

시스템안전공학 05

신뢰도

박재희



학습목표

- 신뢰도와 고장률에 대한 정의를 이해한다.
- $f(t)$, $R(t)$, $\lambda(t)$ 상호관계를 수식으로 표현 가능하다.
- 고장률 육조 곡선에 대한 설명이 가능하다.

1. 신뢰도의 정의

신뢰도의 역사

- 2차 세계대전(1939-1945)
 - 군사 전자장비(통신장비와 레이더 등)의 빈번한 고장 문제 경험
- 1943, 진공관 개발위(VTDC) 조직
 - 고 신뢰도의 진공관 개발 착수
- 1946, ARNIC (Aeronautical Radio INC.) 설립
 - 전자기기에 대한 신뢰성 연구 착수
- 1952, AGREE(전자장비 신뢰도 자문위) 구성
 - 전자기기에 대한 신뢰성 연구 착수
 - 1957 연구보고서 발간: 신뢰성 측정법과 규격서 작성 기준
- 1958, NASA 창설
 - 인공위성과 로켓 시스템의 신뢰성 연구
 - FMEA, FTA 등 기법 활용

신뢰도의 정의

■ 신뢰도 (Reliability)

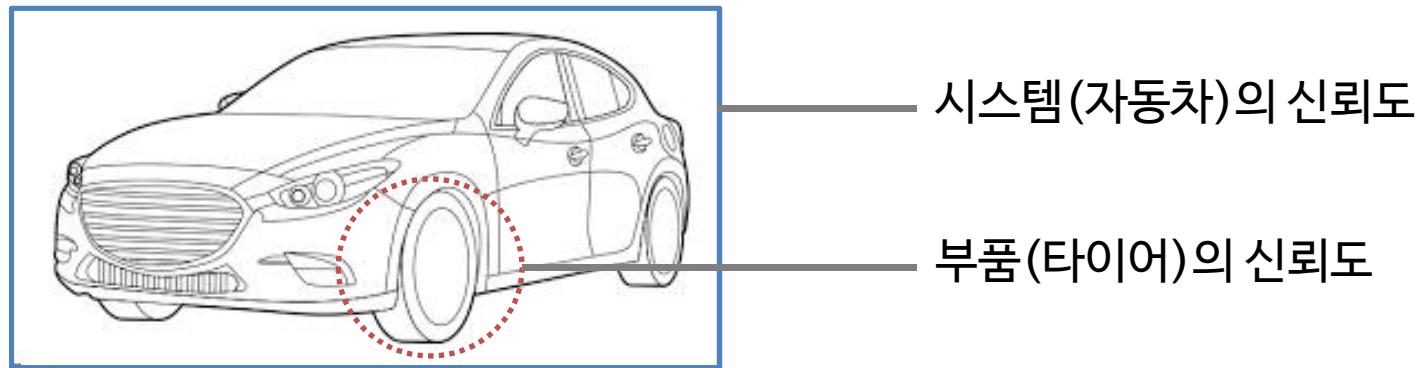
- 부품 혹은 시스템이, 주어진 조건 하에서, 특정한 기간 동안, 의도된 기능을 수행할 확률(probability)

■ 신뢰도 정의의 의미

- 부품 혹은 시스템: 신뢰도는 부품 혹은 시스템 수준에서 고려 가능, 인간기계 시스템은 인간 신뢰도도 포함
- 주어진 조건 하에서: 주 설계부하와 환경부하
- 특정한 기간동안: calendar time 과 operating time
- 의도된 기능: 고장의 정량화 필요
- 수행할 확률: 신뢰도는 0-1 사이 확률 값

신뢰도 정의에 대한 설명(1)

- 신뢰도는 시스템 수준에서도 고려될 수 있고, 부품 수준에서도 고려될 수 있다.



신뢰도 정의에 대한 설명(2)

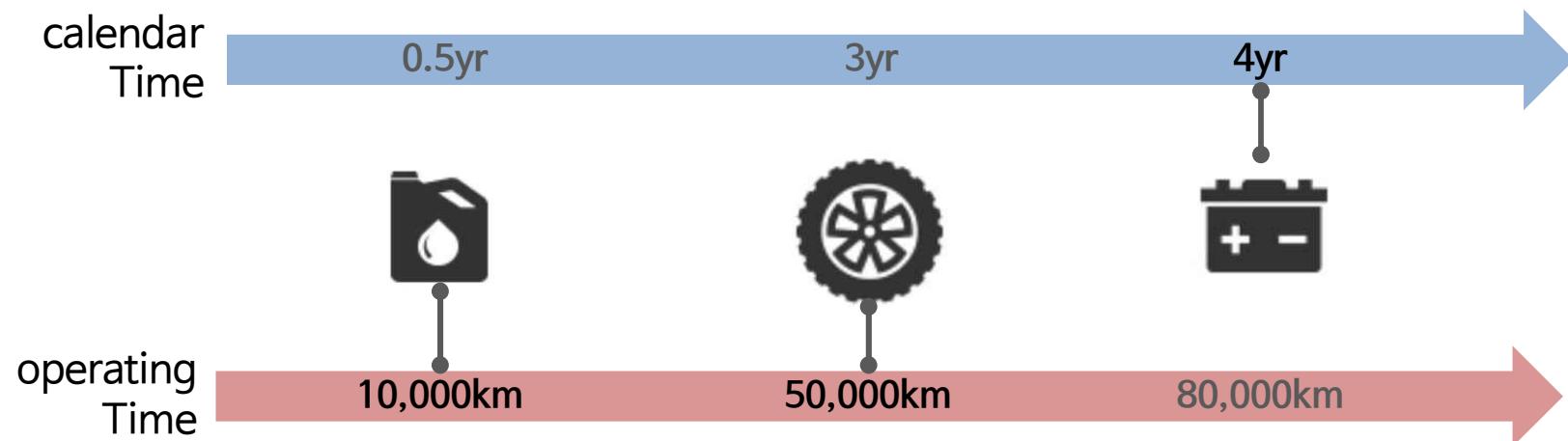
- 신뢰도를 측정할 때에는 설계부하와 환경부하 조건이 명확해야 한다.



- 설계부하(예): 속도 100km/hr 회전
- 환경부하(예): 온도 20°C

신뢰도 정의에 대한 설명(3)

- 신뢰도는 자연의 시간(calendar time)으로 측정되기도 하고 운영시간(operating time)으로 측정되기도 한다.



신뢰도 정의에 대한 설명(4)

- 신뢰도는 의도된 기능(고장에 대한 정의)이 명확해야 한다.
 - 평크에 대한 신뢰도인지? 파열에 대한 신뢰도인지 명확한 사전 정의 필요



타이어의 고장을 평크로 정의
(타이어 수리 가능)

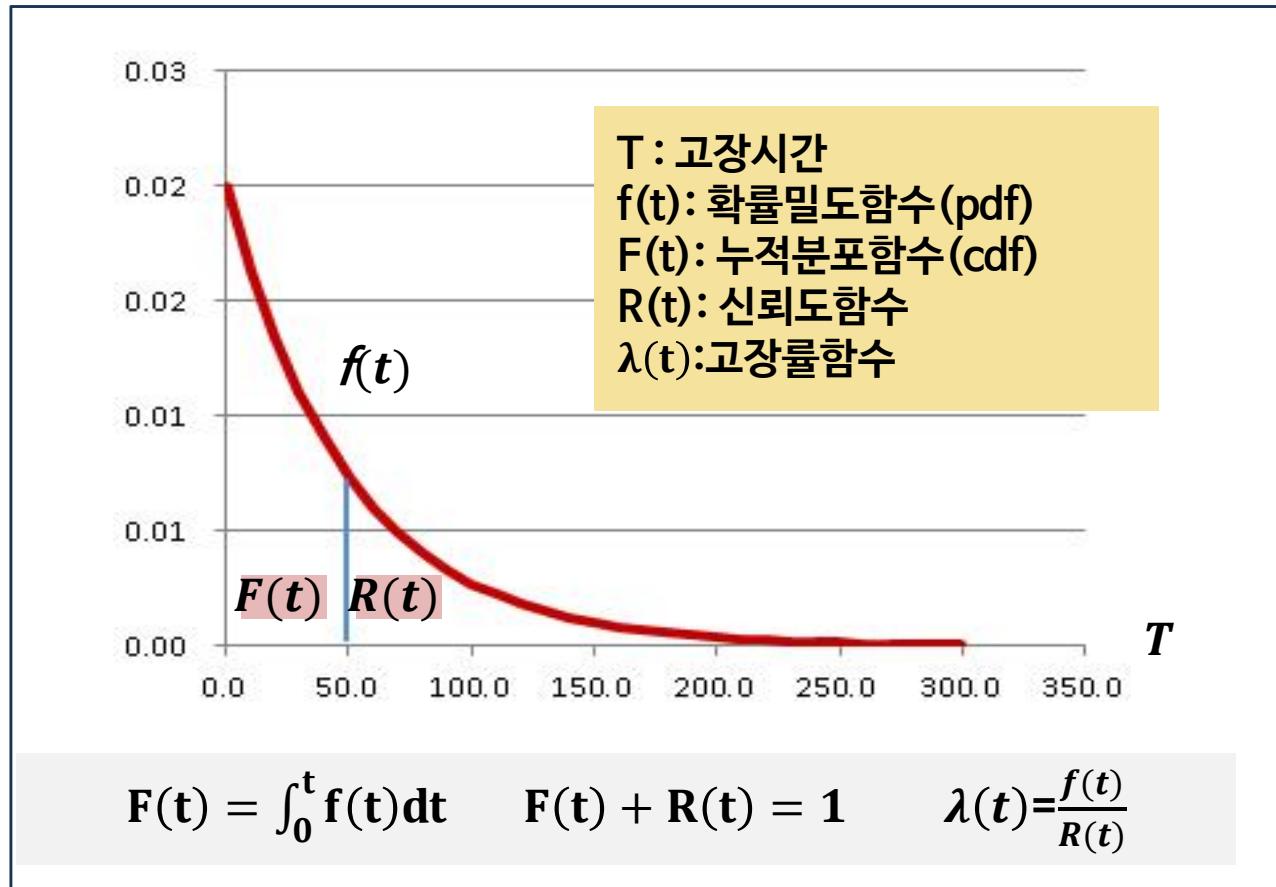


타이어의 고장을 파열로 정의
(타이어 수리 불가능)

신뢰도의 확률적 표현

- 확률변수 $n \sim T \equiv$ 고장까지의 시간 (수명)
- T의 범위 $\{T | 0 \leq T \leq \infty\}$
- 확률밀도함수 $pdf \ f(t)$
- 누적분포함수 $df \ F(t) = P(T \leq t) = \int_0^t f(t)dt$
- 신뢰도함수 $Rel \ R(t) = P(T > t) = \int_t^\infty f(t)dt = 1 - F(t)$
 - $f(t) = \frac{d}{dt}F(t) \quad f(t) = -\frac{d}{dt}R(t)$

$f(t)$, $F(t)$, $R(t)$ 의 관계



고장률

■ 고장률(순간고장률)

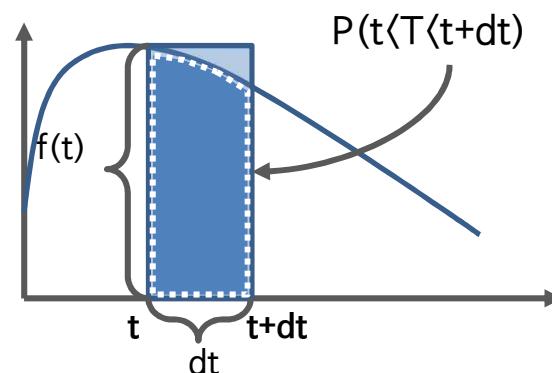
- t시점까지 고장나지 않고 있던 부품(시스템)이 순간적으로 고장날 확률의 변화율 (고장률은 확률이 아니다)

■ 고장률 $\lambda(t)$

$$\bullet \lambda(t) = \frac{P(T < t + dt | T > t)}{dt} = \frac{P(T < t + dt \cdot T > t)}{P(T > t)} \cdot \frac{1}{dt} = \frac{P(t < T < t + dt)}{dt} \cdot \frac{1}{P(T > t)}$$

$$= \frac{f(t) \times dt}{dt} \cdot \frac{1}{R(t)} = \frac{f(t)}{R(t)}$$

$$\bullet \lambda(t) = \frac{f(t)}{R(t)}$$



신뢰도와 고장률

■ 고장률로 신뢰도 표현

$$\bullet \lambda(t) = \frac{f(t)}{R(t)}$$

$$\begin{aligned} \bullet \int_0^t \lambda(t) dt &= \int_0^t \frac{f(t)}{R(t)} dt = \int_0^t \frac{-\frac{dR(t)}{dt}}{R(t)} dt = - \int_1^{R(t)} \frac{1}{R(t)} dR(t) \\ &= -[\ln R(t)]_1^{R(t)} = -\ln R(t) \end{aligned}$$

양변 밑에 e를 취하면

$$\bullet e^{\int_0^t \lambda(t) dt} = e^{-\ln R(t)}$$

$$\bullet e^{-\int_0^t \lambda(t) dt} = e^{\ln R(t)}$$

$$\bullet R(t) = e^{-\int_0^t \lambda(t) dt}$$

평균수명

$$\blacksquare E(T) = \int_0^\infty t f(t) dt = \int_0^\infty t \left(-\frac{dR(t)}{dt} \right) dt$$

$$= - \int_0^\infty t \cdot R(t)' dt = -[t \cdot R(t)]_0^\infty + \int_0^\infty R(t) dt$$

$$= -(\infty R(\infty)) + (0R(0)) + \int_0^\infty R(t) dt = \int_0^\infty R(t) dt$$

$$\blacksquare E(T) = M TTF = \int_0^\infty t f(t) dt = \int_0^\infty R(t) dt$$

※ *M TTF*: *Mean Time To Failure* 평균무고장시간(평균수명)

※ 부분적분법 $\int u'v = uv - \int uv'$

요약

- n $T \equiv$ 고장까지시간
- pdf $f(t)$
- cdf $F(t) = \int_0^t f(t)dt$
- ~~Reliability~~ $R(t) = \int_t^\infty f(t)dt = 1 - F(t), F(t) + R(t) = 1$
 $R(t) = e^{- \int_0^t \lambda(t)dt}$
- $Failure rate$ $\lambda(t) = \frac{f(t)}{R(t)}$
- $E(T) = M TTF = \int_0^\infty t \cdot f(t)dt = \int_0^\infty R(t)dt$

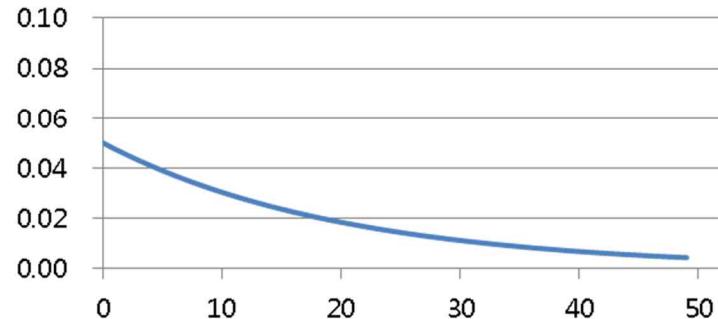
2. 확률분포별 신뢰도와 고장률

지수분포

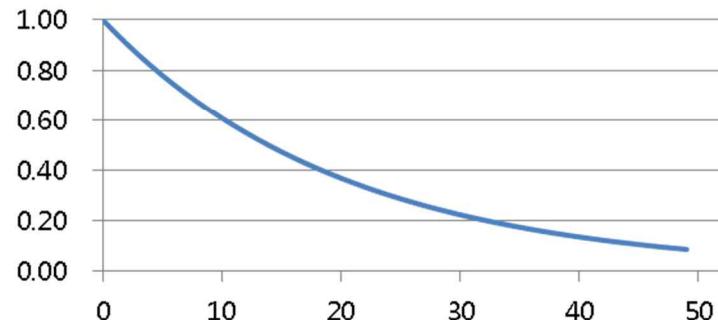
- 우발고장에 적용
- $T \sim Exp(\lambda)$
- $f(t) = \lambda e^{-\lambda t}, \quad T \geq 0$
- $F(t) = \int_0^t \lambda e^{-\lambda t} dt = 1 - e^{-\lambda t}$
- $R(t) = \int_t^\infty \lambda e^{-\lambda t} dt = e^{-\lambda t}$
- $\lambda(t) = \frac{f(t)}{R(t)} = \lambda$ (상수)
- $E(T) = \int_0^\infty R(t)dt = \int_0^\infty e^{-\lambda t} dt = \frac{1}{\lambda}$
- $V(T) = \left(\frac{1}{\lambda}\right)^2$

지수분포의 고장률

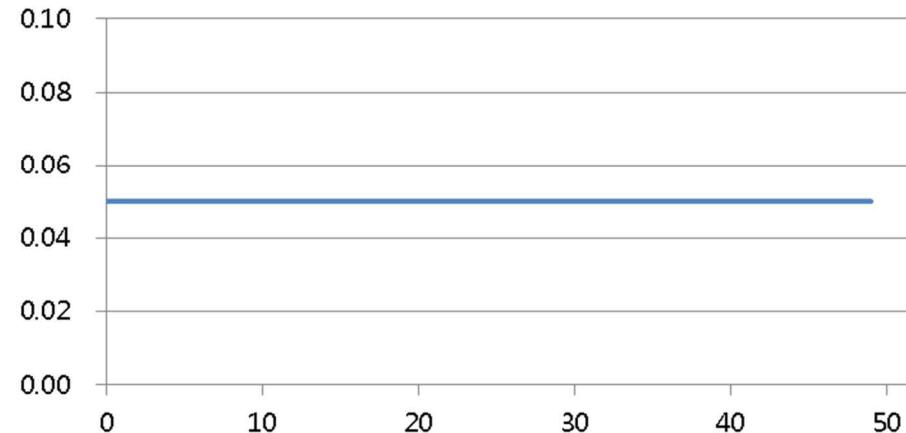
$f(t)$



$R(t)$



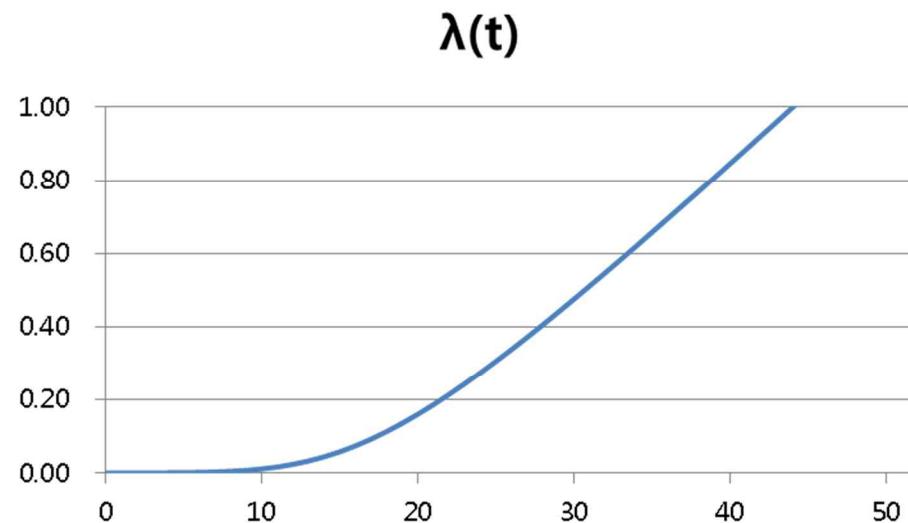
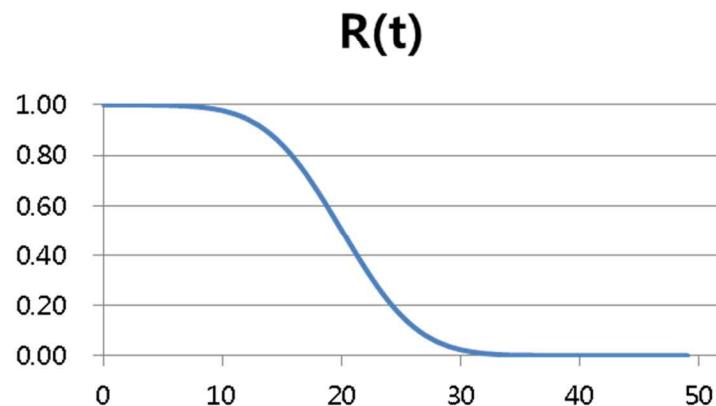
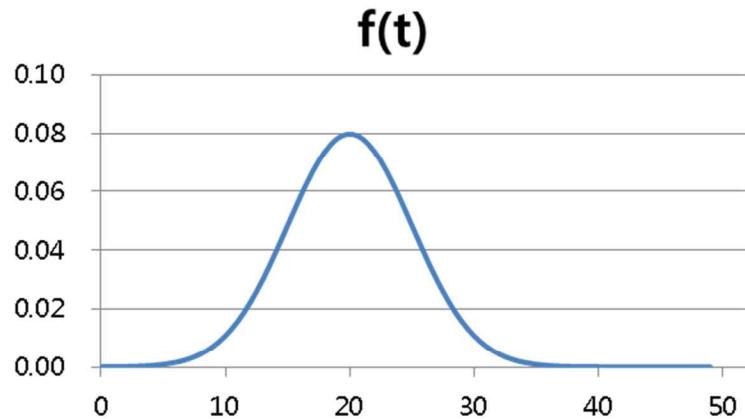
$\lambda(t)$



정규분포

- 노화고장에 적용
- $T \sim N(\mu, \sigma^2)$ μ : T 의 평균 σ^2 : T 의 분산
- $f(t) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(t-\mu)^2}{2\sigma^2}}, \quad 0 \leq T \leq \infty$
- $F(t) = \Phi(z) = \Phi\left(\frac{t-\mu}{\sigma}\right) = \int_{-\infty}^z \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{z^2}{2}} dz$
- $R(t) = 1 - \Phi(z)$
- $\lambda(t) = \frac{f(t)}{R(t)}$ 단조증가함수
- $E(T) = \mu$
- $V(T) = \sigma^2$

정규분포의 고장률

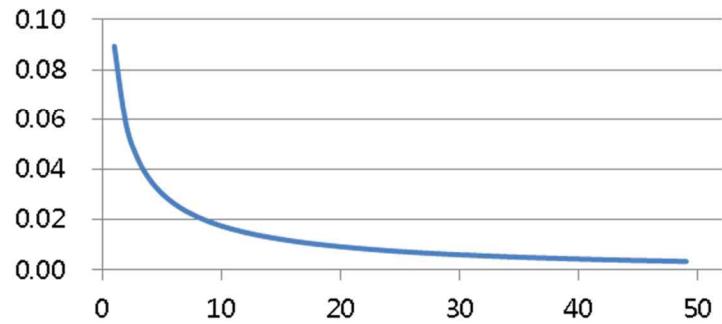


와이블분포

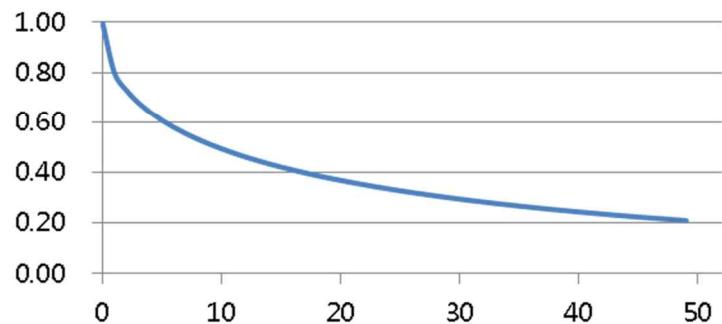
- (조기, 우발, 노화) 모든 고장에 적용
- $T \sim W(\beta, \theta)$
- $f(t) = \frac{\beta}{\theta} \left(\frac{t}{\theta}\right)^{\beta-1} e^{-\left(\frac{t}{\theta}\right)^\beta} \quad 0 \leq T \leq \infty$
- $F(t) = 1 - e^{-\left(\frac{t}{\theta}\right)^\beta}$
- $R(t) = e^{-\left(\frac{t}{\theta}\right)^\beta}$
- $\lambda(t) = \frac{f(t)}{R(t)} = \frac{\beta}{\theta} \left(\frac{t}{\theta}\right)^{\beta-1}$ $\beta > 1$ 증가, $\beta = 1$ 상수, $\beta < 1$ 감소
- $E(T) = \theta \Gamma \left(1 + \frac{1}{\beta}\right)$
 $\because \Gamma(N) = (N-1)\Gamma(N-1) = (N-1)!$

와이블분포($\beta < 1$)의 고장률

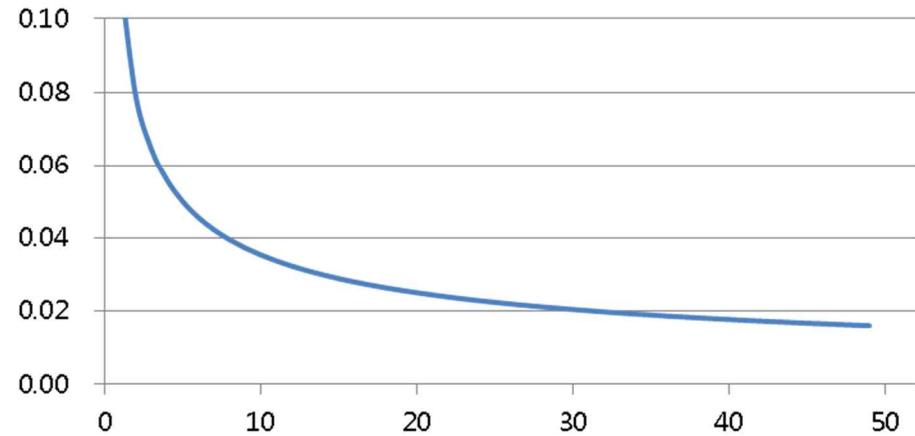
$f(t)$



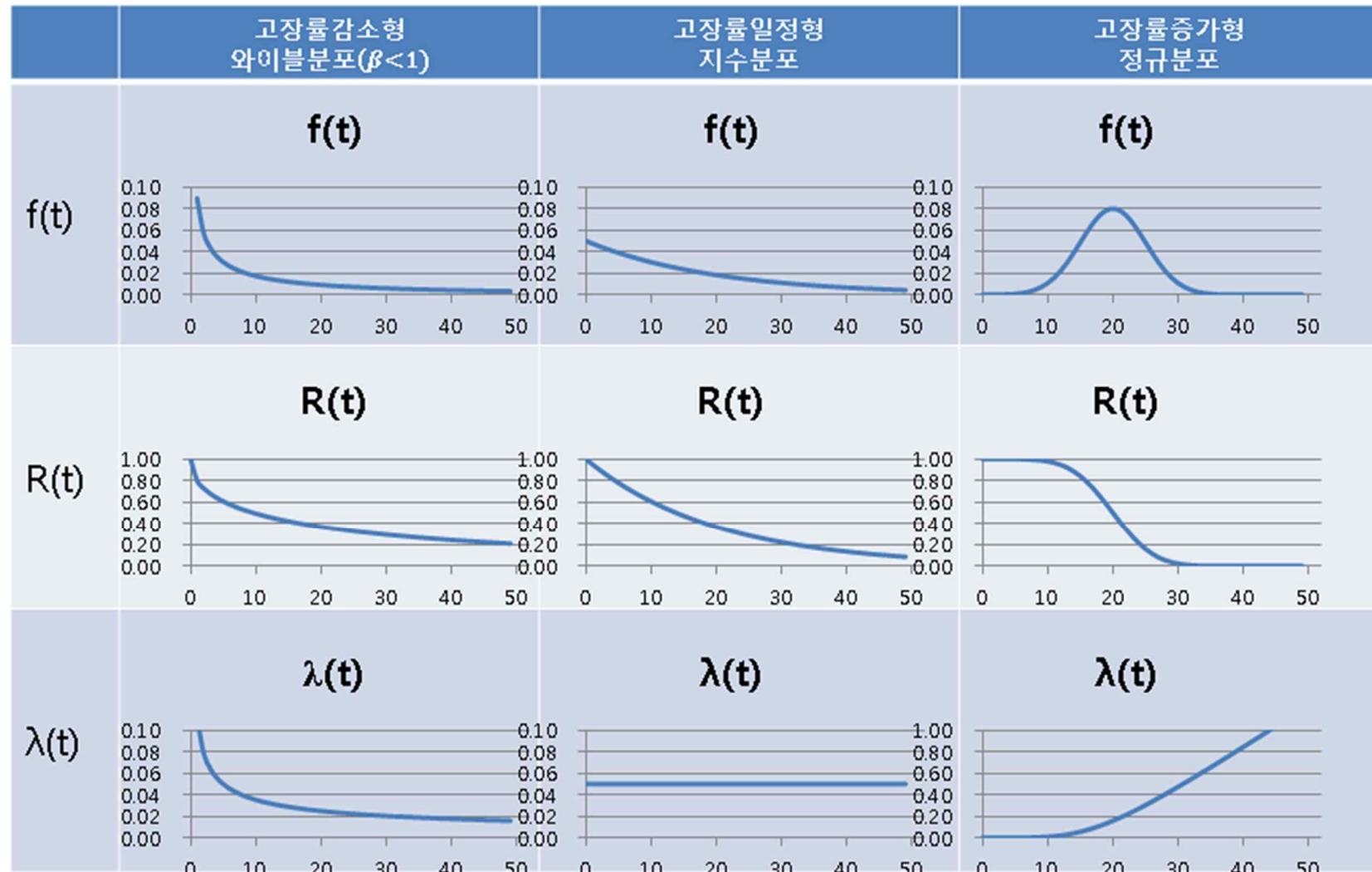
$R(t)$



$\lambda(t)$

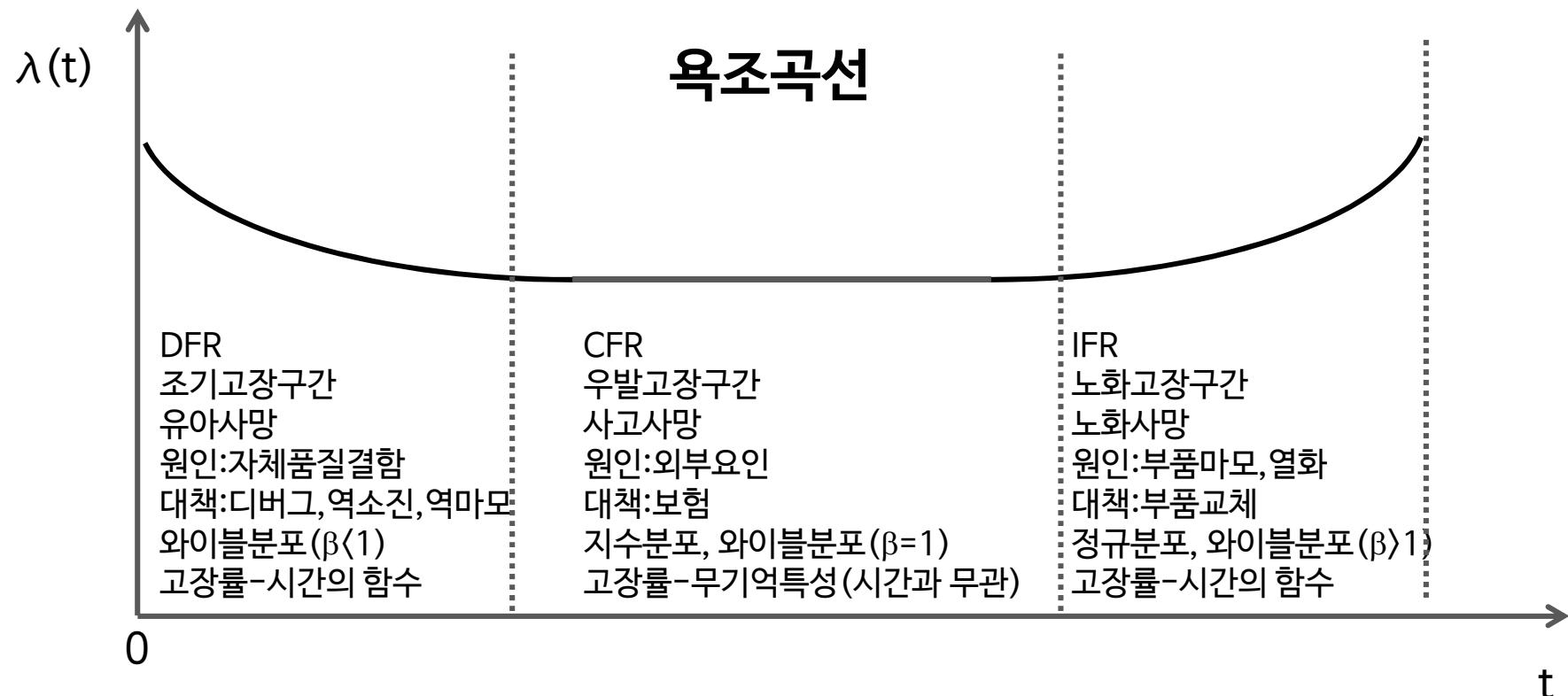


$f(t)$, $R(t)$, $\lambda(t)$



고장률함수

■ 욕조곡선(Bathtub Curve)



※ 우발고장 구간의 기간이 길고, 여러 부품으로 이루어진 시스템의 경우 일반적으로 시스템 고장률은 일정한 지수분포로 가정을 한다

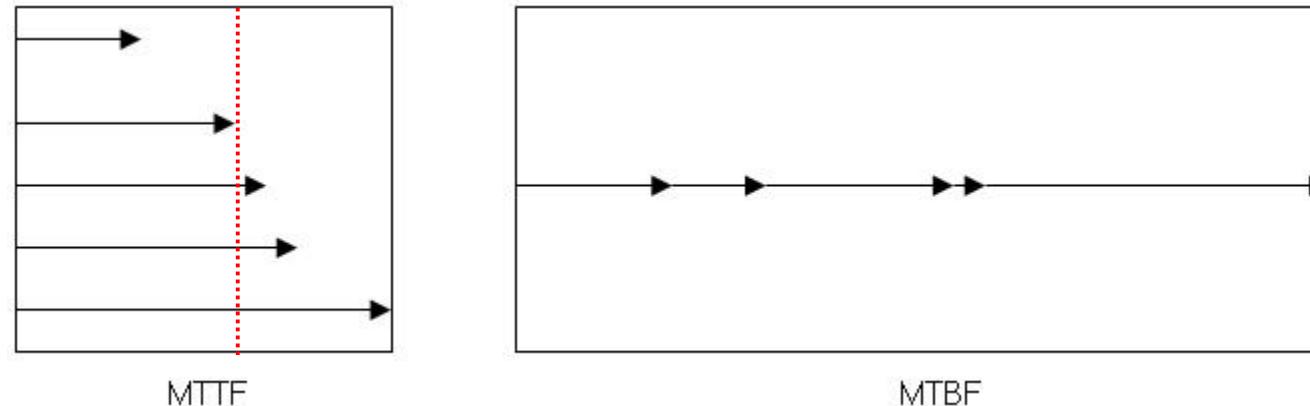
고장방식

- 여러 개의 부품으로 결합된 시스템의 경우 시스템의 신뢰도는 각 부품 신뢰도의 곱으로 표현되고, 고장률은 합으로 표현된다.
 - $R_s(t) = \prod_i R_i(t)$
 - $\lambda_s(t) = \sum_i \lambda_i(t)$
- 따라서 여러 부품들이 서로 다른 조기고장, 우발고장, 노화고장 등의 구간에 있다면 그 고장률 함수는 다음과 같이 표현될 수 있을 것이다.

$$\bullet \lambda_s(t) = \frac{\beta_A}{\theta} \left(\frac{t}{\theta} \right)^{\beta_A - 1} + \frac{1}{\theta} + \frac{\beta_c}{\theta} \left(\frac{t}{\theta} \right)^{\beta_c - 1} \quad \beta_A < 1 = \beta_B < \beta_c$$

MTTF vs MTBF

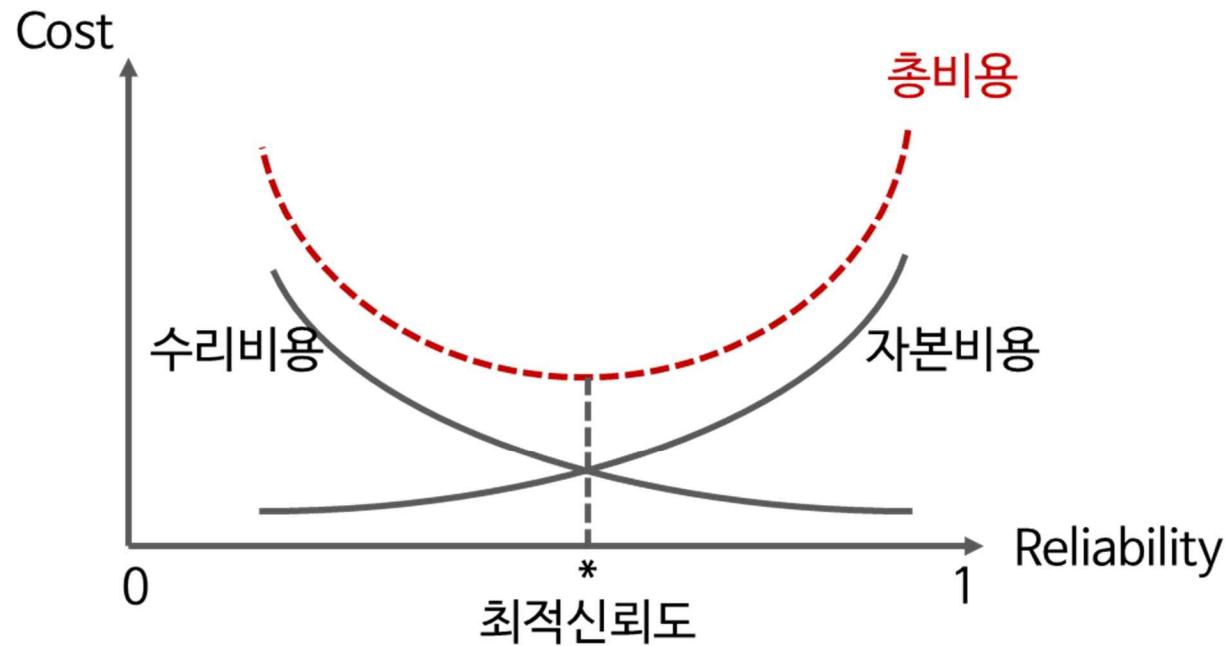
- MTTF(Mean Time To Failure)
 - 교체, 수리 불가능한 제품의 평균수명
- MTBF(Mean Time Before Failure)
 - 교체, 수리 가능한 제품의 고장까지의 평균간격



공학설계에서의 신뢰도 수준

▪ 최적 신뢰도의 결정

- 고 신뢰도 설계 시 개발비 등 자본비용 높음
- 저 신뢰도 설계 시 고장 시 수리비용 높음
- 총 비용(자본비용+수리비용) 최소화 하는 수준에서 최적 신뢰도 결정



신뢰도 고양방법

- 설계여유(affordance in design)
 - 부하에 비해 부품의 용량을 높임
 - 혹은 부하를 낮춤(감률)
- 중복설계(redundant design)
 - 부품의 병렬구조 설계
- 예방보전(PM; Preventive Maintenance)
 - 고장 예상 부품에 대한 사전 조처

요약

- 신뢰도는 부품 혹은 시스템이, 주어진 조건 하에서, 특정한 기간 동안, 의도된 기능을 수행할 확률(probability)이다.
- 고장률은 t시점까지 고장나지 않고 있던 부품(시스템)이 순간적으로 고장날 확률의 변화율 (고장률은 확률이 아니다).
- 육조곡선은 시간에 따른 고장률의 변화를 보여주는 곡선이다. 지수분포는 고장률이 λ 로 일정하다.