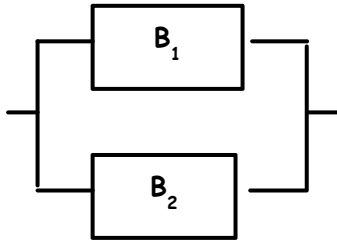


## ANNEXE 2: REDONDANCE ET TESTS

### 1 - Redondance active

Habituellement on considère que dans un circuit redondant les branches en parallèle  $B_1, B_2, \dots, B_n$  sont en état de bon fonctionnement lorsqu'elles sont sollicitées.



Prob déf. syst. = Prob déf. (B1) **ET** Prob déf. (B2) **ET** . . Prob déf. (Bn)

$$F_{\text{syst.}} = F_{B_1} \times F_{B_2} \times \dots \times F_{B_n}$$

$$\rightarrow R_{\text{syst.}}(t) = 1 - F_{\text{syst.}} = 1 - [(1 - R_{B_1}) \times (1 - R_{B_2}) \times (1 - R_{B_3}) \times \dots]$$

$R_{\text{syst}}$  exprime la fiabilité du système totalement redondant; c'est la probabilité que tous les circuits ne soient pas défectueux.

Pour adopter l'hypothèse que les branches (ou canaux) de secours sont en **bon état de fonctionnement** il est nécessaire de réaliser une "maintenance systématique" qui consiste à **tester le bon fonctionnement** des canaux non utilisés.

Remarque: Si  $B_1$  et  $B_2$  durant leur vie utile  $R_{\text{syst.}}(t) = e^{-\lambda_1 t} + e^{-\lambda_2 t} - e^{-(\lambda_1 + \lambda_2)t}$

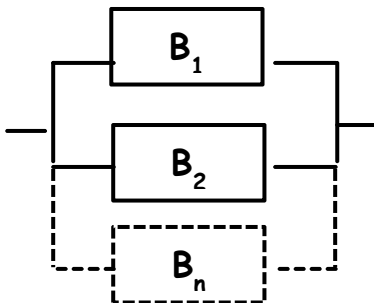
$$\text{Si } \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda \rightarrow R_{\text{syst.}}(t) = 2e^{-\lambda t} - e^{-2\lambda t}$$

Par définition  $\lambda(t) = - (dR / dt) / R(t)$  d'où:

$$\lambda_{\text{syst.}}(t) = - \frac{dR/dt}{R(t)} = \frac{2\lambda \cdot e^{-\lambda t} - 2\lambda \cdot e^{-2\lambda t}}{2\lambda \cdot e^{-\lambda t} - \lambda \cdot e^{-2\lambda t}}$$

### 2- Redondance active totale sans réparation

Toutes les branches sont actives et le système fonctionne si au moins une branche fonctionne (toutes les branches peuvent tomber en panne sauf une - architecture MooN avec  $M=1$ ).



Prob déf. syst. = Prob déf. (B1) **ET** Prob déf. (B2) . . **ET** . . Prob déf. (Bn)

$$F_{\text{syst.}} = F_{B_1} \times F_{B_2} \times \dots \times F_{B_n}$$

Si n circuits de loi exponentielle de même  $\lambda$

$$F_{\text{syst.}} = F^n \rightarrow R_{\text{syst.}} = 1 - (1 - e^{-\lambda t})^n$$

En utilisant le développement du binôme de Newton

$$(1 - b)^n = 1 - \frac{n}{1!} \cdot b + \frac{n(n-1)}{2!} \cdot b^2 - \frac{n(n-1)(n-2)}{3!} \cdot b^3$$

$$R_{\text{syst.}} = \frac{n}{1!} \cdot e^{-\lambda t} - \frac{n(n-1)}{2!} \cdot e^{-2\lambda t} + \frac{n(n-1)(n-2)}{3!} \cdot e^{-3\lambda t} - \dots + \dots$$

$$\lambda_{\text{system}}(t) = -\frac{dR/dt}{R(t)} \quad \text{et} \quad M_{\text{system}} = \int_0^t R_{\text{system}}(t) \cdot dt$$

Pour  $t$  variant de 0 à  $\infty$   $M_{\text{system}} = \text{MTBF}$  et  $\lambda \rightarrow 1 / M$

**Pour  $n = 2$**  (architecture 1002)

$$R(\text{system}) = 2e^{-\lambda t} - e^{-2\lambda t}$$

$$\lambda_{\text{system}}(t) = -\frac{dR/dt}{R(t)} = \frac{2 \cdot \lambda \cdot e^{-\lambda t} - 2 \cdot \lambda \cdot e^{-2\lambda t}}{2 \cdot e^{-\lambda t} - e^{-2\lambda t}}$$

$$M = \int_0^{\infty} R(t) \cdot dt = \int_0^{\infty} 2e^{-\lambda t} - \int_0^{\infty} e^{-2\lambda t} = \frac{2}{\lambda} e^{-\lambda t} - \frac{1}{2\lambda} e^{-2\lambda t} = e^{-\lambda t} \cdot \left( \frac{2}{\lambda} - \frac{1}{2\lambda} e^{-\lambda t} \right)$$

pour  $t = 0 \rightarrow M_0 = 1 \times \left( \frac{2}{\lambda} - \frac{1}{2\lambda} \right) = \frac{3}{2\lambda}$  pour  $t = \infty \rightarrow M_{\infty} = 0$  d'où  $M(0 \text{ à } \infty) = \frac{3}{2\lambda}$

2 circuits en parallèle	3 circuits en parallèle
$R(\text{system.}) = 2e^{-\lambda t} - e^{-2\lambda t}$	$R(\text{system.}) = 3e^{-\lambda t} - 3e^{-2\lambda t} + e^{-3\lambda t}$
$\lambda(t) = \frac{2 \cdot \lambda \cdot e^{-\lambda t} - 2 \cdot \lambda \cdot e^{-2\lambda t}}{2 \cdot e^{-\lambda t} - e^{-2\lambda t}}$	$\lambda(t) = \frac{3\lambda \cdot e^{-\lambda t} - 6\lambda \cdot e^{-2\lambda t} + 3\lambda \cdot e^{-3\lambda t}}{3e^{-\lambda t} - 3e^{-2\lambda t} + e^{-3\lambda t}}$
MTBF = $3/2 \cdot \lambda$	MTBF = $11 / 3 \cdot \lambda$

Exemple pour 2 branches identiques de  $\lambda = 0.0015$  en parallèle

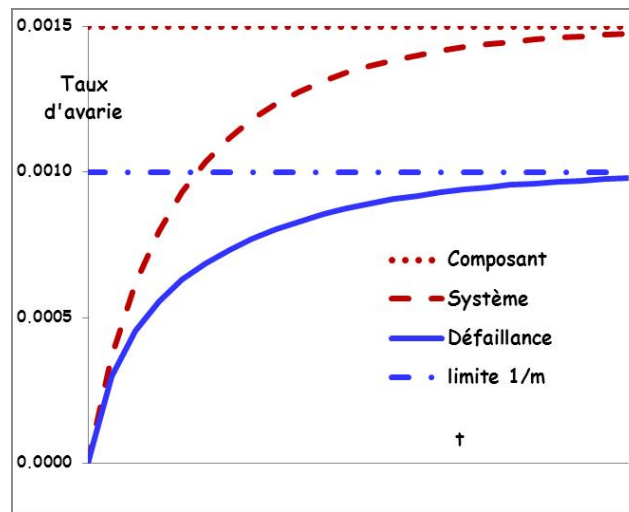


Figure 5

### 3 - Contrôle et remplacement éventuel des composants à une fréquence $T_0$

$$\lambda_{\text{system}}(T_0) = \frac{1}{m(T_0)} = \lambda_d + \lambda_s = \frac{1}{m(T_0)} \times R(T_0) \quad \text{et} \quad \lambda_d = \frac{1}{m(T_0)} \times [1 - R(T_0)]$$

$m(T_0)$  = moy. des temps de bon fonctionnement pour  $t = T_0$

$\lambda_d$  Taux de défaillance -  $\lambda_s$  Taux de contrôle systématique

$$m(T_0) = \int_0^{T_0} R(t) \cdot dt = \frac{2}{\lambda} \times e^{-\lambda \cdot t} - \frac{1}{2\lambda} \times e^{-2\lambda \cdot t}$$

$$m(0) = 2/\lambda - 1/2\lambda = 3/2\lambda \text{ et } m(\infty) \rightarrow 0$$

$$\text{d'où } m(T_0) = \frac{3}{2\lambda} - \left[ \frac{2}{\lambda} \times e^{-\lambda \cdot T_0} - \frac{1}{2\lambda} \times e^{-2\lambda \cdot T_0} \right]$$

### Taux moyen équivalent de défaillance

$$\lambda_d = \frac{1 - R(T_0)}{m(T_0)} = \frac{1 - e^{-\lambda \cdot T_0} (2 - e^{-\lambda \cdot T_0})}{\frac{3}{2\lambda} - e^{-\lambda \cdot T_0} \cdot \left( \frac{2}{\lambda} - \frac{e^{-\lambda \cdot T_0}}{2\lambda} \right)}$$

pour  $t$  variant de 0 à  $\infty \rightarrow \lambda_{\text{sys}t}$  tend vers limite  $1/m$

### Exemple pour test de périodicité 100 h

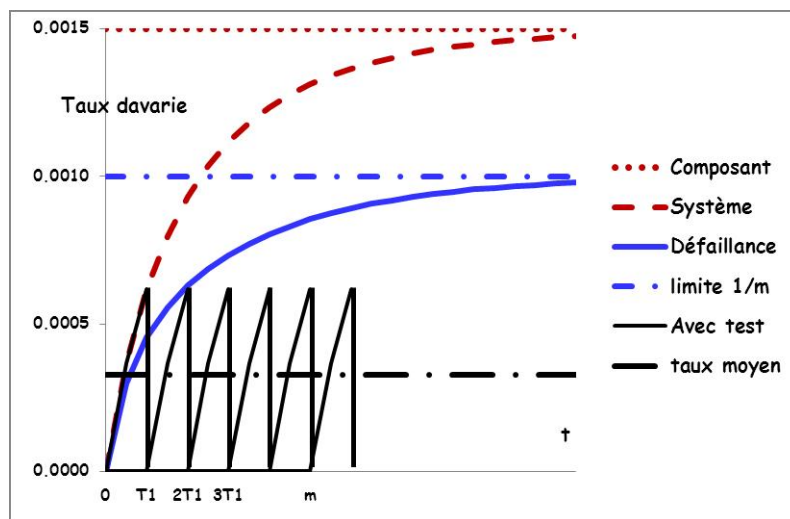


Figure 6