

## تحلیل قابلیت اطمینان طراحی اولیه سیستم برق و کنترل دستگاه حفاری افقی

فرزین صالحپور اسکویی<sup>۱</sup>، محمد پورگل محمدی<sup>۲</sup>، امین منیری مراد<sup>۳</sup> و کمال عباس پور<sup>۴</sup>

<sup>۱</sup> دانشکده مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی سهند، تبریز، ایران

<sup>۲</sup> نویسنده مسئول، استادیار، دانشکده مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی سهند، تبریز، ایران

<sup>۳</sup> دانشکده مهندسی معدن، دانشگاه صنعتی سهند، تبریز، ایران

<sup>۴</sup> گروه مهندسی مکانیک، دانشگاه آزاد اسلامی واحد جلفا، جلفا، ایران

(تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۲/۲/۷ تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۲/۴/۳)

**چکیده:** تحلیل قابلیت اطمینان و ارائه مدل مناسب برای بیان ارتباط بین اجزاء مختلف، از اهمیت فراوانی برخوردار است. بطوریکه با تعیین قابلیت اطمینان اجزاء، می توان قابلیت اطمینان کل سیستم را بیان کرد. هدف از انجام این پژوهش، تحلیل قابلیت اطمینان سیستم برق و کنترل یک دستگاه مکانیکی می باشد که در فاز طراحی بوده و داده های میدانی کافی در دسترس نمی باشد. در این روش ابتدا اجزاء مختلف سیستم شناسایی شده و نحوه عملکرد آنها و همچنین نحوه ارتباط آنها با یکدیگر بررسی می شوند. با بکارگیری داده های عمومی موجود در استانداردهای مختلف مانند MIL-HDBK-217F و EPRD، نرخ خرابی و میانگین زمان بین خرابی مربوط به هر جزء محاسبه می گردد. با استفاده از این اطلاعات، مدل قابلیت اطمینان سیستم توسعه یافته و نحوه ارتباط اجزاء از دیدگاه قابلیت اطمینان تبیین می گردد. جهت تحلیل کل سیستم از نقطه نظر قابلیت اطمینان از نرم افزارهای مرتبط در این زمینه استفاده می شود. در این روش می توان با استفاده از محاسبات اهمیت قابلیت اطمینان، اهمیت اجزاء مختلف سیستم از دیدگاه قابلیت اطمینان را تعیین کرد. همچنین می توان با استفاده از روش تخصیص قابلیت اطمینان، مقدار قابلیت اطمینان مورد نیاز هر یک از اجزاء اصلی سیستم برای دستیابی به قابلیت اطمینان هدف را تعیین کرد. در نهایت نیز با اضافه کردن داده های نگهداری و تعمیرات مربوط به هر یک از اجزاء، مقادیر قابلیت دسترسی و ویژگی های مربوط به آن محاسبه می شوند. این روش به عنوان نمونه بر روی سیستم برق و کنترل یک ماشین حفاری افقی در فاز طراحی اعمال شده و نتایج مربوط به آن ارائه گردیده است.

**کلمات کلیدی:** تحلیل قابلیت اطمینان - قابلیت دسترسی - فاز طراحی - سیستم برق و کنترل - ماشین حفاری افقی

### ۱- مقدمه

یک سیستم، حاوی مجموعه ای از اجزاء (مؤلفه، زیرسیستم، قطعات و ...) است که با قرارگیری مناسب در کنار یکدیگر می توانند سبب عملکرد بهینه سیستم شوند. تحلیل قابلیت اطمینان و ارائه مدل مناسب برای بیان ارتباط بین اجزاء مختلف، از اهمیت فراوانی برخوردار است. بطوریکه با تعیین قابلیت اطمینان اجزاء، می توان قابلیت اطمینان کل سیستم را بیان کرد. خرابی هر یک از اجزاء نیز بر روی کل سیستم تأثیر گذار است و باید در تحلیل های قابلیت اطمینان مورد توجه قرار گیرد [۱]. مطالعات قابلیت اطمینان بعنوان

یک بخش قابل توجه در برنامه‌های مدیریت نت<sup>۱</sup> در نظر گرفته می‌شود. این روش، در صنایع، به دلیل پیچیدگی تجهیزات از کارایی بالایی برخوردار است و سبب بهره‌وری بالاتر تجهیزات می‌شود. در واقع، تجزیه و تحلیل مبتنی بر قابلیت اطمینان تجهیزات برای شناسایی ویژگی‌های عملیاتی تجهیزات و برنامه‌ریزی‌های مناسب در آینده است [۲-۳]. در سال‌های اخیر، طراحی سیستم‌ها بر مبنای قابلیت اطمینان بصورت طراحی مفهومی<sup>۲</sup>، مورد توجه بیشتر طراحان تجهیزات صنعتی و کشاورزی قرار گرفته است. Avontuur و همکارانش [۴] با اعمال تحلیل قابلیت اطمینان در شرایط مفهومی و در فاز طراحی و بکار بردن آنالیز درخت خرابی در این فاز بر روی یک سیستم رانش، به مقایسه تاثیر تحلیل قابلیت اطمینان یک سیستم در فاز طراحی با حالتی که این تحلیل پس از ساخت بر روی سیستم اعمال شود، پرداخته‌اند. نتایج این پژوهش بیانگر افزایش قابلیت اطمینان و طول عمر سیستم در اثر اعمال تحلیل قابلیت اطمینان در فاز طراحی بوده است. در همین راستا Yuanfan [۵] با بررسی نحوه مدل‌سازی ریاضی-مکانیکی سیستم‌های مختلف، به تحلیل قابلیت اطمینان یاتاقان‌های بکار رفته در تجهیزات معدنی پرداخته است. در این پژوهش به کمک داده‌های تجربی و با استفاده از روابط ساده احتمالاتی، مقادیر قابلیت اطمینان یاتاقان‌ها برای دوره‌های مختلف تعیین شده است. Abo Al-kheer و همکارانش [۶] با مقایسه روش طراحی بر مبنای قابلیت اطمینان با روش طراحی کلاسیک، به توسعه مدلی جهت تعیین قابلیت اطمینان دستگاه‌های شخم‌زنی پرداخته‌اند. در پژوهش مذکور با بکارگیری آنالیز حساسیت، تغییرات نیروهای افقی و عمودی و نحوه تاثیر آن بر قابلیت اطمینان سیستم مورد بررسی قرار گرفته است. با توجه به مطالب ارائه شده، مشخص می‌گردد که در پژوهش‌های گذشته، همواره از داده‌های تجربی برای تحلیل قابلیت اطمینان استفاده شده و در مورد سیستم‌هایی که اطلاعاتی در مورد خرابی اجزاء آنها در دسترس نیست، روش منسجمی ارائه نشده است. همچنین در بیشتر پژوهش‌های انجام گرفته، سیستم‌های الکتریکی یا مکانیکی بطور جداگانه مورد بررسی قرار گرفته و حالت ترکیبی آنها مورد مطالعه قرار نگرفته است. در پژوهش حاضر، به توسعه روشی جهت تحلیل قابلیت اطمینان سیستم‌هایی که در فاز طراحی بوده و اطلاعاتی در مورد خرابی اجزاء مختلف آنها وجود ندارد، پرداخته می‌شود. با توجه به عدم دسترسی به داده‌های میدانی، از داده‌های عمومی<sup>۳</sup> بهبود یافته توسط نظرات کارشناسی<sup>۴</sup> جهت استخراج اطلاعات خرابی اجزاء مختلف سیستم استفاده شده است. همچنین در روش ارائه شده، علاوه بر قابلیت اطمینان و قابلیت دسترسی سیستم، اهمیت اجزاء مختلف از نقطه نظر قابلیت اطمینان مورد بررسی قرار گرفته است. با انجام تخصیص قابلیت اطمینان نیز پیشنهاداتی در مورد ویژگی قابلیت اطمینان قطعات مختلف بکار رفته در سیستم و نحوه انتخاب آنها ارائه شده است. ویژگی دیگر پژوهش حاضر، توانایی آن در تحلیل سیستم‌های ترکیبی الکترومکانیکی می‌باشد. بدین ترتیب، در بخش دوم به بررسی روش مذکور و تبیین مراحل مختلف آن پرداخته شده است. در این بخش اجزاء مختلف شناسایی شده و داده‌های خرابی مربوط به آنها استخراج گردیده است. همچنین سیستم از نظر قابلیت اطمینان مدل‌سازی شده و قابلیت اطمینان و قابلیت دسترسی کل سیستم محاسبه شده است. کلیه مراحل روش مذکور در فلوچارت شکل ۱ به ترتیب نشان داده شده است. در بخش سوم، کاربرد این روش بر روی سیستم برق و کنترل دستگاه حفاری مورد بررسی قرار گرفته و نتایج حاصل از آن در بخش چهارم بیان شده است. در انتها نیز نتایج نهایی مقاله در بخش پنجم ارائه شده است.

<sup>۱</sup> نگهداری و تعمیرات

<sup>۲</sup> Conceptual design

<sup>۳</sup> Generic data

<sup>۴</sup> Expert judgment



شکل ۱: روند تحلیل قابلیت اطمینان سیستم

## ۲- روش شناسی

در این بخش روشی مناسب برای تحلیل قابلیت اطمینان یک سیستم با ویژگی‌های خاص (در فاز طراحی بودن سیستم و عدم دسترسی کامل به داده‌های خرابی اجزا مختلف آن) ارائه می‌گردد.

### ۲-۱- شناخت اجزاء سیستم و استخراج داده های خرابی

در گام نخست انتظارات مورد نیاز کارفرما برای ارزیابی قابلیت اطمینان سیستم مورد بررسی قرار می‌گیرد. تعیین هدف<sup>۱</sup> در تحلیل- های قابلیت اطمینان از اهمیت بسزایی برخوردار می‌باشد. همچنین در این مرحله معیارهای خرابی و نیز قیود<sup>۲</sup> موجود در طراحی سیستم از جمله ملاحظات فنی، ملاحظات اقتصادی و ... مورد مطالعه قرار می‌گیرد. در پایان این مرحله، کلیه قطعات و اجزاء سیستم شناخته شده و ساختار سیستم و عملکرد آنها مشخص می‌گردند.

در گام بعدی میانگین زمان بین خرابی‌های هر یک از اجزاء محاسبه می‌شود. گردآوری داده‌های خرابی به اشکال گوناگونی امکان‌پذیر است. از آن جمله می‌توان به داده‌های میدانی و داده‌های عمومی اشاره کرد. جهت استخراج داده‌های خرابی عمومی مربوط به یک سیستم، از داده‌های خرابی سیستم‌های مشابه استفاده می‌شود. با در نظر گرفتن شرایط محیطی، نحوه عملکرد و وظایف مربوط به هر یک از قطعات و همچنین با توجه به نرخ خرابی حاصل از آزمایشات انجام گرفته بر روی نمونه‌های مشابه (نرخ خرابی پایه)، نرخ خرابی قطعه مورد نظر تخمین زده می‌شود. داده‌های استخراج شده توسط مراجع و استانداردهای معتبر مانند OREDA (داده‌های قابلیت اطمینان مربوط به اجزاء مختلف تأسیسات دریایی) [۷]، EPRD95 [۸] و NPRD95 [۹]

<sup>1</sup> Mission

<sup>2</sup> Constraints

و MIL\_HDBK-217F (برای پیش‌بینی قابلیت اطمینان تجهیزات الکترونیکی) [۱۰] از جمله این داده‌ها می‌باشند. هدف از کاربرد این استانداردها، بکارگیری یک روش ساختاریافته جهت تخمین قابلیت اطمینان ذاتی قطعات (قابلیت اطمینان قطعات در مرحله طراحی) به کمک ترکیب نظرات کارشناسی و داده‌های آماری می‌باشد. رابطه ۱ نحوه تعیین نرخ خرابی قطعه را با استفاده از داده‌های عمومی نشان می‌دهد.

$$\lambda = \pi_E \pi_{CYC} \pi_L \lambda_b \quad (1)$$

$\pi_E$  ضریب شرایط محیطی،  $\pi_{CYC}$  ضریب چرخه عملکرد و  $\pi_L$  ضریب بار می‌باشند. هر یک از ضرایب مذکور، بصورت یک ضریب تصحیح بر روی نرخ خرابی پایه  $\lambda_b$  که با توجه به اطلاعات مربوط به سیستم‌های مشابه استخراج گردیده است، اثر می‌کند و نرخ خرابی قطعه مورد نظر با دقت مناسبی حاصل می‌گردد. نحوه محاسبه ضرایب و نرخ خرابی پایه در [۱۰] به تفصیل بیان شده است.

## ۲-۲- مدل‌سازی سیستم از دیدگاه قابلیت اطمینان

پس از بدست آوردن اطلاعات مربوط به خرابی هر یک از اجزاء، در گام بعدی به مدل‌سازی سیستم از دیدگاه قابلیت اطمینان پرداخته می‌شود [۱۱]. نحوه ارتباط اجزاء و زیرسیستم‌های مختلف با توجه به مفهوم ساختار سیستم در مبحث قابلیت اطمینان، در این گام مشخص می‌گردد. پس از مدل‌سازی سیستم، می‌توان با استفاده از روش‌های محاسباتی معین، قابلیت اطمینان کل سیستم را با توجه به قابلیت اطمینان زیرسیستم‌های آن، تعیین نمود.

انجام محاسبات قابلیت اطمینان، منوط به محاسبه شاخص‌های قابلیت اطمینان سیستم می‌باشد. یکی از شاخص‌های بسیار رایج قابلیت اطمینان، زمان متوسط تا اولین خرابی (MTTF) می‌باشد [۱۴-۱۵]. هرچه زمان متوسط تا اولین خرابی بیشتر باشد، قابلیت اطمینان سیستم بالاتر خواهد بود. پارامتر MTTF بصورت رابطه ۲ و غالباً در واحد ساعت تعریف می‌شود.

$$MTTF = \int_0^{\infty} R(t) dt \quad (2)$$

$R(t)$  قابلیت اطمینان سیستم بوده و جهت محاسبه آن لازم است تا ابتدا تابع توزیع احتمال خرابی مربوط به سیستم تعیین گردد. این توزیع معمولاً با استفاده از داده‌های تجربی مربوط به هر سیستم تعیین می‌گردد. در مورد سیستم‌هایی که در مورد آنها داده‌های میدانی در دسترس نیست، استفاده از نظرات کارشناسان مناسب‌ترین روش می‌باشد. به عنوان مثال تابع توزیع احتمالاتی وایبل دو پارامتری<sup>۱</sup> در رابطه ۳ ارائه شده است.

$$f(t) = \frac{\beta(t)^{\beta-1}}{\alpha^{\beta}} \exp\left[-\left(\frac{t}{\alpha}\right)^{\beta}\right] \quad \alpha, \beta > 0, t > 0 \quad (3)$$

که در آن  $\alpha$  و  $\beta$  به ترتیب بیانگر پارامتر مقیاس و پارامتر شکل می‌باشند [۱]. قابلیت اطمینان توزیع وایبل بصورت رابطه ۴ محاسبه می‌شود

$$R(t) = e^{-\left(\frac{t}{\alpha}\right)^{\beta}} \quad (4)$$

$$MTTF = \alpha \times \Gamma\left(\frac{1}{\beta} + 1\right) \quad (5)$$

<sup>۱</sup> Two-parameter Weibull probability distribution

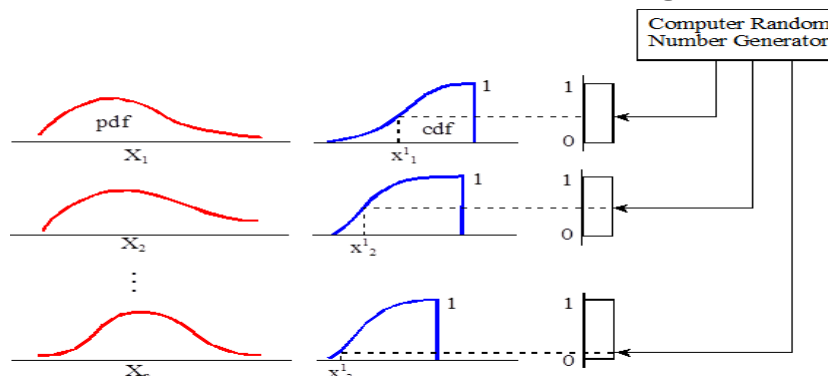
در رابطه فوق منظور از  $\Gamma$  همان تابع گاما می باشد. با استفاده از رابطه ۴ و ۵ و نیز با بکارگیری یک روش شبیه سازی مناسب می توان قابلیت اطمینان سیستمی را که متشکل از اجزاء مختلف می باشد، تخمین زد.

### ۳- روش شبیه سازی مونت کارلو<sup>۱</sup>

روش مونت-کارلو یک الگوریتم محاسباتی است که از نمونه گیری تصادفی برای محاسبه نتایج استفاده می کند [۱۲]. روش مونت کارلو در مورد تحلیل قابلیت اطمینان سیستم هایی که از اجزاء مختلف با ترکیب بندی های متنوع تشکیل شده اند و محاسبه پاسخ دقیق با کمک الگوریتم های قطعی ناممکن یا ناموجه باشد، مورد استفاده قرار می گیرد. همچنین در شبیه سازی سیستم هایی همچون سیستم مورد مطالعه در پژوهش حاضر که عدم قطعیت زیادی در ورودی های آنها وجود دارد میتوان از این روش استفاده نمود. به همین منظور با توجه به دقت مورد نیاز، قابلیت اطمینان و قابلیت دسترسی هر یک از اجزاء بر مبنای محاسبات تکرار شونده تصادفی، برای یک گام زمانی محاسبه می شود. محاسبات تکرار شونده در هر گام زمانی تا جایی ادامه پیدا می کند که نتایج به یک مقدار مشخصی همگرا شوند. سپس اطلاعات بدست آمده در هر گام زمانی، به عنوان ورودی برای گام بعدی در نظر گرفته می - شوند. در نهایت کل سیستم برای مدت زمان معین شبیه سازی شده و نتایج آن استخراج می گردند. به عنوان مثال در مورد تابع توزیع احتمال وایبل، مقداری مانند  $U$  که بیانگر قابلیت اطمینان سیستم بوده و به صورت تصادفی از بین اعداد ۰ تا ۱ که بصورت یکنواخت توزیع شده اند، انتخاب می گردد. به ازای هر یک از این مقادیر تصادفی، زمان خرابی (Time-to-Failure) با استفاده از رابطه ۶ استخراج می گردد.

$$t = -(\ln(U))^{1/\beta} \times \alpha \quad (6)$$

روند تعیین مقادیر تصادفی و استخراج زمان خرابی در شکل ۲ نشان داده شده است.



شکل ۲: نحوه انتخاب مقادیر تصادفی در فرآیند شبیه سازی مونت کارلو

این کار برای تمامی اجزاء سیستم در هر گام انجام گرفته و نهایتاً قابلیت اطمینان کل سیستم در آن گام تعیین می گردد. بدین ترتیب کل سیستم برای مدت زمان معینی شبیه سازی شده و نتایج مربوط به قابلیت اطمینان آن استخراج می گردد. همچنین در مورد قابلیت دسترسی سیستم نیز مراحل مشابه انجام گرفته و نتایج مورد نظر حاصل می شود.

<sup>۱</sup> Monte Carlo

## ۴- اهمیت قابلیت اطمینان<sup>۱</sup>

اندازه گیری اهمیت قابلیت اطمینان روشی برای شناسایی اهمیت نسبی هر مؤلفه با توجه به قابلیت اطمینان کلی سیستم است. اهمیت قابلیت اطمینان، هم به ویژگی های خرابی اجزاء و هم به موقعیت اجزاء در سیستم وابسته است. برای تعیین مقدار عددی اهمیت قابلیت اطمینان، باید نسبت تغییرات قابلیت اطمینان سیستم را بر تغییرات قابلیت اطمینان اجزاء آن محاسبه کرد. مقدار اهمیت قابلیت اطمینان  $I_R(t)$  برای مؤلفه  $n$ ام در یک سیستم با  $n$  مؤلفه، بصورت معادله ۷ محاسبه می شود:

$$I_{R_i}(t) = \frac{\partial R_S(t)}{\partial R_i(t)} \quad (7)$$

که  $R_S$  قابلیت اطمینان سیستم،  $R_i$  قابلیت اطمینان مؤلفه  $n$ ام است [۹].

## ۵- تخصیص قابلیت اطمینان<sup>۲</sup>

طراح در فاز طراحی یک سیستم، ویژگی های قابلیت اطمینان مورد نظر را تعیین کرده و طراحی خود را بر مبنای رسیدن به آن هدف توسعه می دهد. روش تخصیص قابلیت اطمینان وزنی، با در نظر گرفتن اهمیت هر یک از اجزاء سیستم در تعیین قابلیت اطمینان کل آن، قابلیت اطمینان مورد نیاز برای تک تک اجزاء را در راستای رسیدن به هدف مورد نظر تعیین می کند. در پژوهش حاضر اهمیت هر یک از اجزاء بر مبنای آنالیز اهمیت قابلیت اطمینان که در بخش ۵ به آن اشاره شد، تعیین می گردد و بر اساس این داده ها، مقادیر مورد نیاز برای قابلیت اطمینان تمامی اجزاء محاسبه می شود.

## ۶- ارزیابی قابلیت دسترسی سیستم

در یک سیستم قابل تعمیر، به دلیل اعمال فرآیند نوسازی<sup>۳</sup> [۱۶]، بر روی اجزاء، مقدار قابلیت اطمینان، به تنهایی مفهومی ندارد. از این رو، در تحلیل سیستم های مذکور از مفهوم دیگری تحت عنوان قابلیت دسترسی استفاده می شود. این کمیت بطور همزمان، قابلیت اطمینان سیستم و میزان از کار افتادگی سیستم را انعکاس می دهد [۱۷]. رابطه ۸ نحوه محاسبه قابلیت دسترسی یک سیستم قابل تعمیر را بیان می کند

$$A(t) = R(t) + \int_0^t R(t-u)m(u)du \quad 0 < u < t \quad (8)$$

در رابطه ۸،  $u$  زمان آخرین تعمیر بوده و  $m(u)$  تابع چگالی نوسازی<sup>۴</sup> می باشد.

### کاربرد تحلیل قابلیت اطمینان برای یک سیستم حفاری افقی در فاز طراحی

کاربرد ماشین های حفاری و به خصوص نوع افقی آنها، بدلیل گسترش فعالیت های حفاری و چالزنی، روند رو به رشدی داشته است. سیستم برق و کنترل بعنوان یکی از اجزاء مهم در ماشین های حفار بشمار می رود بطوریکه برای فعال سازی اجزاء مختلف ماشین حفار از زمان آغاز به کار دستگاه تا مراحل پایدار سازی و اجرای عملیات حفاری مورد استفاده قرار گرفته و با سیستم

<sup>1</sup> Reliability Importance  
<sup>2</sup> Reliability Allocation  
<sup>3</sup> Renewal process  
<sup>4</sup> Renewal density function

مکانیکی دستگاه در ارتباط می‌باشد. از این رو تحلیل قابلیت اطمینان این سیستم در طراحی‌های اولیه آن از اهمیت فراوانی برخوردار است. در ادامه به بررسی نحوه اعمال روش ارائه شده در این پژوهش بر روی سیستم مذکور پرداخته می‌شود.

## ۷- تحلیل قابلیت اطمینان سیستم برق و کنترل ماشین حفاری

سیستم برق و کنترل بعنوان یکی از اجزاء مهم در ماشین‌های مکانیکی بشمار می‌رود. بطوریکه رخ دادن خرابی در سیستم می‌تواند سبب توقف عملیات گردد. علت اصلی انتخاب سیستم برق و کنترل، پیچیدگی این سیستم مخصوصاً تعداد بسیار زیاد حالت‌های ممکن (تعداد زیاد اجزاء) و متنوع بودن مودهای خرابی آن می‌باشد که ارزیابی جامع سیستم را با چالش‌های زیادی مواجه می‌کند. کلیه اجزاء سیستم برق و کنترل دستگاه حفاری، با استفاده از طراحی معکوس شناسایی شده و مشخصات فنی هر یک از آنها تعیین شده است. در جدول ۱ نمونه‌ای از این اطلاعات نشان داده شده است. اطلاعات کامل کلیه قطعات در مرجع [۱۵]، ارائه شده است.

جدول ۱: مشخصات فنی تعدادی از اجزاء سیستم برق و کنترل دستگاه حفاری

شماره در نقشه	نام اجزاء	گروه	شرح وظیفه
4-4-11	SWITCH-SPDT 3 POSITION MOM	Cab Side-Right	چرخاندن کابین
4-8-2A	GAUGE - 7500 PSI - SPAN - JIC - LIGHT-12V lamp	Control Panel/Upper RH W	لامپ هشدار دهنده
4-8-4	SWITCH - PUSH BUTTON HYDRAULIC ENABLE-push button NO		کلید فعال کننده هیدرولیک
4-8-5	SWITCH-MOM BUTTON NO-push button NO		کلید حفاری خودکار
4-8-7A	LIGHT - REMOTE LOCKOUT-GREEN		لامپ نشانگر

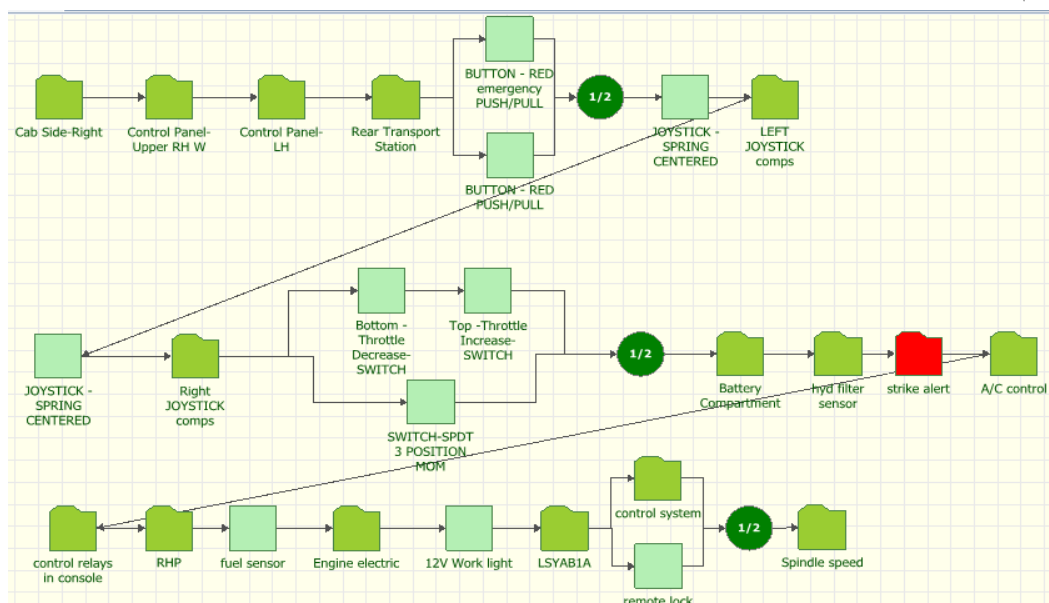
در این پژوهش با بکارگیری استانداردهای MIL-HDBK 217F و NPRD، محاسبات مربوط به MTBF و نرخ خرابی هر یک از اجزاء تعیین می‌گردند. در جدول ۲ نمونه‌ای از نتایج این محاسبات ارائه شده است. محاسبات کامل در این زمینه در مرجع [۱۸] ارائه شده است.

جدول ۲: نمونه محاسبات مربوط به MTBF و نرخ خرابی اجزاء سیستم برق و کنترل دستگاه حفاری

Failure Rate Per 10 <sup>6</sup> hours	MTBF(hours)	Component	Figure Number	Group
1.06	9.4E5	SWITCH-SPDT 3 POSITION MOM	4-4-11	Cab Side-Right
6.0241	1.66E5	GAUGE - 7500 PSI - SPAN - JIC - LIGHT- 12V lamp	4-8-2A	Control Panel/Upper RH W
6.0241	1.66E5	GAUGE - 7500 PSI - SPAN - JIC - LIGHT- 12V lamp	4-8-2B	
6.0241	1.66E5	GAUGE - 2000 PSI - SPAN - JIC - LIGHT- 12V lamp	4-8-3	
4.62	2.1E5	SWITCH - PUSH BUTTON HYDRAULIC ENABLE-push button NO	4-8-4	

سیستم برق و کنترل ماشین حفاری مذکور از دو قسمت کلی تشکیل شده است. یک بخش شامل سیستم الکتریکی و اجزاء مربوط به آن بوده و بخش دیگر شامل سیستم هیدرولیکی و قسمت‌های مختلف آن می‌باشد. قسمت الکتریکی شامل اجزای مختلفی می‌باشد که هر یک از آنها بطور مستقیم بر عملکرد ماشین تاثیر گذارند. با توجه به ویژگیهای ساختاری سیستم‌ها در تحلیل‌های قابلیت اطمینان، می‌توان این اجزاء را بصورت شکل ۳ مدل‌سازی نمود. شایان ذکر است که در این سیستم عملکرد تعدادی از اجزاء از دیدگاه قابلیت اطمینان بصورت موازی با سایر اجزاء می‌باشد. بعنوان مثال کلید اضطراری جهت قطع برق دستگاه و خاموش شدن ماشین در دو نقطه از آن (در قسمت کنترلی عقب و نیز قسمت کنترلی جلو) تعبیه شده است. لذا این دو کلید بصورت موازی با هم در ارتباط می‌باشند یعنی در صورت عمل نکردن یکی از آنها، دیگری می‌تواند وظیفه مورد نظر را انجام دهد.

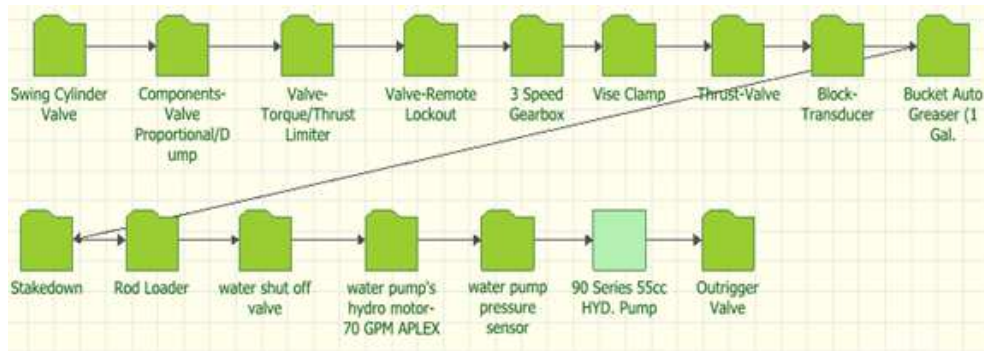
زیر سیستم هیدرولیکی نیز از اجزاء متعددی تشکیل شده است که عملکرد هر یک از آنها بر روی کنترل ماشین تاثیر گذار است.



شکل ۳: مدل‌سازی بلوکی قابلیت اطمینان زیر سیستم الکتریکی



با توجه به ویژگی‌های ساختاری سیستم در تحلیل قابلیت اطمینان، نحوه ارتباط اجزاء مختلف در این زیرسیستم در شکل ۴ نشان داده شده است.



شکل ۴: مدلسازی بلوکی قابلیت اطمینان زیرسیستم هیدرولیکی

قابلیت اطمینان و احتمال رخداد خرابی برای سیستم‌های الکتریکی و هیدرولیکی و همچنین قابلیت اطمینان کل سیستم در زمان‌های مختلف در جدول ۳ ارائه شده است. همانطور که ملاحظه می‌شود، در صورتیکه سیستم غیر قابل تعمیر باشد، بعد از ۲۰۰۰۰ ساعت کارکرد، قابلیت اطمینان آن مقدار بسیار ناچیز  $0.000005\%$  می‌باشد. به همین دلیل و با توجه به قابل تعمیر بودن سیستم برق و کنترل دستگاه حفاری، در ادامه اطلاعات مربوط به نگهداری و تعمیرات اجزاء سیستم نیز اعمال شده و نتایج آن ارائه می‌گردد.

جدول ۳: قابلیت اطمینان برای سیستم‌های الکتریکی و هیدرولیکی و کل سیستم

کل سیستم	سیستم هیدرولیکی	سیستم الکتریکی	زمان (ساعت)
1	1	1	0
0.73	0.88	0.83	500
0.54	0.78	0.70	1000
0.30	0.61	0.48	2000
0.08	0.37	0.23	4000
0.007	0.14	0.055	8000
0.000005	0.007	0.0007	20000

با مقایسه نتایج مربوط به قابلیت اطمینان زیر سیستم‌های الکتریکی و هیدرولیکی دستگاه حفاری افقی با نتایج مربوط به سایر تجهیزات معدنی که اطلاعات میدانی خرابی و تعمیر مربوط به آنها در دسترس می‌باشد، ملاحظه می‌گردد که روند نتایج بدست آمده تا حدود زیادی مطابق نتایج حاصل از سیستم‌های واقعی می‌باشد. به عنوان مثال در جدول ۴ اطلاعات مربوط به قابلیت اطمینان زیرسیستم‌های الکتریکی و هیدرولیکی دامپتراک‌ها (از دستگاه‌های حمل و نقل سنگین موجود در صنعت معدن) [۱۷] ارائه شده است.

جدول ۴: نتایج مربوط به داده‌های واقعی مربوط به دامپتراک‌ها

زمان	قابلیت اطمینان سیستم هیدرولیکی	قابلیت اطمینان سیستم الکتریکی
۰	۱	۱
۵۰	۰/۸۷۱	۰/۹۱۹
۱۰۰	۰/۷۵۹	۰/۸۴۵
۲۰۰	۰/۵۷۵	۰/۷۱۳
۵۰۰	۰/۲۴۷	۰/۴۲۹
۱۰۰۰	۰/۰۵۸	۰/۱۸۳
۳۰۰۰	۰/۰۰۰۱	۰/۰۰۰۶

همانطور که ملاحظه می‌شود، روند تغییرات قابلیت اطمینان حاصل از این پژوهش با نتایج مربوط به داده‌های واقعی همخوانی دارد.

پس از بررسی سیستم‌های انتخاب شده برای ماشین حفاری و شناسایی کیفی اجزایی با حداقل قابلیت اطمینان، می‌توان مهمترین اجزاء سیستم را به صورت کمی محاسبه کرد. این فرآیند با استفاده از مقادیر اندازه‌گیری اهمیت انجام می‌گیرد. در نتیجه اقدامات لازم برای بهبود سیستم طراحی و برنامه‌ریزی می‌شود. با توجه به اطلاعات ارائه شده در جداول این بخش، به بررسی اهمیت و تاثیر هر یک از بخش‌های سیستم در قابلیت اطمینان نهایی کل سیستم می‌پردازیم. نتایج مربوط به اندازه‌گیری اهمیت کل سیستم در جدول ۵ ارائه شده است.

جدول ۵: اندازه‌گیری اهمیت قابلیت اطمینان برای کل سیستم (کارکرد ۵۰۰۰ ساعت)

زیر سیستم	اندازه اهمیت
الکتریکی	۰/۲۹
هیدرولیکی	۰/۱۶

با توجه به داده‌های مربوط به قابلیت اطمینان هر یک از قطعات، می‌توان اهمیت هر یک را در زیر سیستم‌های مربوطه تعیین نمود. مدت زمان مورد نظر در این آنالیز، ۵۰۰۰ ساعت در نظر گرفته شده است. بر این اساس اهمیت قطعات موجود در زیر سیستم الکتریکی و هیدرولیکی در جدول ۶ ارائه شده است.

جدول ۶: نمونه‌ای از اطلاعات مربوط به اهمیت اجزاء مختلف زیر سیستم های الکتریکی و هیدرولیکی از دید قابلیت اطمینان

مقدار اهمیت	زیر سیستم هیدرولیکی	مقدار اهمیت	زیر سیستم الکتریکی
0.015	water pump pressure sensor	0.288	Control Panel/Upper RHW
0.013	Stakedown	0.241	Fuel sensor
0.012	Components-Valve Proportional/Dump	0.204	Battery Compartment
0.012	Vise Clamp	0.183	Spindle speed
0.011	Valve-Remote Lockout	0.182	RIGHT JOYSTICK comps
0.011	Rod Loader	0.181	LEFT JOYSTICK comps
0.010	Block-Transducer	0.180	LSYAB1A
0.009	90 Series 55cc HYD. Pump	0.174	Control Panel-LH

اعداد بدست آمده در جدول ۶ میزان تاثیرپذیری قابلیت اطمینان کل سیستم را در اثر تغییر در قابلیت اطمینان هر زیر سیستم بصورت جداگانه بیان می‌کند. با توجه به نتایج بدست آمده مشخص است که اهمیت اجزاء الکتریکی از دیدگاه قابلیت اطمینان بیشتر از اجزاء هیدرولیکی می‌باشد. همچنین اهمیت زیر سیستم‌های هر یک از سیستم‌های الکتریکی و هیدرولیکی نیز قابل مشاهده است.

جهت تعیین قابلیت اطمینان هدف برای تخصیص قابلیت اطمینان، سیستم‌های مشابه مورد مطالعه قرار گرفته و با کمک گرفتن از نظرات کارشناسی و انتظار عملکردی از این نوع دستگاه‌ها، قابلیت اطمینان هدف<sup>۱</sup> برای مدت زمان ۵۰۰۰ ساعت کارکرد، مقدار ۰/۹۵ در نظر گرفته شده است. لازم به ذکر است که در تعیین این مقدار قابلیت اطمینان (۰/۹۵)، سطح اطمینان<sup>۲</sup>، ۰/۹۵٪ در نظر گرفته شده است. به این معنی که قابلیت اطمینان سیستم در مدت زمان ۵۰۰۰ ساعت کارکرد، با اطمینان ۰/۹۵٪ محاسبه شده است. لازم به ذکر است که متوسط مدت زمان کارکرد یک ماشین حفاری، با توجه به اطلاعات موجود، ۸ ساعت در روز می‌باشد. همچنین یک ماشین حفاری بطور میانگین در یک ماه، ۲۵ روز و در یک سال، ۸ ماه در چرخه کاری خود قرار دارد. با توجه به این مطلب، مدت زمان ۵۰۰۰ ساعت که در این تحلیل فرض شده است، حدوداً معادل ۳ سال از عمر یک ماشین می‌باشد. در جدول ۷ نتایج حاصل از تخصیص قابلیت اطمینان با در نظر گرفتن هدف مذکور برای زیر سیستم‌های الکتریکی و هیدرولیکی ارائه شده است.

جدول ۷: مقادیر قابلیت اطمینان فعلی در زمان ۵۰۰۰ ساعت، که باید به قابلیت اطمینان هدف برسد

نام اجزاء	وزن	قابلیت اطمینان فعلی (۵۰۰۰ ساعت)	قابلیت اطمینان هدف (۵۰۰۰ ساعت)
زیر سیستم الکتریکی	0.291	0.164	0.967
زیر سیستم هیدرولیکی	0.164	0.291	0.981

<sup>۱</sup> Target Reliability

<sup>۲</sup> Confidence Level

با توجه به اطلاعات ارائه شده در مورد برنامه‌های نگهداری و تعمیرات، در این پروژه فرض شده است که سیستم قابل تعمیر می‌باشد و ولی از آنجایی که قطعات الکترونیکی اغلب قابل تعمیر نبوده و تعویض می‌شوند، این مطلب نیز مد نظر قرار گرفته شده است و تعمیرات طوری طراحی می‌شوند که حالت قطعات بعد از تعمیر بصورت "مانند نو"<sup>۱</sup> در نظر گرفته شود. برای تعیین زمان لازم برای تعویض قطعات نیز از نظرات کارشناسی استفاده شده است.

لازم به ذکر است که نحوه انتخاب توزیع مناسب و همچنین مدت زمان لازم برای تعویض و یا تعمیر قطعات، با استفاده از نظرات کارشناسی و همچنین اطلاعات میدانی موجود در مورد دامپتراک‌ها محاسبه شده است [۱۷]. جهت بدست آوردن نتایج منطقی، کیفیت قطعات، پایین تر از کیفیت قطعات نظامی<sup>۲</sup> در نظر گرفته شده‌اند. این قطعات در استاندارد MIL-217 تحت عنوان قطعات با کیفیت پایین تر<sup>۳</sup> شناخته می‌شوند. نتایج حاصل از تحلیل مذکور در بخش بعدی ارائه می‌گردند.

## ۸- نتایج حاصل از شبیه‌سازی

در این بخش به ارائه نتایج حاصل از شبیه‌سازی سیستم برق و کنترل ماشین حفاری پرداخته می‌شود. شرایط و مفروضات مربوط به سیستم در بخش‌های قبلی ارائه شده است. با در اختیار داشتن اطلاعات مربوط به توزیع خرابی و توزیع زمان تعمیر یا تعویض اجزاء سیستم و با اعمال روش مونت کارلو<sup>۴</sup>، سیستم برای مدت زمان ۱۰۰۰۰ ساعت شبیه‌سازی شده و نتیجه مربوط به زیر سیستم‌های الکتریکی، هیدرولیکی و همچنین کل سیستم (الکتریکی و هیدرولیکی) در جدول ۸ نشان داده شده است.

جدول ۸: ویژگی‌های مربوط به زیر سیستم الکتریکی، هیدرولیکی و کل سیستم در زمان ۱۰۰۰۰ ساعت کارکرد

ویژگی‌های عمومی	زیر سیستم الکتریکی	زیر سیستم هیدرولیکی	کل سیستم
متوسط قابلیت دسترسی (تمامی رویدادها)	۹۷/۴۸٪	۹۴/۶۹٪	۹۲٪
انحراف معیار (متوسط قابلیت دسترسی)	۰/۰۰۴	۰/۰۰۵	۰/۰۰۸
قابلیت دسترسی نقطه‌ای (تمامی رویدادها) در ۱۰۰۰۰ ساعت	۹۵/۱۶٪	۸۹/۱۲٪	۸۴/۲۸٪
قابلیت اطمینان (۱۰۰۰۰ ساعت)	۰/۰۲۸۴	۰/۰۸۲۲	۰/۰۰۲۴
متوسط زمان تا رخداد اولین خرابی (ساعت)	۲۷۶۰	۴۰۰۳	۱۶۱۸

این نتایج شامل قابلیت دسترسی میانگین، انحراف معیار، قابلیت دسترسی نقطه‌ای، قابلیت اطمینان و متوسط زمان تا اولین خرابی می‌باشد.

<sup>1</sup> As good as new

<sup>2</sup> MIL SPEC

<sup>3</sup> Lower Quality

<sup>4</sup> Monte Carlo Method

## ۹- بررسی نتایج

با توجه به مطالب مذکور، متوسط قابلیت دسترسی کل سیستم برای مدت زمان ۱۰۰۰۰ ساعت، برابر با ۹۲٪ شده است. همچنین قابلیت اطمینان کل سیستم، در مدت زمان ۱۰۰۰۰ ساعت، برابر با ۰/۰۰۲۴ شده است. همانطور که مشاهده می شود، قابلیت اطمینان سیستم به سمت صفر میل می کند.

با توجه به محاسبه اهمیت قابلیت اطمینان زیرسیستم ها، مشخص گردید که در تعیین قابلیت اطمینان کل، زیرسیستم الکتریکی، نسبت به زیرسیستم هیدرولیکی، نقش مهم تری دارد. بنابراین، بهبود کیفیت و قابلیت اطمینان اجزاء زیرسیستم الکتریکی تأثیر بیشتری بر روی قابلیت اطمینان کل سیستم خواهد داشت. لذا، برای بهبود عملکرد سیستم تمرکز بر روی افزایش کیفیت اجزاء زیرسیستم الکتریکی توصیه می شود.

برای بهبود قابلیت اطمینان کل سیستم، از روش تخصیص قابلیت اطمینان استفاده شده است. بر این اساس، قابلیت اطمینان هدف، برای مدت زمان ۵۰۰۰ ساعت، ۰/۹۵ در نظر گرفته شده است. با توجه به محاسبات مربوطه، برای دستیابی به هدف مذکور، باید قابلیت اطمینان هر یک از زیرسیستم های الکتریکی و هیدرولیکی مطابق با جدول ۶ تغییر یابند.

## ۱۰- نتیجه گیری

در پژوهش حاضر روشی جهت تحلیل قابلیت اطمینان سیستم هایی که در فاز طراحی بوده و دسترسی به اطلاعات لازم در مورد نرخ خرابی اجزاء آنها امکان پذیر نیست، ارائه گردید. با استفاده از این روش می توان قابلیت اطمینان سیستم هایی را که اطلاعاتی در مورد روند طراحی و ساخت آنها در دسترس نبوده و تنها به کمک مهندسی معکوس، اطلاعات مربوط به اجزای آن شناسایی می شوند، تعیین نمود. نتایج حاصل از مطالعه موردی ارائه شده در این پژوهش بیانگر مناسب بودن روش ارائه شده برای این قبیل مسائل می باشد. با استفاده از این روش همچنین اجزاء مختلف سیستم از دیدگاه قابلیت اطمینان اولویت بندی می شوند. بدین ترتیب می توان با استفاده از نتایج این اولویت بندی، روند طراحی اجزاء مختلف سیستم را تعیین نمود. همچنین در این روش می توان قابلیت اطمینان اجزاء مختلف را جهت رسیدن به مقدار قابلیت اطمینان هدف برای کل سیستم، تعیین نمود. در نتیجه اجزاء مختلف سیستم با توجه به تأثیر آنها بر روی قابلیت اطمینان کل سیستم، انتخاب می شوند.

به عنوان پیشنهاد جهت ادامه کار در این زمینه، می توان با به کارگیری روش تحلیل مودهای خرابی و اثرات آن (FMEA)، تحلیل درخت خرابی (FTA) و روش های مشابه بصورت مکمل با روش ارائه شده در این پژوهش، نتایج کامل و جامع تری از قابلیت اطمینان و قابلیت دسترسی سیستم مورد نظر استخراج نمود.

## مراجع

- [۱] Modarres M, Kaminskiy M, Krivtsov V. Reliability engineering and risk analysis: a practical guide, CRC; 1999.
- [۲] Barabady J. Improvement of system availability using reliability and maintainability analysis, Luleå University of Technology; 2005.
- [۳] Vagenas N, Kumar U, Rönnkvist E. "Analysis of truck maintenance characteristics in a Swedish open pit mine", International Journal of Surface Mining and Reclamation. 1994,8,65-71.

- [۴] Avontuur G. C, Van der Werff K, "An implementation of reliability analysis in conceptual design phase of drive trains", Reliability Engineering and System Safety journal, 2010, 3, 155-165.
- [۵] Yuanfan Yang, "The Study on Mechanical Reliability Design Method and Its Application", 2012 International Conference on Future Electrical Power and Energy Systems, 2012, 17, 467-472.
- [۶] A. Abo Al-kheer , A. El-Hami, M.G. Kharmanda, A.M. Mouazen, "Reliability-based design for soil tillage machines", Journal of Terramechanics, 2011, 48, 57-64.
- [۷] Participants O. OREDA Offshore Reliability Data Handbook. 4th ed: DNV, PO Box.
- [۸] Center RIA. Electronic parts reliability data (EPRD97). 1997.
- [۹] Center RIA. Nonelectronic parts reliability data (NPRD95). 1995.
- [۱۰] Handbook MIL-HDBK 217F, "Reliability prediction of electronic equipment," Revision F. 1991.
- [۱۱] Lewis EE. Introduction to reliability engineering, Wiley New York et al.; 1987.
- [۱۲] ReliaSoft Corporation. BlockSim 8 User's Guide; www.reliasoft.com. 2012.
- [۱۳] ReliaSoft Corporation. Weibull++ 8 User's Guide; www.reliasoft.com. 2012.
- [۱۴] Crespo Marquez A. The Maintenance Management Framework: Models and Methods for Complex Systems Maintenance, Springer Series in Reliability Engineering. 2007:3-76.
- [۱۵] Dhillon BS. Maintainability, Maintenance, and Reliability for Engineers. Taylor & Francis Group, LLC. 2006.
- [۱۶] Modarres M. Risk analysis in engineering: techniques, tools, and trends, CRC, 2006.
- [۱۷] منیری مراد ا. تهیه سیستم جامع مدیریت اطلاعات نگهداری و تعمیرات ماشین آلات در معدن مس سونگون: پایان نامه کارشناسی ارشد، دانشگاه صنعتی سهند، دانشکده معدن؛ ۱۳۹۱.
- [۱۸] پورگل محمد، محمد. ارزیابی قابلیت اطمینان سیستم برق و کنترل دستگاه حفاری افقی Vermeer D36x50. پژوهشگاه فضایی ایران، پژوهشکده رانشگرهای فضایی ۱۳۹۱.