



Paper Type: Original Article

Investigating the Combined Effect of Redundancy Allocation and Stochastic Dependency in Condition-Based Maintenance Model in Series-Parallel Systems Considering Load Sharing

Saba Nasser Saraf¹, Shervin Asadzadeh^{1,*} , Yaser Samimi²

¹ Department of Industrial Engineering, North Tehran Branch, Islamic Azad University, Tehran, Iran; s.nsarraf@iau-tnb.ac.ir; sh_asadzadeh@iau-tnb.ac.ir.

² Department of Industrial Engineering, Khajeh Nasiruddin Toosi University of Technology, Tehran, Iran; y_samimi@kntu.ac.ir.

Citation:

Received: 05 October 2023

Revised: 12 December 2023

Accepted: 27 January 2024

Nasser Saraf, S., Asadzadeh, Sh., & Samimi, Y. (2024). Investigating the combined effect of redundancy allocation and stochastic dependency in condition-based maintenance model in series-parallel systems considering load sharing. *Journal of quality engineering and management*, 14(1), 46–67.

Abstract


Purpose: This paper presents an innovative model for the simultaneous optimization of redundancy allocation and condition-based maintenance in series-parallel load-sharing systems. The primary objective of the model is to determine the optimal level of redundancy so that costs are minimized while system reliability constraints are met.

Methodology: In this research, stochastic dependencies between system components are considered using the proportional hazards model and tempered failure rates to assess reliability accurately. Additionally, transition probability matrices are used to determine the optimal maintenance limits for each subsystem, and periodic inspections are performed. The proposed model is solved using MATLAB, and its performance is evaluated under four different scenarios: 1) a baseline model without redundancy or stochastic dependencies, 2) redundancy allocation without stochastic dependencies, 3) stochastic dependencies without redundancy, and 4) the proposed model.

Findings: The results show that the proposed model achieves an optimal balance between cost and reliability, reducing both failure and maintenance costs. Compared to the various scenarios, the proposed model demonstrates superior performance in optimizing costs and enhancing reliability. The findings also emphasize the importance of simultaneously considering stochastic dependencies and redundancy allocation to improve system performance.

Originality/Value: This research introduces a novel approach by simultaneously considering stochastic dependencies and redundancy allocation in series-parallel load-sharing systems. The proposed model significantly improves system performance and reduces failure and maintenance costs. It underscores the importance of integrating these two factors in optimizing complex engineering systems.

Keywords: Redundancy allocation, Condition-based maintenance, Series-parallel system, Reliability, Proportional hazards model.

 Corresponding Author: sh_asadzadeh@iau-tnb.ac.ir

 10.48313/jqem.2024.218910



Licensee System Analytics. This article is an open access article distributed under the terms and conditions of the Creative Commons Attribution (CC BY) license (<http://creativecommons.org/licenses/by/4.0>).



بررسی اثر ترکیبی تخصیص افزونگی و وابستگی تصادفی در مدل نگهداری و تعمیرات مبتنی بر شرایط در

سیستم‌های سری- موازی با در نظر گرفتن اشتراک بار

صبا ناصر صراف^۱، شروین اسدزاده^{۱*}، یاسر صمیمی^۲

^۱ گروه مهندسی صنایع، واحد تهران شمال، دانشگاه آزاد اسلامی، تهران، ایران.

^۲ گروه مهندسی صنایع، دانشگاه صنعتی خواجه‌نصیرالدین طوسی، تهران، ایران.

چکیده

هدف: این مقاله به منظور ارائه مدلی نوآورانه برای بهینه‌سازی هم‌زمان تخصیص افزونگی و تعمیر و نگهداری مبتنی بر شرایط در سیستم‌های سری- موازی با اشتراک بار طراحی شده است. هدف اصلی مدل، تعیین سطح بهینه افزونگی به گونه‌ای است که هم هزینه‌ها کاهش یابد و هم محدودیت‌های قابلیت اطمینان سیستم رعایت شود.

روش‌شناسی پژوهش: در این پژوهش، وابستگی‌های تصادفی بین اجزای سیستم با استفاده از مدل مخاطره متناسب و نرخ خرابی دستکاری شده در نظر گرفته شده‌اند تا قابلیت اطمینان به‌طور دقیق ارزیابی گردد. علاوه بر این، با استفاده از ماتریس‌های احتمال انتقال، حد کنترل بهینه برای نگهداری هر زیرسیستم تعیین شده و سیستم به‌طور دوره‌ای بازرسی می‌شود. مدل پیشنهادی با نرم‌افزار مطلب حل شده و عملکرد آن در چهار سناریو مختلف مورد بررسی قرار گرفته است: ۱- مدل پایه بدون تخصیص افزونگی و وابستگی تصادفی، ۲- تخصیص افزونگی بدون وابستگی تصادفی، ۳- وابستگی تصادفی بدون افزونگی و ۴- مدل پیشنهادی.

یافته‌ها: نتایج نشان می‌دهند که مدل پیشنهادی تعادلی بهینه بین هزینه‌ها و قابلیت اطمینان برقرار کرده و هزینه‌های خرابی و نگهداری را کاهش داده است. در مقایسه با سناریوهای مختلف، مدل پیشنهادی عملکرد بهتری در بهینه‌سازی هزینه‌ها و افزایش قابلیت اطمینان نشان داده است. یافته‌ها همچنین بر اهمیت هم‌زمان در نظر گرفتن وابستگی‌های تصادفی و تخصیص افزونگی برای بهبود عملکرد سیستم تأکید دارند.

اصالت/ارزش افزوده علمی: این تحقیق برای نخستین بار مدلی را ارائه می‌دهد که وابستگی‌های تصادفی و تخصیص افزونگی را به‌صورت هم‌زمان در سیستم‌های سری- موازی با اشتراک بار مورد بررسی قرار می‌دهد. این مدل به‌طور قابل‌توجهی به‌بهبود عملکرد سیستم و کاهش هزینه‌های خرابی و نگهداری کمک می‌کند و بر اهمیت در نظر گرفتن هم‌زمان این دو عامل در بهینه‌سازی سیستم‌های مهندسی پیچیده تأکید دارد.

کلیدواژه‌ها: تخصیص افزونگی، تعمیر و نگهداری مبتنی بر شرایط، سیستم سری- موازی، قابلیت اطمینان، مدل مخاطره متناسب.

۱- مقدمه

تعمیر و نگهداری مبتنی بر شرایط به‌عنوان یکی از استراتژی‌های پیشرفته، نقش حیاتی در بهینه‌سازی هزینه‌ها و افزایش قابلیت اطمینان در صنایع مختلف ایفا می‌کند. این رویکرد با نظارت مداوم بر شرایط عملیاتی اجزای سیستم و انجام تعمیرات در زمان‌های مناسب، از خرابی‌های غیرمنتظره و هزینه‌های اضافی جلوگیری می‌نماید.

در سیستم‌های سری-موازی با اشتراک بار، عملکرد کلی سیستم به کارکرد حداقل k مولفه از n مولفه موجود وابسته است. در چنین ساختاری، خرابی یک مولفه لزوماً منجر به خرابی کل سیستم نمی‌شود، اما خرابی هم‌زمان چندین مولفه ممکن است به از کار افتادگی سیستم منجر شود. این وابستگی بین اجزا، چالش‌هایی را در زمینه تحلیل قابلیت اطمینان و طراحی استراتژی‌های بهینه‌نگهداری ایجاد می‌کند. تخصیص افزونگی^۱ به‌عنوان یک روش موثر برای افزایش قابلیت اطمینان، شامل افزودن اجزا یا زیرسیستم‌های اضافی به سیستم است تا در صورت خرابی برخی از اجزا، عملکرد کلی سیستم حفظ شود. با این حال، این اقدام ممکن است منجر به افزایش هزینه‌های طراحی، نگهداری و وزن سیستم گردد؛ بنابراین، دستیابی به تعادل بهینه میان تخصیص افزونگی و مدیریت هزینه‌ها، یکی از چالش‌های کلیدی در حوزه نگهداری و تعمیرات صنعتی به شمار می‌رود.

این مقاله با ارایه یک مدل پیشرفته و یکپارچه، به بهینه‌سازی هم‌زمان تعمیر و نگهداری مبتنی بر شرایط و تخصیص افزونگی در سیستم‌های سری-موازی می‌پردازد. در این مدل، وابستگی‌های تصادفی میان اجزا و تأثیرات آن‌ها بر عملکرد کلی سیستم در نظر گرفته می‌شود. هدف اصلی این تحقیق، کاهش هزینه‌های نگهداری و تعمیرات، همراه با حفظ قابلیت اطمینان مطلوب سیستم است.

۲- مرور ادبیات

ادبیات موجود در زمینه تعمیر و نگهداری مبتنی بر شرایط و قابلیت اطمینان به‌بررسی مدل‌های مخاطره متناسب^۲، نرخ خرابی دستکاری‌شده^۳ و تخصیص افزونگی پرداخته است.

۲-۱- مدل‌های مخاطره متناسب و نرخ خرابی دستکاری‌شده

مدل‌های مخاطره متناسب در تحلیل تعمیر و نگهداری مبتنی بر شرایط نقش کلیدی دارند. جاردین و همکاران [1] و بانجو بیچ و همکاران [2] مدل‌هایی برای زمان‌بندی بهینه تعویض اجزا بر اساس پایش وضعیت پیشنهاد کرده‌اند. در این مدل‌ها، نرخ خرابی سیستم تحت تأثیر شرایط عملیاتی و بار وارده بر اجزا متغیر است.

در سیستم‌های اشتراک بار، نرخ خرابی اجزا ثابت نبوده و تحت تأثیر بار توزیع‌شده بین اجزا تغییر می‌کند. لیو [3] و دیکسیت و همکاران [4] این مفهوم را با استفاده از تحلیل آماری و مدل‌های احتمالی بررسی کرده‌اند. آماری و همکاران [5] و سو پراساد و همکاران [6] مدل‌هایی را برای ارزیابی قابلیت اطمینان سیستم‌های اشتراک بار با نرخ خرابی متغیر ارایه داده‌اند. محمد و همکاران [7] رویکردی برای ارزیابی قابلیت اطمینان سیستم‌های اشتراک بار با ساختار k از n معرفی کرده‌اند که از مدل مخاطره متناسب استفاده می‌کند و مساله را با استفاده از زنجیره‌های مارکوف پیوسته بازفرموله می‌کند.

در حوزه بهینه‌سازی سیاست‌های نگهداری و تحلیل قابلیت اطمینان، داسمیت-دستومبز و همکاران [8] سیستمی متشکل از اجزای مشابه k از n را بررسی کرده و تعاملات بین موجودی قطعات یدکی و سیاست‌های نگهداری پیش‌بینی‌کننده را مورد مطالعه قرار دادند. قاسمی و همکاران [9] یک سیاست بهینه جایگزینی و نگهداری برای سیستم‌هایی که تحت شرایط نامطمئن کار می‌کنند، پیشنهاد دادند. در این تحقیق، از مدل مخاطره متناسب برای نمایش تخریب سیستم استفاده شده و نگهداری بهینه با استفاده از فرآیند تصمیم‌گیری مارکوف^۵ برای مشاهدات ناقص، به کمک برنامه‌ریزی پویا حل شده است. در زمینه سیاست‌های نگهداری پویا و تکنیک‌های بهینه‌سازی، کیزر و همکاران [10] و [11] نرخ‌های تخریب اجزا را که تحت تأثیر سطوح تخریب اجزای فردی و وضعیت سایر اجزا در سیستم هستند، مورد بررسی قرار دادند. یحیی تبار و نجفی [12] توزیع بار سیستم در میان چندین مولفه را بررسی کرده و فرآیند نظارت مداوم یا دوره‌ای از طریق سنسورها یا بازرسی‌های متغیر در فواصل زمانی مشخص را تحلیل کردند. ژانگ و همکاران [13] سیاست تعمیر و نگهداری مبتنی بر شرایط پیشنهاد دادند که آستانه‌های دینامیک و اقدامات نگهداری متعدد را برای سیستم‌هایی

¹ Redundancy allocation

² PHM-Proportional hazards model

³ Tampered failure rate

⁴ k-out-of-n

⁵ Markov Decision Process (MDP)

که تحت بازرسی‌های دوره‌ای قرار می‌گیرند، در نظر می‌گیرد. این سیاست علاوه بر سن مولفه، رفتار متغیرهای متغیر را نیز مدنظر قرار می‌دهد. علاوه بر این، زمان خرابی با استفاده از مدل مخاطره متناسب مدل‌سازی می‌شود.

۲-۲- تخصیص افزونگی

تخصیص افزونگی یکی از روش‌های کلیدی برای افزایش قابلیت اطمینان در سیستم‌های سری-موازی است. این روش موجب افزایش قابلیت اطمینان کلی سیستم می‌شود و در عین حال تأییراتی بر هزینه‌های نگهداری و بهره‌برداری دارد. مطالعات اولیه در این زمینه توسط کویت و اسمیت [14] به بهینه‌سازی قابلیت اطمینان در سیستم‌های سری-موازی با استفاده از یک الگوریتم ژنتیک ترکیبی پرداخته‌اند. پس از آن، کوهلو [15]، رامیرز-مارکز و همکاران [16]، کویت و لیو [17] و لیانگ و همکاران [18]، روش‌های متنوعی برای حل این مساله ارائه داده‌اند. این روش‌ها شامل الگوریتم‌های تحلیلی، عددی و فرا ابتکاری بوده‌اند که هدف آن‌ها یافتن تخصیص بهینه افزونگی در سیستم‌های سری-موازی است.

یکی از چالش‌های مهم در این حوزه، در نظر گرفتن قابلیت تعمیرپذیری اجزا است. کاپدپور و همکاران [19]، کومار و همکاران [20] و جین و همکاران [21] روش‌هایی برای مدل‌سازی سیستم‌های تعمیرپذیر ارائه کرده‌اند که امکان افزایش قابلیت اطمینان بدون افزایش بیش‌ازحد هزینه‌ها را فراهم می‌کند. همچنین، بلزنز و همکاران [22] و شریفی و همکاران [23] به بررسی تأثیر وابستگی‌های تصادفی میان اجزا بر روی سیاست‌های تخصیص افزونگی پرداخته‌اند. در این راستا، امیری و همکاران [24] مدل بهینه‌سازی چندهدفه‌ای را برای تخصیص افزونگی در سیستم‌های سری-موازی با اجزای تعمیرپذیر معرفی کرده‌اند که هم‌زمان به بهینه‌سازی قابلیت اطمینان و هزینه‌های سیستم توجه دارد. در بیشتر مطالعات، افزونگی و نگهداری به صورت جداگانه بررسی شده‌اند و کم‌تر به بهینه‌سازی هم‌زمان این دو مقوله پرداخته شده است. این شکاف تحقیقاتی، انگیزه اصلی این مطالعه است. در (جدول ۱)، مرور جامعی بر مطالعات پیشین مرتبط با بهینه‌سازی قابلیت اطمینان، تخصیص افزونگی و سیاست‌های نگهداری ارائه شده است.

۳- شرح مدل پیشنهادی

۳-۱- نوآوری‌ها و دستاوردهای مدل‌سازی

مطالعات پیشین پتانسیل مدل‌های مخاطره متناسب و خرابی دستکاری شده در سیستم‌های افزونه‌ای سری-موازی را نادیده گرفته‌اند، درحالی‌که این مدل‌ها در این پیکربندی قابل اجرا هستند. همچنین، ادغام قابلیت اطمینان به‌عنوان یک محدودیت و وابستگی خرابی‌ها میان اجزا به‌طور کافی بررسی نشده است.

مدل پیشنهادی با ترکیب مدل مخاطره متناسب، برنامه‌ریزی تصادفی چندمرحله‌ای و تخصیص افزونگی، به بهبود قابلیت اطمینان در سیستم‌های اشتراک بار می‌پردازد. این رویکرد با تعیین حد کنترل بهینه و تحلیل وابستگی‌های خرابی، تأثیر افزونگی را در کاهش نرخ خرابی و بهینه‌سازی استراتژی‌های نگهداری منعکس می‌کند.

۳-۲- بیان مساله

در این مطالعه، یک سیستم سری-موازی شامل چندین زیرسیستم با قطعات افزونگی بررسی می‌شود که به منظور بهبود عملکرد و افزایش طول عمر سیستم، به صورت موازی تخصیص داده شده‌اند. خرابی‌های اجزا از توزیع ویول پیروی کرده و تحت بازرسی‌های دوره‌ای قرار دارند. در هر بازرسی، وضعیت اجزا بررسی و نرخ مخاطره برای ارزیابی قابلیت اطمینان محاسبه می‌شود. هدف مدل پیشنهادی، طراحی بهینه یک سیستم با مدیریت مبتنی بر شرایط است که هزینه‌های نگهداری و تعمیرات را کمینه کرده و محدودیت‌های قابلیت اطمینان را رعایت کند. در این مدل، سه دسته هزینه در نظر گرفته می‌شود: ۱- هزینه تعمیرات حداقلی، ۲- هزینه تعویض قطعات و ۳- هزینه افزونگی. هدف اصلی، کاهش هزینه‌های سیستم از طریق تخصیص بهینه قطعات افزونگی است. در مدل پیشنهادی، مفروضات زیر در نظر گرفته شده‌اند: زیرسیستم‌ها با نماد I ، اجزا با نماد J ، افق برنامه‌ریزی با نماد T ، طول فاصله زمانی بازرسی با نماد Δ و نماد K مجموعه نقاط بازرسی را نشان می‌دهد که معادل $K = \left\lfloor \frac{T}{\Delta} \right\rfloor - 1$ است. در هر بازرسی، اگر نرخ

مخاطره متناسب هر زیرسیستم بیشتر از حد کنترل باشد، زیرسیستم نیاز به تعویض دارد. در غیر این صورت، سیستم بدون تغییر به کار خود ادامه می دهد تا بازرسی بعدی. همچنین، در صورتی که خرابی در فاصله بین دو بازرسی رخ دهد، تعمیرات حداقلی بدون تاخیر انجام می شود.

چالش اصلی در این مدل، تخصیص سطح بهینه افزونگی است. از آنجا که افزایش افزونگی هزینه های سیستم را افزایش می دهد (شامل هزینه های خرید، نگهداری و وزن)، در حالی که کاهش آن ممکن است منجر به خرابی های بیشتر و هزینه های تعمیراتی اضافی شود، یافتن تعادل بهینه برای تخصیص افزونگی بسیار حیاتی است. نماد Cm_{ij} هزینه تعمیرات حداقلی مولفه i در زیرسیستم i را نشان می دهد، در حالی که Crp_{ij} هزینه تعویض مولفه i در زیرسیستم i و Cn_i هزینه خرید و نگهداری قطعه جدید در زیرسیستم i را نشان می دهد. علاوه بر این، اگر تمامی اجزا در یک زیرسیستم در یک دوره زمانی خاص تعویض شوند، C_{down} هزینه توقف زمان ثابت است که برای هر دوره ایجاد می شود.

در این سیستم، حد کنترل پایین با افزایش تعویض ها، قابلیت اطمینان را بهبود می بخشد اما هزینه ها را افزایش می دهد، در حالی که حد کنترل بالا تعویض ها و هزینه ها را کاهش می دهد اما ممکن است منجر به خرابی های بیشتر شود. مدل پیشنهادی به دنبال تعیین حد کنترل بهینه برای ایجاد تعادل میان کاهش هزینه ها و بهبود قابلیت اطمینان است. به این ترتیب، طبق رویکردی که توسط مکیس و جاردین [25] بیان شده است، از توزیع ویول به عنوان مدل زمان تا خرابی در یک مدل مخاطره متناسب پارامتریک استفاده می شود. این مدل انواع مختلفی از پوشش نرخ خرابی از جمله نرخ خرابی افزایشی، ثابت و کاهشی را در بر می گیرد. علاوه بر این، وضعیت سیستم بر اساس مدل مخاطره متناسب ارزیابی می شود که شامل سن سیستم و متغیرهای همراه نظارت شده است. نماد τ_{ijk} نشان دهنده سن مولفه j در زیرسیستم i در نقطه بازرسی اولی k است، در حالی که τ'_{ijk} نشان دهنده سن مولفه i در زیرسیستم i در نقطه بازرسی نهایی k است. مجموعه شرایط برای متغیر همراه به صورت $S = \{0, 1, \dots, M\}$ نمایش داده می شود و متغیر آن برای سهولت در نگارش فرمول به صورت $Z(KA) \in S$ نمایش داده می شود. به طور کلی، $Z_{ijk}(t)$ نشان دهنده وضعیت یا پارامتر عدم قطعیت سیستم است که می تواند یکی از اعضای مجموعه S در طول دوره بازرسی k باشد. اجزا سیستم وابستگی بار-اشتراکی دارند، به طوری که با خرابی یک مولفه، بار کلی L باید بین اجزا باقی مانده توزیع مجدد شود. به منظور ارزیابی قابلیت اطمینان سیستم و سنجش تاثیر افزایش نرخ خرابی مولفه باقی مانده، از مدل مخاطره متناسب استفاده می شود.

فرآیند متغیر دارای ویژگی های مارکوفی است، به طوری که باگذشت زمان بدون وابستگی به وضعیت های قبلی تکامل می یابد. برای انتقال از وضعیت a در زمان k به وضعیت b در زمان $(k+1)$ ، وابستگی تنها به وضعیت a بستگی دارد و وضعیت های قبلی نادیده گرفته می شوند. در خصوص مفروضات تخصیص افزونگی، برای هر زیرسیستم، O_i قطعه جایگزین وجود دارد که می تواند انتخاب شوند، تصمیم گیرنده باید یکی از قطعات جایگزین را برای هر زیرسیستم انتخاب کرده و سطح افزونگی آن را تعیین کند؛ بنابراین برای هر زیرسیستم حداقل و حداکثر تعداد قطعات تعریف شده که باید انتخاب شوند. افزونگی در سطح زیرسیستم ها تعریف شده است، به این معنا که برای هر زیرسیستم، تعدادی قطعه به صورت موازی به منظور افزایش قابلیت اطمینان تخصیص داده می شود. افزونگی باعث تغییر در هزینه های سیستم می شود، هزینه کل سیستم، وزن کل سیستم و تعداد کل اجزا دارای محدودیت های مشخصی هستند که باید در مدل بهینه سازی لحاظ شوند. پیش بینی می شود که قطعات اضافی منجر به افزایش قابلیت اطمینان اما در عین حال افزایش هزینه های نگهداری و وزن کلی سیستم شوند، بنابراین، باید تعادلی بهینه بین افزونگی و هزینه ها در مدل بهینه سازی تعیین گردد تا عملکرد سیستم بهبود یابد بدون اینکه هزینه ها به طور غیر قابل قبولی افزایش یابند.

جدول ۱- مقایسه مشارکت ها و رویکردهای کلیدی در مطالعات اخیر با مطالعه پیشنهادی.

Table 1- Comparison of key contributions and approaches in recent studies with the proposed study.

نویسندگان	ساختار سیستم	مدل مساله	روش حل	مدل مخاطره متناسب	مدل نرخ خرابی دستکاری شده	مدل تخصیص افزونگی	یکپارچه سازی تخصیص افزونگی، مدل مخاطره متناسب و نرخ خرابی دستکاری شده
قاسمی و همکاران [9]	سیستم های مختلف	بهینه سازی سیاست جایگزینی و نگهداری در شرایط عدم قطعیت	فرآیندهای تصمیم گیری مارکوف	ندارد	ندارد	ندارد	ندارد
سوپراساد و همکاران [6]	سیستم های بار-اشتراکی	مدل سازی و تحلیل سیستم های بار-اشتراکی	روش های تحلیلی و عددی	ندارد	دارد	ندارد	ندارد

جدول ۱- ادامه.
Table 1- Continued.

نویسندگان	ساختار سیستم	مدل مساله	روش حل	مدل مخاطره متناسب	مدل نرخ خرابی دستکاری شده	مدل تخصیص افزونگی	یکپارچه سازی تخصیص افزونگی، مدل مخاطره متناسب و نرخ خرابی دستکاری شده
کومار و همکاران [20]	سیستم های تعمیرپذیر	مدل سازی قابلیت اطمینان و بهینه سازی نگه داری	الگوریتم های بهینه سازی	ندارد	ندارد	ندارد	ندارد
محمد و همکاران [7]	سیستم های k از n	ارزیابی قابلیت اطمینان با مدل های مخاطره متناسب	تحلیل مارکوف و مدل مخاطره متناسب	دارد	دارد	ندارد	ندارد
بلزون و همکاران [22]	سیستم های با اجزای وابسته	تخصیص افزونگی برای سیستم های با اجزای وابسته	مدل های بهینه سازی قابلیت اطمینان	ندارد	دارد	ندارد	ندارد
کیزر و همکاران [11]	سیستم های چندجزیی	تحلیل تعاملات تخریب در سیستم های چندجزیی	برنامه ریزی دینامیک	ندارد	ندارد	ندارد	ندارد
یحیی تبار و نجفی [12]	سیستم های چندجزیی	استراتژی های توزیع بار با نظارت مداوم و دوره های	شبیه سازی و بهینه سازی	دارد	ندارد	ندارد	ندارد
ژانگ و همکاران [13]	سیستم های با ممیزی دوره ای	سیاست نگه داری با آستانه های پویا و چندین اقدام نگه داری	روش های مارکوف و مونت کارلو	ندارد	ندارد	ندارد	ندارد
امیری و همکاران [24]	سیستم های سری - موازی	مدل بهینه سازی چندهدفه برای تخصیص افزونگی	الگوریتم های بهینه سازی چندهدفه	ندارد	دارد	ندارد	ندارد
شریفی و همکاران [23]	سیستم های k از n بار - اشتراکی	بهینه سازی بازه بازرسی با افزونگی ترکیبی	بهینه سازی فاصله بازرسی	ندارد	ندارد	ندارد	ندارد
جین و همکاران [21]	سیستم های تعمیرپذیر	تخصیص افزونگی و قطعات یدکی برای حداقل سازی هزینه	روش های بهینه سازی و تحلیل هزینه	ندارد	دارد	ندارد	ندارد
کاپدپور و همکاران [19]	سیستم های تعمیرپذیر آماده به کار گرم	الگوریتم ژنتیک مبتنی بر زنجیره مارکوف برای تخصیص افزونگی	زنجیره مارکوف و الگوریتم ژنتیک	ندارد	دارد	ندارد	ندارد
مدل پیشنهادی	سیستم های سری - موازی با اشتراک بار	نگه داری با مدل مخاطره متناسب و نرخ خرابی دستکاری شده	مدل مخاطره متناسب، نرخ خرابی دستکاری شده و برنامه ریزی دینامیک	دارد	دارد	دارد	دارد

هدف از مدل سازی، تعیین تعداد بهینه قطعات افزونه ای در هر زیرسیستم به گونه ای است که علاوه بر در نظر گرفتن وابستگی تصادفی، هزینه های عملیاتی و نگه داری را به حداقل برساند و در عین حال سطح مطلوبی از قابلیت اطمینان را برآورده کند.

۴- مدل پیشنهادی

با توجه به فرض‌های ارائه شده در بخش قبل، در یک سیستم پیچیده، خرابی هر مولفه منجر به توزیع مجدد بار آن میان سایر اجزا باقی مانده می‌شود. در این شرایط بار کل L بین تمام اجزا تقسیم می‌شود. به‌طور خاص، در یک زیرسیستم با اجزا موازی، اگر مولفه j دچار خرابی شود، بار توزیع شده روی سایر اجزا با استفاده از معادله‌های زیر توصیف می‌شود. در اینجا، n_i نشان‌دهنده تعداد کل اجزا در زیرسیستم i و q حداقل تعداد اجزا موردنیاز برای حفظ عملکرد موثر سیستم است. بار z_{l_i} برای $j=0, 1, \dots$ در بازه زمانی $[\tau_{ijk}, \tau'_{ijk}]$ در نظر گرفته می‌شود. نحوه توزیع مجدد بار بر اساس مطالعه آماری و همکاران [5] تعیین شده است. در سیستم‌های دارای اشتراک بار، بار کل L بین زیرسیستم‌های مختلفی که هرکدام دارای بار خاص خود L_i هستند، توزیع می‌شود. درون هر زیرسیستم i ، این بار به‌طور مساوی بین تمام n_i مولفه توزیع می‌شود. بار هر مولفه، که $z_{l_{i0}}$ نشان داده می‌شود، در حالتی که هیچ مولفه‌ای دچار خرابی نشده باشد، مطابق با معادله (۱) محاسبه می‌شود:

$$z_{l_{i0}} = \frac{L_i}{n_i}. \text{ For all } i \in \{1, 2, \dots, l\}. \quad (1)$$

۴-۱- اشتراک بار

اگر m مولفه در زیرسیستم i دچار خرابی شوند، بار L_i بین اجزا باقی مانده که تعداد آن‌ها $n_i - m$ است، توزیع مجدد می‌شود. این فرآیند توزیع مجدد تضمین می‌کند که حداقل q مولفه عملیاتی باقی بمانند. بار هر مولفه باقی مانده، با $z_{l_{im}}$ نشان داده می‌شود، طبق معادله (۲) به‌صورت زیر محاسبه می‌شود:

$$z_{l_{im}} = \frac{L_i}{(n_i - m)} \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, l\}, \text{ for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}. \quad (2)$$

۴-۲- مدل نرخ خرابی دستکاری شده

مدل نرخ خرابی دستکاری شده که توسط بهاتاچاریا و سوجوتی [26] معرفی شده است، یکی از چارچوب‌های اساسی در مهندسی قابلیت اطمینان محسوب می‌شود و نشان می‌دهد که چگونه افزایش سطح تنش می‌تواند منجر به تسریع نرخ خرابی یک مولفه شود. در سیستم‌های سری-موازی با بارگذاری مشترک، چندین روش برای مدل‌سازی تاثیر خرابی یک جز بر سایر اجزا وجود دارد، از جمله مدل‌های کوپولا، فرآیند پواسون وابسته، مدل‌های شکست شتابیده و شبکه‌های بیزین پویا. با این حال، نرخ خرابی دستکاری شده به‌واسطه سادگی، انعطاف‌پذیری در مدل‌سازی وابستگی بار، قابلیت ترکیب با مدل‌های مخاطره متناسب و کارایی محاسباتی بالاتر، به‌عنوان انتخاب مناسبی برای بهینه‌سازی نگهداری و بهبود قابلیت اطمینان در صنایع مختلف شناخته می‌شود. در این مدل، نرخ خطر پایه با استفاده از یک ضریب تعدیل‌کننده، موسوم به δ_{im} اصلاح می‌شود که مقدار آن وابسته به سطح بار اعمال شده، یعنی $z_{l_{im}}$ است. در شرایط اولیه، هنگامی که هیچ خرابی‌ای در سیستم رخ نداده است، نرخ خرابی مولفه برابر با $h_{ij0}(t)$ است، اما در شرایطی که برخی مولفه‌ها دچار خرابی شده‌اند، نرخ خطر متناسب برای m امین خرابی مولفه j در زیرسیستم i با $h_{ijm}(t)$ نمایش داده می‌شود و بیانگر نرخ خرابی وابسته به بارگذاری مشترک است.

تابع خطر پایه، مبنای تحلیل نرخ‌های خرابی در سیستم‌های دارای اشتراک بار است. بر اساس مطالعات شوئر [27]، نرخ خرابی در این سیستم‌ها به تعداد مولفه‌های فعال بستگی دارد. به‌طور خاص، اگر تمامی مولفه‌ها در حال عملکرد باشند، نرخ خرابی پایه برابر $h_{ij0}(t)$ خواهد بود. این رابطه در معادله (۳) توصیف شده است:

$$h(t) = h_{ijm}(t) = \delta_{im} h_{ij0}(t) \tau_{ijk} \leq t \leq \tau'_{ijk} \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, l\}, j \in \{1, 2, \dots, n_i\}, \text{ for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}. \quad (3)$$

بر اساس مطالعه مکیس و جاردین [25]، تابع خطر پایه برای توزیع ویبول، در شرایطی که تمامی اجزا فعال باشند ($m=0$)، برای مولفه j در زیرسیستم i ، با معادله (۴) تعریف می‌شود:

$$h_{ij0}(t) = \frac{\beta_{ij}}{\eta_{ij}} \left(\frac{t}{\eta_{ij}}\right)^{\beta_{ij}-1} \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, l\}, \text{ for all } j \in \{1, 2, \dots, n_i\}, \text{ for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}. \quad (4)$$

در این عبارت، η_{ij} و β_{ij} به ترتیب پارامترهای مقیاس و شکل توزیع ویبول برای مولفه j در زیرسیستم i هستند. این پارامترها معمولاً با استفاده از

روش برآورد حداکثر درست‌نمایی^۱ تخمین زده می‌شوند که بر اساس تاریخچه خرابی سیستم برای آرایه تخمین‌های دقیق به کار می‌رود. همان‌طور که گلمکانی و فتاحی‌پور [28] اشاره کرده‌اند، روش برآورد حداکثر درست‌نمایی یک رویکرد استاندارد و کارآمد در مهندسی قابلیت اطمینان است که امکان تعیین پارامترهای توزیع عمر اجزا را با دقت بالا فراهم می‌کند.

۴-۳- فاکتور دستکاری شده (δ_{im})

فاکتور دستکاری شده (δ_{im}) که در مدل نرخ خرابی دستکاری شده معرفی شده است، تاثیر بار zI_{im} را که بین اجزای باقی مانده در زمان t در زیرسیستم i توزیع می‌شود، کمی‌سازی می‌کند. این فاکتور نقش مهمی در تحلیل اثرات شرایط عملیاتی متغیر بر نرخ خرابی اجزا دارد. بر اساس مطالعات آماري و همکاران [5]، مقدار این فاکتور از طریق معادله (۵) تعیین می‌شود:

$$\delta_{im} = (zI_{im})^{1.5} = \left(\frac{L_i}{n_i - m}\right)^{1.5}, \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, I\}, \text{ for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}. \quad (5)$$

۴-۴- نرخ خرابی ترتیبی اجزا در سیستم

نرخ خرابی کل سیستم هنگام وقوع m امین خرابی در زیرسیستم i با $\alpha_{im}(t)$ نمایش داده می‌شود. مطابق با مطالعات شوئر [27]، مقدار $\alpha_{ij}(t)$ بیانگر نرخ خرابی سیستم در هنگام وقوع اولین خرابی است، در حالی که $\alpha_{i(m+1)}(t)$ نرخ خرابی سیستم را در لحظه وقوع $(m+1)$ امین خرابی نشان می‌دهد. این روابط در معادله‌های (۶) و (۷) به تفصیل آرایه شده‌اند:

$$\alpha_{ij}(t) = n_i h_{ij0}(t) \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, I\}, j \in \{1, 2, \dots, n_i\}, \text{ for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}. \quad (6)$$

$$\alpha_{i(m+1)}(t) = (n_i - m) h_{ijm}(t) = (n_i - m) \delta_{im} h_{ij0}(t), \quad (7)$$

for all $i \in \{1, 2, \dots, I\}, j \in \{1, 2, \dots, n_i\}, \text{ for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}.$

۴-۵- قابلیت اطمینان سیستم

بر اساس رویکرد مطرح‌شده توسط شوئر [27]، قابلیت اطمینان هر زیرسیستم با اجزای موازی از طریق مدل نرخ خرابی دستکاری شده ارزیابی می‌شود. در این مدل، $H_0(t)$ به عنوان تابع خطر تجمعی پایه عمل می‌کند و معیار اصلی برای برآورد احتمال خرابی در طول زمان محسوب می‌شود. قابلیت اطمینان کل سیستم با استفاده از تبدیل‌های معرفی شده توسط بهاتاچاریا و سوجویتی [26] معرفی و گسترش یافته توسط مادی [29] محاسبه می‌شود. این روابط به طور دقیق در معادله‌های (۸) و (۹) آرایه شده‌اند:

$$A_{im} = \prod_{\substack{m'=1 \\ m' \neq m}}^{n_i - q + 1} \frac{(n_i - m' + 1) \cdot \delta_{i(m'-1)}}{(n_i - m' + 1) \cdot \delta_{i(m'-1)} - (n_i - m + 1) \cdot \delta_{i(m-1)}} = \prod_{\substack{m'=1 \\ m' \neq m}}^{n_i - q + 1} \frac{\alpha_{im'}}{\alpha_{im'} - \alpha_{im}}, \quad (8)$$

for all $i \in \{1, 2, \dots, I\}, \text{ for all } m, m' \in \{1, 2, \dots, n_i - q + 1\}.$

$$R_i(t) = \left[\sum_{m=1}^{n_i - q + 1} A_{im} \exp(-\alpha_{im} t) \right] = \left[\sum_{m=1}^{n_i - q + 1} A_{im} \exp(-(n_i - m + 1) \delta_{i(m-1)} H_0(t)) \right], \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, I\}, \text{ for all } j \in \{1, 2, \dots, n_i\}, \text{ for all } m \in \{1, 2, \dots, n_i - q + 1\}, \quad (9)$$

$k \in \{1, 2, \dots, K\}, \text{ for all } Z \in \{1, \dots, S\}.$

¹ MLE

این معادله‌ها در بخش‌های بعدی، (محدودیت قابلیت اطمینان)، برای تحلیل‌های بیشتر استفاده می‌شوند.

۴-۶- نرمال‌سازی با استفاده از تکنیک تبدیل زمان

$$H_{ij0}(t) = \int_0^t h_{ij0}(t) dt = \int_0^t \frac{\beta_{ij}}{\eta_{ij}} \left(\frac{t}{\eta_{ij}}\right)^{\beta_{ij}-1} dt = \left(\frac{t}{\eta_{ij}}\right)^{\beta_{ij}} \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, l\}, \text{ for all } j \in \{1, 2, \dots, n_j\}, \text{ for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_j - q\}, \text{ for all } k \in \{1, 2, \dots, K\}. \quad (10)$$

$$h_{ij0}(t, Z_{ijk}, t) = \frac{\beta_{ij}}{\eta_{ij}} \left(\frac{t}{\eta_{ij}}\right)^{\beta_{ij}-1} \exp\{\gamma_{ij} Z_{ijk} t\} \quad t=0, \Delta, 2\Delta, \dots, \Delta > 0, \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, l\}, \text{ for all } j \in \{1, 2, \dots, n_j\}, \quad (11)$$

$$\text{for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_j - q\}, \text{ for all } k \in \{1, 2, \dots, K\}.$$

طبق تحقیق آماری و همکاران [5]، مدل‌های نرخ خرابی دستکاری شده را می‌توان با استفاده از تبدیل زمان به مدل‌های معادل با توزیع نمایی ساده‌سازی کرد. این روش با نرمال‌سازی رفتار خرابی پایه، تحلیل مدل را تسهیل کرده و امکان بهره‌گیری از خواص ساده‌تر توزیع نمایی را فراهم می‌آورد.

در سیستم‌های بارگذاری مشترک که نرخ خطر اجزا تحت تاثیر تغییرات بار قرار دارد، نرخ خطر مطابق مدل نرخ خرابی دستکاری شده به صورت $h(t) = \delta_{im} h_{ij0}(t)$ بیان می‌شود. با اعمال تبدیل زمان، مقیاس زمانی جدید γ به گونه‌ای تعریف می‌شود که تابع خطر تجمعی پایه $H_0(t)$ را نرمال‌سازی کند، به طوری که $H_0(t) = \gamma$. در این مقیاس تبدیل شده، نرخ خرابی مولفه‌ها ثابت شده و مقدار آن برابر با $h_{ijm}(t) = \delta_{im}$ برای $m=0, 1, 2, \dots, n_j - q$ خواهد بود. این ویژگی باعث می‌شود مدل نرخ خرابی دستکاری شده معادل با یک مدل نمایی بارگذاری مشترک با نرخ خرابی ثابت در نظر گرفته شود، که تحلیل سیستم را ساده‌تر می‌سازد.

۴-۷- مدل مخاطره متناسب

مدل مخاطره متناسب برای مدل‌سازی خرابی سیستم‌ها با در نظر گرفتن عوامل خارجی تاثیرگذار بر نرخ خرابی استفاده می‌شود. در این مطالعه، این مدل برای استخراج تابع خطر تجمعی و نرخ‌های خرابی سیستم‌های چندجزیی به کار رفته و بر تحلیل تخریب و عدم اطمینان تمرکز دارد. تابع خطر تجمعی $H_{ij0}(t)$ به صورت انتگرال از تابع خطر پایه در طول زمان بیان می‌شود، همان‌طور که در معادله (۱۰) نشان داده شده است:

بر اساس مطالعه مکس و جاردین، نرخ خرابی مولفه z در زیرسیستم i مطابق با معادله (۱۱) تعریف می‌شود. در این معادله، $Z_{ijk}(t)$ نشان‌دهنده وضعیت سیستم یا پارامتر عدم اطمینان است که بر رفتار خرابی تاثیر می‌گذارد:

پارامتر γ_{ij} نمایانگر وزن متغیر وابسته در تابع خرابی مولفه z در زیرسیستم i است که تاثیر عوامل خارجی یا وضعیت سیستم را بر رفتار خرابی مولفه مشخص می‌کند.

این رویکرد با چارچوب مدل مخاطره متناسب هم‌راستا است، زیرا متغیرهای وابسته یا وضعیت‌های سیستم را برای تنظیم نرخ خطر پایه در نظر می‌گیرد. فرآیند متغیر وابسته در فواصل زمانی گسسته به اندازه Δ نظارت می‌شود. طول این فواصل می‌تواند بسته به نرخ تغییر در فرآیند متغیر وابسته انتخاب شود و فواصل زمانی معمولاً به صورت ساعت، روز یا هفته تعیین می‌گردد [30].

۴-۸- ادغام مدل های مخاطره متناسب و نرخ خرابی دستکاری شده

ادغام مدل های مخاطره متناسب و نرخ خرابی دستکاری شده یک چارچوب تحلیلی فراهم می آورد که در آن تاثیرات بار مشترک بر نرخ های خطر در سیستم های چندجزیی به دقت موردبررسی قرار می گیرد [31]. در چارچوب مدل نرخ خرابی دستکاری شده، نرخ خطر در زمان t ، با در نظر گرفتن بار مشترک بر سایر اجزا، به صورت معادله (۱۲) بیان می شود:

$$h_{ijm}(t, Z_{ijk}(\tau_{ijk}), z_{im}) = h_{ij0}(t) \exp(Z_{ijk}(t)) \delta_{im} \tau_{ijk} \leq t \leq \tau'_{ijk}, \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, I\}, \text{ for all } j \in \{1, 2, \dots, n_i\},$$

$$\text{for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}, \text{ for all } k \in \{1, 2, \dots, K\}. \tag{12}$$

تابع تجمعی خطر $H_{ijmk}(\tau_{ijk}, \tau'_{ijk})$ برای بازه $[\tau_{ijk}, \tau'_{ijk}]$ به صورت معادله (۱۳) بیان می شود:

$$H_{ijmk}(\tau_{ijk}, \tau'_{ijk}) = \int_{\tau_{ijk}}^{\tau'_{ijk}} h_{ij0}(t, Z_{ijk}(\tau_{ijk}), z_{im}) dt. \tag{13}$$

با جایگزینی تابع نرخ خطر $h_{ij0}(t, Z_{ijk}(\tau_{ijk}), z_{im})$ در معادله انتگرال، معادله (۱۴) به دست می آید:

$$H_{ijmk}(\tau_{ijk}, \tau'_{ijk}) = \int_{\tau_{ijk}}^{\tau'_{ijk}} \frac{\beta_{ij}}{\eta_{ij}} \left(\frac{t}{\eta_{ij}}\right)^{\beta_{ij}-1} \exp\{\gamma_{ij} Z_{ijk}(t)\} \delta_{im} dt,$$

$$\text{for all } i \in \{1, 2, \dots, I\}, \text{ for all } j \in \{1, 2, \dots, n_i\}, \tag{14}$$

$$\text{for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}, \text{ for all } k \in \{1, 2, \dots, K\}.$$

معادله فوق برابر است با معادله (۱۵) که در ادامه آورده شده است:

$$H_{ijmk}(\tau_{ijk}, \tau'_{ijk}) = \left(\left(\frac{\tau'_{ijk}}{\eta_{ij}}\right)^{\beta_{ij}} - \left(\frac{\tau_{ijk}}{\eta_{ij}}\right)^{\beta_{ij}} \right) \exp\{\gamma_{ij} Z_{ijk}(t)\} \delta_{im} = \left(\frac{\tau'_{ijk} - \tau_{ijk}}{\eta_{ij}}\right)^{\beta} \exp\{\gamma_{ij} Z_{ijk}(\tau_{ijk}, \tau'_{ijk})\} \delta_{im}. \tag{15}$$

۴-۹- هزینه تعمیرات حداقلی

بین بازرسی ها، یک بازه زمانی وجود دارد که در آن سیستم ممکن است دچار خرابی شود. در این شرایط، از سیاست تعمیر حداقلی استفاده می شود. این رویکرد نگهداری به منظور بازگرداندن اجزا به وضعیت قبل از خرابی به کار گرفته می شود تا سیستم بتواند به عملکرد عادی خود ادامه دهد. لازم به ذکر است که تعمیرات حداقلی نرخ خرابی سیستم را بهبود نمی دهد؛ بنابراین، برای محاسبه هزینه های نگهداری در افق زمانی برنامه ریزی، ضروری است که تعداد پیش بینی شده خرابی ها بین بازرسی ها مشخص شود. در نقطه بازرسی k ، تعداد پیش بینی شده خرابی های سیستم را می توان با استفاده از تابع تجمعی خطر $H_0(t)$ که شدت کل خطر یا خرابی را تا زمان t نشان می دهد، محاسبه کرد. تعداد پیش بینی شده خرابی ها بین دو نقطه

بازرسی τ_{ijk} و τ'_{ijk} را می توان با استفاده از معادله (۱۶) محاسبه کرد:

$$H_{ij0}(\tau'_{ijk}) - H_{ij0}(\tau_{ijk}) = \left(\left(\frac{\tau'_{ijk}}{\eta_{ij}}\right)^{\beta_{ij}} - \left(\frac{\tau_{ijk}}{\eta_{ij}}\right)^{\beta_{ij}} \right) \exp\{\gamma_{ij} Z_{ijk}(t)\} \delta_{im} = \left(\frac{\tau'_{ijk} - \tau_{ijk}}{\eta_{ij}}\right)^{\beta} \exp\{\gamma_{ij} Z_{ijk}(\tau_{ijk}, \tau'_{ijk})\} \delta_{im}. \tag{16}$$

$$\text{for all } i \in \{1, 2, \dots, I\}, \text{ for all } j \in \{1, 2, \dots, n_i\}, \text{ for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}, \text{ for all } k \in \{1, 2, \dots, K\}.$$

بر اساس تحقیق آماری و همکاران [5] در مدل نرخ خرابی دستکاری شده با نرخ خرابی پایه $h_{ij0}(t)$ و نرخ خرابی تجمعی که به صورت $H_{ij0}(t)$ نشان داده می شود، برای یک سیستم موازی تحت مقیاس معمولی t ، خطر تجمعی $H_{ijmk}(t)$ متناسب با مدل پیشنهادی به صورت معادله (۱۷) بیان می شود:

$$H_{ijmk}(t) = H_{ijm}(\tau_{ijk}) \delta_m [H_{ij0}(t) - H_{ij0}(\tau_{ijk})] (\tau_{ijk} \leq t \leq \tau'_{ijk}). \tag{17}$$

هزینه تعمیر حداقلی به عنوان ورودی به سیستم در نظر گرفته می شود. هزینه پیش بینی شده نگهداری حداقلی از طریق ضرب هزینه تعمیر هر مولفه Cmr_{ij} در تعداد خرابی های پیش بینی شده به دست می آید. بر اساس تحقیق کریوتسوف و همکاران [32]، تابع خطر تجمعی برای اشتراک بار در یک سیستم سری، همان طور که در مدل جاری اعمال می شود، به صورت معادله (۱۸) بیان می شود:

$$H_{ijmk}(\tau_{ijk}, \tau'_{ijk}, Z_{ijk}(\tau_{ijk}), L, n_i) = n_i H_{ijmk}(\tau_{ijk}, \tau'_{ijk}, Z_{ijk}(\tau_{ijk}), \frac{L_i}{n_i}). \quad (18)$$

۴-۱۰- هزینه تعویض

متغیر تعویض اجزا که با متغیر Ir_{ijk} نشان داده می شود که در معادله (۱۹) تعریف شده است. با مقایسه حد کنترل برای هر زیرسیستم که با $d(i)$ نشان داده می شود، با نرخ مخاطره نسبی، اگر نرخ خطر از صفر بیشتر باشد، متغیر تعویض برابر با یک قرار می گیرد که نشان دهنده نیاز به تعویض است؛ در غیر این صورت، مقدار آن صفر خواهد بود. این مقایسه به طور دقیق در ادامه توضیح داده شده است:

$$Ir_{ijk}(h_{ijm}(\tau'_{ijk}, Z_{ijk}, z_{l_{im}}) - d(i)) = \begin{cases} 0 & \text{if } (h_{ijm}(\tau'_{ijk}, Z_{ijk}, z_{l_{im}}) - d(i)) < 0 \\ 1 & \text{if } (h_{ijm}(\tau'_{ijk}, Z_{ijk}, z_{l_{im}}) - d(i)) \geq 0 \end{cases} \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, I\}, \\ \text{for all } j \in \{1, 2, \dots, n_i\}, \text{ for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}, \quad (19)$$

$$\text{for all } k \in \{1, 2, \dots, K\}, \text{ for all } Z_{ij(k-1)} \in \{1, \dots, S\}.$$

هزینه تعویض اجزا که با Crp_{ij} نشان داده می شود، به عنوان یک پارامتر ورودی در نظر گرفته می شود. تصمیم گیری برای تعویض اجزا بر اساس معادله (۲۰) تعیین شده و به صورت زیر بیان می شود:

$$\tau_{ijk} = \tau'_{ijk}(1 - Ir_{ijk}(h_{ijm}(\tau'_{ijk}, Z_{ijk}, z_{l_{im}}) - d(i))), \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, I\}, \text{ for all } j \in \{1, 2, \dots, n_i\}, \quad (20)$$

$$\text{for all } m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}, k \in \{1, 2, \dots, K\}, Z_{ij(k-1)} \in \{1, 2, \dots, S\}.$$

اگر متغیر Ir_{ijk} برابر با یک باشد، قطعه تعویض می شود در غیر این صورت، سن آن به اندازه یک دوره بازرسی افزایش می یابد که جزئیات آن در معادله های (۲۱) تا (۲۴) توضیح داده شده است:

$$\tau'_{ijk} = \Delta + \tau_{ijk} \quad (21)$$

$$\tau_{ijk} = 0. \quad (22)$$

$$\tau_{ijk}, \tau'_{ijk} \geq 0. \quad (23)$$

$$Ir_{ijk} \in \{0, 1\}. \quad (24)$$

۴-۱۱- هزینه خاموشی

هر زمان که تمامی اجزای یک زیرسیستم در یک دوره واحد تعویض شوند، یک هزینه ثابت از کار افتادگی که با C_{down} نشان داده می شود، برای هر دوره در نظر گرفته می شود. این هزینه در تابع هدف در بخش های بعدی لحاظ خواهد شد. از کار افتادگی سیستم در هر دوره با استفاده از معادله (۲۵) تعیین می شود که در آن y_k یک متغیر دودویی است که نشان می دهد آیا از کار افتادگی رخ داده است ($y_k = 1$) یا خیر ($y_k = 0$):

$$y_k = 1 - \prod_{i=1}^{i=I} (1 - \prod_{j=1}^{n_i} Ir_{ijk}) \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, I\}, \text{ for all } j \in \{1, 2, \dots, n_i\}, k \in \{2, \dots, K\}. \quad (25)$$

۴-۱۲- ماتریس احتمال انتقال

ماتریس احتمال انتقال که با استفاده از متغیرهای دودویی ω و ω' تعریف می شود، تاثیر یک مولفه بر سایر مولفه ها در همان زیرسیستم را نشان می دهد [31]. این متغیرها توسط معادله (۲۶) تعریف می شوند:

$$\begin{cases} Z_{ij(k-1)} \in \{s=0\} & \omega = 0, \omega' \neq 0 \\ Z_{ij(k-1)} \in \{s=1\} & \omega = 1, \omega' \neq 0 \\ Z_{ij(k-1)} \in \{s=2\} & \omega = 0, \omega' = 1 \end{cases} \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, I\}, \text{ for all } j \in \{1, 2, \dots, n_i\}, k \in \{2, \dots, K\}. \quad (26)$$

۴-۱۲-۱- تعریف ماتریس‌های احتمال انتقال

پیرو تحقیق ناصر صراف و همکاران [31] ماتریس‌های P, P', P'' و احتمال‌های شرطی $\{M \times M\}$ برای مولفه z در زیرسیستم i در نقطه بازرسی k ، تحت وضعیت s محاسبه می‌شوند. این ماتریس‌ها برای مدل‌سازی پیشرفت وضعیت مولفه‌ها در طول زمان و تحلیل تخریب آن‌ها ضروری هستند.

۱. P : احتمال انتقال یک مولفه بین وضعیت‌های مختلف، به شرطی که همه مولفه‌های دیگر در زیرسیستم i در بازرسی قبلی در وضعیت $s=0$ (سالم) باشند.
۲. P : احتمال انتقال یک مولفه بین وضعیت‌ها زمانی که حداقل یک مولفه دیگر در زیرسیستم i در بازرسی قبلی در وضعیت $s=1$ (تخریب متوسط) باشد که تأکید بر احتمال باقی ماندن در $s=1$ یا پیشرفت به $s=2$ دارد.
۳. P'' : احتمال انتقال یک مولفه بین وضعیت‌ها زمانی که حداقل یک مولفه دیگر در زیرسیستم i در بازرسی قبلی در وضعیت $s=2$ (تخریب شدید) باشد که تمرکز بر ماندگاری در $s=2$ یا پیشرفت از $s=1$ به $s=2$ دارد.

هر مولفه می‌تواند در یکی از سه وضعیت سالم ($s=0$)، تخریب متوسط ($s=1$)، یا تخریب شدید ($s=2$) قرار داشته باشد.

۴-۱۲-۲- تعاملات مولفه‌ها

برای تعمیم تعاملات مولفه‌ها در یک سیستم m -مولفه‌ای، از متغیر j برای نمایش مولفه‌ها استفاده می‌شود. این بدان معناست که $j, j' \in N_i$ ، نشان‌دهنده مولفه‌های موجود در زیرسیستم i است؛ بنابراین، تعامل بین مولفه‌ها با ϕ_k نمایش داده می‌شود.

به‌طور خاص، ϕ_k برداری از تمام متغیرهای تصادفی شامل وضعیت مولفه‌ها را نشان می‌دهد و به‌صورت زیر است:

$$\phi_k = (Z_{11k}, Z_{12k}, \dots, Z_{1n_1k}, Z_{21k}, Z_{22k}, \dots, Z_{2n_2k}, \dots, Z_{in_ik}).$$

با توجه به اینکه وضعیت بازرسی $(k-1)\Delta$ به‌صورت زیر است:

$$\phi_{k-1} = (Z_{11(k-1)}, Z_{12(k-1)}, \dots, Z_{1n_1(k-1)}, Z_{21(k-1)}, Z_{22(k-1)}, \dots, Z_{2n_2(k-1)}, \dots, Z_{in_ik-1}).$$

نشان داده شده است. احتمال شرطی $PR(\phi_k | \phi'_{k-1})$ نشان‌دهنده احتمال قرار گرفتن یک مولفه در وضعیت ϕ_k در حین بازرسی جاری، با توجه به وضعیت قبلی ϕ'_{k-1} و وضعیت سایر مولفه‌ها در بازرسی قبلی است. مطابق مطالعه ناصر صراف و همکاران [31] این رابطه در معادله (۲۷) بیان شده است.

$$PR(\phi_k | \phi'_{k-1}) = P \left(\dots \left[\left((Z_{ij(k-1)}, Z_{ijk}) \right) \left\{ Z_{ij'(k-1)} \mid j' \in \{1, \dots, n_i\}, j \neq j' \right\} \right] \dots \right) \quad (27)$$

for all $i \in \{1, 2, \dots, I\}$, for all $j \in \{1, 2, \dots, n_i\}$, for all $k \in \{2, \dots, K\}$.

با استفاده از بردارهای ϕ_k و ϕ'_k ، تابع میانگین مقادیر مشاهده شده ϕ'_k و تصمیم‌گیری انجام شده در مرحله $(k-1)$ که با $E(\phi_k | \phi'_k)$ نمایش داده می‌شود، محاسبه خواهد شد.

از نظر عملی، $E(\phi_k | \phi'_k)$ برای در نظر گرفتن تأثیر داده‌های مشاهده شده ϕ'_k در برآورد یا پیش‌بینی ϕ_k استفاده می‌شود. بر اساس این عوامل، ماتریس احتمال شرطی انتخاب می‌شود. با استفاده از این ماتریس، احتمال انتقال وضعیت برای مولفه منتخب $PR(\phi_k | \phi'_k)$ به‌دست می‌آید. با در نظر گرفتن توزیع احتمالی ϕ_k تحت شرط ϕ'_k ، امید ریاضی شرطی به‌صورت $E(\phi_k | \phi'_k) = \sum \phi_k \cdot PR(\phi_k | \phi'_k)$ محاسبه می‌شود که در این معادله، $PR(\phi_k | \phi'_k)$ از طریق ماتریس احتمال انتقال استخراج می‌شود. اطلاعات دقیق‌تر در بخش بعدی ارائه خواهد شد.

۳-۱۲-۴- محاسبه کلی ماتریس احتمال انتقال

تحلیل ماتریس احتمال انتقال به تحلیل وابستگی های متقابل خرابی های مولفه ها و تاثیرات متقابل آن ها می پردازد. در نقطه بازرسی اولیه، فرض بر این است که همه مولفه ها از وضعیت صفر شروع می کنند و مطابق با ماتریس احتمال انتقال P عمل می کنند.

مطابق مطالعه ناصر صراف و همکاران [31]، احتمال انتقال کلی که با $PT(\phi_k|\phi_{k-1})$ نمایش داده می شود، طبق توضیحات معادله های (۲۸) و (۲۹) برای سیستم های سری-موازی به صورت زیر محاسبه می شود:

$$PR(\phi_k|\phi'_k) = \prod_{i=1}^I (P((Z_{ij\ k-1}, Z_{ijk}) | \{Z_{ij' \ k-1}\}_{j' \in \{1, \dots, n_i\}, j \neq j'}))^{1-\omega-\omega'}, \tag{28}$$

$$^{++P'} ((Z_{ij\ k-1}, Z_{ijk}) | \{Z_{ij' \ k-1}\}_{j' \in \{1, \dots, n_i\}, j \neq j'})^\omega,$$

$$P'' ((Z_{ij\ k-1}, Z_{ijk}) | \{Z_{ij' \ k-1}\}_{j' \in \{1, \dots, n_i\}, j \neq j'})^{\omega'}$$

for all $j \in \{1, 2, \dots, n_i\}$, for all $k \in \{2, \dots, K\}$, $Z_{ij(k-1)} \in \{1, 2, \dots, S\}$,

$$PT(\phi_k|\phi_{k-1}) = \prod_{i=1}^I PR(\phi_k|\phi'_k). \tag{29}$$

متغیرهای باینری که در معادله (۲۶) معرفی شده اند، برای محاسبه ماتریس احتمال انتقال در یک زیرسیستم به کار می روند. جزییات محاسبات مربوطه در معادله های (۳۰) تا (۳۴) ارائه شده است.

$$\omega + \omega' \leq 1. \tag{30}$$

$$\omega + \omega' = 0 \quad \text{for all } Z_{ij(k-1)} \in \{s = 0\}. \tag{31}$$

$$\omega = 1 \quad \text{for all } Z_{ij(k-1)} \in \{S=1\}, \tag{32}$$

$$\omega' = 1 \quad \text{for all } Z_{ij(k-1)} \in \{S=2\} \tag{33}$$

$$\omega, \omega' \in \{0, 1\}. \tag{34}$$

۳-۱۳- محدودیت قابلیت اطمینان

در مدل پایه، فرض بر این است که خرابی های مولفه ها به طور مستقل از یکدیگر رخ می دهند. در این شرایط، محدودیت قابلیت اطمینان $R_{ijk}(t|0)$ با استفاده از معادله (۳۵) مشخص می شود:

$$R_{ijk}(t|0) = \exp(-H_{ijmk}(\tau_{ijk}, \tau'_{ijk})), \tag{35}$$

for all $i \in \{1, 2, \dots, I\}$, for all $j \in \{1, 2, \dots, n_i\}$, for all $m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}$, $k \in \{1, 2, \dots, K\}$.

قابلیت اطمینان شرطی برای هر بازه زمانی نیز بر اساس معادله (۱۱) در معادله (۳۶) تعریف گردیده است:

$$R_{ijk}(t|0) = \exp(-\int_{\tau_{ijk}}^t \frac{\beta_{ij}}{\eta_{ij}} \left(\frac{t}{\eta_{ij}}\right)^{\beta_{ij}-1} \exp\{\gamma_{ij} Z_{ijk}(t)\} \delta_{im} dt), \tag{36}$$

for all $i \in \{1, 2, \dots, I\}$, for all $j \in \{1, 2, \dots, n_i\}$, for all $m \in \{0, 1, 2, \dots, n_i - q\}$, $k \in \{1, 2, \dots, K\}$.

قابلیت اطمینان کلی سیستم سری-موازی در مدل پایه که به عنوان $R_{Total}(k\Delta, \phi_k, \Delta)$ نمایش داده می شود، سپس از طریق معادله (۳۷) محاسبه می گردد:

$$R_{Total}(k\Delta, \phi_k, \Delta) = 1 - \prod_{i=1}^{i=I} (1 - R_{ijk}(k\Delta, \phi_k, \Delta)). \tag{37}$$

در مدل پیشنهادی، هدف اصلی تعیین محدودیت های بهینه برای کنترل زیرسیستم ها است تا اطمینان حاصل شود که قابلیت اطمینان کلی سیستم در تمام افق های برنامه ریزی به طور مداوم از آستانه مشخص شده فراتر می رود. برای این منظور، قابلیت اطمینان هر زیرسیستم با در نظر گرفتن

مدل‌های نرخ خرابی دستکاری شده و مخاطره متناسب از طریق معادله (۳۸) تعریف می‌شود که با استفاده از معادله‌های (۸) و (۹) قابل محاسبه است:

$$R_i(t) = \left[\sum_{m=1}^{n_i-q+1} A_{im} \exp(-\alpha_{im}t) \right]^{\exp(\gamma_{ij}Z)} = \left[\sum_{m=1}^{n_i-q+1} A_{im} \exp(-(n_i-m+1)\delta_{i(m-1)}H_0(t)) \right]^{\exp(\gamma_{ij}Z_{ijk}t)}, \quad (38)$$

for all $i \in \{1, 2, \dots, I\}$, for all $j \in \{1, 2, \dots, n_i\}$,

for all $m \in \{1, 2, \dots, n_i-q+1\}$, $k \in \{1, 2, \dots, K\}$, for all $Z \in \{1, \dots, S\}$.

علاوه بر این، طبق مطالعه لالس [33]، اثر ارتعاش تصادفی متغیر مشترک که عضوی از مجموعه $S = \{0, 1, \dots, M\}$ است، بر قابلیت اطمینان سیستم به وسیله معادله (۳۹) داده می‌شود:

$$R(t|z) = [R_0(t)]^{\exp(\gamma Z)} \text{ for all } Z \in \{1, \dots, S\}, \quad (39)$$

قابلیت اطمینان هر زیرسیستم با در نظر گرفتن وضعیت‌های مولفه‌ها در معادله (۴۰) فرض می‌شود که جزئیات آن در ادامه بیان خواهد شد:

$$R_i(t|z) = [R_0(t)]^{\exp\left(\frac{\sum_{j=1}^{n_i} \gamma_{ij} Z_{ij}}{n_i}\right)} \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, I\}, \text{ for all } j \in \{1, 2, \dots, n_i\}, \text{ for all } Z \in \{1, \dots, S\}. \quad (40)$$

قابلیت اطمینان زیرسیستم‌های سری بر اساس قابلیت اطمینان محاسبه شده هر زیرسیستم تعیین می‌شود، همان‌طور که در معادله (۴۱) نشان داده شده است:

$$R_T = \prod_{i=1}^{I-1} R_i(t|z) \text{ for all } i \in \{1, 2, \dots, I\}, Z \in \{1, \dots, S\}. \quad (41)$$

محدودیت (۴۲) درصد حداقل قابلیت اطمینان قابل قبول را تعیین می‌کند:

$$R_T k \Delta, \phi_k, \Delta \geq R_0, \text{ for all } k \in \{1, \dots, K\}. \quad (42)$$

۴-۱۴- تخصیص افزونگی در سیستم‌های سری-موازی

در سیستم‌های سری-موازی، هر زیرسیستم می‌تواند شامل قطعات افزونه‌ای باشد که به صورت موازی عمل می‌کنند تا از توقف کل سیستم در صورت خرابی یک مولفه جلوگیری کنند. در این صورت، با افزایش تعداد قطعات افزونه‌ای، قابلیت اطمینان سیستم بهبود می‌یابد؛ اما در عین حال، هزینه‌های سیستم و وزن کلی آن نیز افزایش می‌یابد. در این مطالعه، مساله تخصیص افزونگی در سیستم‌های سری-موازی با در نظر گرفتن وابستگی‌های تصادفی بین مولفه‌ها بررسی می‌شود. این وابستگی‌ها شامل اشتراک بار، نرخ خرابی وابسته و هزینه‌های تعمیر و نگهداری مشترک هستند. هدف اصلی این مدل بهینه‌سازی، تعیین تعداد بهینه قطعات افزونه‌ای است تا علاوه بر افزایش قابلیت اطمینان، محدودیت‌های هزینه و وزن نیز رعایت شود. تابع هدف در مدل تخصیص افزونگی به صورت زیر بیان می‌شود:

$$\sum_{i=1}^I \sum_{j=1}^{O_i} C n_i X_{ij}. \quad (43)$$

نماد O_i تعداد قطعات موجود جایگزین برای هر زیرسیستم i و X_{ij} تعداد قطعه انتخابی برای زیرسیستم i از قطعات جایگزین O_i است. محدودیت‌های وزنی سیستم در قید (۴۴) به صورت زیر بیان شده است:

$$\sum_{i=1}^I \sum_{j=1}^{O_i} W_i X_{ij} \leq W_{Total}. \quad (44)$$

این محدودیت تضمین می‌کند که وزن کلی سیستم W_{Total} از مقدار مجاز بیشتر نشود.

محدودیت تعداد کل قطعات سیستم به صورت زیر در قید (۴۵) آورده شده است:

$$\sum_{i=1}^I \sum_{j=1}^{O_i} X_{ij} \leq n_{Total} \text{ for all } j \in \{1, 2, \dots, O_i\}. \quad (45)$$

این محدودیت کنترل می کند که تعداد کل قطعات تخصیص یافته (قطعات افزونگی) از مقدار کل مجاز تجاوز نکند.

محدودیت تعداد حداقل و حداکثر قطعات برای هر زیرسیستم به صورت زیر در قید (۴۶) آورده شده است:

$$n_{mini} \leq \sum_{j=1}^{O_i} X_{ij} \leq n_{maxi}. \quad (46)$$

شرط (۴۷) مشخص می کند که متغیرهای X_{ij} باید عدد صحیح باشند و نمی توانند مقدار منفی داشته باشند.

$$X_{ij} \geq 0 \text{ and integer}. \quad (47)$$

۴-۱۵- تابع هدف با در نظر گرفتن وابستگی تصادفی و تخصیص افزونگی به سیستم

با در نظر گرفتن محدودیت های بیان شده در بخش قبلی، تابع هدف به منظور حداقل کردن^۱ هزینه کل سیستم طراحی می شود. هزینه کل که با TC^2 نشان داده می شود، شامل هزینه های تعویض، هزینه های تعمیر حداقلی، هزینه های توقف سیستم و هزینه های افزونگی در بازه های بازرسی است. هدف از حداقل کردن TC دستیابی به یک راه حل موثر و کم هزینه است که ضمن رعایت تمامی محدودیت ها، عملکرد بهینه سیستم را تضمین کند. علاوه بر این، به دلیل وجود عدم قطعیت و ماهیت تصادفی سیستم که توسط متغیرهای تشخیصی ایجاد می شود، باید در هر نقطه بازرسی تصمیم گیری هایی در خصوص وضعیت های آینده مولفه ها در بازه های بازرسی بعدی صورت گیرد. بر اساس چارچوب اساسی ارائه شده توسط بیرژه و لوونو [34]، یک مدل تصادفی غیرخطی چندمرحله ای برای نگهداری منتهی بر شرایط یک سیستم سری-موازی توسعه داده شده است که در معادله (۴۸) بیان می شود:

$$\begin{aligned} Min TC = E_{\phi_1} & \left[\sum_i^I \sum_j^{n_i} (Cmr_{ij}H_{ijm1}(\tau_{ijk}\tau'_{ijk}) + Crp_{ij}Ir_{ijk}((h_{ij}(\tau'_{ijk}Z_{ijk}Zl_{im})-d))) + C_{down}Y_1 + \sum_{j=1}^{O_i} Cn_iX_{ij} \right. \\ & + E_{(\phi_2|\phi'_2)} \left[\sum_i^I \sum_j^{n_i} (Cmr_{ij}H_{ijm2}(\tau_{ij2}\tau'_{ij2}) \right. \\ & + Crp_{ij}Ir_{ij2}((h_{ij}(\tau'_{ij2}Z_{ij2}Zl_{im})-d))) + C_{down}Y_2 + \sum_{j=1}^{O_i} Cn_iX_{ij} + \dots \quad (48) \\ & + E_{(\phi_k|\phi'_k)} \left[\sum_i^I \sum_j^{n_i} (Cmr_{ij}H_{ijmk}(\tau_{ijk}\tau'_{ijk}) \right. \\ & \left. \left. + Crp_{ij}Ir_{ijk}((h_{ij}(\tau'_{ijk}Z_{ijk}Zl_{im})-d))) + C_{down}Y_k + \sum_{j=1}^{O_i} Cn_iX_{ij} \right] \dots \right] \end{aligned}$$

بر اساس مشاهده اولیه پارامترهای نامطمئن مانند وضعیت مولفه ها یا مقادیر متغیرهای تشخیصی، سن مولفه ها در ابتدای مرحله دوم تعیین می شود. این مقادیر تاثیر مستقیم بر تصمیمات آتی در بازرسی و نگهداری دارند. سپس در پایان هر مرحله، حدود کنترلی برای تنظیم نرخ مخاطرات سیستم تعیین می شود. این فرآیند به طور تکراری در طول افق برنامه ریزی ادامه یافته و به بهینه سازی راهبردهای تعمیر و نگهداری و افزایش قابلیت اطمینان سیستم کمک می کند.

¹ minimize (Min)

² Total Cost

۵- ارزیابی عملکرد مدل

در این بخش، عملکرد مدل پیشنهادی ارزیابی شده و تاثیر در نظر گرفتن وابستگی تصادفی بین مولفه‌ها و تخصیص افزونگی مورد بررسی قرار می‌گیرد. این آزمایش، مدل پیشنهادی را با مدل‌های پایه مقایسه کرده و مزایای ذاتی متدولوژی مطالعه را برجسته می‌کند.

داده‌های ورودی این مطالعه از منابع معتبر از جمله محمد و همکاران [7] و یحیی تبار و نجفی [12] استخراج شده است. ماتریس‌های احتمال انتقال و انتقال حالات برای وضعیت‌های مختلف مولفه‌ها تحت شرایط متفاوت در جدول ۲ ارائه شده است، در حالی که جدول ۳ پارامترهای کلیدی ورودی مورد استفاده در تحلیل قابلیت اطمینان را شامل می‌شود.

جدول ۲- ماتریس‌های احتمال انتقال برای سه حالت.

Table 2- Transition probability matrices for the three states.

S	P	P'	P''
$S \in \{0,1,2\}$	$\begin{bmatrix} 0.6 & 0.3 & 0.1 \\ 0 & 0.4 & 0.6 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0.2 & 0.5 & 0.3 \\ 0 & 0.4 & 0.6 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0.1 & 0.4 & 0.3 \\ 0 & 0.3 & 0.7 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

همان‌طور که پیش‌تر اشاره شد، این ماتریس‌های احتمال انتقال، رفتار پویای مولفه‌ها را در یک زیرسیستم در حالت‌های عملیاتی مختلف $S \in \{0,1,2\}$ نشان می‌دهند. این ماتریس‌ها امکان تحلیل قابلیت اطمینان و عملکرد سیستم را در طول زمان فراهم کرده و بینشی در خصوص تغییر وضعیت مولفه‌ها بر اساس شرایط قبلی ارائه می‌دهند.

علاوه بر این، پارامترهای کلیدی ورودی، از جمله هزینه‌های تعمیر، جایگزینی، خاموشی سیستم، افزونگی، پارامترهای توزیع ویول و فواصل بازرسی، در جدول ۳ ارائه شده‌اند.

جدول ۳- داده‌های ورودی برای هر مولفه.

Table 3- Input data for each component.

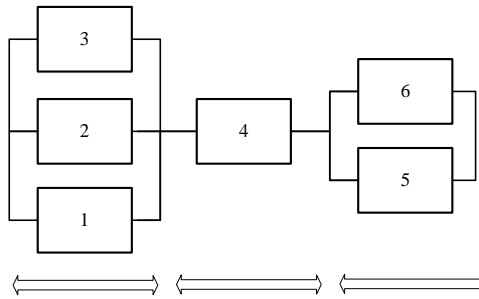
پارامتر	مقادیر	پارامتر	مقادیر
β	1.5	C_n	13
η	1000	W_i	20
γ	0.1	nmin-nmax	0-5
t	100	n_{Total}	20
C_{down}	10	W_{Total}	200
C_{rp}	50	O_i	2-4
C_{mr}	10		

همان‌طور که قبلاً ذکر شد، پارامترهای توزیع ویول (β و η) با استفاده از روش حداکثر درست‌نمایی، طبق توضیحات گلماکانی و فتاحی‌پور [28] تخمین زده می‌شوند. بر اساس داده‌های ورودی ذکر شده، مطابق معادله (۱۰)، برای مدل پایه، تابع خطر تجمعی به صورت $H_{ij}(t) = \left(\frac{t}{\eta_{ij}}\right)^{\beta_{ij}}$ تعریف می‌شود. با استفاده از معادله (۳۵)، تابع قابلیت اطمینان به صورت $R_{ijk}(t|0) = \exp(-H_{ij}(t_{ijk}, \tau'_{ijk}))$ ارائه می‌شود. در مدل نرخ خرابی دستکاری شده، عامل تنظیم δ_{im} به صورت $\delta_{im} = (Zl_{im})^{1.5} = \left(\frac{L_i}{(n_i - m)}\right)^{1.5}$ بیان می‌شود. نرخ خرابی α_m سپس به صورت $\alpha_{m+1} = n_i - m$ $\delta_{im} = (Zl_{im})^{1.5} = \left(\frac{L_i}{(n_i - m)}\right)^{1.5}$ برای $L_i^{1.5}(n_i - m)^{-0.5}$ محاسبه می‌شود.

بر اساس اطلاعات ارائه شده، مطالعه‌های موردی زیر ارائه شده است:

۵-۱- مطالعه موردی اول

در این مطالعه، یک سیستم سری-موازی با شش مولفه در سه زیرسیستم مطابق شکل ۱ بررسی شده است.



شکل ۱- ساختار سیستم مطالعه موردی اول.
Figure 1- System structure of the first case study.

در این مطالعه، تاثیر وابستگی تصادفی و افزونگی بر عملکرد کلی سیستم در چهار سناریو مختلف مورد بررسی و مقایسه قرار گرفته است:

۱. مدل پایه (بدون وابستگی تصادفی و افزونگی): این مدل به عنوان مبنای مقایسه در نظر گرفته شده است که در آن خرابی‌ها مستقل از یکدیگر فرض شده و هیچ گونه افزونگی در سیستم لحاظ نشده است.
۲. افزونگی بدون وابستگی تصادفی: در این سناریو، افزونگی به سیستم اضافه شده، اما همچنان فرض استقلال خرابی‌ها بین قطعات حفظ شده است.
۳. وابستگی تصادفی بدون افزونگی: در این سناریو، هیچ افزونگی به سیستم اعمال نشده و تنها اثر وابستگی‌های تصادفی میان قطعات بر قابلیت اطمینان و هزینه‌ها مورد ارزیابی قرار گرفته است.
۴. مدل پیشنهادی (ترکیب وابستگی تصادفی و افزونگی): در این سناریو، سیستم تحت تاثیر هم‌زمان وابستگی تصادفی و تخصیص افزونگی بررسی شده است.

این مقایسه به منظور تحلیل تاثیر وابستگی تصادفی و افزونگی بر عملکرد کلی سیستم انجام شده است تا دیدگاه بهتری از نقش این عوامل در بهبود قابلیت اطمینان و مدیریت هزینه‌ها فراهم شود. پارامترهای مدل برای سناریوهای مختلف به شرح زیر تعریف شده‌اند:

$$K=2; n=6; L=15; T=100; S=0; I=3; L_i=5$$

سناریوها در ادامه تعریف شده‌اند:

سناریو ۱: مدل پایه (بدون در نظر گرفتن وابستگی تصادفی و تخصیص افزونگی).

در این مدل، فرض بر استقلال خرابی قطعات و عدم تخصیص افزونگی است. جدول ۴ خلاصه‌ای از نتایج خروجی مدل پایه را نشان می‌دهد:

جدول ۴- خلاصه نتایج خروجی برای مدل سناریو ۱.
Table 4- Summary of output results for the first scenario model.

مقدار تابع هدف	قابلیت اطمینان
464.5501	0.9515

همچنین، جدول ۵ حدود کنترل بهینه تعیین شده توسط مدل پایه را ارائه می‌کند:

جدول ۵- حدود کنترل بهینه مدل سناریو ۱.
Table 5- Optimal control limits for the first scenario model.

تعداد زیرسیستم‌ها	تعداد مولفه‌ها	حد کنترل
1	3	0.0123
2	1	0.0109
3	2	0.0101

سناریو ۲: افزونگی بدون وابستگی تصادفی

در این سناریو، افزونگی به سیستم اضافه شده، اما وابستگی تصادفی میان قطعات نادیده گرفته شده است. نتایج حاصل از حل مدل نشان می‌دهد که تخصیص بهینه افزونگی به‌گونه‌ای است که یک قطعه به زیرسیستم دوم (که در حالت اولیه تنها شامل یک قطعه بوده است) افزوده می‌شود. این اقدام، ساختار زیرسیستم را از حالت سری به موازی تغییر داده و در نتیجه، منجر به افزایش قابلیت اطمینان هم در سطح زیرسیستم و هم در کل سیستم شده است. با این حال، افزودن افزونگی به سیستم هزینه‌های کلی را افزایش می‌دهد.

جدول ۶ خلاصه‌ای از نتایج خروجی مدل در این سناریو را ارائه می‌دهد:

جدول ۶- خلاصه نتایج خروجی برای مدل سناریو ۲.

Table 6- Summary of output results for the second scenario model.

مقدار تابع هدف	قابلیت اطمینان
519.1376	0.971809

همچنین، جدول ۷ حدود کنترل بهینه تعیین شده توسط مدل را برای این سناریو نشان می‌دهد:

جدول ۷- حدود کنترل بهینه مدل سناریو ۲.

Table 7- Optimal control limits of the second scenario model.

تعداد زیرسیستم‌ها	تعداد مولفه‌ها	حد کنترل
1	3	0.0128
2	2	0.0217
3	2	0.0105

سناریو ۳: وابستگی تصادفی بدون افزونگی

در این سناریو، وابستگی‌های تصادفی میان قطعات سیستم در نظر گرفته شده، اما هیچ‌گونه افزونگی به سیستم اضافه نشده است. تحلیل قابلیت اطمینان در این سناریو بر اساس روش ارائه شده در مطالعه ناصر صراف و همکاران [31] انجام شده است. خلاصه نتایج حاصل از مدل سناریو سوم در جدول ۶ ارائه شده است.

جدول ۶- خلاصه نتایج خروجی برای مدل سناریو ۳.

Table 6- Summary of output results for the third scenario model.

مقدار تابع هدف	قابلیت اطمینان
227.1141	0.989835

همچنین، جدول ۷ حدود کنترل بهینه تعیین شده توسط مدل را در این سناریو نشان می‌دهد:

جدول ۷- حدود کنترل بهینه سناریو ۳.

Table 7- Optimal limits of the third scenario.

تعداد زیرسیستم‌ها	تعداد مولفه‌ها	حد کنترل
1	3	0.1420
2	1	0.1113
3	2	0.1884

سناریو ۴: مدل پیشنهادی

در این سناریو، هم‌زمان وابستگی تصادفی و تخصیص افزونگی به سیستم در نظر گرفته شده است. نتایج حاصل از حل مدل در نرم‌افزار مطلب نشان می‌دهند که افزودن یک قطعه افزونه به زیرسیستم دوم موجب افزایش قابل توجه قابلیت اطمینان سیستم می‌شود. هرچند این اقدام منجر به افزایش هزینه‌های سیستم نیز گردیده است، اما از لحاظ مقایسه‌ای با سناریوی که تنها افزونگی لحاظ شده بود، از نظر هزینه-فایده بهینه‌تر و کارآمدتر است. علاوه بر این، تغییر ساختار زیرسیستم دوم از سری به موازی، پایداری عملکرد سیستم را به‌طور قابل توجهی افزایش داده است.

جدول ۸ خلاصه‌ای از نتایج خروجی مدل پیشنهادی را ارائه می‌دهد:

جدول ۸- خلاصه نتایج خروجی برای مدل پیشنهادی.

Table 8- Summary of output results for the proposed model.

مقدار تابع هدف	قابلیت اطمینان
252.3337	0.9968

همچنین، جدول ۹ حدود کنترل بهینه تعیین شده توسط مدل پیشنهادی را نشان می‌دهد:

جدول ۹- حدود کنترل بهینه مدل پیشنهادی.

Table 9- Optimal limits of the proposed model.

حد کنترل	تعداد مولفه‌ها	تعداد زیرسیستم‌ها
0.1427	3	1
0.1617	2	2
0.1888	2	3

این نتایج نشان می‌دهد که افزودن افزونگی به زیرسیستم‌ها، هرچند که هزینه‌ها را افزایش می‌دهد، اما موجب بهبود قابل توجهی در قابلیت اطمینان سیستم می‌شود. علاوه بر این، در نظر گرفتن وابستگی‌های تصادفی میان قطعات تاثیر زیادی بر عملکرد کلی سیستم دارد و بنابراین باید در مراحل طراحی و بهینه‌سازی سیستم‌ها به‌طور جدی مدنظر قرار گیرد.

۱-۱-۵- نتایج آماری و مقایسه‌ها

در جدول ۱۰ خروجی سناریوهای مختلف بیان شده است:

جدول ۱۰- مقایسه نتایج آماری سناریوهای مختلف مطالعه موردی اول.

Table 10- Comparison of statistical results of different scenarios of the first case study.

سناریو	قابلیت اطمینان	مقدار تابع هدف
بدون وابستگی و افزونگی	0.9515	464.5501
فقط افزونگی	0.9718	519.1376
فقط وابستگی تصادفی	0.9898	227.1141
مدل پیشنهادی	0.9968	252.3337

مقایسه قابلیت‌های اطمینان

مدل پیشنهادی با قابلیت اطمینان ۰/۹۹۶۸، بالاترین مقدار قابلیت اطمینان را در میان تمامی مدل‌ها دارد.

مدل دوم (فقط افزونگی) با قابلیت اطمینان ۰/۹۷۱۸، با وجود تخصیص افزونگی، قابلیت اطمینان کم‌تری نسبت به مدل سوم (فقط وابستگی تصادفی) با قابلیت اطمینان ۰/۹۸۹۸ دارد. این نشان می‌دهد که افزونگی، بدون در نظر گرفتن وابستگی تصادفی، همیشه منجر به بهبود قابلیت

اطمینان نمی‌شود. مدل پایه با قابلیت اطمینان $0/9515$ کم‌ترین مقدار قابلیت اطمینان را دارد که ضعف طراحی سیستم بدون افزونگی و بدون وابستگی تصادفی را نمایان می‌سازد.

مقایسه هزینه‌ها

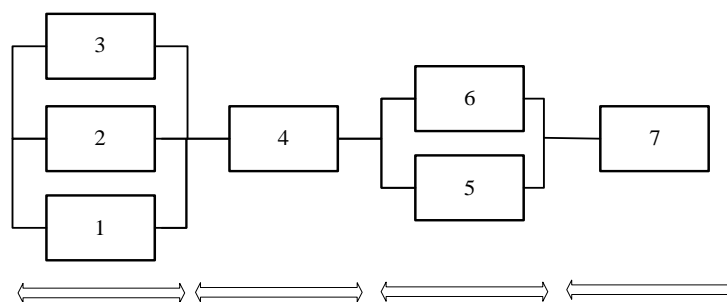
مدل پیشنهادی با هزینه $252/3337$ ، با افزایش جزئی در هزینه، قابلیت اطمینان بالاتری را ارائه می‌دهد و بهینه‌ترین هزینه را در مقایسه با سایر مدل‌ها دارد. مدل افزونگی صرف با هزینه $519/1376$ بالاترین هزینه را به خود اختصاص می‌دهد، زیرا تخصیص افزونگی، بدون در نظر گرفتن وابستگی تصادفی، منجر به افزایش هزینه‌های غیرضروری شده است. مدل وابستگی تصادفی با هزینه $227/1141$ کم‌ترین هزینه را دارا است، اما به دلیل عدم افزونگی، ممکن است در برابر خرابی‌ها آسیب‌پذیرتر باشد. مدل پایه با هزینه $464/5501$ عملکرد ضعیفی از نظر هزینه و قابلیت اطمینان دارد.

مقایسه حدود کنترل و پایداری

مدل پیشنهادی بالاترین مقدار حد کنترل زیرسیستم دوم $0/1617$ را ارائه می‌دهد که نشان‌دهنده پایداری بیشتر سیستم است. مدل وابستگی تصادفی با حد کنترل $0/1113$ از مدل افزونگی صرف $0/217$ بهتر عمل می‌کند. مدل پایه کم‌ترین مقدار حد کنترل را دارد که نشان‌دهنده ضعف طراحی آن است. افزودن یک قطعه افزونه به زیرسیستم دوم بهترین تصمیم برای افزایش قابلیت اطمینان با حداقل هزینه است. مدل پیشنهادی با ترکیب وابستگی تصادفی و افزونگی، تعادل بهتری بین قابلیت اطمینان و هزینه ایجاد کرده است. مدل فقط وابستگی تصادفی قابلیت اطمینان بالایی دارد اما در برابر خرابی آسیب‌پذیر است، در حالی که مدل فقط افزونگی هزینه بالاتری دارد بدون اینکه قابلیت اطمینان را بهبود بخشد. مدل پایه عملکرد ضعیفی دارد. نتایج نشان می‌دهد که ترکیب وابستگی تصادفی و افزونگی، رویکرد بهینه‌ای برای بهینه‌سازی سیستم‌های سری-موازی است.

۲-۵- مطالعه موردی دوم

در این مطالعه، یک سیستم سری-موازی با هفت مولفه در سه زیرسیستم مطابق شکل ۲ بررسی شده است.



شکل ۲- ساختار سیستم مطالعه موردی دوم.

Figure 2- System structure of the second case study.

پارامترهای مدل که به‌طور کلی برای سناریوهای مختلف در نظر گرفته شده‌اند، به شرح زیر تعریف می‌شوند:

$$K=2; n=7; L=40; T=100; S=0; I=4; L_i=10.$$

در جدول‌های ۱۱ و ۱۲ خروجی سناریوهای مختلف بیان شده است:

جدول ۱۱- حدود کنترل بهینه مدل سناریوهای مختلف مطالعه موردی دوم.

Table 11- Optimal limits of the model for different scenarios of the second case study.

سناریو	حد کنترل	تعداد مولفه‌ها	تعداد زیرسیستم‌ها
اول	0.0110	3	1
	0.0097	1	2
	0.0090	2	3
	0.0097	1	4
دوم	0.0123	3	1
	0.0194	2	2
	0.0101	2	3
	0.0109	1	4
سوم	0.1407	3	1
	0.1101	1	2
	0.1873	2	3
	0.1101	1	4
چهارم	0.1421	3	1
	0.1606	2	2
	0.1886	2	3
	0.1107	1	4

جدول ۱۲- مقایسه نتایج آماری سناریوهای مختلف مطالعه موردی دوم.

Table 12- Comparison of statistical results of different scenarios of the second case study.

سناریو	قابلیت اطمینان	مقدار تابع هدف
بدون وابستگی و افزونگی	0.9074	549.2427
فقط افزونگی	0.9495	830.6202
فقط وابستگی تصادفی	0.9869	299.4323
مدل پیشنهادی	0.9962	365.8820

نتایج نشان می‌دهند که مدل پیشنهادی با قابلیت اطمینان 0.9962 و هزینه 365.8820 ، بهترین تعادل را بین قابلیت اطمینان و هزینه فراهم کرده است. در مقایسه با مدل "فقط افزونگی" که با هزینه 830.6202 بیشترین هزینه را به خود اختصاص داده و مدل "فقط وابستگی تصادفی" که با هزینه 299.4323 کمترین هزینه را داشت اما بدون افزونگی آسیب‌پذیرتر بود، مشخص شد که در نظر گرفتن هم‌زمان وابستگی تصادفی و تخصیص افزونگی، عملکرد بهتری ارائه می‌دهد. علاوه بر این، افزودن یک مولفه افزونه به زیرسیستم دوم، موجب افزایش قابلیت اطمینان و درعین حال افزایش هزینه‌ای کنترل‌شده شد. همچنین، مدل پیشنهادی (سناریوی چهارم) با حد کنترل 0.1606 در زیرسیستم دوم، بالاترین پایداری را نشان می‌دهد. افزودن یک مولفه به زیرسیستم دوم باعث افزایش حد کنترل و بهبود پایداری سیستم شده است. مدل وابستگی تصادفی (سناریوی سوم) نیز عملکرد خوبی از خود نشان داده، در حالی که مدل افزونگی صرف (سناریوی دوم) با وجود هزینه بالاتر، به اندازه کافی در افزایش حد کنترل موثر نبوده است. مدل پایه (سناریوی اول) ضعیف‌ترین عملکرد را داشته است. این نتایج برتری ترکیب وابستگی تصادفی و افزونگی را در بهبود پایداری سیستم تأیید می‌کند و با یافته‌های مطالعه موردی اول تطابق دارد. این نتایج نشان می‌دهند که ترکیب وابستگی‌های تصادفی و افزونگی، رویکرد بهینه‌ای برای بهبود سیستم‌های سری-موازی است.

۶- نتیجه‌گیری

در این مطالعه، تاثیر ترکیب وابستگی‌های تصادفی بین قطعات و تخصیص افزونگی در سیستم‌های سری-موازی مورد تحلیل قرار گرفت. نتایج آماری و مقایسه مدل پیشنهادی با سایر مدل‌ها نشان داد که استفاده از رویکرد پیشنهادی می‌تواند قابلیت اطمینان سیستم را بهبود بخشیده و کارایی اقتصادی آن را افزایش دهد. به‌ویژه مشخص شد که تخصیص افزونگی، هرچند هزینه‌ها را افزایش می‌دهد، اما بهبود قابلیت اطمینان و افزایش پایداری سیستم را به دنبال دارد. همچنین، مدل پیشنهادی با تنظیم حدود کنترل وسیع‌تر، دقت پیش‌بینی خرابی‌ها را افزایش داده و نیاز به تعویض‌های مکرر را کاهش می‌دهد که این امر در نهایت به کاهش هزینه‌های نگهداری منجر می‌شود. نتایج مطالعه نشان داد که مدل پیشنهادی تعادلی مطلوب بین هزینه و قابلیت اطمینان برقرار می‌کند و با تعیین حد کنترل بهینه برای زیرسیستم‌های مدل تعمیر و نگهداری مبتنی بر شرایط، از طریق بهبود مدیریت خرابی‌ها با استفاده از مدل مخاطره متناسب و نرخ خرابی دستکاری‌شده و همچنین بهینه‌سازی تخصیص افزونگی، توانسته است قابلیت اطمینان سیستم را در سطح بالاتری حفظ کرده و هزینه‌ها را به‌طور موثری کاهش دهد. در حالی که مدل وابستگی تصادفی بدون افزونگی، هزینه

کم‌تری دارد، اما در برابر خرابی‌ها آسیب‌پذیر است، مدل افزونگی بدون در نظر گرفتن وابستگی تصادفی هزینه بیشتری ایجاد کرده و در برخی موارد، قابلیت اطمینان را کاهش می‌دهد. در مقابل، مدل پیشنهادی که هر دو عامل را ترکیب می‌کند، بهترین عملکرد را از نظر بهینه‌سازی هزینه و افزایش قابلیت اطمینان ارائه داده است. علاوه بر این، نمایش دقیق‌تر وابستگی‌ها بین مولفه‌ها، امکان پیش‌بینی بهتر خرابی‌ها و بهینه‌سازی فرآیند نگهداری را فراهم کرده است که منجر به کاهش تعمیرات غیرضروری و صرفه‌جویی در هزینه‌ها می‌شود.

با توجه به یافته‌های این مطالعه، پیشنهاد می‌شود در تحقیقات آینده، استراتژی‌های مختلف افزونگی مانند افزونگی فعال، آماده‌به‌کار سرد و گرم بررسی شده و تاثیر آن‌ها بر عملکرد سیستم مقایسه شود. همچنین، تحلیل حساسیت مدل به تغییرات نرخ خرابی، هزینه‌ها و محدودیت‌های منابع می‌تواند درک عمیق‌تری از رفتار سیستم فراهم کند. مدل‌سازی وابستگی‌های تصادفی پیچیده‌تر، مانند وابستگی‌های زمانی و مکانی بین قطعات، می‌تواند به توسعه مدل‌های جامع‌تر کمک کند. علاوه بر این، استفاده از الگوریتم‌های بهینه‌سازی پیشرفته مانند الگوریتم ژنتیک یا بهینه‌سازی ازدحام ذرات برای حل مسائل تخصیص افزونگی در سیستم‌های بزرگ‌تر و مطالعه تاثیر تعمیرپذیری قطعات بر قابلیت اطمینان و هزینه‌های سیستم از دیگر مسیرهای پیشنهادی برای تحقیقات آینده است. از سوی دیگر، بررسی هزینه‌های عملیاتی و لجستیکی نگهداری و افزونگی در مقیاس‌های بزرگ‌تر، همراه با ترکیب نرخ خرابی دستکاری شده با مدل‌های کوپولا می‌تواند به تحلیل دقیق‌تر وابستگی‌های پیچیده میان اجزا کمک کند. بهره‌گیری از روش‌های یادگیری ماشین برای تخمین دقیق‌تر روابط بین نرخ خرابی و شرایط بار، به‌کارگیری شبکه‌های عصبی عمیق برای مدل‌سازی خودکار وابستگی‌ها و استفاده از یادگیری تقویتی¹ جهت بهینه‌سازی نگهداری پیشگیرانه، از دیگر رویکردهای نوین و موثر در بهبود قابلیت اطمینان و کاهش هزینه‌های نگهداری محسوب می‌شوند. این پیشنهادها می‌توانند به توسعه مدل‌های کاربردی‌تر در زمینه بهبود قابلیت اطمینان و کاهش هزینه‌های سیستم‌های مهندسی، به‌ویژه صنایع مختلف مانند هوافضا، نیروگاه‌ها، خودروسازی و مخابرات کمک کنند و زمینه‌ای برای طراحی سیستم‌های مقاوم‌تر و اقتصادی‌تر فراهم آورند.

تشکر و قدردانی

نویسندگان از تمامی داوران محترم که با ارایه نظرات علمی و پیشنهادها ارزشمند، در بهبود کیفیت این پژوهش نقش داشته‌اند، قدردانی می‌کنند.

منابع مالی

این پژوهش بدون دریافت هیچ‌گونه حمایت مالی از نهادها یا سازمان‌های تحقیقاتی انجام شده است.

اعلام تعارض منافع

نویسندگان اعلام می‌کنند که هیچ نوع تعارض منافی وجود ندارد.

منابع

- [1] Jardine, A. K. S., Lin, D., & Banjevic, D. (2006). A review on machinery diagnostics and prognostics implementing condition-based maintenance. *Mechanical systems and signal processing*, 20(7), 1483–1510. <https://doi.org/10.1016/j.ymsp.2005.09.012>
- [2] Banjevic, D., Jardine, A. K. S., Makis, V., & Ennis, M. (2001). A control-limit policy and software for condition-based maintenance optimization. *INFOR: Information systems and operational research*, 39(1), 32–50. <https://doi.org/10.1080/03155986.2001.11732424>
- [3] Zhao, X., Liu, B., & Liu, Y. (2018). Reliability modeling and analysis of load-sharing systems with continuously degrading components. *IEEE transactions on reliability*, 67(3), 1096–1110. <https://doi.org/10.1109/TR.2018.2846649>
- [4] Dixit, Y., & Kulkarni, M. S. (2024). Simulation based approach for reliability and remaining useful life estimation of spur gear pair under non-Markov and non-stationary load transitions. *Computers & industrial engineering*, 190, 110026. <https://doi.org/10.1016/j.cie.2024.110026>

¹Reinforcement learning

- [5] Amari, S. V., Misra, K. B., & Pham, H. (2006). Reliability analysis of tampered failure rate load-sharing k-out-of-n: g systems. *Proc. 12th issat int. conf. on reliability and quality in design, honolulu, hawaii* (pp. 30–35). Researchgate.net. <https://B2n.ir/bk2972>
- [6] Suprasad, A. V., Krishna, M. B., & Hoang, P. (2008). Tampered failure rate load-sharing systems: Status and perspectives. In *Handbook of performability engineering* (pp. 291–308). Springer. https://doi.org/10.1007/978-1-84800-131-2_20
- [7] Mohammad, R., Kalam, A., & Amari, S. V. (2013). Reliability of load-sharing systems subject to proportional hazards model. *2013 proceedings annual reliability and maintainability symposium (RAMS)* (pp. 1–5). IEEE. <https://doi.org/10.1109/RAMS.2013.6517708>
- [8] de Smidt-Destombes, K. S., van der Heijden, M. C., & van Harten, A. (2004). On the availability of a k-out-of-N system given limited spares and repair capacity under a condition based maintenance strategy. *Reliability engineering & system safety*, 83(3), 287–300. <https://doi.org/10.1016/j.res.2003.10.004>
- [9] Ghasemi, A., Yacout, S., & Ouali, M. S. (2007). Optimal condition based maintenance with imperfect information and the proportional hazards model. *International journal of production research*, 45(4), 989–1012. <https://doi.org/10.1080/00207540600596882>
- [10] Keizer, M. C. A. O., Teunter, R. H., & Veldman, J. (2017). Joint condition-based maintenance and inventory optimization for systems with multiple components. *European journal of operational research*, 257(1), 209–222. <https://doi.org/10.1016/j.ejor.2016.07.047>
- [11] Keizer, M. C. A. O., Teunter, R. H., Veldman, J., & Babai, M. Z. (2018). Condition-based maintenance for systems with economic dependence and load sharing. *International journal of production economics*, 195, 319–327. <https://doi.org/10.1016/j.ijpe.2017.10.030>
- [12] Yahyatabar, A., & Najafi, A. A. (2018). Condition based maintenance policy for series-parallel systems through Proportional Hazards Model: A multi-stage stochastic programming approach. *Computers & industrial engineering*, 126, 30–46. <https://doi.org/10.1016/j.cie.2018.09.014>
- [13] Zhang, N., Fouladirad, M., Barros, A., & Zhang, J. (2020). Condition-based maintenance for a K-out-of-N deteriorating system under periodic inspection with failure dependence. *European journal of operational research*, 287(1), 159–167. <https://doi.org/10.1016/j.ejor.2020.04.041>
- [14] Coit, D. W., & Smith, A. E. (1996). Reliability optimization of series-parallel systems using a genetic algorithm. *IEEE transactions on reliability*, 45(2), 254–260. <https://doi.org/10.1109/24.510811>
- [15] Kuo, W. (2001). *Optimal reliability design: Fundamentals and applications* (2nd Ed.). Cambridge university press. <https://B2n.ir/qw6862>
- [16] Ramirez-Marquez, J. E., & Coit, D. W. (2004). A heuristic for solving the redundancy allocation problem for multi-state series-parallel systems. *Reliability engineering & system safety*, 83(3), 341–349. <https://doi.org/10.1016/j.res.2003.10.010>
- [17] Coit, D. W., & Liu, J. C. (2000). System reliability optimization with k-out-of-n subsystems. *International journal of reliability, quality and safety engineering*, 7(02), 129–142. <https://doi.org/10.1142/S0218539300000110>
- [18] Liang, Y. C., & Lo, M. H. (2010). Multi-objective redundancy allocation optimization using a variable neighborhood search algorithm. *Journal of heuristics*, 16, 511–535. <https://doi.org/10.1007/s10732-009-9108-4>
- [19] Kayedpour, F., Amiri, M., Rafizadeh, M., Nia, A. S., & Sharifi, M. (2024). A Markov chain-based genetic algorithm for solving a redundancy allocation problem for a system with repairable warm standby components. *Proceedings of the institution of mechanical engineers, part o: journal of risk and reliability*, 238(4), 853–872. <https://doi.org/10.1177/1748006X231164848>
- [20] Kumar, U. D., Crocker, J., Knezevic, J., & El-Haram, M. (2012). *Reliability, maintenance and logistic support: A life cycle approach*. Springer Science & Business Media. <https://doi.org/10.1007/978-1-4615-4655-9>
- [21] Jin, T., Si, S., & Zhu, W. (2024). Allocating redundancy, maintenance and spare parts for minimizing system cost under decentralized repairs. *Frontiers of engineering management*, 11(3), 377–395. <https://doi.org/10.1007/s42524-024-0145-3>
- [22] Belzunce, F., Martínez-Puertas, H., & Ruiz, J. M. (2013). On allocation of redundant components for systems with dependent components. *European journal of operational research*, 230(3), 573–580. <https://doi.org/10.1016/j.ejor.2013.05.004>
- [23] Sharifi, M., Taghipour, S., & Abhari, A. (2021). Inspection interval optimization for a k-out-of-n load sharing system under a hybrid mixed redundancy strategy. *Reliability engineering & system safety*, 213, 107681. <https://doi.org/10.1016/j.res.2021.107681>
- [24] Amiri, M., Sadeghi, M. R., Khatami, F. A. L., & Mikaeili, F. (2014). A multi objective optimization model for redundancy allocation problems in series-parallel systems with repairable components, 25(1), 71–81. <http://ijiepr.iust.ac.ir/>
- [25] Makis, V., & Jardine, A. K. S. (1992). Optimal replacement in the proportional hazards model. *INFOR: Information systems and operational research*, 30(1), 172–183. <https://doi.org/10.1080/03155986.1992.11732183>
- [26] Bhattacharyya, G. K., & Soejoeti, Z. (1989). A tampered failure rate model for step-stress accelerated life test. *Communications in statistics-theory and methods*, 18(5), 1627–1643. <https://doi.org/10.1080/03610928908829990>
- [27] Scheuer, E. M. (1988). Reliability of an m-out of-n system when component failure induces higher failure rates in survivors. *IEEE transactions on reliability*, 37(1), 73–74. <https://doi.org/10.1109/24.3717>
- [28] Reza Golmakani, H., & Fattahipour, F. (2011). Age-based inspection scheme for condition-based maintenance. *Journal of quality in maintenance engineering*, 17(1), 93–110. <https://doi.org/10.1108/13552511111116277>
- [29] Madi, M. T. (1993). Multiple step-stress accelerated life test: the tampered failure rate model. *Communications in statistics--theory and methods*, 22(9), 295–306.
- [30] Lam, J. Y. J., & Banjevic, D. (2015). A myopic policy for optimal inspection scheduling for condition based maintenance. *Reliability engineering & system safety*, 144, 1–11. <https://doi.org/10.1016/j.res.2015.06.009>
- [31] Nasersarraf, S., Asadzadeh, S., & Samimi, Y. (2025). Control limits' optimization for multi-component systems in condition-based maintenance incorporating stochastic dependencies among system components. *OPSEARCH*, 1–36. <https://doi.org/10.1007/s12597-025-00906-0>
- [32] Krivtsov, V., Amari, S., & Gurevich, V. (2018). Load sharing in series configuration. *Quality and reliability engineering international*, 34(1), 15–26. <https://doi.org/10.1002/qre.2230>
- [33] Lawless, J. F. (2011). *Statistical models and methods for lifetime data*. John Wiley & Sons. <https://B2n.ir/bt8383>
- [34] Birge, J. R., & Louveaux, F. (2011). *Introduction to stochastic programming*. Springer Science & Business Media. <https://B2n.ir/jw2707>