

ИССЛЕДОВАНИЕ СИСТЕМЫ $M/D/1$ С ОДНОЙ ОРБИТОЙ

А.И. Коваленко, Б.Д. Марянин, В.П. Смолич

ТАВРИЧЕСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМ. В.И. ВЕРНАДСКОГО
ФАКУЛЬТЕТ МАТЕМАТИКИ И ИНФОРМАТИКИ
ПР-Т ВЕРНАДСКОГО, 4, Г. СИМФЕРОПОЛЬ, КРЫМ, УКРАИНА, 95007
E-MAIL: smolich@tnu.crimea.ua

Abstract

Stationary probabilities of $M/D/1$ system with one orbit in case the orbit time is the double of the service time are derived.

ВВЕДЕНИЕ И ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ

В работах, моделирующих эксплуатацию взлетно-посадочных полос аэропорта, как правило, используются классические модели массового обслуживания [1, 2]. Системы $M/D/1$, моделирующие работу одной взлетно-посадочной полосы, изучались, например, в работах [3]-[6] при условии бесконечной вместимости орбиты с различными правилами обслуживания, при этом исследуются условия эргодичности соответствующих случайных процессов, а также оценки для вероятности потери заявки в стационарном режиме.

В настоящей работе рассматривается одноканальная система обслуживания $M/D/1$ с временем обслуживания $\tau > 0$, времени пребывания на орбите $T = 2\tau$, входящим потоком Пуассона заявок с параметром $\lambda > 0$. По правилам обслуживания в системе может быть не более двух заявок. Заявки принимаются в систему только в следующих случаях: 1) система свободна, и поступившая заявка начинает немедленно обслуживаться линией в течении времени $\tau > 0$; 2) в системе находится одна заявка, обслуживаемая линией, при этом поступающая заявка отправляется на орбиту, и после пребывания на орбите длительностью $T = 2\tau$ ей гарантировано немедленное начало обслуживания; 3) в системе находится одна заявка на орбите, и если в момент поступления очередной заявки оставшееся время пребывания на орбите не меньше τ , то она немедленно принимается к обслуживанию, в противном случае она покидает систему (теряется).

Если в системе находятся две заявки (одна на орбите, а другая на линии обслуживания), то очередная заявка входящего потока также покидает систему (теряется).

Цель работы – исследовать вероятностные характеристики системы $M/D/1$ с одной орбиты в стационарном режиме.

1. МАТЕМАТИЧЕСКОЕ МОДЕЛИРОВАНИЕ

Занумеруем состояния системы следующим образом: 00 – система свободна от заявок, 10 – в системе одна заявка, обслуживаемая линией, 01 – в системе одна

заявка, находящаяся на орбите, 11 – в системе две заявки, одна – на орбите, другая – на обслуживании.

Рассмотрим случайный процесс $\xi(t)$, фазовое пространство которого состоит из одной «точки» 00, двух «полупрямых» $(10, \omega_1)$, $(01, \omega_2)$ и одной «четвертьплоскости» $(11, \omega_1, \omega_2)$. Здесь ω_1 и ω_2 – случайные величины соответственно время обслуживания и время нахождения на орбите (в данный момент времени t). При этом $\omega_2 \leq \omega_1 + \tau$.

Введем функции

$$\begin{aligned} p_{00}(t) &= \mathbb{P}\{\xi(t) = 00\}, & p_{10}(t) &= \mathbb{P}\{\xi(t) = 10\}, \\ p_{01}(t) &= \mathbb{P}\{\xi(t) = 01\}, & p_{11}(t) &= \mathbb{P}\{\xi(t) = 11\}, \\ Q_{10}(t, x) &= \mathbb{P}\{\xi(t) = 10, \omega_1 < x\}, & q_{10}(t, x) &= \frac{\partial Q_{10}(t, x)}{\partial x}, \\ Q_{01}(t, y) &= \mathbb{P}\{\xi(t) = 01, \omega_2 < y\}, & q_{01}(t, y) &= \frac{\partial Q_{01}(t, y)}{\partial y}, \\ Q_{11}(t, x, y) &= \mathbb{P}\{\xi(t) = 11, \omega_1 < x, \omega_2 < y\}, & q_{11}(t, x, y) &= \frac{\partial^2 Q_{11}(t, x, y)}{\partial x \partial y}. \end{aligned}$$

Заметим, что имеют место соотношения:

$$p_{10}(t) = \int_0^\tau q_{10}(t, x) dx, \quad p_{01}(t) = \int_0^{2\tau} q_{01}(t, y) dy, \quad p_{11}(t) = \int_0^\tau dx \int_0^{\tau+x} q_{11}(t, x, y) dy.$$

Вероятностные рассуждения и предельные переходы приводят к системе:

$$\left\{ \begin{aligned} \frac{dp_{00}(t)}{dt} + \lambda p_{00}(t) &= q_{10}(t, \tau) \\ \frac{\partial q_{10}(t, x)}{\partial t} + \frac{\partial q_{10}(t, x)}{\partial x} + \lambda q_{10}(t, x) &= 0, \quad x \in [0, \tau] \\ \frac{\partial q_{11}(t, x, y)}{\partial t} + \frac{\partial q_{11}(t, x, y)}{\partial x} + \frac{\partial q_{11}(t, x, y)}{\partial y} &= 0, \quad x \in [0, \tau], y \in [0, x + \tau] \\ \frac{\partial q_{01}(t, y)}{\partial t} + \frac{\partial q_{01}(t, y)}{\partial y} + \lambda q_{01}(t, y) &= q_{11}(t, \tau, y), \quad y \in [0, \tau] \\ \frac{\partial q_{01}(t, y)}{\partial t} + \frac{\partial q_{01}(t, y)}{\partial y} &= q_{11}(t, \tau, y), \quad y \in [\tau, 2\tau] \\ q_{10}(t, 0) &= \lambda p_{00}(t) + q_{01}(t, 2\tau) \\ q_{11}(t, 0, y) &= \lambda q_{01}(t, y), \quad y \in [0, \tau] \\ q_{11}(t, x, 0) &= \lambda q_{10}(t, x) + q_{01}, \quad x \in [0, \tau] \\ q_{01}(t, 0) &= 0 \end{aligned} \right. \quad (1)$$

2. РЕШЕНИЕ СИСТЕМЫ (1) В СТАЦИОНАРНОМ РЕЖИМЕ.
ОСНОВНЫЕ РЕЗУЛЬТАТЫ

В стационарном режиме система (1) примет вид:

$$\left\{ \begin{array}{l} \lambda p_{00} = g_{10}(\tau) \\ \frac{dg_{10}(x)}{dx} + \lambda g_{10}(x) = 0, \quad x \in [0, \tau], \quad g_{10}(0) = \lambda p_{00} + g_{01}(2\tau) \\ \frac{\partial g_{11}(x, y)}{\partial x} + \frac{\partial g_{11}(x, y)}{\partial y} = 0, \quad x \in [0, \tau], \quad y \in [0, x + \tau] \\ g_{11}(0, y) = \lambda g_{01}(y), \quad g_{11}(x, 0) = \lambda g_{10}(x) \\ \frac{dg_{01}(y)}{dy} + \lambda g_{01}(y) = g_{11}(\tau, y), \quad y \in [0, \tau], \quad g_{01}(0) = 0 \\ \frac{g_{01}(y)}{dy} = g_{11}(\tau, y), \quad y \in [\tau, 2\tau] \end{array} \right. , \quad (2)$$

где

$$g_{10} = \lim_{t \rightarrow \infty} g_{10}(t, x), \quad g_{01} = \lim_{t \rightarrow \infty} g_{01}(t, y), \quad g_{11} = \lim_{t \rightarrow \infty} g_{11}(t, x, y).$$

Вероятности стационарных состояний изучаемой системы обслуживания обозначены через

$$p_{10} = \lim_{t \rightarrow \infty} p_{10}(t) = \int_0^{\tau} g_{10}(x) dx, \quad p_{01} = \lim_{t \rightarrow \infty} p_{01}(t) = \int_0^{2\tau} g_{01}(y) dy,$$

$$p_{11} = \lim_{t \rightarrow \infty} p_{11}(t) = \int_0^{\tau} dx \int_0^{x+\tau} g_{11}(x, y) dy, \quad p_{00} = \lim_{t \rightarrow \infty} p_{00}(t).$$

Система (2) состоит из линейных однородных уравнений первого порядка, из неё можно выразить неизвестные функции друг через друга, а значит стационарные вероятности состояний также выражаются друг через друга (кроме того, одно из соотношений системы (2) может быть получено из остальных). Нормировочное соотношение $p_{00} + p_{01} + p_{10} + p_{11} = 1$ позволяет найти каждую из стационарных вероятностей данной системы обслуживания. После простых вычислений получаем:

$$g_{10}(x) = \lambda p_{00} e^{\lambda(\tau-x)}, \quad x \in [0, \tau]$$

$$g_{11}(x, y) = \begin{cases} \lambda^2 p_{00} e^{\lambda(\tau-x+y)}, & x \in [0, \tau], \quad y \in [0, x] \\ \lambda^2 p_{00} \operatorname{sh} \lambda(y-x), & x \in [0, \tau], \quad y \in [x, x+\tau] \end{cases}$$

$$g_{10}(y) = \begin{cases} \lambda p_{00} \operatorname{sh} \lambda y, & y \in [0, \tau] \\ \lambda p_{00} (\operatorname{sh} \lambda \tau - 1 + \operatorname{ch} \lambda(y-\tau)), & y \in [\tau, 2\tau] \end{cases}$$

$$p_{10} = p_{00}(e^{\lambda\tau} - 1), \quad p_{11} = p_{00}(\lambda\tau e^{\lambda\tau} + e^{\lambda\tau} - 1 - \lambda\tau + \lambda\tau \operatorname{ch} \lambda\tau)$$

$$p_{01} = p_{00}(e^{\lambda\tau} - 1 - \lambda\tau + \lambda\tau \operatorname{sh} \lambda\tau), \quad p_{00} = (3e^{\lambda\tau} + 2\lambda\tau e^{\lambda\tau} - 2 - 2\lambda\tau)^{-1}$$

Вероятность потери требования в стационарном режиме равна:

$$p = p_{11} + \int_{\tau}^{2\tau} g_{01}(y) dy = \frac{2\lambda\tau e^{\lambda\tau} + e^{\lambda\tau} + \operatorname{sh} \lambda\tau - 1 - 2\lambda\tau}{3e^{\lambda\tau} + 2\lambda\tau e^{\lambda\tau} - 2 - 2\lambda\tau}.$$

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

В работе получены стационарные вероятности системы $M/D/1$ с одной орбитой в случае, когда время пребывания на орбите вдвое больше времени обслуживания: $T = 2\tau$. Случай $T \neq 2\tau$ оказался существенно сложнее. В дальнейшем авторы намерены избавиться от этого ограничения.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Фролоу И., Синпотт ДЖ.Х. Моделирование требований к национальной аэронавигационной системе и её пропускной способности. // Труды института инженеров по электронике и радиоэлектронике. – 1989. – 77, №11 – С.23-31.
2. Афанасьев Л.Г., Кочеткова З.С., Тэймуразов Э.С. Стохастические модели управления воздушным движением. // Вопросы кибернетики. Проблемы управления воздушным движением: Сб.науч.тр. – М., 1992. – С.52-64.
3. Lacatos L.A. A probability model connected with landing of airplanes. // Safety and Reliability. – 1999. – 1. – P.151-154.
4. Коваленко И.Н., Коба Е.В. Три системы обслуживания с повторными вызовами, отражающие некоторые особенности процесса посадки воздушных судов. // Проблемы управления и информатики. – 2002. – №2. – С.61-66.
5. Коба Е.В. Вероятность потери заявки в системе обслуживания $M/D/1$ с постоянным временем возвращения // Доп. НАН України. – 2002. – №4 – С.61-66.
6. Коба Е.В. Достаточное условие эргодичности системы $M/D/1$ с T -возвращением и приоритетом задержанных заявок // Доп. НАН України. – 2003. – №5 – С.17-20.