

Р. М. ТАЦЯНИ

ОБ ОДНОМ ВОПРОСЕ ДИАГНОСТИРОВАНИЯ
СЛОЖНЫХ СИСТЕМ С ПРОИЗВОЛЬНОЙ СТРУКТУРОЙ

Сложные системы, состоящие из большого числа взаимозаменяемых модулей и разветвленных коммуникаций, предоставляют возможность автоматического тестирования своих составных частей (самодиагностирование). Обычно методика проверки и соответствующие тесты данного модуля i , поставляются разработчиком и при этом предполагается достаточно полный охват и глубина диагностирования этого модуля. С системной точки зрения вся совокупность — методика проверки и диагностические тесты (последовательность элементарных проверок) отдельного модуля i , обычно принимается за один полный тест t_i элемента системы i . Таким образом, совокупность любого количества отказов в одном модуле рассматривается как одиночный отказ в системе.

При одновременном появлении нескольких отказов в системе желательно получить максимальную информацию о состоянии системы посредством пропуска тестов для отдельных модулей (устройств). Так как тесты, поставляемые с устройствами, разработаны для одиночных отказов, то при кратных отказах информация, получаемая о прохождении теста, может быть искажена, поскольку устройства, используемые при проведении некоторого теста, в свою очередь могут быть неисправными. В [1] введено предположение о симметричном искажении (СИ) в системе, т. е. предполагается, что тестирование, проведенное исправными устройствами, всегда дает корректные результаты, тогда как тестирование, проведенное неисправными устройствами, может давать любые результаты. В [2] введено предположение об асимметричном искажении (АИ) в системе, при котором принимается, что тестирование, проведенное исправными устройствами, всегда дает корректные результаты, а неисправное устройство всегда обнаруживается, даже если устройства, которые могут исказить результаты теста, неисправны.

В [1] была предложена модель, позволяющая описывать системы, состоящие из крупных устройств с большими диагностическими возможностями. Предполагалось, что рассматриваются системы, в которых для проведения теста достаточно одного устройства и каждый тест в свою очередь проверяет одно устройство. В [3] была рассмотрена модель, позволяющая описывать системы, в которых допустимо использование нескольких устройств для проведения теста над одним устройством.

В данной статье предлагается обобщенная диагностическая модель, позволяющая описывать системы, в которых для проведения теста

может быть использовано несколько устройств и тест может проводиться над несколькими устройствами. Модель позволяет учитывать оба предположения об искажениях тестов в системе [1, 2]. Получен алгоритм, позволяющий формализовать описание искажений результатов тестирования систем, представляющих обобщенной диагностической моделью. В результате работы алгоритма получается система линейных неравенств, решения которой однозначно соответствуют кратным отказам, приводящим к данному синдрому [1] системы.

Диагностическая модель. Нет необходимости предполагать АИ или СИ для системы в целом. Так как эти предположения касаются организации прохождения теста, то отнесем эти ограничения к тестам. В этой связи будем обозначать t_j^A -тест, проходящий при предположении об АИ, и t_j^C -тест, проходящий при предположении о СИ.

Пусть задана некоторая система S , состоящая из устройств $U = \{u_1, \dots, u_n\}$ и множество тестов $T = \{t_j^k, k \in \{A, C\}, j \in \{1, \dots, m\}\}$. Для каждого $u_i \in U$ существует хотя бы один полный тест $t_j^k \in T$. В системе допускается наличие кратных отказов и поэтому рассматриваются наборы отказов $M' \in M(U)$ ($M(U)$ — множество подмножеств U). Отказы полагаются постоянными. При этом предлагается представлять систему S посредством диагностического графа $D = (N, E)$, где $N = U \cup T$ — множество вершин, $E = E_1 \cup E_2$ — множество ребер, $E_1 = \{(x, t_j^k) | x \in U(t_j^k)\}$, $E_2 = \{(t_j^k, x) | x \in u(t_j^k)\}$. Под $U(t_j^k)$ понимается множество устройств, которые могут исказить тест t_j^k , а под $u(t_j^k)$ — множество устройств, для которых тест t_j^k полный.

Пример. Рассмотрим систему, состоящую из двух процессоров блока памяти двух шин и внешнего устройства. Шины дуплексные с аппаратным самоконтролем (сравниваются две копии) и обеспечивается синхронизация сигналов (рис. 1). Соответствующий диагностический граф представлен на рис. 2. Каждый из процессоров тестирует один другого (t_1, t_2, t_3, t_4), используя память и одну из шин, память (t_5, t_6, t_7, t_8) и внешнее устройство ($t_9, t_{10}, t_{11}, t_{12}$). При тестировании внешнего устройства предполагается, что шины полностью проверяются, проводится полный тест шины посредством ее схем самоконтроля (из графа видно, что $t_1, t_{10}, t_{11}, t_{12}$ являются полными как для внешнего устройства, так и для шины). Матрица смежностей $A(D)$ диагностического графа представлена на рис. 3. Единицы в строке t_j^k соответствуют устройствам $u_i \in u(t_j^k)$, а единицы в столбце t_j^k — $u_i \in U(t_j^k)$. Пусть теперь $y = [f(t_j^k)], j \in \{1, \dots, m\}, k \in \{A, C\}$, где $f(t_j^k) = 0$, если t_j^k проходит (т. е. отказа не обнаружено) и $f(t_j^k) = 1$, если t_j^k не проходит (некоторый синдром системы). Легко убедиться, что для теста $t_j^k \in T$ имеют место следующие соотношения:

$$f(t_j^k) = 1 \Rightarrow (u(t_j^k) \cap M') \cup (U(t_j^k) \cap M') \neq \emptyset, k \in \{A, C\}; \quad (1)$$

$$f(t_j^k) = 0 \Rightarrow u(t_j^k) \cap M' = \emptyset; \quad (2)$$

$$f(t_j^0) = 0 \Rightarrow \text{либо } u(t_j^0) \cap M^i = \emptyset;$$

(3)

либо $u(t_j^0) \cap M_i \neq \emptyset$ и $U(t_j^0) \cap M^i \neq \emptyset$.

где $M^i \in M(U)$ — набор отказов (кратный отказ), приводящий к заданному синдрому.

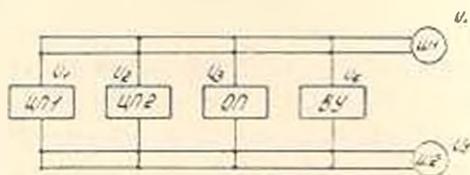


Рис. 1

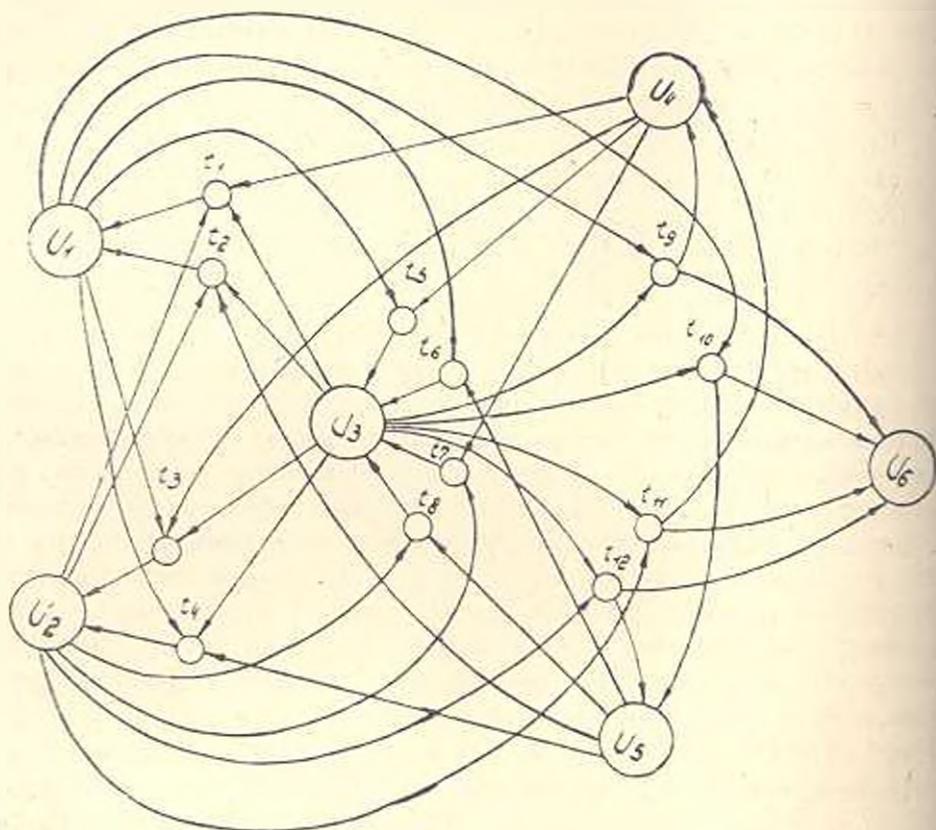


Рис. 2.

Очевидно, что в общем случае более чем одно множество $M^i \subset U$ будет удовлетворять совокупности условий (1) — (3) (на всем компоненте вектора y). Назовем такие подмножества возможными кратными отказами. Одной из задач, на которые распадается проблема диагностирования систем при кратных отказах, является получение формализо-

данного описания условий, которым должны удовлетворять возможные кратные отказы, приводящие к заданному синдрому.

Формализация результатов тестирования. Пусть заданы некоторая система S , матрица смежностей $A(D)$ ее диагностического графа D и некоторый синдром $\bar{y} = \{j(t^k)\}$, $k \in \{A, C\}$, $j \in \{1, \dots, m\}$. Пусть $x = \{x_i\}$, $i \in \{1, \dots, n+m\}$ — $n+m$ — мерный вектор, где $x_i \in \{0, 1\}$ для $i \in \{1, \dots, n\}$ и $x_i = 0$ при $i \in \{n+1, \dots, n+m\}$. Пусть $x_i \leftrightarrow u_i$, $i \in \{1, \dots, n\}$ находятся в взаимно-однозначном соответствии и $x_i = 1$ означает, что u_i неисправно, а $x_i = 0$ — u_i исправно.

	U_1	U_2	U_3	U_4	U_5	U_6	t_1	t_2	t_3	t_4	t_5	t_6	t_7	t_8	t_9	t_{10}	t_{11}	t_{12}
U_1							0	0	1	1	1	1	0	0	1	1	0	0
U_2							1	1	0	0	0	0	1	1	0	0	1	1
U_3							1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1
U_4							1	0	1	0	1	0	1	0	0	0	0	0
U_5							0	1	0	1	0	1	0	1	0	0	0	0
U_6							0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
t_1	1	0	0	0	0	0												
t_2	1	0	0	0	0	0												
t_3	0	1	0	0	0	0												
t_4	0	1	0	0	0	0												
t_5	0	0	1	0	0	0												
t_6	0	0	1	0	0	0												
t_7	0	0	1	0	0	0												
t_8	0	0	1	0	0	0												
t_9	0	0	0	1	0	1												
t_{10}	0	0	0	0	1	1												
t_{11}	0	0	0	1	0	1												
t_{12}	0	0	0	0	1	1												

Рис. 3.

В результате выполнения предложенного алгоритма получается следующая система линейных неравенств, решения которой соответствуют возможным кратным отказам:

$$\begin{cases} (\bar{x}, C_{n+j}) = 0, & f(t_j^A) = 0; \\ |u(t_j^C)| \cdot (\bar{x}, \overline{C_{n+j}}) - (\bar{x}, C_{n+j}) > 0, & f(t_j^C) = 0; \\ (\bar{x}, C_{n+j}) + (\bar{x}, \overline{C_{n+j}}) = 1, & f(t_j^A) = 1, \quad k \in \{A, C\}. \end{cases}$$

Здесь приняты следующие обозначения: C_{n+j} — $n+j$ -ая вектор-строка матрицы $A(D)$; $\overline{C_{n+j}}$ — $n+j$ -ый вектор-столбец матрицы $A(D)$; $|X|$ — мощность множества X ; $(\bar{x}, y) = \sum x_i y_i$ — скалярное произведение.

Таким образом, предложенная обобщенная диагностическая модель допускает формализованное описание искажений тестовых результатов в реальных системах.

В.И. Минавтотрансларта Арм.ССР

5. VI. 1985.

Ռ. Մ. ՔԱՇՉՅԱՆ

ԿԱՄԱՅԱԿԱՆ ԿԱՌՈՒՑՎԱԾՔՈՎ ԲԱՐԻ ՀԱՄԱԿԱՐԳԵՐԻ ԿԱՆՆՈՐՈՇՄԱՆ ՄԻ ՀԱՐՑԻ ՄԱՍԻՆ

Ա մ փ ո փ ո ս մ

Առաջարկվում է ընդհանրացված կանխորոշման մոդել: Քննարկվում է տեսաների թողարկումից ստացված արդյունքների աղավաղումը կամայական կառուցվածքով համակարգերում բաղձակի խափանումների առկայության դեպքում, որի համար ստացված է ֆորմալիզացիայի ալգորիթմ:

Л И Т Е Р А Т У Р А

1. Preparata F. P., Metz G., Chien R. T. On the connection assignment problem of diagnosable systems. — IEEE Trans. Electron. Comput., 1967, Dec., V. EC-16, p. 848—854.
2. Harsi F., Girandoni F., Maestrini P. A theory of diagnosability of digital systems. — IEEE Trans. Comput., 1976, June, V. C-25, p. 585—593.
3. Russell J. D., Kime C. R. System fault diagnosis, Closure and diagnosability with repair. — IEEE Trans. Comput., 1975, Nov., V. C-24, p. 1078—1088.

Изв. АН АрмССР (сер. ТН), т. XL, № 2, 1987

ТЕХНИЧЕСКАЯ КИБЕРНЕТИКА

Ա. Տ. ԴԱՆԻԵԼՅԱՆ, Գ. Դ. ԱՐՄՈՆՅԱՆ, Մ. Ա. ՐԱՓԱԵԼՅԱՆ, Օ. Ա. ԱՐՄՅՈՆՅԱՆ

РАСЧЕТ ЧАСТОТНЫХ ХАРАКТЕРИСТИК И МАТРИЦ ПЕРЕДАТОЧНЫХ ФУНКЦИЙ МНОГОМЕРНЫХ ОБЪЕКТОВ В САПР СУ

Рациональным и нередко единственно возможным способом определения частотных характеристик (ЧХ) и передаточных функций каналов воздействия при синтезе систем автоматического регулирования (САР) в условиях САПР является расчет по математическим описаниям динамики объекта. Возможны два пути получения матриц передаточных функций (МПФ) многомерных объектов: численный и аналитический. Последний способ получения МПФ объекта с сосредоточенными параметрами предполагает линеаризацию нелинейных членов математического описания и его представление в форме:

$$F(D)X = B(D)U, \quad (1)$$