_1(t) \cdot R_2(t)$$

$$R_{\underline{\text{III}}}(t) = e^{-\lambda t} \cdot e^{-\lambda t} = e^{-2\lambda t}$$

$$F_{\underline{\text{II}}}(t) = (1 - e^{-\lambda t})(1 - e^{-2\lambda t}) = 1 - e^{-2\lambda t} - e^{-\lambda t} + e^{-3\lambda t}$$

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

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

$$(1 - e^{-2\lambda t} - e^{-3\lambda t} + e^{-4\lambda t} - e^{-\lambda t} + e^{-3\lambda t} + e^{-4\lambda t} - e^{-5\lambda t}) =$$

$$= 1 - e^{-\lambda t} - e^{-2\lambda t} + 2e^{-4\lambda t} - e^{-5\lambda t}$$

$$R_s(t) = e^{-\lambda t} + e^{-2\lambda t} - 2e^{-4\lambda t} + e^{-5\lambda t}$$

$$R_s(0) = 1 + 1 - 2 + 1 = 1$$

// sprawdzenie, jeli jest 1 to dobrze rozumie

Obliczenie wartości oczekiwanej złożoności tego systemu

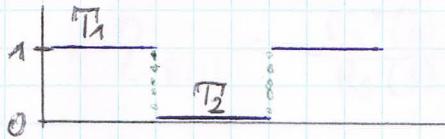
$$E\{T\} = \Theta = \int_0^{\infty} t \cdot f(t) dt = \int_0^{\infty} [1 - F(t)] dt = \int_0^{\infty} R(t) dt$$

$$\begin{aligned} E\{T_S\} &= \int_0^{\infty} R_S(t) dt = \int_0^{\infty} (e^{-\lambda t} + e^{-2\lambda t} - 2e^{-4\lambda t} + e^{-5\lambda t}) dt = \\ &= \int_0^{\infty} e^{-\lambda t} dt + \int_0^{\infty} e^{-2\lambda t} dt - 2 \int_0^{\infty} e^{-4\lambda t} dt + \int_0^{\infty} e^{-5\lambda t} dt = \\ &= \frac{1}{\lambda} + \frac{1}{2\lambda} - \frac{2}{4\lambda} + \frac{1}{5\lambda} = \frac{1}{\lambda} \cdot \left(1 + \frac{1}{2} - \frac{1}{2} + \frac{1}{5}\right) = \frac{6}{5} \cdot \frac{1}{\lambda} \end{aligned}$$

$$\int_0^{\infty} e^{-at} dt = \left[-\frac{e^{-at}}{a} \right]_0^{\infty} = -\frac{0}{a} - \left(-\frac{1}{a}\right) = \frac{1}{a}$$

Zad 3

Struktura funkcji mierzeniodościowych jest taka sama
elementy ③ ④ ⑤ są elementami odmienialnymi



$$F_i(t) = 1 - e^{-at} \quad \text{elementy odmienialne}$$

$$G_i(t) = 1 - e^{-bt} \quad - \text{określenie}$$

$$D_i(t) = 1 - e^{-\gamma t} \quad \text{elementy mierodziałowe}$$

$k_{g_i}(t) = R\{X(t) = 1\}$	$R(t)$	szeregowo
$1 - k_g(t) = P\{X(t) = 0\}$	$F(t)$	nówka
elementy odmienialne	mierodziałowe	

$k_g(t) \rightarrow$ współczynnik gotowości \rightarrow prawdopodobieństwo poprawnej precy
akcytu w chwili t

$$k_{gs}(t) = ?$$

$$1 - k_{gs}(t) = (1 - k_{g_I}(t)) (1 - k_{g_{II}}(t))$$

$$k_{g_I}(t) = k_{g_1}(t) \cdot k_{g_{II}}(t)$$

$$1 - k_{g_{II}}(t) = (1 - k_{g_3}(t)) F_{III}(t)$$

$$R_{III}(t) = R_{g_1}(t) \cdot R_{g_2}(t)$$

$$k_{g_i}(s) = \frac{1}{s} \cdot \frac{1 - f^*(s)}{1 - f^*(s) g^*(s)}$$

$$P \quad kg_i(t) = \frac{b}{a+b} + \frac{e}{a+b} \cdot e^{-(a+b)t} \text{ iść do obliczania \rightarrow wykres ma kute}$$

Obliczanie granicznego współczynnika niezawodności:

$$t \rightarrow \infty$$

gdy czas rokowania przesunięty do nieskończoności, elementy niezawodne będą poparte, w systemie będą wtedy tylko elementy odmienione

$K_{gi} \rightarrow$ graniczny współczynnik gotowości

$\Theta \rightarrow$ wartości określone

$$K_{gi} = \frac{\Theta_1}{\Theta_1 + \Theta_2} =$$

$$\Theta_1 = \frac{1}{a}$$

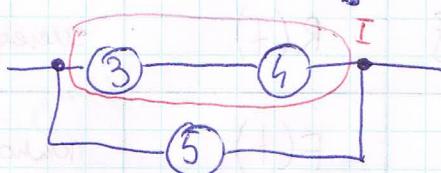
$$\Theta_2 = \frac{1}{b}$$

$$K_{gi} = \frac{b}{b+a}$$

$$K_{gi} = \frac{\frac{1}{a}}{\frac{1}{a} + \frac{1}{b}} = \frac{b}{b+a}$$

$K_{gs} \rightarrow$ graniczny współczynnik gotowości całego systemu

w $t \rightarrow \infty$ system mały odcinek:



$$1 - K_{gs}(t) = (1 - K_{g3}(t))(1 - K_{gI}(t))$$

$$K_{gI}(t) = K_{g3}(t) \cdot K_{gi}(t)$$

$$K_{gI}(t) = \left(\frac{b}{a+b} \right) \left(\frac{b}{a+b} \right)^2 = \left(\frac{b}{a+b} \right)^3$$

$$1 - K_{gs}(t) = \left(1 - \frac{b}{a+b} \right) \left(1 - \left(\frac{b}{a+b} \right)^2 \right)$$

$$K_{gs}(t) = 1 - \left[1 - \left(\frac{b}{a+b} \right)^2 - \frac{b}{a+b} + \left(\frac{b}{a+b} \right)^3 \right] = 1 - 1 + \left(\frac{b}{a+b} \right)^2 + \frac{b}{a+b} - \left(\frac{b}{a+b} \right)^3 = \frac{b}{a+b} - \left(\frac{b}{a+b} \right)^3$$

$$K_{gs}(t) = \frac{b}{a+b} + \left(\frac{b}{a+b} \right)^2 - \left(\frac{b}{a+b} \right)^3$$

$$\frac{(a+b)^2 - 1}{(a+b)(a+b)^2 - 1} \cdot \frac{1}{a} = (a+b)^{-2}$$

SKI

CW 2

redundancje poszczególne

3

Redundancja \rightarrow jest to modyfikowalność uktodów

wskoźnik mierzonej mocy.

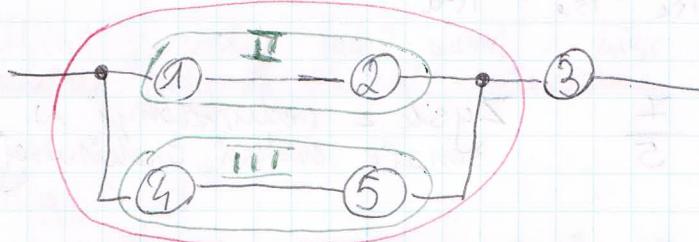
$$\eta_{W(t)} = \frac{W^*(t)}{W(t)}$$

$W(t) \rightarrow$ rozważony wskoźnik mierzonej mocy

$W^*(t) \rightarrow$ wartość mierzonej mocy z elementem modyfikowanym

I

$W(t) \rightarrow$ bez elementów modyfikowanych



System składany jest z takich samych elementów mechanicznych

$$F_I(t) = F(t) = 1 - e^{-at}$$

Wykorzystując zasada redundancji otrzymamy: $R(t)$, $E\{\tau^T\}$

$$\eta_{R(t)} = \frac{R_s^*(t)}{R_s(t)}$$

$$\eta_{E\{\tau^T\}} = \frac{E_s^*\{\tau^T\}}{E_s\{\tau^T\}}$$

10

$$R_s(t) = R_1(t) \cdot R_2(t) \cdot R_3(t)$$

$$R_s(t) = e^{-at} \cdot e^{-at} \cdot e^{-at} = e^{-3at}$$

$$R_s^*(t) = R_3(t) \cdot R_I(t)$$

$$F_I(t) = F_{II}(t) \cdot F_{III}(t)$$

$$R_{II}(t) = R_1(t) \cdot R_2(t)$$

$$R_{III}(t) = R_4(t) \cdot R_5(t)$$

$$R_{III}(t) = e^{-at} \cdot e^{-at} = e^{-2at} = R_{II}(t)$$

$$F_I(t) = (1 - e^{-2at}) \cdot (1 - e^{-2at}) = 1 - e^{-2at} - e^{-2at} + e^{-4at} = 1 - 2e^{-2at} + e^{-4at}$$

$$R_s^*(t) = e^{-at} \cdot (1 - e^{-2at} - e^{-4at}) = 2e^{-3at} - e^{-5at}$$

$$\eta_{R(t)} = \frac{R_s^*(t)}{R_s(t)} = \frac{2e^{-3at} - e^{-5at}}{e^{-3at}} = 2 - e^{-2at}$$

$$\eta_{R(t)}(0) = 2 - 1 = 1 \quad // sprawdzenie czy dobrze obliczone$$

$$\eta_{R(t)}(\infty) = 2 - e^{-\infty} = 2$$

20

$$E\{T\} = \int_0^\infty R(t) dt$$

$$E_S\{T\} = \int_0^\infty e^{-3at} dt = \left[-\frac{1}{3at} \cdot e^{-3at} \right]_0^\infty = -\frac{1}{3a} \cdot 0 - \left(-\frac{1}{3a} \cdot 1 \right) = \frac{1}{3a}$$

$$E_{S^*}\{T\} = \int_0^\infty 2e^{-3at} - \int_0^\infty e^{-5at} = 2 \cdot \left[\frac{1}{-3at} e^{-3at} \right]_0^\infty - \left[-\frac{1}{5at} e^{-5at} \right]_0^\infty = \\ = 2 \cdot \frac{1}{3a} - \frac{1}{5a} = \frac{2}{3a} - \frac{1}{5a} = \frac{10}{15a} - \frac{3}{15a} = \frac{7}{15a}$$

$$\eta_{ES^{*}IG} = \frac{\frac{7}{15a}}{\frac{1}{3a}} = \frac{7}{5} \cdot \frac{3}{1} = \frac{7}{5}$$

Zysk z redundancji w
sensie metryki określonej

ile razem wydłużają się czas do uszkodzenia

Kad 2

Wszystkie elementy są odmienne i identyczne

$$F_i(t) = F(t) = 1 - e^{-at}$$

$$G_i(t) = G(t) = 1 - e^{-bt} \quad \text{czas oczekiwania}$$

Należy obliczyć zysk z redundancji (bez wskaźników):

$k_{g_i}(t)$ czas K_g

$$\eta_{kg_i}(t) = \frac{k_{g_i}^*(t)}{k_{gs}(t)}$$

$$K_{g_i}(t) = \frac{b}{a+b} + \frac{a}{a+b} \cdot e^{-(a+b)t} = d(t)$$

$$1^o \quad k_{gs}(t) = k_{g_1}(t) \cdot k_{g_2}(t) \cdot k_{g_3}(t) = (d(t))^3$$

$$k_{g_s}(t) = k_{g_3}(t) \cdot k_{g_I}(t)$$

$$1 - k_{g_I}(t) = (1 - k_{g_{II}}(t))(1 - k_{g_{III}}(t))$$

$$k_{g_{II}}(t) = k_{g_{III}}(t) = k_{g_1}(t) \cdot k_{g_2}(t)$$

$$k_{g_{II}}(t) = k_{g_{III}}(t) = [d(t)]^2$$

$$1 - k_{g_I}(t) = (1 - [d(t)]^2)(1 - k_{g}[d(t)]^2) = 1 - 2[d(t)]^2 + [d(t)]^4$$

$$k_{g_s}(t) = d(t) \cdot (1 - 1 + 2[d(t)]^2 - [d(t)]^4) = 2[d(t)]^3 - [d(t)]^5$$

$$\eta_{kg_s}(t) = \frac{2[d(t)]^3 - [d(t)]^5}{[d(t)]^3} = 2 - [d(t)]^2 = 2 - \left[\frac{b}{a+b} + \frac{a}{a+b} \cdot e^{-(a+b)t} \right]^2$$

(4)

$$2 \underset{K}{\text{kg}}(t)(0) = 2 - \left[\frac{b}{a+b} + \frac{a}{a+b} \cdot 1 \right]^2 = 2 - \left[\frac{a+b}{a+b} \right]^2 = 2-1=1 \quad // \text{spowiemie}$$

$$\underset{Kg(H)}{\eta} = 2 - \left[\frac{b}{a+b} + \frac{a}{a+b} \cdot 0 \right]^2 = 2 - \left[\frac{b}{a+b} \right]^2$$

2°.

Układ powstaje takie samo, że więc możliwe jedynie zmiennej istnienie

$$Kg_I = \frac{b}{a+b} = d$$

$$Kg_s = d^3$$

$$Kg_s^* = Kg_I \cdot Kg_{II} = 2d^3 - d^5$$

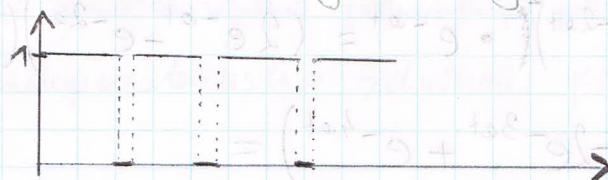
$$1 - Kg_I = (1 - Kg_{II})(1 - Kg_{III}) = 1 - 2d^2 + d^4$$

$$Kg_{II} = d^2 = Kg_{III}$$

$$\underset{Kg}{\eta} = \frac{2d^3 - d^5}{d^3} = 2 - d^2 = 2 - \left[\frac{b}{a+b} \right]^2$$

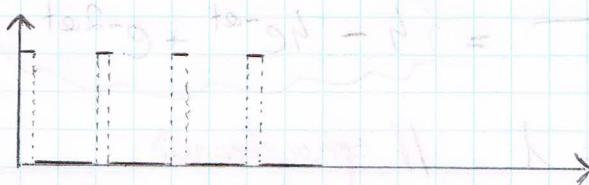
$$\underset{Kg(H)}{\eta} = 2 - \left[\frac{b}{a+b} \right]^2 \quad \text{możemy rozpatrzyć 2 przypadki}$$

1° gdy $a > b$ wtedy elementy odnoszące się bloku są gorsze



$$\underset{Kg(H)}{\eta} = 2 - 1 = 1$$

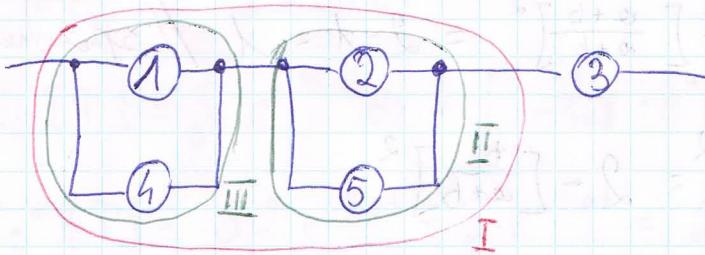
gdy $a > b$



$$\underset{Kg(H)}{\eta} = 2 - 0 = 2$$

A więc możliwe wywołanie, że zysk redundancji jest niski, gdy elementy są gorsze (szybciej się pręże)

Kod 3



elementy są niezależne

$$F_1(t) = F(t) = 1 - e^{-\alpha t}$$

Wykorzystując zasady z redundancji odczytujemy $R(t)$ i EQT

1°

$$\eta_{R_S(t)} = \frac{R_S^*(t)}{R_S(t)}$$

$$R_S(t) = R_1(t) \cdot R_2(t) \cdot R_3(t)$$

$$R_S(t) = e^{-\alpha t} \cdot e^{-\alpha t} \cdot e^{-\alpha t} = e^{-3\alpha t}$$

$$R_S^*(t) = R_3(t) \cdot R_{\bar{II}}(t) \cdot R_{\bar{III}}(t)$$

~~Path I~~ * ~~Path II~~ * ~~Path III~~

$$\eta_{\bar{II}}(t) = F_1(t) \cdot F_2(t)$$

$$F_{\bar{III}}(t) = F_2(t) \cdot F_5(t)$$

$$F_{\bar{III}}(t) = (1 - e^{-\alpha t})(1 - e^{-\alpha t}) = 1 - e^{-\alpha t} - e^{-\alpha t} + e^{-2\alpha t} = 1 - 2e^{-\alpha t} + e^{-2\alpha t} = F_{\bar{I}}$$

$$R_S^*(t) = (1 - 1 + 2e^{-\alpha t} - e^{-2\alpha t}) \cdot e^{-\alpha t} = (2e^{-\alpha t} - e^{-2\alpha t})(2e^{-\alpha t} - e^{-2\alpha t}) e^{-\alpha t} =$$

$$= e^{-\alpha t}(4e^{-2\alpha t} - 2e^{-3\alpha t} - 2e^{-3\alpha t} + e^{-4\alpha t}) =$$

$$= e^{-\alpha t}(4e^{-2\alpha t} - 4e^{-3\alpha t} + e^{-4\alpha t}) = 4e^{-3\alpha t} - 4e^{-4\alpha t} + e^{-5\alpha t}$$

$$\eta = \frac{4e^{-3\alpha t} - 4e^{-4\alpha t} + e^{-5\alpha t}}{e^{-3\alpha t}} = 4 - 4e^{-\alpha t} + e^{-2\alpha t}$$

$$\eta_{R_S(t)}(0) = 4 - 4 + 1 = 1 \quad // \text{spodziewanie}$$

$$\eta_{R_S(t)}(\infty) = 4 - 0 + 0 = 4$$

2°

$$EQT = \int_0^\infty R(t) dt$$

SKI

$$\eta_{EQTg} = \frac{E_s \{ Tg \}}{E_s \{ T \}}$$

$$E_s \{ Tg \} = \int_0^{\infty} e^{-3et} dt = \left[-\frac{1}{3a} \cdot e^{-3et} \right]_0^{\infty} = -\frac{1}{3a} \cdot 0 - \left(-\frac{1}{3a} \cdot 1 \right) = \frac{1}{3a}$$

~~$$E_s \{ T \} = 4 \cdot 4 \int_0^{\infty} e^{-at} dt + \int_0^{\infty} e^{-2at} dt = 4 - 4 \cdot \left[\frac{1}{a} \cdot e^{-at} \right]_0^{\infty} + \left[-\frac{1}{2a} \cdot e^{-2at} \right]_0^{\infty} =$$~~

$$= 4 - \frac{4}{a} + \frac{1}{2a} = \frac{8a}{2a} - \frac{8}{2a} + \frac{1}{2a}$$

~~$$E_s \{ T \} = 4 \int_0^{\infty} e^{-3et} dt - 4 \int_0^{\infty} e^{-4et} dt + \int_0^{\infty} e^{-5et} dt =$$~~

$$= 4 \cdot \frac{1}{3e} - 4 \cdot \frac{1}{4e} + \frac{1}{5e} = \frac{20}{15e} - \frac{15}{15e} + \frac{3}{15e} = \frac{8}{15e}$$

$$\eta_{Egmg} = \frac{8}{15e} \cdot \frac{3a}{1} = \frac{8}{5}$$

CW 3

Redundancje skuteczne \rightarrow gdy element rezerwowy jest włączony

stopniowo, gdy się popsuje element podstawowy

Charakterystyki przełącznika:

$\zeta_p \rightarrow$ czas przełączenia

$P_p \rightarrow$ prawdopodobieństwo poprawnego przełączenia

$R_p \rightarrow$ prawdopodobieństwo zatrzymania przełącznika w chwili t

Ideally:

$$\zeta_p = 0$$

$$R_p \neq 1$$

$$P_p = 1$$

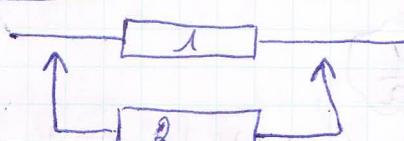
Nieprawidłowo:

$$\zeta_p \geq 0$$

$$R_p(t) \leq 1$$

$$P_p \leq 1$$

Kod 1



$$F_i(t) = F(1) = 1 - e^{-et}$$

$$\zeta_p = 0 \quad P_p = 1 \quad R_p(t) = 1$$

Jest to przełącznik idealny, nieodniesły
obe elementy są identyczne

Odpowiadając $\eta_{R(t)}$ i η_{EQTg}

$$1^0 \quad R_S(t) = e^{-at}$$

$$R_S^*(t) = P\{T_S^* > t\} =$$

$$= P\{T_1 + T_2 \geq t\} =$$

$$P\{T_1 \geq t\} + P\{T_1 < t, T_1 + T_2 \geq t\} =$$

piąty obiekt

↑
piąty nie obiekt
ale drugi obiekt

$$R_S^*(t) = R_1(t) + \int_0^t R_2(t-u) dF_1(u) =$$

$$= R_1(t) + \int_0^t R_2(t-u) f_1(u) d(u) =$$

$$= \cancel{R_1(t)} \cdot 1$$

$$= e^{-at} + \int_0^\infty e^{-a(t-u)} \cdot e^{-au} du =$$

$$= e^{-at}$$

$$= e^{-at} + \int_0^\infty e^{-a(t-u)} \cdot (ae^{-au}) du = e^{-at} - a \int_0^\infty e^{-at+tu-au} du =$$

$$= e^{-at} + u \int_0^\infty e^{-at} du = e^{-at} + ae^{-at} \int_0^t du = e^{-at} + ae^{-at} [u]_0^t =$$

$$e^{-at} + ae^{-at} \cdot t - ae^{-at} \cdot 0 = e^{-at} + at e^{-at} = \boxed{e^{-at}(1+at)}$$

$$R_S^*(0) = e^0 \cdot (1+0) = 1 \quad // \text{wysokodobne z niskodobrym}$$

$$\eta_{R(t)}(t) = \frac{e^{-at}(1+at)}{e^{-at}} = 1+at$$

$$\eta_{R(t)}(0) = 1+0=1$$

$$\eta_{R(t)}(\infty) = \infty$$

$$R_S^*(t) = e^{-at}(1+at)$$

$$E\{T_S^2\} = \int_0^\infty e^{-at} t^2 dt = \left[-\frac{1}{a} \cdot e^{-at} \right]_0^\infty = 0 - \frac{1}{a} = \boxed{\frac{1}{a}}$$

$$\eta_{W(t)} = \frac{W^*(t)}{W(t)}$$

$$f(t) = \frac{d}{dt} F_t$$

gestość zmiennych losowej

$$T_S^* = T_1 + T_2$$



miejsce obiektu

względem referencyjnego

$$u \leq t$$

$$f(t) = \{F(t)\}' = \{1 - e^{-at}\}' = ae^{-at}$$

$$= e^{-at} - a \int_0^\infty e^{-at+tu-au} du =$$

$$= e^{-at} + u \int_0^\infty e^{-at} du = e^{-at} + ae^{-at} \int_0^t du =$$

$$e^{-at} + ae^{-at} \cdot t - ae^{-at} \cdot 0 = e^{-at} + at e^{-at} = \boxed{e^{-at}(1+at)}$$

$$\int_a^b f(x) g(x) dx \quad h^+(x) = f(x)$$

$$\int_a^b h(x) g(x) dx = [h(x)g(x)]_a^b - \int_a^b h(x)g'(x) dx$$

$$h'(x) = (-ae^{-at}) \quad h(x) = e^{-at} \quad g(t) = t$$

$$E[S^* T_3] = \int_0^\infty S e^{-st} (1+st) dt = \int_0^\infty S e^{-st} dt + \int_0^\infty S st e^{-st} dt =$$

Czterenie przez uogólnie:

Czterie w postaci

$$\int_a^b f(x) g(x) dx$$

Jesli podzielmy zadejce takie $h(x)$, iż $h'(x) = f(x)$ to mamy przekształcić

$$\text{akcje do postaci: } \cdot (e^{-st})' = (-se^{-st})$$

$$\int_a^b h'(x) g(x) dx = [h(x)g(x)]_a^b - \int_a^b h(x) g'(x) dx$$

$$= \int_0^\infty e^{-st} (1+st) dt = \int_0^\infty e^{-st} dt + \int_0^\infty st e^{-st} dt = \left[-\frac{1}{s} e^{-st} \right]_0^\infty - \int_0^\infty s t e^{-st} dt =$$

$$= \frac{1}{s} - \left([e^{-st}]_0^\infty - \int_0^\infty e^{-st} dt \right) = \frac{1}{s} - \left([(0 \cdot \infty) - (0 \cdot 0)] - \frac{1}{s} \right) = \frac{1}{s} + \frac{1}{s} = \frac{2}{s}$$

$$\mathbb{E}[T_3] = \frac{\frac{2}{s}}{\frac{1}{s}} = \frac{2}{1} = 2$$

Zad 2

elementy strukturalne



$$F_1(t) = 1 - e^{-at}$$

$$F_2(t) = 1 - e^{-bt}$$

$$\mathbb{E}[R(t)], \mathbb{E}[S_1]$$

$$R_S(t) = e^{-st}$$

$$R_S^*(t) = R_1(t) + \int_0^t R_2(t-u) f_1(u) du = e^{-at} + \int_0^t e^{-b(t-u)} \cdot (ae^{-au}) du = e^{-at} + a \int_0^t e^{-b(t+bu-au)} du =$$

$$= e^{-at} + ae^{-bt} \int_0^t e^{u(b-a)} du = e^{-at} + ae^{-bt} \int_0^t e^{-u(a-b)} du =$$

$$= e^{-at} + ae^{-bt} \left[\frac{1}{b-a} \cdot e^{-u(a-b)} \right]_0^t = e^{-at} + ae^{-bt} \left[\frac{1}{b-a} \cdot e^{-(a-b)t} - \frac{1}{b-a} \right]$$

$$= e^{-at} + \frac{a}{b-a} \cdot e^{-(a-b)t} - \frac{a}{b-a} e^{-bt} =$$

$$= e^{-at} + \frac{a}{b-a} \cdot e^{-at+bt-bt} - \frac{a}{b-a} e^{-bt} = \cancel{e^{-at} + \frac{a}{b-a} e^{-bt}}$$

$$R_S^*(0) = 1 + 0 = 1 \quad // \text{czyli jest dobrze}$$

$$\eta_{R(t)}(t) = \frac{e^{-at} + \frac{a}{b-a}(e^{-at} - e^{-bt})}{e^{-at}} = 1 + \frac{a}{b-a}(1 - e^{-bt+at}) = \\ = 1 + \frac{a}{b-a}(1 - e^{-(b-a)t})$$

$$\eta_{R(t)}(0) = 1 + (1-1) = 1$$

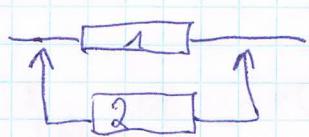
$$\eta_{R(t)}(\infty) = 1 + \frac{a}{b-a}$$

20

$$E\{\tau_{S3}\} = \int_0^\infty e^{-at} dt = \left[-\frac{1}{a} \cdot e^{-at} \right]_0^\infty = 0 - \frac{1}{a} = \frac{1}{a}$$

$$E^*\{\tau_{S3}\} = \int_0^\infty e^{-at} dt + \frac{a}{b-a} \int_0^\infty e^{-at} dt - \frac{a}{b-a} \int_0^\infty e^{-bt} dt = \\ = \left[-\frac{1}{a} \cdot e^{-at} \right]_0^\infty + \frac{a}{b-a} \left[-\frac{1}{a} \cdot e^{-at} \right]_0^\infty - \frac{a}{b-a} \left[-\frac{1}{b} \cdot e^{-bt} \right]_0^\infty = \\ = \frac{1}{a} + \frac{a}{b-a} \cdot \frac{1}{a} - \frac{a}{b-a} \cdot \frac{1}{b} = \frac{1}{a} + \frac{1}{b-a} - \frac{a}{b(b-a)}$$

$$\eta_{E\{\tau_{S3}\}} = \frac{\frac{1}{a} + \frac{1}{b-a} - \frac{a}{b(b-a)}}{\frac{1}{a}} = \cancel{\left(1 + \frac{a}{b-a} - \frac{a^2}{b(b-a)}\right)}$$



System z przegubem w niskim

$$F_p(t) = P\{\tau_p < t\} = 1 - e^{-\lambda t}$$

$$F_1(t) = 1 - e^{-at}$$

$$F_2(t) = \begin{cases} 1 - e^{-bt} + \zeta u & \text{if } u \leq t \\ 1 - e^{-at} + \zeta u & \text{if } u > t \end{cases}$$

$\tau_p \rightarrow$ czas do uszkodzenia paralelnego

$$\tau_p = 0, P_p = p_1, F_p(t) = 1 - e^{-\lambda t} =$$

$$\left[\frac{1}{b-a} - \frac{a}{b-a} \cdot \frac{1}{a-d} \right] t + \zeta u + \zeta = \left[\frac{(b-a)(a-d)}{b-a} \cdot \frac{1}{a-d} \right] t + \zeta u + \zeta = \\ = \frac{a-d}{a-d} \cdot \frac{1}{a-d} \cdot t + \frac{a-d}{a-d} \cdot \frac{1}{a-d} \cdot \zeta u + \zeta =$$

$$R_s(t) = e^{-at}$$

wary 1 element działa



1 element nie działa



przepodobieństwo

poparcia połączenia



$$R_s^*(t) = P\{T_1 \geq t\} + P\{T_1 < t, T_2 \geq u, p, T_1 + T_2 \geq t\} =$$

wys przetwierdzenie
 $u = T_1$

dugi przetwierdzenie
długi przekrój dziele

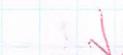
delenie dziele



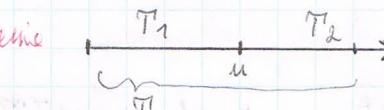
$$= R_1(t) + \int_0^t R_2(u) \cdot R_p(u) \cdot p \cdot R_2(t-u) f_1(u) du =$$

w którym u daje
przypadek jest
sprawny

powł. przetwierdzenie



zależność
przeciwne
w rozszerzeniu



długi przekrój
dziele w normalnym
w rozszerzeniu

jest poprawny
w rozszerzeniu

$$= e^{-at} + \int_0^t e^{-bu} \cdot e^{-\lambda u} \cdot p \cdot e^{-c(t-u)} \cdot a \cdot e^{-eu} du =$$

$$= e^{-at} + p \cdot a \int_0^t e^{-bu - \lambda u - ct + cu - au} du = \boxed{e^{-at} \cdot p \cdot a \cdot e^{-(\lambda+c)t} \cdot \int_0^t e^{-bu + cu - au} du =}$$

$$= e^{-at} \cdot pae^{-(\lambda+c)t} \cdot \int_0^t e^{-(b-c+a)u} du = e^{-at} \cdot pae^{-(\lambda+c)t} \cdot \left[\frac{1}{-(b-c+a)} \cdot e^{-(b-c+a)u} \right]_0^t =$$

$$= e^{-at} \cdot pae^{-(\lambda+c)t} \cdot \left[\frac{1}{-(b-c+a)} \cdot e^{-(b-c+a)t} + \frac{1}{b-c+a} \right] =$$

$$= e^{-at} + p \cdot a \int_0^t e^{-(b+\lambda-c+a)u} du \cdot e^{-ct} = e^{-at} + p \cdot a \cdot e^{-ct} \cdot \left[\frac{1}{-(b+\lambda-c+a)} \cdot e^{-(b+\lambda-c+a)t} \right] =$$

$$= e^{-at} + p \cdot a \cdot e^{-ct} \cdot \left[\frac{1}{-(b+\lambda-c+a)} \cdot e^{(b+\lambda-c+a)t} + \frac{1}{b+\lambda-c+a} \right] =$$

$$= e^{-at} + p \cdot a \cdot \frac{1}{-(b+\lambda-c+a)} \cdot \left[e^{-b+\lambda-t+ct-ct} - e^{-ct} \right] =$$

$$= e^{-at} - \frac{pa}{b+\lambda-c+a} \cdot \left[e^{-b-t-\lambda} - e^{-ct} \right] =$$

$$= \boxed{e^{-at} - \frac{pa}{b+\lambda-c+a} \cdot \left[e^{-t(b+\lambda)} - e^{-ct} \right]}$$

$(-c-a)t$

$$P_{R_s(t)} = \frac{e^{-at} - \frac{pa}{b+\lambda-c+a} \cdot \left[e^{-t(b+\lambda)} - e^{-ct} \right]}{e^{-at}} = 1 - \frac{pa}{b+\lambda-c+a} \cdot \left[e^{-t(b+\lambda-a)} - e^{-c} \right]$$

$$= 1 - \frac{pa}{b+\lambda-c+a} \cdot \left[e^{-t(b+\lambda)} - e^{-(c+a)t} \right]$$

$$P_{R(H)}(0) = 1 - \frac{ep}{a+b+c+\lambda} [1-1] = 1 \quad // \text{czyli jest ok}$$

~~R_s~~ ~~R_s*~~

$$R_s^*(0) = 1 \quad // \text{czyli teraz jest ok}$$

20

$$E\{T_S\} = \int_0^\infty e^{-\lambda t} dt = \left[-\frac{1}{\lambda} \cdot e^{-\lambda t} \right]_0^\infty = \frac{1}{\lambda}$$

$$E^*\{T_S\} = \int_0^\infty e^{-\lambda t} dt - \frac{pa}{b+\lambda-c+a} \cdot \left[\int_0^\infty e^{-t(\lambda+b+\lambda)} - \int_0^\infty e^{-ct} \right] =$$

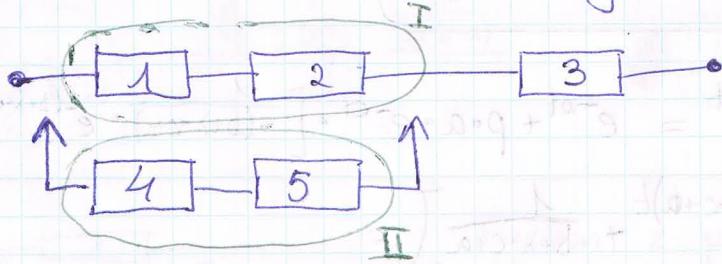
$$= \left[-\frac{1}{\lambda} \cdot e^{-\lambda t} \right]_0^\infty - \frac{pa}{b+\lambda-c+a} \cdot \left[\left[\frac{1}{-\lambda(b+\lambda)} \cdot e^{-\lambda(b+\lambda)} \right]_0^\infty - \left[\frac{1}{-c} \cdot e^{-ct} \right]_0^\infty \right] =$$

$$= \frac{1}{\lambda} - \frac{pa}{\lambda+b+\lambda-c} \cdot \left[\frac{1}{\lambda+b+\lambda} - \frac{1}{c} \right] =$$

$$P\{E\{T_S\}\} = \frac{\frac{1}{\lambda} - \frac{pa}{\lambda+b+\lambda-c} \cdot \left[\frac{1}{\lambda+b+\lambda} - \frac{1}{c} \right]}{\frac{1}{\lambda}} = 1 - \frac{pa^2}{\lambda+b+\lambda-c} \cdot \left[\frac{1}{\lambda+b+\lambda} - \frac{1}{c} \right]$$

Zad System składa się z elementów sterujących podstawnymi elementy

poz 2 elementów sterujących reakcje skazywane



Elementy 4 i 5 są reakcje dla elementów 1 i 2. Wszystkie elementy są niezależne o wzroście do uszkodzenia wyjątkowym z parametrem a. Odejrzyc zysk z redukcji dla wskaźników: prawdopodobieństwo poprawnej pracy systemu w chwili t oraz określonego wzrostu do uszkodzenia.

$$F_c = 1 - e^{-at}$$

$$P_{R(H)} = ?$$

$$P\{E\{T_S\}\} = ?$$

10

$$R_s(t) = F_1(t) \cdot F_2(t) \cdot F_3(t) = e^{-3at}$$

$$R_I(t) = F_1(t) \cdot F_2(t) = e^{-2at}$$

$$R_{II}(t) = F_3(t) \cdot F_5(t) = e^{-2at}$$

$$R_s^*(t) = P\{T_s^* > t\} = P\{T_I + T_{II} > t, T_3 > t\} + \text{hub}$$

$$P\{T_I < t; T_I + T_{II} > t, T_3 > t\} =$$

↑
 polsystem pierwotny nie działa
 ↓
 polsystem Omega działa

↓
 element 3 działa

$$\begin{aligned}
 R_s^*(t) &= R_I(t) \cdot R_3(t) + \int_0^t R_{II}(t-u) dF_I(u) \cdot R_3(t) \\
 &= e^{-2at} \cdot e^{-at} + \int_0^t e^{-2a(t-u)} \cdot (2a \cdot e^{-2au}) \cdot e^{-at} du = \\
 &= e^{-3at} + \int_0^t e^{-2at+2au} \cdot 2a e^{-2au} \cdot e^{-at} du = \\
 &= e^{-3at} + 2ae^{-3at} \cdot \int_0^t du = e^{-3at} + 2ae^{-3at} \cdot t = e^{-3at}(1+2et)
 \end{aligned}$$

$$R(t) = \frac{e^{-3at}(1+2et)}{e^{-3at}} = 1+2et$$

$$R_s^*(0) = 1 \cdot (1+0) = 1$$

$$R(t)(0) = 1+0 = 1 \quad |E\{T_s\}| = \int_0^\infty e^{-3at} dt + \int_0^\infty 2at e^{-3at} dt =$$

$$\frac{1}{3a} + \frac{2}{3} \cdot \int_0^\infty (-3ae^{-3at}) \cdot t \cdot dt = \left\{ \begin{array}{l} \text{względnie} \\ \text{przez resztę} \end{array} \right\}$$

20

~~$$E\{T_s\} = \int_0^\infty e^{-3} dt = \infty$$~~
~~$$E\{T_s\} = \int_0^\infty e^{-3at} dt = \frac{1}{3a}$$~~

$$= (1+2et) \cdot \frac{1}{3a}$$

$$\begin{aligned}
 &= \frac{1}{3a} + \frac{2}{3} \cdot \left(\left[e^{-3at} \cdot t \right]_0^\infty - \int_0^\infty e^{-3at} dt \right) = \\
 &= \frac{1}{3a} + \frac{2}{3} \cdot \left(0 - \frac{1}{3a} \right) = \frac{1}{3a} + \frac{2}{9a} = \frac{3}{9a} + \frac{2}{9a} = \frac{5}{9a}
 \end{aligned}$$

$$E\{T_s\} = \int_0^\infty e^{-3at} dt = \frac{1}{3a}$$

$$E\{T_s\} = \frac{5}{9a} \cdot \frac{3a}{1} = \frac{5}{3}$$

NSK

ćw 4

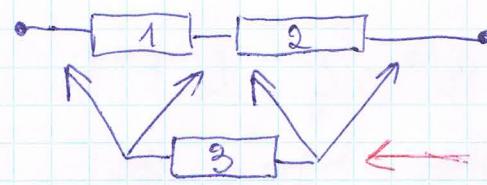
Model systemu wielostemennego

Dany stan systemu opisany jest sumą jego elementów,

wymienny wektorem

$$x = \langle x_1, \dots, x_i, \dots, x_n \rangle$$

Zad 1



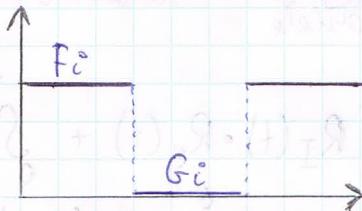
wszystkie elementy są identyczne (i)

odniesienie z redundancją przesuwającą się

posuwne nadudźńie, przesuwające się

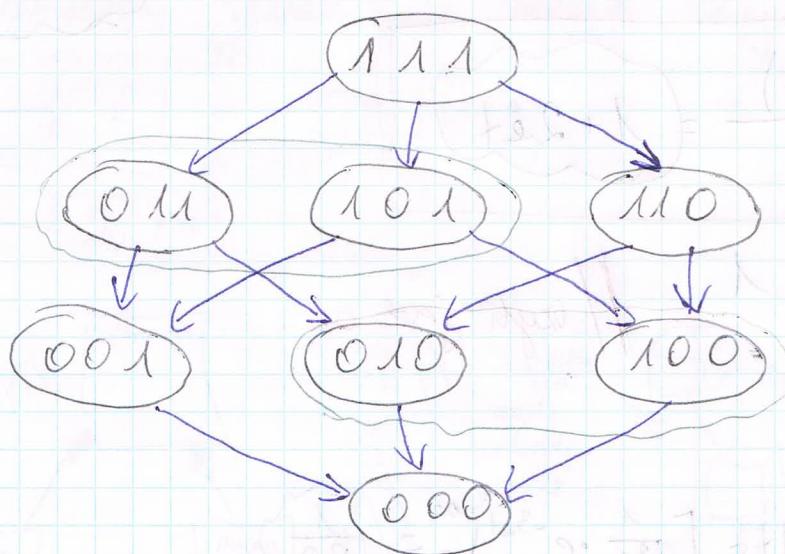
$$F_i(t) = f(t) = 1 - e^{-at}$$

$$G_i(t) = g(t) = 1 - e^{-bt}$$



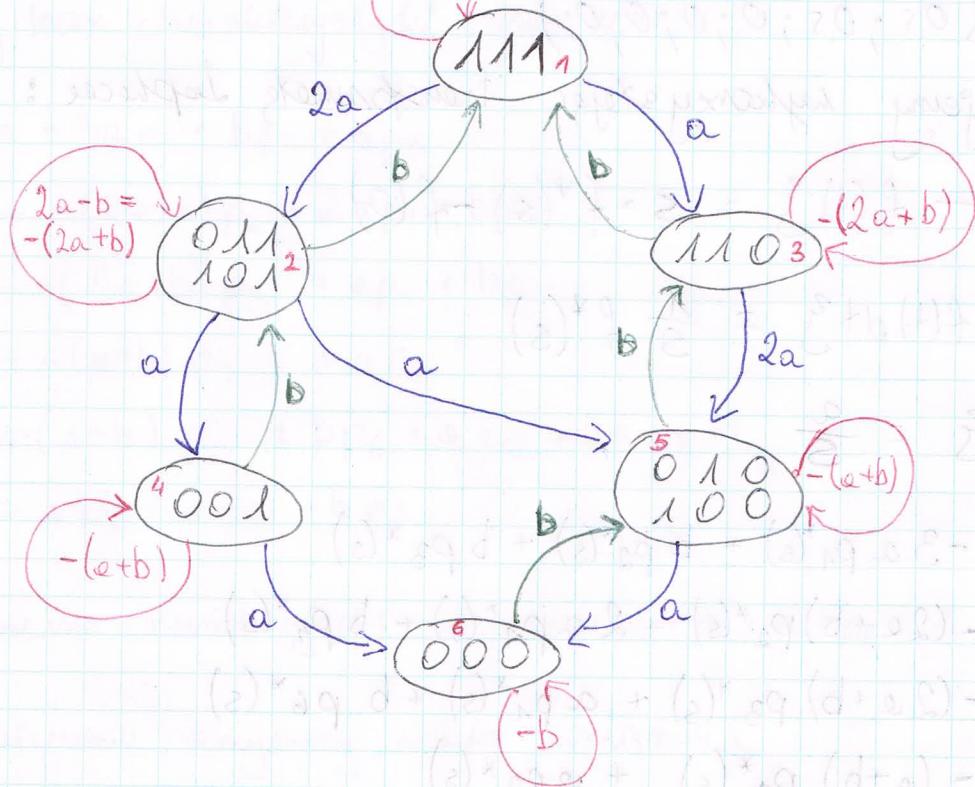
Zaktodomy, że w systemie jest jeden konserwator, najpierw modyfikowany jest element podstosowany a potem dodatkowy

1° Opis systemu: Główk - stanowisko



przeniesienie stanów

20:



z jaka intensywnością
dla różnych typów ston

- optym minus sume intensywności
wchodzących w ston

Najpierw się napisane elementy podstawowe z intensywnością b

3^o Użytkujemy teraz metod różnicową rekurencyjnych ston (Kotomęskiego):
(Przedpodstawnisko z pełnym systemem jest w tym stonie, czyli sume wszystkiego co wchodzi do tego stonu,

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{d}{dt} p_1(t) = -3a p_1(t) + b p_2(t) + b p_3(t) \\ \frac{d}{dt} p_2(t) = -(2a+b) p_2(t) + 2a p_1(t) + b p_4(t) \\ \frac{d}{dt} p_3(t) = -(2a+b) p_3(t) + a p_1(t) + b p_5(t) \\ \frac{d}{dt} p_4(t) = -(a+b) p_4(t) + a p_2(t) \\ \frac{d}{dt} p_5(t) = -(a+b) p_5(t) + 2a p_3(t) + b p_6(t) + a p_2(t) \\ \frac{d}{dt} p_6(t) = -b p_6(t) + a p_5(t) + a p_4(t) \end{array} \right.$$

(do usunięcia (bo niepotrzebne))

Użycie różnic mierzy normę, więc konieczne jest ujemne
różnicy mierzącą, co oznacza, że suma rekurencji musi być równa 1, i
usuniemy jedną z różnic

$$p_1(t) + p_2(t) + p_3(t) + p_4(t) + p_5(t) + p_6(t) = 1$$

Zebym maxime bylo rozumieć metodę, melyj pozyjeć wektor parametrów

$$\text{np. } p(0) = (0,5; 0,5; 0; 0; 0; 0)$$

Układ równań rozumiejący wykorzystuje transformacje Lopatcew:

$$L \left\{ \frac{d}{dt} f(t) \right\} = s \cdot f^*(s) - f(0)$$

$$L \left\{ \int f(t) dt \right\} = \frac{1}{s} f^*(s)$$

$$L \left\{ a \right\} = \frac{a}{s}$$

$$\left\{ s \cdot p_1^*(s) - 0,5 = -3a p_1^*(s) + b p_2^*(s) + b p_3^*(s) \right.$$

$$s p_2^*(s) - 0,5 = -(2a+b) p_2^*(s) + 2a p_1^*(s) + b p_4^*(s)$$

$$s p_3^*(s) - 0 = -(2a+b) p_3^*(s) + a p_1^*(s) + b p_5^*(s)$$

$$s p_4^*(s) - 0 = -(a+b) p_4^*(s) + a p_2^*(s)$$

$$\frac{1}{s} = p_1^*(s) + p_2^*(s) + p_3^*(s) + p_4^*(s) + p_5^*(s) + p_6^*(s)$$

$$s p_6^*(s) - 0 = a p_4^*(s) + a p_5^*(s) - b p_6^*(s)$$

Układ równań fizycznie rozumieć, potem dostosować transformacje odmienne
Lopatcew L^{-1} i uzyskać wektor:

$$p(t) = (p_1(t), p_2(t), p_3(t), p_4(t), p_5(t), p_6(t))$$

z takim pseudopodstawnictwem, system będzie w stanie 1

Obliczanie współczynników gotowości, ryzyku × redundancji

$$\eta_{Kg(t)} = \frac{Kg^*(t)}{Kg(t)} = \frac{p_1(t) + p_2(t) + p_3(t)}{Kg_1(t) \cdot Kg_2(t)}$$

stany w których system jest sprawny

szerokość wejścia

rozumyemy tenż pseudopodstawnictwo gromadzące

$$P_c = \lim_{t \rightarrow \infty} p_c(t)$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{d}{dt} p_c(t) = \frac{d}{dt} \lim_{t \rightarrow \infty} p_c(t) = \frac{d}{dt} P_c = 0$$

Poznajmy teraz charakterystyki graniczne:

$$0 = -3\alpha p_1 + bp_2 + bp_3$$

$$0 = -(2\alpha + b)p_2 + 2\alpha p_1 + bp_4$$

$$0 = -(2\alpha + b)p_3 + \alpha p_1 + bp_5$$

$$0 = -(\alpha + b)p_4 + \alpha p_2$$

$$0 = -(\alpha + b)p_5 + bp_6 + \alpha p_2 + 2\alpha p_3$$

$$0 = \alpha p_1 + \alpha p_5 - bp_6$$

co równanie niezależności: $p_1 + p_2 + p_3 + p_4 + p_5 + p_6 = 1$

Po rozwiązyaniu otrzymamy wektor rozwiązań:

$$\rho = (p_1, p_2, p_3, p_4, p_5, p_6)$$

Po otrzymaniu rozwiązań obliczyć lisk podstawić do wzoru:

$$D_{Kg} = \frac{Kg^*}{Kg} = \frac{p_1 + p_2 + p_3}{Kg_1 \cdot Kg_2}$$

Zad 2



W systemie jest jeden konserwatywny,

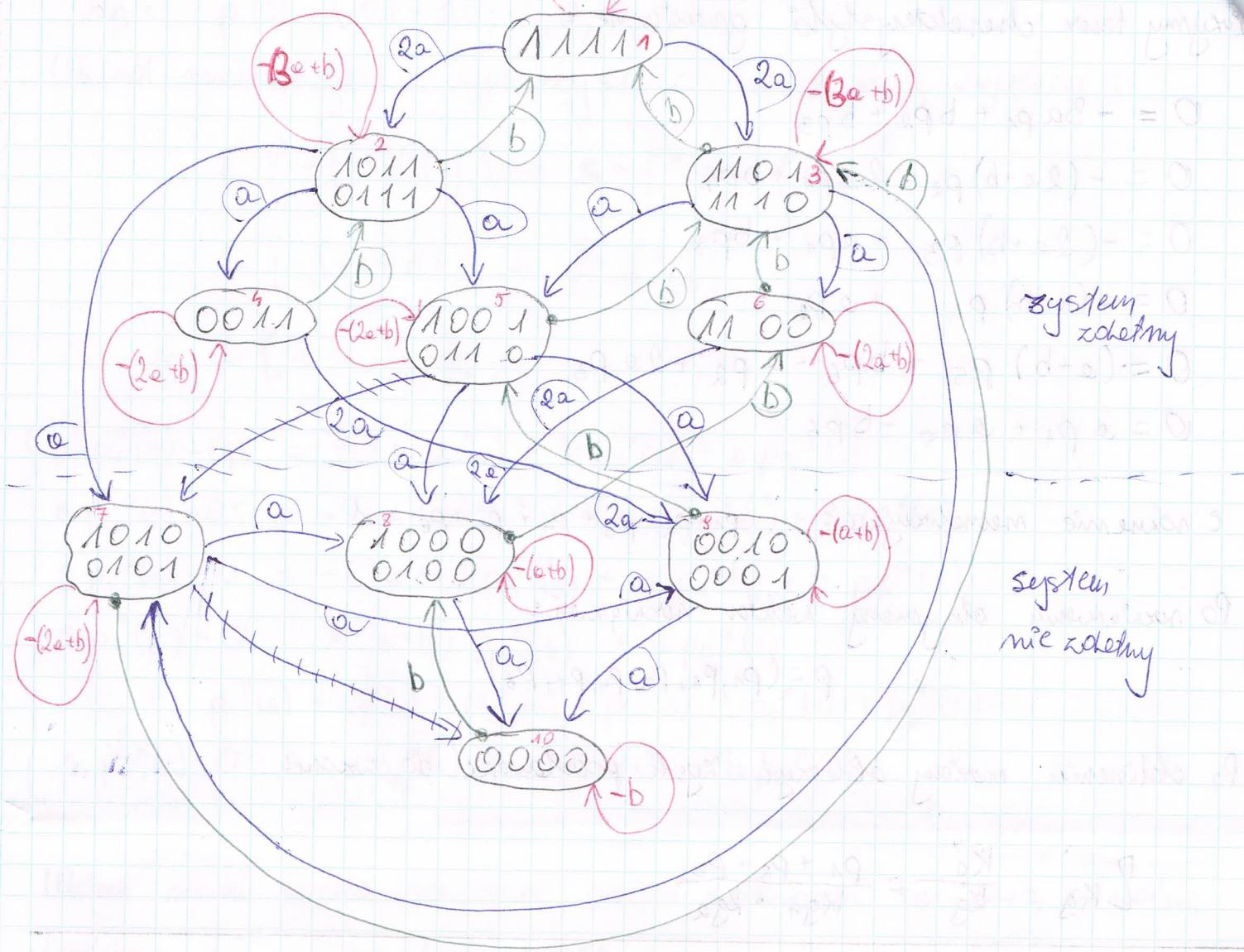
elementy pracują się niezależnie

$3 \geq 4 > 2$ minimalne dla $1 \geq 2$

$$F_i(t) = F(t) = 1 - e^{-\alpha t}$$

$$G_i(t) = G(t) = 1 - e^{-bt}$$

GRAF:



system z kolejnymi
 $(d-a)=0$

system
nie z kolejnymi

można napisać teraz równanie rekurencyjne:

$$\frac{d}{dt} p_1(t) = -4a p_1(t) + b p_2(t) + b p_3(t)$$

$$\frac{d}{dt} p_2(t) = -(2a+b)p_2(t) + 2a p_1(t) + b p_4(t)$$

$$\frac{d}{dt} p_3(t) = -(3a+b)p_3(t) + b \cdot p_7(t) + b \cdot p_6(t) + 2a \cdot p_1(t) + b \cdot p_5$$

$$\frac{d}{dt} p_4(t) =$$

$$\frac{d}{dt} p_5(t) = \text{itd.}$$

$$\frac{d}{dt} p_6(t) =$$

$$\frac{d}{dt} p_7(t) =$$

$$\frac{d}{dt} p_8(t) =$$

$$\frac{d}{dt} p_9(t) =$$

$$\frac{d}{dt} p_{10}(t) =$$

5K

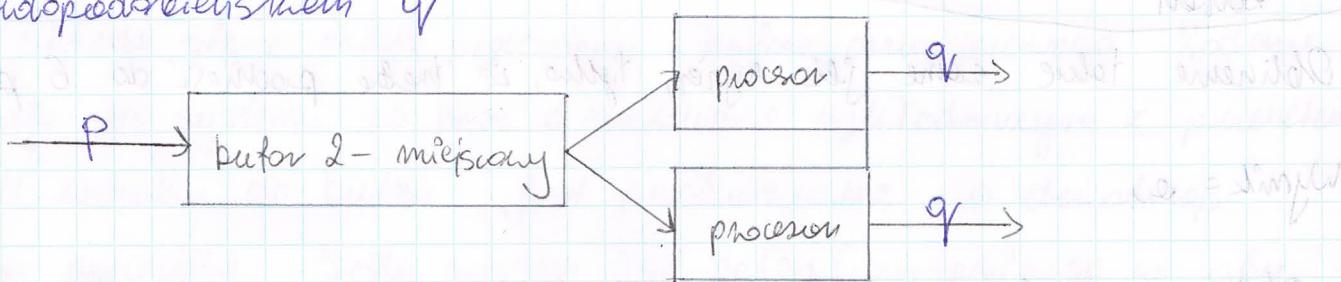
CW 5

11

Zad 1:

System składa się z dwóch procesorów i bufora dwumiejsowego. Zadejone wejście do systemu jest dynamiczne, co staje się efektem czasu t z przedpopodaniem prawdopodobieństwa p . Zadejone wejście do bufora jest pochodzące do dawnego innego procesora. Jeśli system jest pełen (zadaje się w obu procesorach i dwa w buforze) to zadejone jest tracone.

Dowolny procesor kiedy realizuje zadejone w kolejnym jednostku t z przedpopodaniem q

(a) Zdefiniować proces funkcyjowy systemu

$X(t)$ jest elementem $\{0, 1, 2, 3, 4\}$

$X = \{0, 1, 2, 3, 4\} \rightarrow$ liczbę modów w systemie

(b) Zdefiniować charakterystyki tego procesu

Czy jest to proces Markowa? \rightarrow TAK - przedpopodanie zadejone jedynie od wyniku poprzedniego

Czy jest to proces jednorodny? \rightarrow przysłeże stany i do tego samej od tego, kiedy to przysłeje następne

(c) Wykonać macierz przedpopodania przejść P i rozkład początkowy $p(0)$

0		1		2		3		4	
0	$1-p$		p			0			
1				p^2					
2					$p^2(1-p)$				
3						$p^2(1-p)^2$			
4							$p^2(1-p)^3$		

$$P =$$

0	1	2	3	4
0	$1-p$	p	0	0
1		p^2	0	0
2			$p^2(1-p)$	0
3				$p^2(1-p)^2$
4				

$$p(0) = (0.5, 0.5, 0, 0, 0)$$

d) Wyznaczyć przedpołodobieństwo tego, że w kroku 4 w systemie są dwa zderzenia:

Należy maticę P podnieść do 4 potęgi i przemówić po wektorze $P_1^{(0)}$, aby otrzymać wektor $P(4)$

$$P(4) = P(0) \cdot P^4$$

$$P(4) = \{a_1, a_2, a_3, a_4, a_5\}$$

Wynik: $a_4 + a_5$ (czyli 3 i 4 zderzenie w systemie)

e) Wyznaczyć przedpołodobieństwo tego, że w kroku 6 w systemie nie ma zderzeń

Obracanie taki samo jak w ycie, tylko, że trzeba podnieść do 6 potęgi

$$\text{Wynik: } a_1$$

f) Obracając określone liczby zderzeń w systemie w kroku 8

Wartość określonej mocy obliczając z definicji.

Na początek musimy obliczyć wektor $p(8)$ [tek jek w punkcie d)] a następnie obliczyć:

$$EX = \{0 \cdot a_1 + 1 \cdot a_2 + 2 \cdot a_3 + 3 \cdot a_4 + 4 \cdot a_5\}$$

g) Wyznaczyć genniune przedpołodobieństwo tego, że w systemie jest jedno zderzenie

Należy obliczyć nextod genniuny konstantę κ mimo

1. Dopełnione do układu równań

$$(P^T - I)\Pi = 0$$

$$(P^T - I)^{-1} \Pi = 0$$

transponowanie mocy
mocy P jednostkowa
transponowanie

2. aby napisać wyrażenie równie mocy:

$$P_0 + P_1 + P_2 + P_3 = 1 \quad \text{wartość jednego zderzenia w mocy}$$

$$1, 1, 1, 1 \cdot \Pi_1 = 0$$

$$0 = 0$$

3. - Wyznaczyć wyrażenie mocy $(P^T - I)$ aby sprawdzić czy jest nieosobliwe (czytadlo)

4. odnione mocy i dopełnione do równie $\Pi = (P^T - I)^{-1} \cdot b$

5. Po zapisaniu mocy otrzymamy wektor $\Pi = \{\Pi_0, \Pi_1, \Pi_2, \Pi_3, \Pi_4\}$

6. zapisaniem będzie Π_1

a) Wykazując określonego średnia linie zadań w systemie |

- linijny wartości określonego :

$$G\bar{\pi} = \{0 \cdot \bar{\pi}_0 + 1 \cdot \bar{\pi}_1 + 2 \cdot \bar{\pi}_2 + 3 \cdot \bar{\pi}_3 + 4 \cdot \bar{\pi}_4\}$$

i) Średnia średnia linie zadań w kolejce : $1 \cdot \bar{\pi}_3 + 2 \cdot \bar{\pi}_4$ |

Markowe DC

ćw 6

Kod 2

System składa się z dwóch procesorów i bufora dwumiejscowego. Zadanie naflymając do systemu co wejścia o rozkładzie wykładniczym z parametrem. Zadanie wchodzi do bufora i jest przekazywane do dowolnego jednego procesora. Jeśli system jest pełen (zadanie są w obu procesorach i dwa w buforze) to zadanie jest丢掉. Dowolny procesor wykonuje dowolne zadanie w czasie o rozkładzie wykładniczym z parametrem b.

b) Zdefiniować proces funkcyjny systemu i zbiór jego wartości

$$E = \{0, 1, 2, 3, 4\}$$

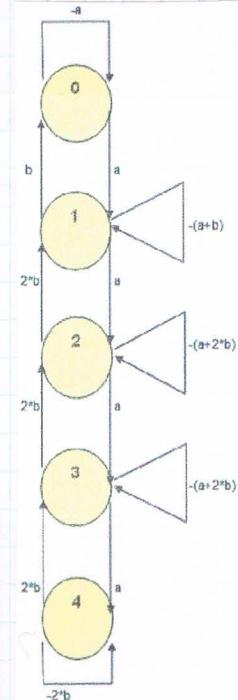
jest to klose proces DC

jest to proces Markowe, jest to proces jednorodny (intensywność nie zależy od kroku)

b) Wykazując macierzą intensywności przejść

$L =$

	0	1	2	3	4
0	-a	a	0	0	0
1	b	-(a+b)	a	0	0
2	0	2*b	-(a+2*b)	a	0
3	0	0	2*b	-(a+2*b)	a
4	0	0	0	2*b	-2*b



c) Wykazując określonego średnia linie zadań w systemie w chwili t

c)

$$p_0'(t) = -a*p_0(t) + b*p_1(t)$$

$$p_1'(t) = a*p_0(t) - (a+b)*p_1(t) + 2*b*p_2(t)$$

$$p_2'(t) = a*p_1(t) - (a+2*b)*p_2(t) + 2*b*p_3(t)$$

$$p_3'(t) = a*p_2(t) - (a+2*b)*p_3(t) + 2*b*p_4(t)$$

$$p_4'(t) = a*p_3(t) - 2*b*p_4(t)$$

$$p_0(t) + p_1(t) + p_2(t) + p_3(t) + p_4(t) = 1$$

$$p(0) = (0,5; 0,5; 0; 0; 0)$$

$$s*p_0(s) - 0,5 = -a*p_0(s) + b*p_1(s)$$

$$s*p_1(s) - 0,5 = a*p_0(s) - (a+b)*p_1(s) + 2*b*p_2(s)$$

$$s*p_2(s) - 0 = a*p_1(s) - (a+2*b)*p_2(s) + 2*b*p_3(s)$$

$$p_0(s) + p_1(s) + p_2(s) + p_3(s) + p_4(s) = 1/s$$

$$s*p_4(s) - 0 = a*p_3(s) - 2*b*p_4(s)$$

$$B(s)*p^T = b(s)$$

↑
zapisując w
postaci macierzy
↓

$s+a$	$-b$	0	0	0
$-a$	$s+a+b$	$-2*b$	0	0
0	$-a$	$s+a+2*b$	$-2*b$	0
1	1	1	1	1
0	0	0	$-a$	$s+2*b$

0,5
0,5
0
1/s
0

$$\text{Wynik} = 0*p_0(t) + 1*p_1(t) + 2*p_2(t) + 3*p_3(t) + 4*p_4(t)$$

d) Wyznaczyć prawdopodobieństwo spowodowania tego, że nadchodzące do systemu krochawie będzie obślużone

Liniemy chebelsyki spowodowane:

$$0 = -a*p_0 + b*p_1$$

$$0 = a*p_0 - (a+b)*p_1 + 2*b*p_2$$

$$0 = a*p_1 - (a+2*b)*p_2 + 2*b*p_3$$

$$0 = a*p_2 - (a+2*b)*p_3 + 2*b*p_4$$

$$0 = a*p_3 - 2*b*p_4$$

$$p_0 + p_1 + p_2 + p_3 + p_4 = 1$$

$$B^T p^T = c \quad \Rightarrow \quad p^T = B^{-1} c$$

-a	b	0	0	0
a	-(a+b)	2^b	0	0
0	a	-(a+2*b)	2^b	0
1	1	1	1	1
0	0	0	a	-2^b

0
0
0
1

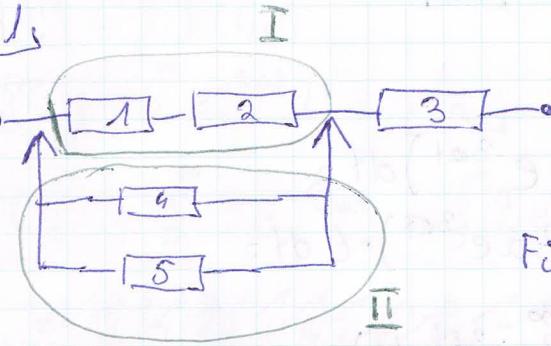
i obliczamy wektor p^T , który jest prawdopodobieństwem spowodowania

e) Wynikiem będzie: $1 - p_4$

13

SK

Modell



$$F_I(t) = 1 - e^{-3et}$$

$$\mathbb{P}[R(t)] = ?$$

$$\mathbb{P}[E_{MTBF}] = ?$$

10

$$R_S(t) = R_1(t) \cdot R_2(t) \cdot R_3(t) = e^{-3et}$$

$$R_T(t) = R_1(t) \cdot R_2(t) = e^{-2et}$$

$$F_{II}(t) = (1 - e^{-et}) \cdot (1 - e^{-et}) = 1 - 2e^{-2et} + e^{-2et}$$

$$R_{II}(t) = 2e^{-et} - e^{-2et}$$

I podsysten
andaleelement 3 driele
✓

$$R_S^*(t) = P\{\bar{T}_S^* > t\} = P\{\bar{T}_I + \bar{T}_{II} > t, T_3 > t\} + P\{\bar{T}_I < \bar{T}_{II} + T_3 > t, T_3 > t\}$$

podsysten I
nie drielepodsysten II
driele

element III driele

$$\begin{aligned} R_S^*(t) &= R_I(t) \cdot R_3(t) + \int_0^t R_{II}(t-u) dF_I(u) \cdot R_3(t) = \\ &= e^{-2et} \cdot e^{-et} + \int_0^t (2e^{-et-u} - e^{-2et-u}) \cdot (2a \cdot e^{-2au}) \cdot e^{-et} du = \\ &= e^{-3et} + 2a \int_0^t (2e^{-et+au-2au-et} - e^{-2et+2au-2au-et}) du = \\ &= e^{-3et} + 4ae^{-2et} \int_0^t (e^{-2et+au}) du - 2e^{-3et} \cdot \int_0^t du = \\ &= e^{-3et} + 4ae^{-2et} \cdot \left[-\frac{1}{a} \cdot e^{-au} \right]_0^t - 2e^{-3et} \cdot t = \\ &= e^{-3et} + 4ae^{-2et} \cdot \left[-\frac{1}{a} \cdot e^{-et} + \frac{1}{a} \right] - 2e^{-3et} \cdot t = \\ &= e^{-3et} + 4e^{-2et} - 4e^{-3et} - 2e^{-3et} \cdot t \cdot a = 4e^{-2et} - 4e^{-3et} (3 + 2ta) \end{aligned}$$

$$R_S^*(0) = 4 \cdot 1 - 1 \cdot (3 + 0) = 1 \quad || \text{czyli jest ok}$$

$$\mathbb{P}[R_S(t)] = \frac{4e^{-2et} - 4e^{-3et} (3 + 2ta)}{e^{-3et}} = 4 \cdot e^{et} - (3 + 2ta)$$

$$\mathbb{P}[R_S(t)(0)] = 4 - 3 = 1 \quad || \text{czyli jest ok}$$

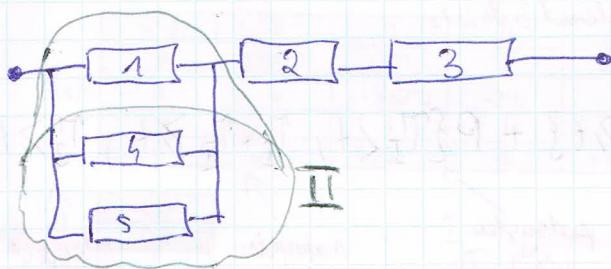
$$20) E\{T_3\} = \int e^{-3et} dt = \left[\frac{1}{-3e} \cdot e^{-3et} \right]_0^\infty = \frac{1}{3e}$$

~~E{T_3} = \int_0^\infty (4 \cdot e^{-2et} - 3e^{-3et} - 2t \cdot 2 \cdot e^{-3et}) dt~~

$$\begin{aligned} E\{T_3\} &= \int (4 \cdot e^{-2et} - 3e^{-3et} - 2t \cdot 2 \cdot e^{-3et}) dt = \\ &= 4 \int e^{-2et} dt - 3 \int e^{-3et} dt + \frac{2}{3} \int (-3ae^{-3et}) \cdot t dt = \\ &= 4 \cdot \frac{1}{2e} - 3 \cdot \frac{1}{3e} + \frac{2}{3} \cdot \left([e^{-3et} \cdot t]_0^\infty - \int e^{-3et} dt \right) = \\ &= \frac{1}{a} + \frac{2}{3} \left(0 - \frac{1}{3e} \right) = \frac{1}{a} - \frac{2}{9e} = \frac{7}{9e} \end{aligned}$$

$$\Omega_{E\{T_3\}} = \frac{7}{3e} \cdot \frac{2e}{1} = \frac{14}{3} = 2\frac{1}{3}$$

Zad 2)



I, S - reakcje poszynne elementu 1

$$F_i = 1 - e^{-at}$$

$$\Omega_{R(i)} = ? \quad \Omega_{E\{T_3\}} = ?$$

$$\Omega_{R_S(t)} = \frac{R_S^*(t)}{R_S(t)}$$

$$R_S(t) = R_1(t) \cdot R_2(t) \cdot R_3(t) = e^{-3et}$$

$$R_S^*(t) = R_{\underline{II}}(t) \cdot R_2(t) \cdot R_3(t)$$

$$F_{\underline{II}}(t) = F_1(t) \cdot F_4(t) \cdot F_5(t)$$

$$\begin{aligned} F_{\underline{II}}(t) &= (1 - e^{-at})^2 \cdot (1 - e^{-et}) = (1 - 2e^{-et} + e^{-2et})(1 - e^{-et}) = \\ &= 1 - 3e^{-et} + 3e^{-2et} - e^{-3et} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_S^*(t) &= (3e^{-et} - 3e^{-2et} + e^{-3et}) \cdot e^{-2et} = \\ &= 3e^{-3et} - 3e^{-4et} + e^{-5et} \end{aligned}$$

$$\Omega_{R_S^*(0)} = 1 - 1 + 1 = 1 \quad \text{//czyli jest dobrze}$$

$$\Omega_{R_S(t)} = \frac{3e^{-3et} - 3e^{-4et} + e^{-5et}}{e^{-3et}} = 3 - 3e^{-et} + e^{-2et}$$

$$\Omega_{R_S(0)} = 3 - 3 + 1 = 1 \quad \text{//czyli jest ok}$$

14

$$E\{T\} = \int_0^{\infty} R(t) dt$$

$$E\{T\} = \int_0^{\infty} e^{-3at} dt = \frac{1}{3a}$$

$$E^*\{T\} = \int_0^{\infty} 3e^{-3at} - \int_0^{\infty} 3e^{-4at} dt + \int_0^{\infty} 5e^{-5at} dt =$$

$$= 3 \cdot \frac{1}{3a} - 3 \cdot \frac{1}{4a} + \frac{1}{5a} = \frac{20}{20a} - \frac{15}{20a} + \frac{4}{20a} = \frac{9}{20a} = \frac{9}{20a}$$

$$\Omega_{E^*T} = \frac{9}{20a} \cdot \frac{3a}{1} = 1 \frac{7}{20}$$

Zad 3)

Zastosowanie napięwające przedpodesłanie istnieniu p. Jest podwojony błąd i dwa procesory. Gdy oba procesory są włączone przydzielane do procesora 1 z przedpodesłaniem p, i do procesora 2 z (1-p)

We ponownie się 2 zastosowanie w systemie

q - możliwość zakończenia przez procesor

- Spodziewana ilość zastosień po 10 krokach
- p -stw. niejednorodności systemu min 50% po 3 krokach

$$X = \{0, 1, 2, 3, 4\}$$

	0	1
0	$(1-p)$	p
$p = 1$	$(1-p) \cdot q$	$(1-p)(1-q) + p \cdot q$
2	$q^2(1-p)$	
3	0	
4	0	