

## ارائه یک روش سیستماتیک برای طراحی و تحلیل یک سیستم هشدار تک‌متغیره مبتنی بر سناریوی پناستی

جعفر طاهری کلانی<sup>۱</sup>، کوروش اصلان صفت<sup>۲</sup>، غلامرضا لطیف شباگهی<sup>۳</sup>

<sup>۱</sup> دانشجوی دکتری مهندسی برق، گروه کنترل، دانشگاه شهید بهشتی، Ja\_Taheri@abu.ac.ir

<sup>۲</sup> فارغ التحصیل کارشناسی ارشد مهندسی برق، گروه کنترل، دانشگاه شهید بهشتی، k\_aslansefat@abu.ac.ir

<sup>۳</sup> استادیار دانشکده مهندسی برق، گروه کنترل، دانشگاه شهید بهشتی، Gh\_latif@abu.ac.ir

(تاریخ دریافت مقاله ۱۳۹۵/۷/۶، تاریخ پذیرش مقاله ۱۳۹۵/۱۰/۵)

**چکیده:** در این مقاله حالت توسعه یافته‌ای از تایمرهای تأخیری بر مبنای ایده پناستی و زنجیره مارکوف برای طراحی یک سیستم هشدار ارائه شده است. مکانیزم پناستی در واقع حالت توسعه یافته روش  $n$  نمونه تأخیر در رخداد/قطع هشدار است. در این مقاله شاخص‌های "نرخ هشدار نادرست"، "نرخ هشدار از دست رفته" و "میانگین تأخیر هشدار" برای سناریوی  $n$  نمونه تأخیر و تعداد پناستی  $n$  با استفاده از مدل مارکوف استخراج شده و عملکرد سیستم هشدار مورد ارزیابی قرار می‌گیرد. به منظور محاسبه شاخص میانگین تأخیر هشدار در سناریوی پناستی، شاخص جدیدی تحت عنوان "میانگین زمانی رخداد هشدار" با استفاده از مفهوم "میانگین زمانی بین خرابی" در بحث قابلیت اطمینان سیستم‌ها معرفی می‌گردد و با استفاده از آن، شاخص "میانگین تأخیر هشدار" محاسبه می‌گردد. مقاله با معرفی یک تابع هدف مبتنی بر شاخص‌های مذکور، مقادیر بهینه‌ای را برای "تعداد تأخیرها" و "تعداد پناستی‌ها" بر اساس الگوریتم ژنتیک تعیین می‌کند. نشان داده می‌شود که الگوریتم معرفی شده در مقایسه با روش  $n$  نمونه تأخیر در طراحی سیستم‌های هشدار، از عملکرد بهتری برخوردار است. به منظور نشان دادن عملکرد مناسب سناریوی پناستی، این ایده بر روی چندین مثال صنعتی و کاربردی اعمال شده و نتایج حاصله با روش‌های معمول مقایسه شده است.

**کلمات کلیدی:** سیستم هشدار، تایمر تأخیری، سناریوی پناستی، میانگین زمانی رخداد هشدار، الگوریتم ژنتیک.

## A Systematic Approach to Design and Analysis of Univariate Alarm Systems Using Penalty Approaches

Jafar Taheri Kalani, Kourosh Aslansefat, Gholamreza Latif Shabgahi

**Abstract:** This paper presents a new method for designing a generalized delay timer based on penalty scenario and Markov chain schemes. The penalty approach is the extension of  $n$ -sample on/off delay approaches in designing alarm systems. Three performance indices named, False Alarm Rate (FAR), Missed Alarm Rate (MAR) and Average Alarm Delay (AAD) are derived for penalty approaches using Markov models. Also, the new index named "Mean Time to Alarm (MTTA)" is introduced to analysis alarm system and computation of AAD in penalty scenario. The optimal values of delays and penalties are derived based on target function using Genetic Algorithm (GA). Finally, the effectiveness of the proposed method is investigated and compared with other methods through a case study.

**Keywords:** Alarm system, Delay timer, Penalty scenario, Mean Time to Alarm, Genetic Algorithm.

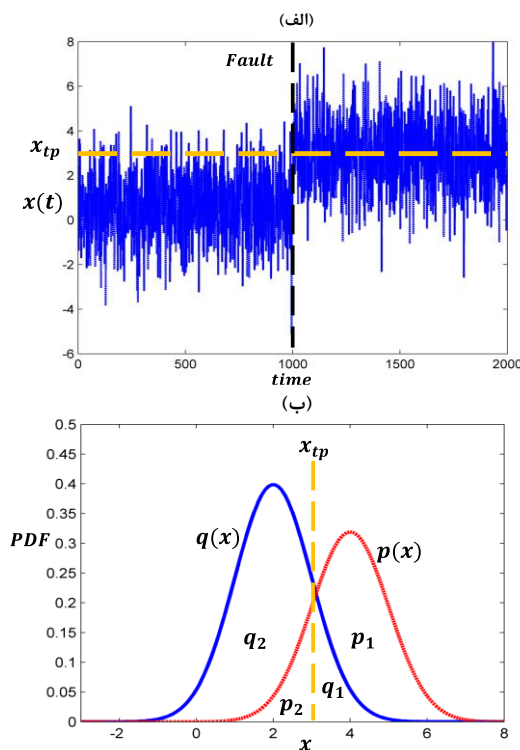
## ۱- مقدمه

امروزه سیستم های تشخیص و مدیریت هشدار جزء لاینفک سیستم های صنعتی به شمار می روند و نقش بسزایی در ایمنی و عملکرد مناسب سیستم های صنعتی دارند. مکانیزم هشدار در سیستم های مانیتورینگ امروزی مانند سیستم های کنترلی توزیع شده<sup>۱</sup> (DCS)، کنترل نظارتی<sup>۲</sup> و سیستم های اکتساب داده (SCADA) کاربرد فراوانی دارد. یک سیستم هشدار مجموعه ای از سخت افزارها و نرم افزارها است که بر مبنای یک سری استانداردها [۱-۲] در تولید هشدار، در تشخیص به موقع خطاهای رخ داده در قسمت های مختلف یک واحد صنعتی کمک می کند. واحدهای صنعتی بزرگ از اجزاء فراوانی تشکیل شده اند که ممکن است در هر کدام از اجزاء این سیستم خطا رخ دهد، از این رو تشخیص رخداد خطا و پاسخ دهی به آنها یک موضوع حیاتی است. معمولاً اطلاعات واحدهای مختلف یک سیستم صنعتی به صورت متمرکز و از طریق مانیتورینگ، کنترل می شود. با پیچیده تر شدن واحد صنعتی، تعداد هشدارهایی که بوسیله سیستم هشدار صادر می شود زیاد شده و حتی در بعضی اوقات به حالت سیل هشدار<sup>۳</sup> می رسد که تشخیص هشدارهای ضروری بوسیله کاربر تقریباً غیرممکن می شود. از این رو طراحی یک سیستم هشدار مناسب که بتواند این هشدارها را مدیریت کرده و فقط به هشدارهای ضروری پاسخ دهد از اهمیت فراوانی برخوردار است. لذا در سال های اخیر، طراحی و تحلیل سیستم های هشدار در مراجع مختلف [۳-۲۰] مورد توجه محققان قرار گرفته است.

### ۱-۱ مرور کارهای گذشته

در مرجع [۳] روشی نرم افزاری برای کاهش تعداد هشدارها بر مبنای پاک سازی هشدارها ارائه شده است. در مرجع [۴] یک روش هندسی برای مدیریت و کاهش هشدار برای سیستم های چند متغیره بیان شده است. در مرجع [۵] روش تخمین باند مرده<sup>۴</sup> به منظور کاهش هشدارها و در [۶] روشی برای کاهش پدیده چترینگ هشدار<sup>۵</sup> بر اساس مفهوم طول اجرا<sup>۶</sup> مورد توجه قرار گرفته است. در مراجع [۷-۸] روشی مبتنی بر کران هشدار<sup>۷</sup> برای مدیریت هوشمند هشدار پیشنهاد شده است. در بعضی مراجع مانند [۹-۱۱] فیلترینگ هشدار<sup>۸</sup> مورد بحث قرار گرفته است. در مرجع [۹] از درخت عیب دینامیکی استفاده شده است. در مرجع [۱۰] شاخص میانگین تأخیر در تشخیص عیب برای فیلترهای MV محاسبه شده و در مرجع [۱۱] شرایط بهینه انتخاب پارامترهای یک فیلتر MV مورد بررسی قرار گرفته است. در مراجع [۱۲] و [۱۳] بحث تشخیص پدیده "چترینگ هشدار" مورد بررسی قرار گرفته است و معیارهایی

برای تشخیص چترینگ هشدار مبتنی بر مفهوم "طول اجرا" معرفی گردیده است. در مرجع [۱۴] سناریوی n نمونه تأخیر در رخداد و قطع هشدار معرفی گردیده و در مرجع [۱۵] سناریوی n out-of m به عنوان حالت عمومی تایمرهای تأخیری معرفی شده است و در مرجع [۱۶] شاخص تأخیر در تشخیص هشدار برای تایمرهای تأخیری و باند مرده محاسبه شده است. در سال های اخیر علاوه بر سیستم های هشدار تک متغیره، سیستم های هشدار چندمتغیره نیز مورد توجه قرار گرفته است. در مرجع [۱۷] روشی برای تنظیم بهینه آستانه در سیستم های چند متغیره و در مرجع [۱۸] با استفاده از توزیع T2 و Q آماری، روشی برای تشخیص عیب های جمعی و ضربی در سیستم های چند متغیره معرفی گردیده است. علاوه بر سیستم های چند متغیره در سال های اخیر، کاربرد تئوری های تصمیم گیری در طراحی سیستم های هشدار نیز مورد توجه قرار گرفته است. در مرجع [۱۹] از "تئوری شواهد" به عنوان راهکاری برای طراحی یک سیستم هشدار استفاده شده است و مرجع [۲۰] به عنوان یک مقاله مروری، علاوه بر دلایل عمده وقوع پدیده سیل هشدار و مراحل طراحی یک سیستم هشدار، به روش های طراحی سیستم های هشدار، چالش ها و موضوعات تحقیقاتی باز در حوزه سیستم های هشدار پرداخته است.



شکل ۱: (الف): فضای نمونه یک سیگنال گسسته تصادفی. (ب): توابع توزیع احتمال مربوط به قسمت های نرمال و غیر نرمال سیگنال  $x(t)$

در طراحی و تحلیل عملکرد یک سیستم هشدار شاخص هایی مانند تعداد هشدارها در ساعت، پیک تعداد هشدارها در ساعت و ... مورد استفاده قرار می گیرد [۲] علاوه بر آن، معمولاً سه شاخص، نرخ هشدار

<sup>1</sup> Distributed Control Systems

<sup>2</sup> Supervisory Control

<sup>3</sup> Alarm Floods

<sup>4</sup> Dead Band

<sup>5</sup> Alarm Chattering

<sup>6</sup> Run Length

<sup>7</sup> Alarm Limits

<sup>8</sup> Alarm Filtering

شاخص های ارزیابی عملکرد سیستم هشدار و نحوه استخراج آنها از روی مدل مارکوف سیستم توضیح داده می شود. بخش ۵ با جمع بندی مطالب گفته شده، یک روش سیستماتیک برای طراحی سیستم هشدار مبتنی بر الگوریتم ژنتیک ارائه می کند. روش پیشنهادی روی چند مثال واقعی اعمال شده و نتایج شبیه سازی حاصله با نتایج حاصل از اعمال روش ارائه شده در مرجع [۱۴] مقایسه و تحلیل شده است.

## ۲- شاخص های عملکردی برای یک سیستم

### هشدار پایه

در این بخش، شاخص های FAR، MAR و AAD مربوط به یک سیستم هشدار پایه برای یک سیستم تک متغیره (تک سنسوره) بیان می گردد. فضای نمونه مربوط به سیگنال گسسته تصادفی  $x(t)$  با دوره نمونه برداری  $h$  نشان داده شده در شکل ۱ (الف) را در نظر بگیرید. در این شکل  $x_{tp}$  آستانه در نظر گرفته شده برای رخداد هشدار است. فرض کنید که در لحظه  $t = 1000h$  یک عیب رخ داده باشد و سناریوی رخداد و قطع هشدار بدین صورت باشد که، اگر  $n$  نمونه پشت سر هم از سیگنال  $x(t)$  از سطح  $x_{tp}$  عبور کند (بالتر باشد)، هشدار صادر می شود. در صورتیکه  $n$  نمونه پشت سرهم بعدی از سطح  $x_{tp}$  پایین تر باشد هشدار صادر شده قبلی قطع می گردد. برای سادگی حالت  $n = 1$  را در نظر بگیرید. لذا داده های  $x(1:1000)$  به عنوان داده های نرمال و داده های  $x(1001:2000)$  به عنوان داده های غیرنرمال در نظر گرفته می شود. پس از جداسازی داده های نرمال و غیرنرمال، می توان توزیع احتمالاتی این داده ها را تخمین زد. تابع توزیع احتمال برای این داده ها مطابق شکل ۲ (ب)، به صورت نرمال فرض شده است. در این شکل  $q(x)$  تابع توزیع احتمال مربوط به داده های نرمال و  $p(x)$  تابع توزیع مربوط به داده های غیرنرمال می باشد.

برای این سیستم هشدار پایه، پارامتر FAR برابر است با سطح زیر نمودار تابع توزیع احتمال مربوط به داده های نرمال که از  $x_{tp}$  بزرگتر باشند و به صورت زیر تعریف می شود:

$$FAR = q_1 = \int_{x_{tp}}^{+\infty} q(x) dx \quad (1)$$

در واقع شاخص FAR بیانگر هشدارهایی است که به واسطه داده های نرمال که بالاتر از آستانه قرار گرفته اند، اتفاق افتاده است. واضح است که این هشدارها، هشدارهای اضافی هستند. همچنین پارامتر MAR برابر است با سطح زیر نمودار تابع توزیع احتمال مربوط به داده های غیرنرمال که از  $x_{tp}$  کوچکتر باشند و به صورت زیر تعریف می شود:

$$MAR = p_2 = \int_{-\infty}^{x_{tp}} p(x) dx \quad (2)$$

که بیانگر هشدارهایی است که به واسطه داده های غیرنرمال که پایین آستانه قرار گرفته اند، از دست رفته است یا رخ نداده است.

نادرست<sup>۱</sup> (FAR)، نرخ هشدار از دست رفته<sup>۲</sup> (MAR) و میانگین تأخیر هشدار<sup>۳</sup> (AAD) نیز در تحلیل و طراحی سیستم های هشدار مورد استفاده قرار می گیرد [۱۴]. پارامتر FAR عملکرد سیستم هشدار در تشخیص هشدار های ناصحیح از صحیح را نشان می دهد، پارامتر MAR بیانگر هشدار های رخ داده از دست رفته است و پارامتر AAD نیز معرف سرعت عملکرد سیستم هشدار در تشخیص هشدار های رخ داده است. با توجه به این تعاریف می توان نتیجه گرفت، هر چقدر که این پارامترها کوچکتر باشند عملکرد سیستم هشدار بهتر خواهد بود. در مرجع [۱۴] سناریوی  $n$  نمونه تأخیر برای طراحی یک تایمر تأخیری معرفی شده است و با استفاده از زنجیره مارکوف شاخص های مختلف یک سیستم هشدار مورد ارزیابی قرار گرفته است. در مرجع [۱۵] سناریوی  $m$  out-of- $n$  به عنوان حالت عمومی تایمرهای تأخیری معرفی گردیده است.

### ۱-۲ الگوریتم پیشنهادی

در این مقاله حالت جامع تری نسبت به روش ارائه شده در مرجع [۱۴] برای طراحی سیستم هشدار مبتنی بر پارامتر پنالته  $\hat{t}$  معرفی می شود. سناریوی پنالته در واقع حالت توسعه یافته روش  $n$  نمونه تأخیر در رخداد هشدار است که در مرجع [۱۴] معرفی شده است. در این مقاله علاوه بر شاخص های FAR و MAR، شاخص دیگری به نام "میانگین زمان رخداد هشدار" یا  $MTTA^4$  معرفی می گردد و نشان داده می شود که با استفاده از این شاخص، می توان شاخص AAD معرفی شده در مرجع [۱۴] را به راحتی برای سناریوی پنالته محاسبه کرد. این در حالی است که محاسبه شاخص AAD برای سناریوی پنالته با استفاده از روش مرجع [۱۴] تا حدودی مشکل و زمان بر است. این شاخص ها برای یک سیستم هشدار با  $n$  نمونه تأخیر در روشن/خاموش شدن هشدار با تعداد  $\hat{t}$  پنالته با استفاده از مدل مارکوف استخراج می شود. با اضافه کردن پارامتر  $\hat{t}$  به مسأله، درجه آزادی طراحی سیستم هشدار افزایش پیدا می کند و امکان رسیدن به اهداف طراحی افزایش می یابد اما استخراج شاخص های FAR و MAR در حالت کلی پیچیده می شود. لذا الگوریتمی برای تحلیل مدل های مارکوف و استخراج این شاخص ها معرفی می گردد. پس از استخراج شاخص های عملکردی سیستم هشدار، به منظور انتخاب بهینه پارامترهای  $n$ ،  $\hat{t}$  و آستانه از الگوریتم بهینه سازی ژنتیک استفاده می گردد. در نهایت عملکرد الگوریتم پیشنهادی با ارائه چندین مثال عددی و صنعتی مورد بررسی قرار گرفته و برتری آن نسبت به روش های مرسوم طراحی سیستم های هشدار نشان داده می شود.

این مقاله به صورت زیر سازماندهی می شود. بخش ۲ به تعاریف اولیه و معرفی شاخص های یک سیستم هشدار پایه پرداخته است. در بخش ۳ روش مرسوم  $n$  نمونه تأخیر در طراحی سیستم هشدار و روش جدید پیشنهادی مبتنی بر سناریوی پنالته معرفی می گردد. در بخش ۴

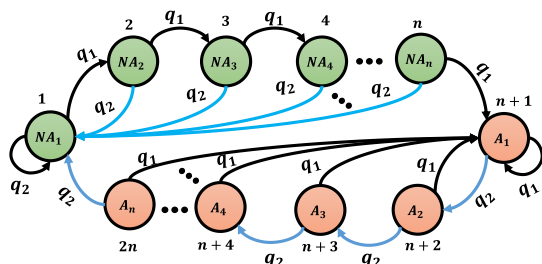
<sup>1</sup> False Alarm Rate

<sup>2</sup> Miss Alarm Rate

<sup>3</sup> Average Alarm Delay

<sup>4</sup> Mean Time To Alarm

به کمک زنجیره مارکوف نشان داد. در شکل ۲ مدل مارکوف متناظر با شاخص FAR مربوط به یک سیستم هشدار با  $n$  نمونه تأخیر در رخداد و قطع هشدار با استفاده از سناریوی ریست، نشان داده شده است. حالت های بدون هشدار با  $NA$  و حالت های هشدار با  $A$  نمایش داده شده اند. در این شکل پارامتر  $q_1$  همان پارامتر معرفی شده در (۱) می باشد و  $q_2 = 1 - q_1$  است.



شکل ۲: مدل مارکوف داده های نرمال مربوط به سناریوی ریست برای  $n$  نمونه تأخیر در رخداد و قطع هشدار

با توجه به شکل ۲، فرض کنید اولین نمونه از سیگنال  $x(t)$  پایین تر از آستانه باشد، در اینصورت در حالت  $NA_1$  قرار داریم. اگر نمونه بعدی نیز پایین تر از آستانه باشد، در اینصورت با احتمال  $q_2$  در همان حالت می مانیم و اگر نمونه بعدی بالاتر از آستانه باشد، آنگاه با احتمال  $q_1$  به حالت  $NA_2$  خواهیم رفت. حال اگر نمونه بعدی نیز بالاتر از آستانه باشد به حالت  $NA_3$  خواهیم رفت. به همین شکل اگر  $n$  نمونه پشت سرهم بالاتر از آستانه قرار گیرد، سیستم هشدار به حالت هشدار  $A_1$  خواهد رفت و هشدار صادر خواهد شد. حال اگر بین این  $n$  نمونه، نمونه ای از سیگنال پایین تر از آستانه قرار گیرد، سیستم هشدار به حالت اولیه  $NA_1$  ریست خواهد شد. از این جهت این سناریو را سناریوی ریست می نامیم. در حالت هشدار یعنی  $A_1$ ، اگر نمونه بعدی بالاتر از آستانه باشد در همان حالت می مانیم و اگر پایین تر باشد با احتمال  $q_2$  به حالت  $A_2$  خواهیم رفت و این روند ادامه پیدا خواهد کرد تا اینکه  $n$  نمونه پشت سرهم از سیگنال  $x(t)$  پایین تر از آستانه قرار گیرد که در اینصورت به حالت  $NA_1$  خواهیم رسید و هشدار قطع می گردد.

با توجه به [۱۴]، اگر معادلات مارکوف مربوط به شکل ۳ را در حالت ماندگار نوشته و حل کنیم، شاخص FAR به صورت زیر قابل محاسبه است:

$$FAR = \frac{q_1^n (1 + q_2 + \dots + q_2^{n-1})}{q_1^n (1 + q_2 + \dots + q_2^{n-1}) + q_2^n (1 + q_1 + \dots + q_1^{n-1})} \quad (6)$$

که در آن  $P$  احتمال حالت ماندگار است. حال اگر بخواهیم مدل مارکوف مربوط به شاخص MAR را رسم کنیم، کافی است در شکل ۳، به جای  $q_2$  و  $q_1$  به ترتیب  $p_1$  و  $p_2$  قرار دهیم. که در این حالت شاخص MAR به صورت زیر قابل محاسبه است

$$MAR = \frac{p_2^n (1 + p_1 + \dots + p_1^{n-1})}{p_2^n (1 + p_1 + \dots + p_1^{n-1}) + p_1^n (1 + p_2 + \dots + p_2^{n-1})} \quad (7)$$

در ادامه سناریوی پیشنهادی یعنی سناریوی پنالتی را معرفی می کنیم.

اگر  $t_0$  لحظه وقوع عیب باشد و  $t_a$  لحظه رخداد هشدار باشد،  $T_d$  به عنوان تأخیر در رخداد هشدار در نظر گرفته شده و به صورت زیر تعریف می گردد:

$$T_d = t_a - t_0 \quad (3)$$

با توجه با اینکه سیگنال  $x(t)$  یک سیگنال تصادفی گسسته با زمان نمونه برداری  $h$  است،  $T_d$  نیز یک متغیر تصادفی گسسته به صورت  $\{0h, 1h, 2h, \dots\}$  خواهد بود لذا پارامتر AAD به صورت امید ریاضی متغیر تصادفی  $T_d$  تعریف می گردد و به صورت زیر بیان می شود

$$AAD = E(T_d) \quad (4)$$

با توجه به مرجع [۱۴]، پارامتر AAD را می توان بر حسب متغیرهای  $p_1$  و  $p_2$  بیان کرد:

$$AAD = E(T_d) = \sum_{i=0}^{\infty} ih p_2^i p_1 = h \frac{p_2}{p_1} \quad (5)$$

که در رابطه بالا  $p_1 = 1 - p_2$  است.

در این بخش فرض کردیم که  $n = 1$  باشد و هر بار که یک نمونه از سیگنال از سطح آستانه بیشتر شد، هشدار صادر گردد و هر بار که یک نمونه کوچکتر از آستانه شد سیگنال هشدار قطع گردد. در حالت کلی می توان برای مقادیر مختلفی از  $n$ ، سیستم هشدار را طراحی کرد. این هدف با استفاده از ابزار مارکوف قابل دستیابی است. در ادامه سناریوهای مختلف در طراحی تایمرهای تأخیری و سناریوی پیشنهادی پنالتی معرفی می گردد.

### ۳- معرفی سناریوی ریست و ارائه الگوریتم

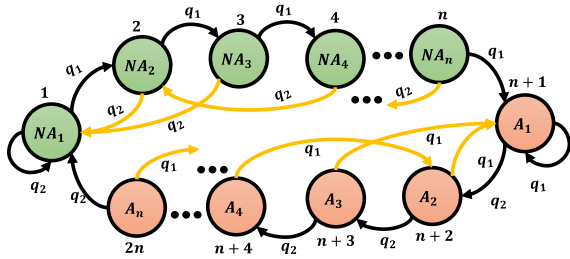
#### پیشنهادی (سناریوی پنالتی)

در این بخش ابتدا روش مرجع [۱۴] در طراحی سیستم های هشدار مورد بررسی قرار می گیرد که در این مقاله تحت عنوان سناریوی ریست معرفی می گردد و در ادامه حالت توسعه یافته تری از این روش تحت عنوان سناریوی پنالتی معرفی می گردد. در این بخش فرض می شود که بالاتر بودن مقدار سیگنال از سطح آستانه منجر به وقوع هشدار می گردد.

#### ۳-۱ سناریوی ریست

در این سناریو اگر  $n$  نمونه پشت سرهم از سیگنال  $x(t)$  از سطح آستانه  $x_{tp}$  بالاتر باشد سیستم به حالت هشدار رفته و تا زمانیکه  $n$  نمونه متوالی از سطح آستانه پایین تر قرار نگیرد، هشدا قطع نمی گردد. سوال این است که اگر در بین این  $n$  نمونه که بالاتر/پایین تر از سطح آستانه قرار دارند، یک یا چند نمونه از سیگنال پایین تر/بالاتر از سطح آستانه باشد، سیستم هشدار بایستی چه تصمیمی بگیرد؟ این موضوع را می توان

۳-۲ سناریوی پنالٹی



شکل ۴: مدل مارکوف مربوط به سناریوی پنالٹی برای n نمونه تأخیر در رخداد و قطع هشدار با پنالٹی  $i = 2$

۴- شاخص‌های سیستم هشدار در سناریوی

پنالٹی

در این بخش پارامترهای سیستم هشدار یعنی FAR، MAR و AAD به همراه معرفی پارامتر MTTA برای یک سیستم هشدار با پنالٹی  $i$  و  $n$  نمونه تأخیر در رخداد/قطع هشدار معرفی شده و روابط مربوط به آنها استخراج می‌شود. این شاخص‌ها برای پنالٹی  $i = 1$  با استفاده از حل معادلات مارکوف در حالت ماندگار استخراج می‌شود و برای حالت کلی  $n$  نمونه تأخیر و پنالٹی  $i$  الگوریتمی معرفی می‌گردد که بتوان بدون نیاز به رسم و حل مدل‌های مارکوف، شاخص‌های مختلف را محاسبه کرد.

مدل مارکوف شکل ۳ را در نظر بگیرید. این مدل، مدل شاخص FAR در حالت کلی  $n$  نمونه تأخیر با پنالٹی  $i = 1$  می‌باشد. ماتریس گذار حالت برای این شکل به صورت زیر می‌باشد.

$$Q = \begin{pmatrix} q_2 & q_1 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ q_2 & 0 & q_1 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & q_2 & 0 & q_1 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & q_2 & 0 & \ddots & \vdots & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & q_1 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & q_2 & 0 & q_1 & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & q_1 & q_2 & 0 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & q_1 & 0 & q_2 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & q_1 & 0 & q_2 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & q_1 & 0 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & q_2 \\ q_2 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dots & q_1 & 0 \end{pmatrix} \quad (8)$$

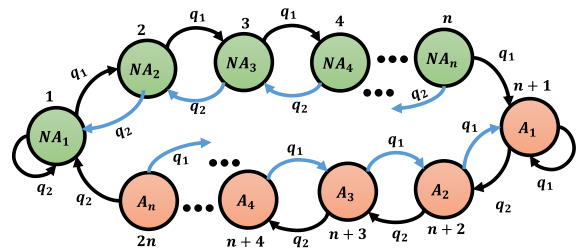
معادلات حالت ماندگار مارکوف را می‌توان به صورت زیر نوشت.

$$\Pi = \Pi \times Q \quad (9)$$

که در رابطه بالا  $\Pi = [\pi_1 \ \pi_2 \ \dots \ \pi_{2n}]$  می‌باشد که  $\pi_1$  تا  $\pi_{2n}$  احتمال هر کدام از حالت‌های مدل مارکوف در شکل ۲ می‌باشد. از معادلات (۸) و (۹) داریم:

$$I : \begin{cases} \pi_1 = q_2(\pi_1 + \pi_2 + \pi_{2n}) \\ \pi_2 = q_1\pi_1 + q_2\pi_3 \\ \pi_3 = q_1\pi_2 + q_2\pi_4 \\ \vdots \\ \pi_{n-1} = q_1\pi_{n-2} + q_2\pi_n \\ \pi_n = q_1\pi_{n-1} \end{cases}, \quad II : \begin{cases} \pi_{n+1} = q_1(\pi_{n+1} + \pi_{n+2} + \pi_n) \\ \pi_{n+2} = q_2\pi_{n+1} + q_1\pi_{n+3} \\ \pi_{n+3} = q_2\pi_{n+2} + q_1\pi_{n+4} \\ \vdots \\ \pi_{2n-1} = q_2\pi_{2n-2} + q_2\pi_{2n} \\ \pi_{2n} = q_2\pi_{2n-1} \end{cases} \quad (10)$$

فرض کنید که بعد از  $m$  نمونه پشت سرهم ( $m < n$ ) از سیگنال که بالاتر از آستانه قرار گرفته اند یک نمونه از سیگنال پایین آستانه قرار گیرد. در سناریوی ریست اثر آن  $m$  نمونه که بالاتر از آستانه قرار داشته اند نادیده گرفته شده و سیستم ریست می‌شود و دوباره از اول شروع به کار می‌کند. این تصمیم باعث می‌شود میزان تأخیر در وقوع هشدار افزایش یابد. در این قسمت می‌خواهیم مفهومی به نام پنالٹی را معرفی کنیم که این مشکل را تا حدودی برطرف کند. فرض کنید پنالٹی را با  $i$  نشان دهیم. در شکل ۳ مدل مارکوف مربوط به یک سیستم هشدار با  $n$  نمونه تأخیر در رخداد هشدار و  $n$  نمونه تأخیر در قطع آن با پنالٹی  $i = 1$  نشان داده شده است.



شکل ۳: مدل مارکوف مربوط به سناریوی پنالٹی برای n نمونه تأخیر در رخداد و قطع هشدار با پنالٹی  $i = 1$

همان طور که در شکل ۳ مشاهده می‌شود، اگر بین نمونه‌های بالاتر از آستانه، یک نمونه پایین‌تر از آستانه قرار گیرد، بر خلاف سناریوی ریست، سیستم هشدار به حالت  $NA_1$  ریست نمی‌شود بلکه یک واحد به عقب بر می‌گردد. به عنوان مثال، اگر در حالت  $NA_3$  قرار داشته باشیم و نمونه بعدی پایین‌تر از آستانه باشد، سیستم هشدار به حالت قبلی آن یعنی  $NA_2$  می‌رود نه به حالت  $NA_1$ . به طور مشابه اگر در حالت  $A_4$  قرار داشته باشیم و نمونه بعدی پایین‌تر از آستانه باشد، سیستم هشدار به حالت قبلی خود یعنی  $A_3$  می‌رود. این روند برای بقیه حالت‌ها نیز وجود خواهد داشت. حال فرض کنید پنالٹی برابر  $i = 2$  باشد. شکل ۴ مدل مارکوف متناظر با این حالت را نشان می‌دهد. با توجه به شکل ۴، در این حالت سیستم هشدار به اندازه ۲ واحد به عقب بر می‌گردد. به عنوان مثال اگر در حالت  $NA_4$  قرار داشته باشیم و نمونه بعدی سیگنال پایین‌تر از آستانه باشد، سیستم هشدار به دو حالت قبلتر یعنی حالت  $NA_2$  می‌رود و این روند برای بقیه حالت‌ها هم وجود خواهد داشت. به طور کلی اگر پنالٹی برابر  $i$  باشد، سیستم هشدار به  $i$  حالت قبلتر از حالت فعلی خود ریست خواهد شد. از مقایسه شکل‌های ۲ تا ۴ می‌توان نتیجه گرفت که سناریوی ریست در واقع حالت خاصی از سناریوی پنالٹی با پنالٹی  $i = n - 1$  می‌باشد. می‌توان دریافت که برای  $i < n - 1$  میزان تأخیر در هشدار کاهش می‌یابد و از این طریق می‌توان مشکل سناریوی ریست را برطرف کرد. در ادامه تأثیر پارامتر  $i$  در شاخص‌های سیستم هشدار برای حالت کلی  $n$  نمونه تأخیر با پنالٹی  $i$  بررسی می‌گردد.

از معادلات بالا بخش I می توان نتیجه گرفت

$$\pi_n = \frac{q_1}{\alpha_n} \pi_{n-1}, \quad \pi_{n-1} = \frac{q_1}{\alpha_{n-1}} \pi_{n-2} \quad (11)$$

که در اینجا  $\alpha_n = 1, \alpha_{n-1} = 1 - q_1 q_2$  و برای  $2 \leq k \leq n - 2$  داریم

$$\pi_{n-k} = \frac{q_1 \alpha_{n-(k-1)}}{\alpha_{n-k}} \pi_{n-(k+1)} \quad (12)$$

$$\alpha_{n-k} = \alpha_{n-(k-1)} - q_1 q_2 \alpha_{n-(k-2)}$$

با استفاده از روابط (10) تا (12) داریم

$$\sum_{k=1}^n \pi_k = \pi_1 + \underbrace{\left[ \frac{q_1 \alpha_3}{\alpha_2} \pi_1 \right]}_{\pi_2} + \underbrace{\left[ \frac{q_1 \alpha_4}{\alpha_3} \pi_2 \right]}_{\pi_3} + \underbrace{\left[ \frac{q_1 \alpha_5}{\alpha_4} \pi_3 \right]}_{\pi_4} + \dots + \underbrace{\left[ \frac{q_1}{\alpha_{n-1}} \pi_{n-2} \right]}_{\pi_{n-1}} + \underbrace{\left[ \frac{q_1}{\alpha_n} \pi_{n-1} \right]}_{\pi_n} \quad (13)$$

با استفاده مجدد از رابطه (12)

$$\sum_{k=1}^n \pi_k = \pi_1 + \left[ \frac{q_1 \alpha_3}{\alpha_2} \pi_1 \right] + \left[ \frac{q_1 \alpha_4}{\alpha_3} \times \frac{q_1 \alpha_3}{\alpha_2} \pi_1 \right] + \left[ \frac{q_1 \alpha_5}{\alpha_4} \times \frac{q_1 \alpha_4}{\alpha_3} \times \frac{q_1 \alpha_3}{\alpha_2} \pi_1 \right] + \dots \quad (14)$$

پس از ساده سازی، رابطه بالا به صورت زیر خواهد شد

$$\sum_{k=1}^n \pi_k = \pi_1 \left( 1 + \frac{q_1 \alpha_3 + q_1^2 \alpha_4 + q_1^3 \alpha_5 + \dots + q_1^{n-1}}{\alpha_2} \right) \quad (15)$$

به روشی مشابه برای معادلات (10) بخش II می توان به روابط زیر رسید

$$\sum_{k=n+1}^{2n} \pi_k = \pi_{n+1} \left( 1 + \frac{q_2 \beta_{n+3} + q_2^2 \beta_{n+4} + q_2^3 \beta_{n+5} + \dots + q_2^{n-1}}{\beta_{n+2}} \right) \quad (16)$$

در رابطه بالا

$$\pi_{2n} = \frac{q_2}{\beta_{2n}} \pi_{2n-1}, \quad \pi_{2n-1} = \frac{q_2}{\beta_{2n-1}} \pi_{2n-2} \quad (17)$$

که در اینجا  $\beta_{2n-1} = 1 - q_1 q_2, \beta_{2n} = 1$  و برای  $n + 2 \leq k \leq 2n - 2$  داریم

$$\pi_{2n-k} = \frac{q_2 \beta_{2n-(k-1)}}{\beta_{2n-k}} \pi_{2n-(k+1)} \quad (18)$$

$$\beta_{2n-k} = \beta_{2n-(k-1)} - q_1 q_2 \beta_{2n-(k-2)}$$

با استفاده از رابطه (10) معادله اول بخش I می توان نوشت

$$\pi_1 = q_2 (\pi_1 + \pi_2 + \pi_{2n}) \quad (19)$$

با استفاده از روابط (11)، (12)، (17)، (18) و (19) داریم

$$\pi_1 = \left[ \frac{\alpha_2 q_2^n}{\beta_{n+2} (\alpha_2 - q_2 \alpha_2 - q_1 \alpha_3)} \right] \pi_{n+1} \quad (20)$$

از طرفی می دانیم که مجموع احتمالات حالات مختلف مدل مارکوف

برابر یک است یعنی  $\sum_{k=1}^{2n} \pi_k = 1$  لذا

$$\sum_{k=1}^{2n} \pi_k = \sum_{k=1}^n \pi_k + \sum_{k=n+1}^{2n} \pi_k = 1 \quad (21)$$

با استفاده از روابط (15)، (16)، (20) و (21) داریم

$$\pi_{k+1} = \frac{\beta_{n+2} q_1^n}{q_2^n X_\alpha + q_1^n X_\beta} \quad (22)$$

که در رابطه بالا

$$\begin{aligned} X_\alpha &= \alpha_2 + q_1 \alpha_3 + q_1^2 \alpha_4 + q_1^3 \alpha_5 + \dots + q_1^{n-1} \\ X_\beta &= \beta_{n+2} + q_2 \beta_{n+3} + q_2^2 \beta_{n+4} + q_2^3 \beta_{n+5} + \dots + q_2^{n-1} \\ \alpha_2 - q_2 \alpha_2 - q_1 \alpha_3 &= q_1^n \end{aligned} \quad (23)$$

با استفاده از روابط (18)، (22) و (23)، شاخص FAR برابر است با

$$FAR = \sum_{k=n+1}^{2n} \pi_k = \pi_{n+1} \left( \frac{X_\beta}{\beta_{n+2}} \right) = \frac{q_1^n X_\beta}{q_2^n X_\alpha + q_1^n X_\beta} \quad (24)$$

که در رابطه بالا

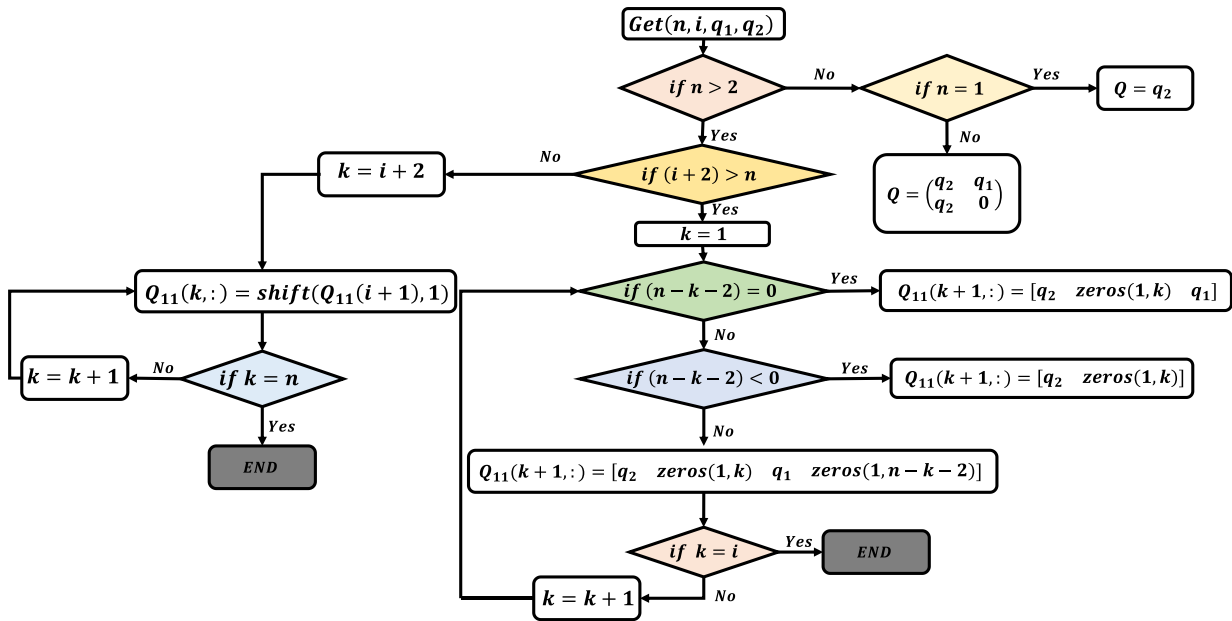
$$X_\beta = \left( 1 + \sum_{r=0}^{n-2} \left[ \sum_{j=r+1}^{(r+1)} q_2^j \left( \sum_{m=0}^{r+1} (-1)^m C_m^\theta q_1^m \right) \right] \right) \quad (25)$$

$$X_\alpha = \left( 1 + \sum_{r=0}^{n-2} \left[ \sum_{j=r+1}^{(r+1)} q_1^j \left( \sum_{m=0}^{r+1} (-1)^m C_m^\theta q_2^m \right) \right] \right)$$

که در رابطه بالا

$$C_m^\theta = \frac{\theta!}{m!(\theta-m)!}, \quad \theta = (n-j-1) \quad (26)$$

در حالت کلی، حل مسأله برای n نمونه تأخیر و پناستی I پیچیده خواهد شد. لذا در این مقاله، الگوریتم نشان داده شده در شکل 5 برای استخراج شاخص های سیستم هشدار پیشنهاد می گردد. اگر فرض کنیم که ماتریس گذار متناظر با مدل مارکوف به صورت زیر باشد



شکل ۵: فلوجارت پیشنهادی برای استخراج ماتریس  $Q_{11}$

FAR بیان شد، می توان ماتریس گذار مربوط به شاخص MAR را به

صورت زیر به دست آورد

$$P = \begin{pmatrix} P_{11} & P_{12} \\ P_{21} & P_{22} \end{pmatrix} \quad (31)$$

حال تعریف می کنیم

$$B = I_{2n \times 2n} - P \quad (32)$$

که در رابطه بالا  $I_{2n \times 2n}$  ماتریس قطری واحد است. احتمال ماندگار حالات مختلف مدل مارکوف به صورت زیر محاسبه می گردد

$$P_m = e^{B_1 P_{m_0}} \quad (33)$$

که در رابطه بالا،  $P_m = [P_{m_1}, \dots, P_{m_{2n}}]$ ،  $P_{m_0} = [1 \ 0 \ \dots \ 0]$ ،  $B_1$  همان ماتریس  $B$  است که درایه های سطر اول آن همگی یک هستند. در نتیجه شاخص FAR برای سناریوی پنالٹی با  $n$  نمونه تأخیر به صورت زیر محاسبه می گردد

$$FAR = \sum_{k=1}^n P_{m_k} \quad (34)$$

شاخص دیگری که در تحلیل یک سیستم هشدار به کار می رود، شاخص AAD است. در شکل ۶، مدل مارکوف متناظر با شاخص AAD نشان داده شده است. در مرجع [۱۴] شاخص AAD برای سناریوی ریست محاسبه شده است اما محاسبه این شاخص برای سناریوی پنالٹی با استفاده از روش مرجع [۱۴] تا حدودی پیچیده است لذا در این مقاله شاخص دیگری تحت عنوان MTTA معرفی می گردد، سپس شاخص AAD با توجه به آن محاسبه می گردد. نحوه محاسبه شاخص MTTA به صورت یک قضیه در ادامه بیان می شود.

$$Q = \begin{pmatrix} Q_{11} & Q_{12} \\ Q_{21} & Q_{22} \end{pmatrix} \quad (27)$$

ماتریس  $Q_{11}$  را می توان با توجه به الگوریتم شکل ۵ استخراج کرد. با جایگزینی  $q_1$  با  $q_2$  و  $q_2$  با  $q_1$  در ماتریس  $Q_{11}$  ماتریس  $Q_{22}$  نیز بدست می آید. درایه های ماتریس های  $Q_{12}$  و  $Q_{21}$  نیز همگی صفر هستند به جز  $Q_{12}(n, 1) = q_1$  و  $Q_{21}(n, 1) = q_2$ . با داشتن ماتریس گذار برای حالت عمومی  $n$  نمونه تأخیر و پنالٹی  $n$ ، می توان شاخص FAR را به صورت زیر محاسبه کرد. تعریف می کنیم

$$A = I_{2n \times 2n} - Q \quad (28)$$

که در رابطه بالا  $I_{2n \times 2n}$  ماتریس قطری واحد است. احتمال ماندگار حالات مختلف مدل مارکوف به صورت زیر محاسبه می گردد

$$P = e^{A_1 P_0} \quad (29)$$

که در رابطه بالا،  $P = [P_1, \dots, P_{2n}]$ ،  $P_0 = [1 \ 0 \ \dots \ 0]$ ،  $A_1$  همان ماتریس  $A$  است که درایه های سطر اول آن همگی یک هستند. در نتیجه شاخص FAR برای سناریوی پنالٹی با  $n$  نمونه تأخیر به صورت زیر محاسبه می گردد

$$FAR = \sum_{k=n+1}^{2n} P_k \quad (30)$$

برای محاسبه شاخص MAR، کافی است در مدل های مارکوف به جای  $q_1$  و  $q_2$  به ترتیب  $p_1$  و  $p_2$  قرار دهیم که  $p_2$  با توجه به رابطه (۲) محاسبه می گردد و  $p_1 = 1 - p_2$ . به روشی مشابه آنچه برای محاسبه

**قضیه ۱:**

با توجه به مدل مارکوف رسم شده در شکل ۶، ماتریس گذار حالت  $P$  را می توان به صورت زیر در نظر گرفت

$$P = \begin{pmatrix} Q' & R \\ 0 & I \end{pmatrix} \quad (۳۵)$$

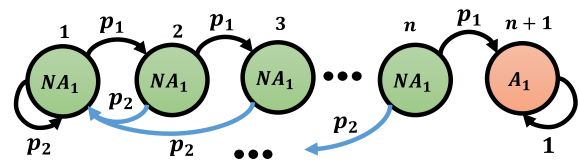
در اینصورت شاخص AAD به صورت زیر تعریف می شود

$$AAD = h(MTTA - 1) \quad (۳۶)$$

که در آن  $h$  زمان نمونه برداری و

$$MTTA = \sum_{k=1}^n N_{1k} \quad (۳۷)$$

که در اینجا  $N_{1k}$  درایه های سطر اول ماتریس  $N = (I - Q')^{-1}$  است.



شکل ۶: مدل مارکوف متناظر با شاخص AAD در سناریوی ریست [۱۴].

**اثبات قضیه ۱:**

مدل مارکوف ارائه شده برای ارزیابی شاخص AAD در شکل ۶ یک مدل مارکوف جاذب است که به کمک ماتریس انتقال گسسته حالت  $P$  توصیف می گردد. این مدل دارای یک حالت جاذب (حالت مربوط به هشدار) و  $n$  حالت غیر جاذب می باشد. در این مدل ماتریس  $P$  را می توان به فرم کانونیکال رابطه (۳۵) نوشت که در آن  $Q'$  ماتریس انتقال شامل گذرها از هر حالت غیر جاذب به حالت غیر جاذب دیگر بوده و  $R$  ماتریس شامل گذرها از هر حالت غیر جاذب به حالت جاذب است. لازم به ذکر است که در این مسئله به دلیل وجود تنها یک حالت جاذب  $1$  در رابطه (۳۵) برابر یک خواهد بود. با داشتن ماتریس انتقال گسسته به فرم کانونیکال می توانیم ماتریس بنیادی را به صورت  $N = (I - Q')^{-1}$  تعریف نماییم [۲۶]. بردار  $t$  را در نظر بگیرید که به کمک رابطه (۳۸) تعریف شده باشد که در آن  $C$  برداری ستونی است که تمام درایه های آن یک باشند. هر درایه از بردار  $t$  بیانگر میانگین گام هایی است که بین حالت های غیر جاذب پیموده می شود تا از یک حالت غیر جاذب مشخص به حالت جاذب برسد.

$$t = [t(NA_1) \quad t(NA_2) \quad \dots \quad t(NA_n)]^T = NC \quad (۳۸)$$

حال اگر بخواهیم میانگین زمان تا وقوع هشدار را به دست آوریم کافی است که زمان از حالت غیر جاذب اول به حالت جاذب را محاسبه کنیم.

بنابراین شاخص MTTA یک سیستم هشدار دارای  $n$  نمونه وقفه به صورت رابطه زیر تعریف می گردد.

$$MTTA = t(NA_1) \quad (۳۹)$$

مرجع [۱۴]، شاخص AAD را به صورت زیر در نظر گرفته است

$$AAD = \bar{T}_d = E(T_d) = h(E(T_{1,n+1}) - 1) \quad (۴۰)$$

که در آن  $E(T_{1,n+1})$  میانگین گام های طی شده از حالت اول یعنی  $NA_1$  به حالت جاذب  $A_1$  می باشد. ما رابطه (۴۰) را بر حسب شاخص جدید MTTA به صورت زیر بازنویسی می کنیم

$$AAD = \bar{T}_d = h(MTTA - 1) \quad (۴۱)$$

که شاخص MTTA نیز با استفاده از ماتریس بنیادی  $N = (I - Q)^{-1}$  و رابطه (۳۹) قابل محاسبه است. □

با استفاده از قضیه ۱ برای محاسبه شاخص MTTA در سناریوی پنالتی، کافی است ماتریس گذار مربوط به پنالتی مورد نظر را تشکیل بدهیم که این کار با استفاده از الگوریتم شکل ۵ به راحتی ممکن است. سپس با استفاده از رابطه  $N = (I - Q)^{-1}$  و رابطه (۳۷) می توان شاخص MTTA را محاسبه کرد. توجه به این نکته لازم است که در اینجا فرض شده است که زمان تأخیر در رخداد هشدار از حالت  $NA_1$  شروع می شود اما در حالت کلی لحظه شروع می تواند هر کدام از حالت های  $NA$  در شکل ۶ باشد. با توجه به ماتریس بنیادی  $N$ ، از جمع درایه های سطر  $i$  این ماتریس می توان متوسط زمانی هر کدام از حالت ها را محاسبه کرد.

**۵- بررسی عملکرد سناریوی پنالتی و مقایسه آن با سناریوی ریست**

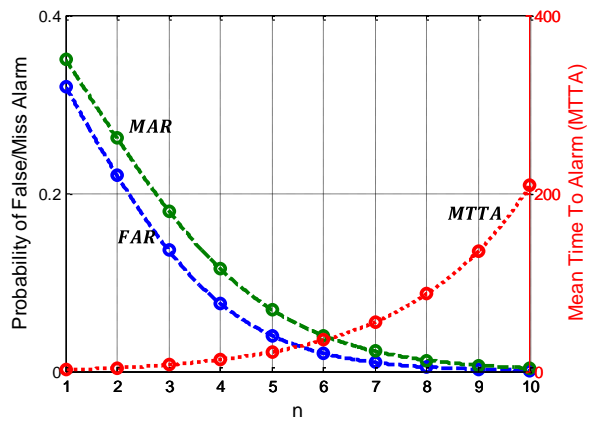
در این قسمت شاخص های FAR، MAR و MTTA برای یک مثال برای پنالتی های مختلف محاسبه شده و با هم مقایسه می گردد. فرض کنید برای یک سیگنال گسسته اتفاقی  $x(t)$ ، با آستانه  $x_{tp} = 4$  پس از جداسازی داده های نرمال و غیرنرمال و تخمین توابع توزیع احتمال آنها، مقادیر  $q_1$  و  $p_2$  در (۱) و (۲) به صورت  $q_1 = 0.32$  و  $p_2 = 0.35$  به دست آمده است. در ادامه تأثیر تغییر پارامترهای  $n$ ،  $i$  و آستانه  $x_{tp}$  را بر شاخص های FAR، MAR و MTTA مورد بررسی قرار می دهیم.

**۵-۱- تأثیر تغییرات  $n$  بر شاخص های عملکردی سیستم هشدار**

ابتدا فرض کنید که  $i = n - 1$  باشد یعنی سیستم هشدار بر مبنای سناریوی ریست طراحی شده باشد. در شکل ۷ اثر افزایش  $n$  (تعداد تأخیر) بر شاخص های سیستم هشدار نشان داده شده است.

شکل ۷ نشان می دهد که افزایش  $n$  منجر به کاهش شاخص های FAR و MAR و افزایش شاخص MTTA می شود. همان طور که قبلاً هم اشاره شده بود، کوچک بودن مقادیر پارامترهای سیستم هشدار نشان دهنده

عملکرد بهتر آن است ولی با توجه به این نتایج می بینیم که نمی توان هر سه شاخص را با هم کمینه کرد زیرا کاهش شاخص های FAR و MAR با افزایش شاخص MTTA همراه است.

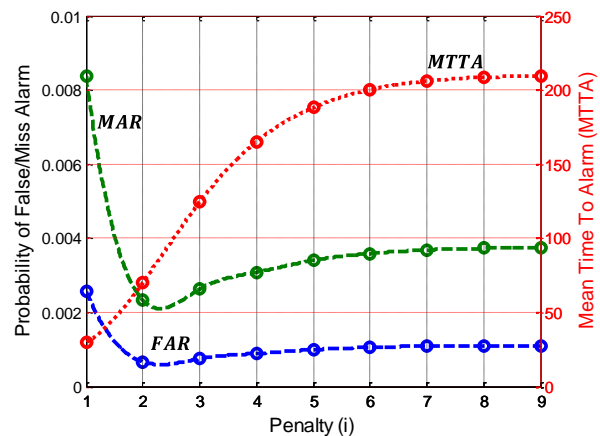


شکل ۷: تأثیر افزایش تعداد تأخیر بر شاخص های سیستم هشدار.

یکی از مزیت های سناریوی پنالتی این است که با کاهش تعداد پنالتی ها، می توان شاخص AAD را کاهش داد در حالی که شاخص های FAR و MAR هم کاهش می یابند و یا حداقل تغییر چندانی نسبت به حالت ریست نخواهند داشت. این در حالی است که در سناریوی ریست برای کاهش شاخص AAD لازم است تعداد تأخیرها یعنی  $n$  کاهش پیدا کند که این کاهش موجب افزایش شاخص های دیگر خواهد شد. برای اعتبار سنجی مقادیر AAD در پنالتی های مختلف، سیگنال فرضی زیر در نظر گرفته شده است

$$x(t) = \begin{cases} N(1,1) & , t < t_0 \\ N(3,1) & , t \geq t_0 \end{cases} \quad (42)$$

فرض می شود در لحظه  $t_0 = 1000h$  که  $h = 1 \text{ sec}$  عیبی رخ داده و سیگنال تغییر می کند. همچنین فرض می شود که آستانه برای این سیگنال  $x_{tp} = 2$  باشد. با استفاده از تحلیل مدل های مارکوف مقادیر شاخص MTTA در پنالتی های مختلف به صورت نشان داده شده در شکل ۹ به دست می آید. برای صحت سنجی نتایج به دست آمده، تعداد ۲۰۰۰ تحقق مستقل از سیگنال (۴۲) تولید شده و با استفاده از روش مونت کارلو مقادیر MTTA محاسبه شده است. این نتایج با نتایج به دست آمده از تحلیل مارکوف در شکل ۹ مقایسه شده است. همان طور که مشاهده می شود نتایج تحلیلی به نتایج واقعی نزدیک است.



شکل ۸: تأثیر افزایش پنالتی بر شاخص های سیستم هشدار.

### ۵-۳- تأثیر تغییرات آستانه $x_{tp}$ بر شاخص های

#### عملکردی سیستم هشدار

علاوه بر مقادیر  $n$  و  $i$ ، پارامترهای دیگری نیز می تواند در عملکرد سیستم هشدار تأثیرگذار باشد. با توجه به روابط (۱) و (۲)، تغییرات آستانه یعنی  $x_{tp}$  هم می تواند باعث تغییر مقادیر  $q_1$  و  $p_2$  گردد که در نتیجه آن، مقادیر FAR، MAR و MTTA نیز تغییر می کند. در شکل ۹ تأثیر تغییرات پارامتر  $x_{tp}$  بر شاخص های سیستم هشدار مورد بررسی قرار گرفته است. همچنانکه انتظار می رفت با کاهش حد آستانه، تعداد هشدار های نادرست افزایش یافته و تعداد هشدار های از دست رفته کاهش می یابد. بعلاوه با کاهش حد آستانه، مقدار متوسط زمان تا هشدار نیز کاهش پیدا می کند.

### ۵-۲- تأثیر تغییرات پنالتی $i$ بر شاخص های عملکردی

#### سیستم هشدار

در ادامه اثر افزایش پنالتی بر پارامترهای سیستم هشدار را مورد ارزیابی قرار می دهیم. فرض کنید تعداد نمونه های تأخیر ثابت بوده و پنالتی متغیر باشد. در شکل ۸، برای حالتی که  $n = 10$  است و پنالتی به صورت  $i = 1, \dots, 9$  متغیر باشد، تأثیر افزایش پنالتی بر عملکرد سیستم نشان داده شده است. همان طور که مشاهده می شود با افزایش پنالتی هم پارامتر های FAR و MAR کاهش یافته و پارامتر MTTA افزایش می یابد. اما نکته ای که وجود دارد این است که برای پنالتی های  $i = 1, 2$  مقادیر این پارامترها کوچکتر از حالتی است که پنالتی  $i > 2$  باشد. در واقع اینجاست که برتری سناریوی پنالتی را می توان مشاهده کرد. به عنوان مثال برای حالتی که  $n = 10$  باشد، با استفاده از سناریوی ریست مقداری که برای پارامترهای سیستم هشدار به دست می آید برابر است با حالتی که پنالتی برابر  $i = n - 1 = 9$  باشد که با توجه به شکل ۸، این مقادیر برابر است با  $MTTA = 209.3688$ .

دارد و برای پنالته  $i = 2$ ، پارامترهای FAR و MAR کمترین مقدار را دارند. مقادیری که برای پنالته  $i = 5$  به دست آمده است در واقع همان نتایجی است که از سناریوی ریست برای این مثال به دست می آید. مشاهده می شود که برای پنالته های  $i < 5$  یا همان سناریوی پنالته، پارامترهای سیستم هشدار مقادیر کوچکتری دارند و این یعنی اینکه عملکرد سناریوی پنالته از سناریوی ریست بهتر است. با توجه به نتایج جدول ۱ می بینیم که در همه حالت ها پارامتر AAD از ۵ ثانیه بیشتر است و سیستم هشدار طراحی شده، اهداف عملکردی سیستم هشدار را برآورده نمی کند. این بدان معنی است که انتخاب تعداد تأخیر  $n = 6$  در ابتدای کار مناسب نبوده است و مسأله را بایستی بازطراحی کرد. با توجه به شکل ۷ دیدیم که با افزایش  $n$  مقدار MTTA نیز افزایش می یابد، بنابراین نتیجه می گیریم که برای کم کردن مقدار MTTA بایستی تعداد تأخیرهای سیستم هشدار را کاهش دهیم. در جدول ۲ پارامترهای سیستم هشدار برای حالت  $n = 4$  و پنالته های مختلف نشان داده شده است.

جدول ۱: پارامترهای سیستم هشدار در مثال ۱ برای حالت  $n = 6$  و پنالته های مختلف

$i$	FAR	MAR	MTTA	AAD
1	$1.79 \times 10^{-4}$	$1.16 \times 10^{-4}$	8.16	7.16
2	$1.19 \times 10^{-4}$	$7.87 \times 10^{-5}$	9.29	8.29
3	$1.24 \times 10^{-4}$	$8.1 \times 10^{-5}$	10.10	9.10
4	$1.29 \times 10^{-4}$	$8.50 \times 10^{-5}$	10.57	9.57
5	$1.32 \times 10^{-4}$	$8.66 \times 10^{-5}$	10.77	9.77

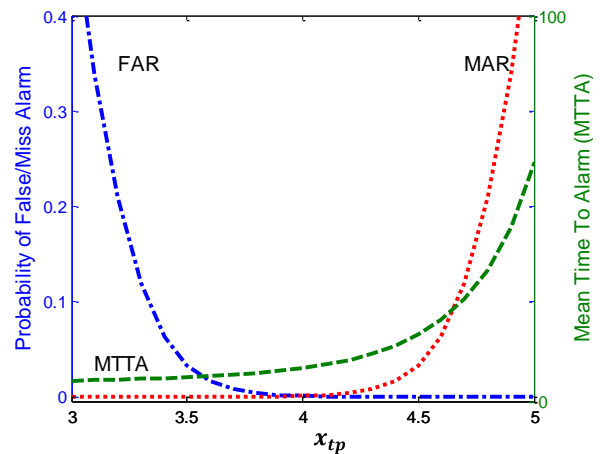
جدول ۲: پارامترهای سیستم هشدار در مثال ۱ برای حالت  $n = 4$  و پنالته های مختلف

$i$	FAR	MAR	MTTA	AAD
1	0.0035	0.0026	5.3501	4.3501
2	0.0030	0.0022	5.8188	4.8155
3	0.0030	0.0023	6.0144	5.0144

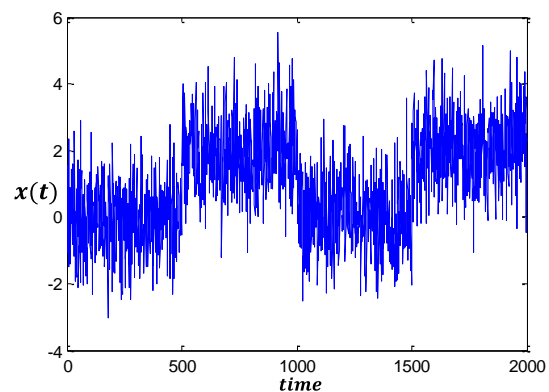
با توجه به جدول ۲، در حالت  $n = 4$  و پنالته  $i = 1$  یا  $i = 2$ ، اهداف مورد نظر برای سیستم هشدار برآورده می شود. توجه کنید که اگر پارامتر AAD در سیستم هشدار از اهمیت بیشتری برخوردار باشد، می توان با انتخاب  $n$  کوچکتر این پارامتر را کاهش داد ولی توجه کنید که با توجه به شکل ۷، در مقابل پارامترهای FAR و MAR افزایش خواهند یافت و بایستی این نکته را مورد توجه قرار داد.

همان طور که در مثال ۱ و شکل های ۷ تا ۹ دیدیم، بایستی پارامترهای  $n$ ،  $i$  و  $x_{tp}$  را تنظیم کرد تا بتوان به شاخص های FAR، MAR و AAD یا MTTA مطابق با اهداف مورد نظر برای سیستم هشدار رسید. از طرفی دیدیم که با کاهش یا افزایش پارامتر AAD، پارامترهای FAR و MAR نیز تغییر می کنند، بنابراین برای سهولت در طراحی سیستم هشدار می توان از الگوریتم های بهینه سازی برای تنظیم

در ادامه با ارائه یک مثال عددی، به بررسی تأثیر تغییرات پارامترهای مختلف بر شاخص های سیستم هشدار می پردازیم.



شکل ۹: تأثیر تغییرات آستانه  $x_{tp}$  بر شاخص های سیستم هشدار



شکل ۱۰: سیگنال  $x(t)$  در مثال ۱

### مثال ۱:

یک سیستم هشدار با مشخصات عملکردی  $FAR < 0.05$ ،  $MAR < 0.05$  و  $AAD < 5 \text{ sec}$  برای سیستمی با خروجی سیگنال  $x(t)$  با پروفایل زیر طراحی کنید.

$$\begin{cases} x(t) \sim N(0,1) & , t < 500 \\ x(t) \sim N(2,1) & , 500 \leq t < 1000 \\ x(t) \sim N(0,1) & , 1000 \leq t < 1500 \\ x(t) \sim N(2,1) & , 1500 \leq t \leq 2000 \end{cases} \quad (43)$$

فرض کنید آستانه برابر  $x_{tp} = 1$  انتخاب شود، پس از جداسازی داده های نرمال و غیر نرمال و تخمین تابع توزیع احتمال مربوط به هر کدام بر اساس مرجع [۱۴]، مقادیر  $q_1 = 0.1550$  و  $p_2 = 0.1453$  به دست می آید. برای شروع، الگوریتم پیشنهادی این مقاله را با مقادیر عددی فوق برای حالت  $n = 6$  و پنالته های  $i = 1.2, \dots, 5$  اجرا می کنیم. نتایج مندرج در جدول ۱ حاصل می شود.

با توجه به جدول ۱، مشاهده می شود که برای حالت  $n = 6$ ، در حالتی که پنالته برابر  $i = 1$  است، پارامتر AAD کمترین مقدار خود را

است و اگر  $P > \alpha$  باشد نقطه تغییری برای سیگنال  $\{x(t)\}_{t=1}^T$  وجود ندارد.

**مرحله ۳:** اگر  $P < \alpha$  باشد، در اینصورت سیگنال  $\{x(t)\}_{t=1}^T$  به دو بخش  $\{x_1(t)\}_{t=1}^{t_{max}}$  و  $\{x_2(t)\}_{t=t_{max}}^T$  تقسیم می شود و برای هر کدام از سیگنال های  $x_1(t)$  و  $x_2(t)$  دوباره مراحل ۱ و ۲ را تکرار می کنیم تا زمانی که دیگر نقطه ی تغییری برای سیگنال  $x(t)$  پیدا نشود.

**مرحله ۴:** پس از یافتن همه نقاط تغییر در مرحله ۳، سیگنال  $x(t)$  به بخش های مختلفی تقسیم می شود. فرض کنید یکی از بخش های سیگنال  $x(t)$  به صورت،  $\{x(t)\}_{t=t_0}^{t_1}$  باشد. برای این بخش از سیگنال مقادیر  $\bar{x}$  و  $S$  را به صورت زیر محاسبه می کنیم

$$s = \sqrt{\frac{\sum_{t=t_0}^{t_1} (x(t) - \bar{x})^2}{t_1 - t_0}}, \quad \bar{x} = \frac{\sum_{t=t_0}^{t_1} x(t)}{t_1 - t_0 + 1}, \quad (47)$$

$$t = \frac{\bar{x} - x_{tp}}{s} \sqrt{t_1 - t_0}$$

که در اینجا  $x_{tp}$  همان آستانه است. فرض کنید بزرگ تر بودن نمونه های سیگنال  $x(t)$  از  $x_{tp}$  حالت غیرنرمال باشد. حال خطای نوع اول بتا<sup>۳</sup> را برای فرضیه (بخش مورد نظر سیگنال  $x(t)$  نرمال است) برابر  $\beta = 0.05$  تعریف می کنیم. واضح است که اگر  $t > \beta$  باشد، بخش  $\{x(t)\}_{t=t_0}^{t_1}$  به عنوان غیرنرمال و اگر  $t < \beta$  باشد،  $\{x(t)\}_{t=t_0}^{t_1}$  به عنوان داده نرمال در نظر گرفته می شود. این مرحله را برای تمامی قسمت های سیگنال  $x(t)$  در مرحله ۳ تکرار می کنیم تا وضعیت نرمال و یا غیرنرمال بودن هر کدام از بخش ها مشخص شود. در نهایت بخش های نرمال را با هم و بخش های غیرنرمال را نیز با هم در یک دسته قرار می دهیم. بدین ترتیب بخش های نرمال و غیر نرمال سیگنال  $x(t)$  مشخص می شود.

#### ۶-۲- تخمین توابع توزیع احتمال

پس از دسته بندی داده های نرمال و غیر نرمال، حال می توان توابع توزیع احتمال مربوط به این داده ها را تخمین زد. روش های متفاوتی در مراجع مانند [۲۲-۲۴] برای تخمین تابع توزیع احتمال وجود دارد و در نرم افزار متلب<sup>۴</sup> هم جعبه ابزار مشخصی برای این منظور اختصاص داده شده است. در این مقاله از روش های مبتنی بر کرنل<sup>۵</sup> و توابع گوسی کرنل<sup>۶</sup> استفاده می شود. پس از تخمین توابع توزیع احتمال  $q(x)$  و  $p(x)$  در شکل ۲، می توان با استفاده از روابط (۱) و (۲) مقادیر  $q_1$  و  $p_2$  را تعیین نمود.

۶-۳- ارائه روشی برای محاسبه پارامترهای بهینه سیستم

هشدار با استفاده از الگوریتم ژنتیک

پارامترهای سیستم هشدار استفاده کرد. از این رو، در بخش بعدی یک روش سیستماتیک برای طراحی سیستم هشدار با استفاده از الگوریتم ژنتیک ارائه خواهد شد.

## ۶- ارائه یک روش سیستماتیک برای طراحی

### سیستم هشدار

با توجه به مباحثی که در بخش های قبل مطرح شد. برای طراحی یک سیستم هشدار ابتدا بایستی مقادیر  $q_1$  و  $p_2$  را تعیین نمود. برای این کار بایستی ابتدا داده های نرمال و غیرنرمال را جدا نموده و پس از تخمین توابع توزیع احتمال مربوط به هر کدام از بخش های نرمال و غیرنرمال، با استفاده از روابط (۱) و (۲) این مقادیر را تعیین کرد. در این مقاله برای دسته بندی داده های نرمال و غیر نرمال از روش ارائه شده در [۱۴] که مبتنی بر روش تشخیص نقطه تغییر میانگین<sup>۱</sup> است، استفاده می شود و سپس از روش تخمین تابع چگالی کرنل [۲۲-۲۴] برای تخمین توابع توزیع احتمال استفاده می شود. برای آشنایی خواننده با روش تشخیص نقطه تغییر میانگین، آن را به اجمال در زیر توضیح می دهیم.

۶-۱- روش تشخیص نقطه تغییر میانگین برای جداسازی

داده های نرمال و غیرنرمال

فرض کنید  $T$  نمونه از سیگنال گسسته و تصادفی  $\{x(t)\}_{t=1}^T$  را داریم. برای تشخیص نقطه تغییر میانگین، مراحل زیر پیموده می شود.

**مرحله ۱:** ابتدا سیگنال های تست  $U_{t,T}$  و  $V_{t,T}$  را به صورت زیر محاسبه می کنیم

$$\begin{cases} U_{1T} = V_{1T} \\ U_{t,T} = U_{t-1,T} + V_{t,T} \end{cases} \quad t = 2, 3, \dots, T \quad (44)$$

که در رابطه بالا

$$V_{t,T} = \sum_{j=1}^T \text{sgn}(x(t) - x(j)) \quad (45)$$

که در رابطه بالا  $\text{sgn}$  تابع علامت است.

**مرحله ۲:** مقدار پارامتر  $P$  را با توجه به بیشترین مقدار سیگنال تست  $|U_{t,T}|$  به صورت زیر محاسبه می کنیم

$$P = 2 \exp \left( \frac{-6 \max_{1 \leq t \leq T} |U_{t,T}|^2}{T^2 + T^3} \right) \quad (46)$$

حال خطای نوع اول آلفا<sup>۱</sup> را برای فرضیه خود (نقطه  $x(t_{max})$  نقطه تغییر سیگنال  $x(t)$  است) برابر  $\alpha = 0.01$  در نظر می گیریم که در آن  $t_{max}$  مناظر با بزرگترین مقدار سیگنال  $|U_{t,T}|$  است. واضح است که اگر  $P < \alpha$  باشد، نقطه  $x(t_{max})$  نقطه تغییر سیگنال  $\{x(t)\}_{t=1}^T$

<sup>3</sup> Type I error  $\beta$

<sup>4</sup> Matlab

<sup>5</sup> Kernel-based method

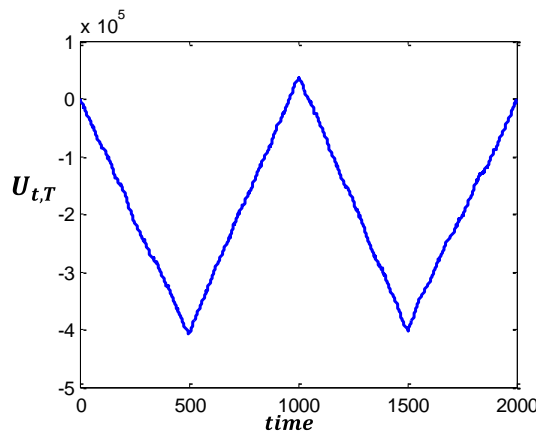
<sup>6</sup> Gaussian kernel function

<sup>1</sup> Mean-Change Point Detection

<sup>2</sup> Type I error  $\alpha$

### مثال ۲:

در این مثال می خواهیم الگوریتم معرفی شده در بخش ۶-۱ این مقاله برای جداسازی داده های نرمال و غیرنرمال را برای مثال ۱ انجام دهیم. اگر  $|U_{t,T}|$  را برای داده های  $x(1:2000)$  به دست آوریم، خواهیم دید که بیشترین مقدار آن در  $t_{max} = 499$  خواهد بود که در شکل ۱۱ هم نشان داده شده است. مقدار  $P$  در رابطه (۴۶) برابر  $P = 2.6602 \times 10^{-60}$  به دست می آید که چون  $P < \alpha$  می باشد، پس این نقطه یک نقطه تغییر میانگین برای سیگنال  $x(t)$  می باشد. اگر همین روش را برای داده های  $x(1:499)$  تکرار کنیم مقدار  $P$  بزرگتر از  $\alpha$  به دست می آید و در نتیجه در این بازه نقطه تغییر میانگین وجود نخواهد داشت. حال برای داده های  $x(500:2000)$  بیشترین مقدار  $|U_{t,T}|$  در  $t_{max} = 1501$  اتفاق می افتد که مقدار  $P$  در این حالت کوچکتر از  $\alpha = 0.01$  و برابر  $P = 3.5190 \times 10^{-35}$  است. بنابراین نقطه  $x(1501)$  هم یک نقطه تغییر میانگین است. با ادامه این روند مشاهده می شود که برای داده های  $x(1501:2000)$  نقطه تغییری وجود ندارد ولی برای داده های  $x(500:1501)$  یک نقطه تغییر در  $t_{max} = 1001$  وجود دارد که مقدار  $P$  در این حالت  $P = 1.1757 \times 10^{-116}$  به دست می آید. بنابراین سه نقطه تغییر میانگین در 1001، 1501 و 499 خواهیم داشت و سیگنال  $x(t)$  به چهار قسمت به صورت  $x(1:499)$ ،  $x(500:1001)$ ،  $x(1002:1501)$  و  $x(1502:2000)$  تقسیم می شود. اگر برای هر کدام از این قسمت ها، مقادیر  $t$  و  $S$  در رابطه (۴۷) را محاسبه کنیم، نرمال و یا غیرنرمال بودن هر قسمت مطابق با جدول ۳ تعیین می شود.



شکل ۱۱: سیگنال  $U_{t,T}$  برای  $x(1:2000)$

جدول ۳: قسمت های نرمال و غیرنرمال سیگنال  $x(t)$

Normal Data	Abnormal Data
$x(1:499)$	$x(500:1001)$
$x(1002:1501)$	$x(1502:2000)$

پس از محاسبه  $q_1$  و  $p_2$ ، حال سوال این است که، مقادیر  $n$ ،  $i$  و حتی  $x_{tp}$  را چگونه انتخاب کنیم تا عملکرد سیستم هشدار مطلوب باشد. در این بخش می خواهیم با استفاده از الگوریتم بهینه سازی ژنتیک، روشی برای انتخاب مقادیر بهینه  $n$ ،  $i$  و  $x_{tp}$  ارائه دهیم. برای این منظور ابتدا یک تابع هزینه<sup>۱</sup> به صورت زیر در نظر می گیریم

$$J(x_{tp}, n, i) = \alpha_1 \frac{FAR(n, i, x_{tp})}{l_{FAR}} + \alpha_2 \frac{MAR(n, i, x_{tp})}{l_{MAR}} + \alpha_3 \frac{AAD(n, i, x_{tp})}{l_{AAD}} \quad (48)$$

که در رابطه بالا  $\alpha_i$  ها مقادیری اسکالر و مثبت هستند،  $l_{MAR}$ ،  $l_{FAR}$  و  $l_{AAD}$  ضرایبی هستند که معرف کران های قابل قبول برای پارامترهای سیستم هشدار می باشند و  $MAR$ ،  $FAR$  و  $AAD$  نیز پارامترهای سیستم هشدار هستند. برای استفاده از رابطه بالا داشتن پارامترهای  $MAR$ ،  $FAR$  و  $AAD$  به صورت تابعی از  $n$ ،  $i$  و  $x_{tp}$  ضروری است که این توابع با استفاده از الگوریتم ارائه شده در این مقاله بر مبنای فلوجارت شکل (۱۱) به سادگی امکان پذیر است. بنابراین مقادیر بهینه برای طراحی سیستم هشدار به صورت

$$(x_{tp}, n, i) = \arg \min (J(x_{tp}, n, i)) \quad (49)$$

قابل بیان است و از کمینه کردن تابع هزینه فوق می توان پارامترهای بهینه را به دست آورد. با داشتن تابع هزینه می توان از الگوریتم های مختلف بهینه سازی استفاده کرد. در این مقاله از الگوریتم ژنتیک برای تعیین بهینه پارامترهای سیستم هشدار استفاده شده است. برای آشنایی با الگوریتم ژنتیک می توان به [۲۵] مراجعه کرد ولی به طور خلاصه در الگوریتم بهینه سازی ژنتیک ابتدا جمعیت اولیه به صورت تصادفی ایجاد می گردد که در مسئله بهینه سازی سیستم هشدار، جمعیت ایجاد شده در واقع متشکل از مقدار آستانه، تعداد نمونه های تأخیر و میزان جریمه در نظر گرفته شده است. در اولین اجرا از الگوریتم، جمعیت اولیه تولید شده به تابع تناسب داده می شوند و برای هر عضو از این جمعیت یک مقدار به عنوان ضریب تناسب در نظر گرفته می شود. بعد آن اعضای جمعیت براساس ضریب تناسب چیده شده و درصدی از اعضا که پایین ترین میزان ضریب تناسب را دارند حذف می گردند. درصدی دیگر با یکدیگر ترکیب شده و نسل جدید را تشکیل می دهند. لازم به ذکر است که در این میان به اندازه درصد تعیین شده برای جهش جمعیت جدید تولید و به نسل جدید اضافه می گردد. روند ذکر شده تا زمانی که شرط اتمام برآورده نشود ادامه خواهد یافت. در نهایت پس از خارج شدن از حلقه تکرار عضوی که بیشترین ضریب تناسب یا بهینه ترین میزان برای مسئله را کسب نموده است به عنوان پاسخ بهینه انتخاب می گردد.

<sup>۱</sup> Cost Function

جدول ۴: شاخص های عملکردی در سناریوی ریست [۱۴]

پارامترهای سیستم هشدار		شاخص های عملکردی		
$n$	$x_{tp}$	MAR	FAR	AAD
2	23.6	0.0305	0.0468	1.4294
3	23.6	0.0060	0.0116	2.8988
4	23.6	0.0010	0.0025	4.5694

جدول ۵: شاخص های عملکردی در الگوریتم پیشنهادی (سناریوی پنالٹی)

پارامترهای تابع هزینه در الگوریتم ژنتیک			پارامترهای سیستم هشدار	شاخص های عملکردی		
$\alpha_1$	$\alpha_2$	$\alpha_3$	$(x_{tp}, n, i)$	MAR	FAR	AAD
1000	1000	1000	(23.5999, 2, 1)	0.027576	0.041961	1.4052
$l_{FAR}$	$l_{MAR}$	$l_{AAD}$				
1e-3	1e-3	1e-2				
500	1000	100	(23.6854, 3, 2)	0.005402	0.010386	2.6999
$l_{FAR}$	$l_{MAR}$	$l_{AAD}$				
1e-5	1e-5	1e-2				
500	1000	20	(23.5967, 4, 2)	0.000943	0.0022	3.3997
$l_{FAR}$	$l_{MAR}$	$l_{AAD}$				
1e-5	1e-5	0.1				

### مثال ۳:

مثال در مرجع [۱۴] پارامترهای بهینه سیستم هشدار را  $n = 4$  و  $x_{tp} = 23.6$  پیشنهاد داده است که در نتیجه آن، شاخص های عملکردی به صورت  $MAR = 0.0010$ ،  $FAR = 0.0025$  و  $AAD = 4.5694$  به دست می آید در حالیکه در سناریوی پنالٹی پارامترهای بهینه سیستم هشدار  $n = 4$ ،  $i = 2$  و  $x_{tp} = 23.596$  پیشنهاد شده است که در نتیجه آن، شاخص های سیستم هشدار  $MAR = 0.0022$ ،  $FAR = 0.000943$  و  $AAD = 3.3997$  به دست می آید که نتایج مطلوب تری نسبت به سناریوی ریست دارد.

### ۸- بحث و نتیجه گیری

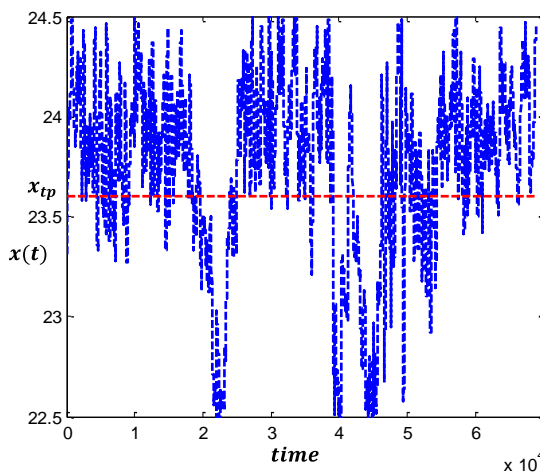
مبحث طراحی سیستم های هشدار بواسطه نقشی که در ایمنی و عملکرد مناسب سیستم های صنعتی دارند، از اهمیت بالایی برخوردار است. در این مقاله یک روش سیستماتیک برای طراحی یک سیستم هشدار تک متغیره مبتنی بر سناریوی جدیدی تحت عنوان سناریوی پنالٹی ارائه شده است. علاوه بر پارامترهای FAR، MAR و AAD، پارامتر جدیدی تحت عنوان MTTA و یا "میانگین زمانی رخداد هشدار" معرفی شده است که با استفاده از آن می توان به راحتی پارامتر AAD را در سناریوی پیشنهادی محاسبه کرد. در این مقاله عملکرد سناریوی ریست به عنوان حالت خاصی از سناریوی پنالٹی با الگوریتم

در این مثال عملکرد سیستم هشدار مبتنی بر سناریوی ریست و الگوریتم پیشنهادی پنالٹی مبتنی بر الگوریتم ژنتیک مورد بررسی قرار می گیرد. برای مقایسه عملکرد الگوریتم پیشنهادی با الگوریتم ریست، داده مربوط به سنسور فشار توربین نیروگاه بخار Weifang Shandong Province کشور چین [۱۴] را در نظر گرفته و نتایج حاصله از سناریوی پنالٹی و سناریوی ریست با هم مقایسه می شود. در شکل ۱۲ داده مربوط به سنسور اندازه گیری فشار برای یک بازه زمانی ۱۹ ساعته نشان داده شده است. در این مثال اگر فشار از سطح  $x_{tp} = 23.6$  پایین تر قرار گیرد، هشدار تولید می شود. اگر الگوریتم تغییر نقطه میانگین را برای جداسازی داده های نرمال و غیر نرمال به این سیستم اعمال کنیم، پس از تخمین توابع توزیع احتمال داده های نرمال و غیر نرمال، مقادیر  $q_1 = 0.1204$  و  $p_2 = 0.1486$  به دست می آید. هدف طراحی یک سیستم هشدار با شاخص های عملکردی  $FAR < 0.05$ ،  $MAR < 0.05$  و  $AAD < 5 sec$  می باشد.

در جدول ۴ شاخص های عملکردی سیستم هشدار مربوط به الگوریتم ریست در مرجع [۱۴] نشان داده شده است. در جدول ۵ نتایج مربوط به الگوریتم پیشنهادی این مقاله برای مقادیر بهینه پارامترهای  $n$ ،  $i$  و  $x_{tp}$  نشان داده شده است. از مقایسه نتایج این دو جدول می توان دریافت که سناریوی پنالٹی عملکرد بهتری نسبت به سناریوی ریست دارد. به عنوان

- [7] Liu, Jun, et al. "The intelligent alarm management system." IEEE software. Vol.20, no.2, pp.66-71, 2003.
- [8] Srinivasan, R., et al. "Intelligent alarm management in a petroleum refinery: plant safety and environment." Hydrocarbon processing. Vol. 83, no.11, pp.47-53, 2004.
- [9] Simeu-Abazi, Zineb, Arnaud Lefebvre, and Jean-Pierre Derain. "A methodology of alarm filtering using dynamic fault tree." Reliability Engineering & System Safety. Vol.96, no.2, pp.257-266, 2011.
- [10] Adnan, Naseeb Ahmed, and Iman Izadi. "On detection delays of filtering in industrial alarm systems." 21st Mediterranean IEEE Conference on Control & Automation, pp. 113-118, 2013.
- [11] Cheng, Yue, Iman Izadi, and Tongwen Chen. "Optimal alarm signal processing: Filter design and performance analysis." IEEE Transactions on Automation Science and Engineering. Vol.10, no. 2, pp.446-451, 2013.
- [12] Naghoosi, Elham, Iman Izadi, and Tongwen Chen. "Estimation of alarm chattering." Journal of Process Control. Vol.21, no. 9, pp.1243-1249, 2011.
- [13] Kondaveeti, Sandeep R., Iman Izadi, Sirish L. Shah, David S. Shook, Ramesh Kadali, and Tongwen Chen. "Quantification of alarm chatter based on run length distributions." Chemical Engineering Research and Design. Vol.91, no. 12, pp.2550-2558, 2013.
- [14] Xu, Jianwei, Jiandong Wang, Iman Izadi, and Tongwen Chen. "Performance assessment and design for univariate alarm systems based on FAR, MAR, and AAD." IEEE Transactions on Automation Science and Engineering. Vol.9, no. 2, pp.296-307, 2012.
- [15] Adnan, Naseeb Ahmed, Yue Cheng, Iman Izadi, and Tongwen Chen. "Study of generalized delay-timers in alarm configuration." Journal of Process Control. Vol.23, no. 3, pp.382-395, 2013.
- [16] Adnan, Naseeb Ahmed, Iman Izadi, and Tongwen Chen. "On expected detection delays for alarm systems with deadbands and delay-timers." Journal of Process Control. Vol.21, no. 9, pp.1318-1331, 2011.
- [17] Han, Liu, Huihui Gao, Yuan Xu, and Qunxiong Zhu. "Combining FAP, MAP and correlation analysis for multivariate alarm thresholds optimization in industrial process." Journal of Loss Prevention in the Process Industries. Vol.40, pp.471-478, 2016.

پیشنهادی مقایسه شده و نشان داده شده است که سناریوی پنالتی حالت جامعی از سناریوی ریست است که می تواند در پنالتی های مختلف عملکرد بهتری داشته باشد. برای تنظیم پارامترهای سیستم هشدار و رسیدن به عملکرد بهینه سیستم هشدار از الگوریتم ژنتیک برای انتخاب بهینه پارامترهای  $n$ ،  $\hat{t}$  و  $x_{tp}$  استفاده شده است. در نهایت عملکرد سیستم هشدار با چندین مثال و سیگنال های واقعی مورد بحث قرار گرفته است.



شکل ۱۲: داده مربوط به سنسور فشار

## مراجع

- [1] ISA, (Instrumentation, Systems & Automation Society). "Management of alarm systems for the process industries." North Carolina: ISA 18.02, 2009.
- [2] EEMUA, (Engineering Equipment and Materials Users' Association). "Alarm systems: a guide to design, management and procurement." 3rd ed. London: EEMUA Publication 191, 2013.
- [3] Ahnlund, Jonas, Tord Bergquist, and Lambert Spaanenburg. "Rule-based reduction of alarm signals in industrial control." Journal of Intelligent and Fuzzy Systems. Vol. 14, no.2, pp.73-84, 2003.
- [4] Brooks, Robin, Richard Thorpe, and John Wilson. "A new method for defining and managing process alarms and for correcting process operation when an alarm occurs". Journal of hazardous materials. Vol.115, no.1, pp.169-174, 2004.
- [5] Hugo, A.J., 2009. "Estimation of alarm deadbands". IFAC Proceedings Volumes, Vol.42, no.8, pp.663-667, 2009.
- [6] Wang, Jiandong, and Tongwen Chen. "An online method to remove chattering and repeating alarms based on alarm durations and intervals". Computers & Chemical Engineering. Vol.67, pp.43-52, 2014.

- [21] Pettitt, A. N. "A non-parametric approach to the change-point problem." *Applied statistics*. pp.126-135, 1979.
- [22] Silverman, Bernard W. "Density estimation for statistics and data analysis". CRC press. Vol. 26, 1986.
- [23] Shimazaki, Hideaki, and Shigeru Shinomoto. "Kernel bandwidth optimization in spike rate estimation." *Journal of computational neuroscience*. Vol.29, no.1-2, pp.171-182, 2010.
- [24] Botev, Zdravko I., Joseph F. Grotowski, and Dirk P. Kroese. "Kernel density estimation via diffusion." *The Annals of Statistics*. Vol.38, no.5, pp.2916-2957, 2010.
- [25] Floreano, Dario, and Claudio Mattiussi. "Bio-inspired artificial intelligence: theories, methods, and technologies". MIT press, 2008.
- [26] Tchangani, Ayeley, and Daniel Noyes. "Modeling dynamic reliability using dynamic Bayesian networks." *Journal Européen des systèmes automatisés*. Vol.40, no. 8, pp.911-935, 2006.
- [18] Zhang, Kai, Steven X. Ding, Yuri AW Shardt, Zhiwen Chen, and Kaixiang Peng. "Assessment of T 2-and Q-Statistics for Detecting Additive and Multiplicative Faults in Multivariate Statistical Process Monitoring." *Journal of the Franklin Institute*. 2016
- [19] Xu, Xiaobin, Shibao Li, Xiaojing Song, Chenglin Wen, and Dongling Xu. "The optimal design of industrial alarm systems based on evidence theory." *Control Engineering Practice*. Vol.46, pp.142-156, 2016.
- [20] Wang, Jiandong, Fan Yang, Tongwen Chen, and Sirish L. Shah. "An Overview of Industrial Alarm Systems: Main Causes for Alarm Overloading, Research Status, and Open Problems." *IEEE Transactions on Automation Science and Engineering*. Vol.13, no. 2, pp.1045-1061, 2016.