

30/3/2021

Άσκηση (Οριακός Μέσος Υπολειπόμενος Χρόνος) $\{N(t), t \geq 0\}$ απεριόριστη RP μεεπδ. χρόνου ανανέωσης $\{X_n, n \geq 1\}$ με σ.κ. G και μ.τ. $\tau = E(X_n) : 0 < \tau < \infty$

$$\text{Var}(X_n) = \sigma^2 < \infty$$

$$\text{Νόσ} \lim_{t \rightarrow \infty} E[B(t)] = \frac{\sigma^2 + \tau^2}{2\tau}$$

Λύση:

Έστω $H(t) = E[B(t)]$ για να φτιάξω
ανάγωγη επίλυση

Δεσφύω ως προς το χρόνο του 1^{ου} γερ. S_1

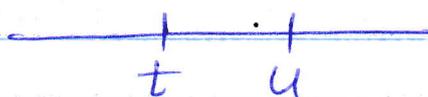
$$E[B(t)] = \int_0^{\infty} E[B(t) | S_1 = u] dG(u)$$

Αν $u \leq t$ 

$$E[B(t) | S_1 = u] = E[B(t-u)] = H(t-u)$$

τι στιγμή u που γίνεται αναν. το συστ. ξεκινά
από την αρχή. (αναν. ιδιωτ.)

Αν $u > t$



$$E[B(t) | S_1 = u] = u - t$$

$$\text{άρα } H(t) = \int_0^{\infty} E[B(t) | S_1 = u] dG(u) =$$

$$\int_0^t H(t-u) dG(u) + \underbrace{\int_t^{\infty} (u-t) dG(u)}_{D(t)} \Rightarrow$$

$$H(t) = \int_t^{\infty} (u-t) dG(u) + (H * G)(t)$$

$$= \underbrace{\int_t^{\infty} (1-G(u)) du}_{D(t)} + (H * G)(t)$$

Άρα η $H(t)$ ικανοποιεί ανανεωτική εξίσωση με $D(t) = \int_t^{\infty} (1-G(u)) du$

Η $D(t)$ είναι φθίνουσα και

$$0 \leq D(t) = \int_t^{\infty} (1-G(u)) du \leq \int_0^{\infty} (1-G(u)) du = \tau$$

Άρα, $D(t) = D(t) - 0$ διαφορά δύο μη-αρνητικών, φραγμένων συναρτήσεων.

$$\int_0^{\infty} |D(t)| dt = \int_0^{\infty} D(t) dt = \int_0^{\infty} \int_t^{\infty} (1-G(u)) du dt$$

$$\stackrel{0 < t < u < \infty}{=} \int_0^{\infty} \int_t^{\infty} (1-G(u)) du dt =$$

$$= \int_0^{\infty} \int_0^u (1-G(u)) dt du = \int_0^{\infty} (1-G(u)) \underbrace{\int_0^u dt}_{u} du =$$

$$= \int_0^{\infty} u(1-G(u)) du = \frac{EX_n^2}{2} = \frac{\sigma^2 + \tau^2}{2} < \infty$$

Άρα, $\int_0^{\infty} |D(t)| dt < \infty$

οι προϋποθέσεις του BAO ικανοποιούνται

Εφαρμοζοντας BAO

$$\lim_{t \rightarrow \infty} H(t) = \lim_{t \rightarrow \infty} E[B(t)] = \frac{\int_0^{\infty} D(t) dt}{\tau} = \frac{\sigma^2 + \tau^2}{2\tau}$$

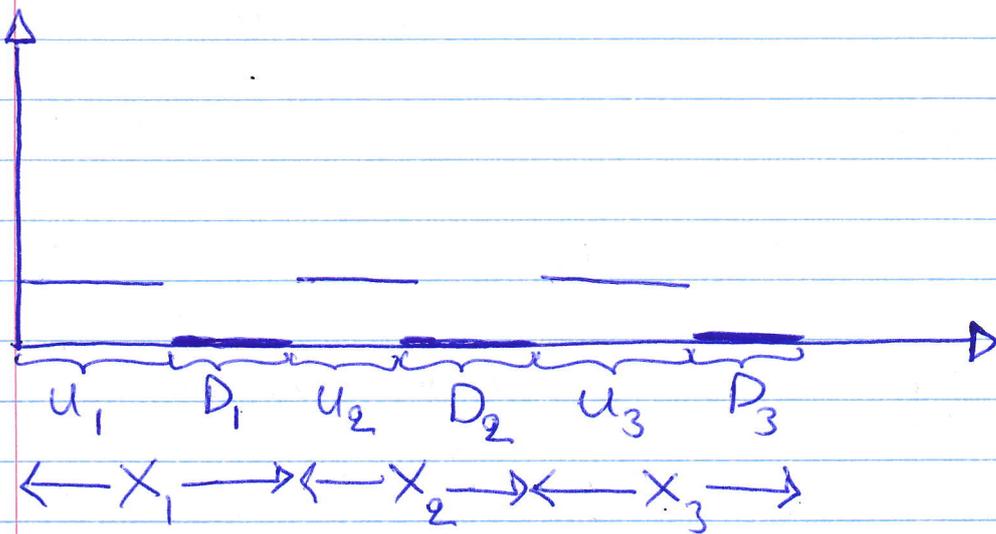
Άσκηση (Εναλλασσόμενα Ανανεωτική Διαδικασία)

Μηχανή που λειτουργεί, χαλαρίζει, επισκευάζεται κτλ.

U_1, U_2, \dots ανεξ. 100% τ.μ. : χρόνοι λειτουργίας

D_1, D_2, \dots ανεξ. 100% τ.μ. : χρόνοι επισκευής

$$I(t) = \begin{cases} 1, & \text{όταν λειτουργεί} \\ 0, & \text{όταν είναι χαλασμένη} \end{cases}$$



Η διαδικασία ανανεώνεται κάθε στιγμή που η μηχανή αρχίζει να λειτουργεί

$X_n = U_n + D_n$ έχουμε ανανεωτική διαδικασία

$\{N(t), t \geq 0\}$ με ενδ. χρόνους ανανέωσης X_n

Αν η G είναι η σ.κ. των X_n

$$G(u) = P(X_n \leq u) = P(U_n + D_n \leq u)$$

Υποθέτουμε ότι η G είναι απεριόριστη

$$\text{και } 0 < E[U_n] < \infty, 0 < E[D_n] < \infty$$

$$\text{Νόμο } \lim_{t \rightarrow \infty} P[I(t)=1] = \frac{E[U_1]}{E[U_1] + E[D_1]}$$

μακροπρόθεσμο

ποσοστό χρόνου λειτουργίας συστήματος.

Απόδειξη:

$$H(t) = P(I(t)=1)$$

Δοσμένη ως προς τον χρόνο του $I \stackrel{ns}{=} \text{αναν.}$

$$H(t) = P(I(t)=1) = \int_0^{\infty} P(I(t)=1 | X_1=u) du$$

Αν $u \leq t$



$$P(I(t)=1 | X_1=u) = P(I(t-u)=1)$$

Αν $u > t$



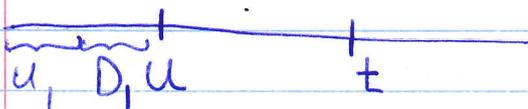
$$P(I(t)=1 | X_1=u) = P(u_1 > t | S_1=u)$$

$$\begin{aligned}
 \text{Άρα, } H(t) &= P(I(t) = 1) = \int_0^{\infty} P(I(t) = 1 | X_1 = u) dG(u) \\
 &= \int_0^t P(I(t-u) = 1) dG(u) + \int_t^{\infty} P(u_1 > t | X_1 = u) dG(u) \\
 \Rightarrow H(t) &= (H * G)(t) + \underbrace{\int_t^{\infty} P(u_1 > t | X_1 = u) dG(u)}_{D(t)}
 \end{aligned}$$

$$D(t) = \int_t^{\infty} P(u_1 > t | X_1 = u) dG(u) =$$

$$= \int_0^{\infty} P(u_1 > t | X_1 = u) dG(u) - \int_0^t P(u_1 > t | X_1 = u) dG(u)$$

$$= P(u_1 > t)$$



$$\text{Άρα, } D(t) = P(u_1 > t)$$

$$\text{Άρα, } H(t) = D(t) + (H * G)(t)$$

$D(t)$ φθίνουσα

$$0 \leq D(t) = P(u_1 > t) \leq 1$$

$H, D(t) = D(t) - 0$ είναι διασπαστά δύο

μη-αρνητικών, μονότονων και φραγμ. συν.

$$\int_0^{\infty} |D(t)| dt = \int_0^{\infty} D(t) dt = \int_0^{\infty} P(u_1 > t) dt = E(u_1) < \infty$$

Άρα, οι προϋποθέσεις του Β.Α.Θ. ικανοποιούνται

$$\lim_{t \rightarrow \infty} P(I(t)=1) = \frac{\int_0^{\infty} D(t) dt}{E[U_1] + E[D_1]} = \frac{EU_1}{EU_1 + ED_1}$$

μακρ. μηδ. λειψ. του συστ. = ποσοστό χρ. λειψ. του συστ.

Άσκηση (Ορισμένες Μέρες t -εξαρτώμενες χρόνους)

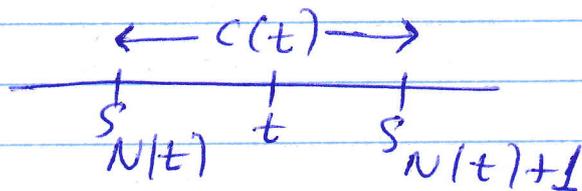
Έστω $\{N(t), t \geq 0\}$ απεριόριστο RP

με ενδ. χρόνους ανανέωσης $\{X_n, n \geq 1\}$

με σ.κ. σ , μ.τ. $0 < E(X_n) = \tau < \infty$ και

$$\text{Var}(X_n) = \sigma^2 < \infty$$

$$\text{Ν} \delta \circ \lim_{t \rightarrow \infty} E(c(t)) = \frac{\sigma^2 + \tau^2}{\tau}$$



Λόγος

Έστω $H(t) = E[C(t)]$. Λογούμενος ως προς S_1

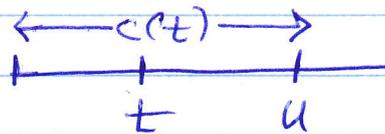
έχουμε

$$H(t) = E[C(t)] = \int_0^{\infty} E[C(t) | S_1 = u] dG(u)$$

Αν $u \leq t$


$$E[C(t) | S_1 = u] = E[C(t-u)]$$

Αν $u > t$



$$E[C(t) | S_1 = u] = u$$

$$\text{Άρα, } H(t) = \int_0^t E[C(t-u)] dG(u) + \int_t^{\infty} u dG(u) \Rightarrow$$

$$H(t) = \underbrace{\int_0^t H(t-u) dG(u)}_{(H \times G)(t)} + \underbrace{\int_t^{\infty} u dG(u)}_{D(t)}$$

H $D(t)$ είναι μη-αρνητική, φθίνουσα και

$$0 \leq D(t) = \int_t^{\infty} u dG(u) \leq \int_0^{\infty} u dG(u) = \tau$$

$D(t) = D(t) - 0$ γράφεται σαν διαφορά δύο

μη αρνητικών, μονότονων και φραγμένων

$$\int_0^{\infty} |D(t)| dt = \int_0^{\infty} D(t) dt = \int_0^{\infty} \int_0^{\infty} u dG(u) dt$$

$$\underline{\underline{0 < t < \infty}} \int_0^{\infty} \int_0^u u dt dG(u) = \int_0^{\infty} u \underbrace{\int_0^u dt}_{u} dG(u)$$

$$= \int_0^{\infty} u^2 dG(u) = E X^2 = \sigma^2 + \tau^2 < \infty$$

Άρα, ικανοποιούνται οι πρώτες προθέσεις του

ΒΑΘ

$$\text{Οπότε, } \lim_{t \rightarrow \infty} E(C(t)) = \frac{\int_0^{\infty} D(t) dt}{\tau} = \frac{\sigma^2 + \tau^2}{\tau} > \tau$$

Για μεγάλα t , ο ενδιαμέσος χρόνος ανανέωσης που καθόπτει το t είναι κατά μ.ο. μεγαλύτερος από τον μέσο ενδ. χρόνο ανανέωσης.

Άσκηση 6 - Φορτωτήριο

$$H(t) = E[N^2(t)], t \geq 0$$

α) Να βρεθεί αναδρομική εξίσωση

β) Να δειχθεί $H(t) = M(t) + 2 \int_0^t M(t-u) dM(u)$

Λόγου

$$H(t) = E(N^2(t))$$

Δεδομένου ως προς το χρόνο του $1^{\text{ου}}$ γυφ.

$$H(t) = E(N^2(t)) = \int_0^{\infty} E(N^2(t) | S_1 = u) dG(u)$$

Αν $u \leq t$



$$E[N^2(t) | S_1 = u] = E[(1 + N(t-u))^2] =$$

$$E[1 + 2N(t-u) + N^2(t-u)] =$$

$$1 + 2E(N(t-u)) + E(N^2(t-u)) =$$

$$1 + 2M(t-u) + H(t-u)$$

Αν $u > t$



$$E(N^2(t)) = 0$$

$$\text{Άρα, } H(t) = \int_0^t (1 + 2M(t-u) + H(t-u)) dG(u)$$

$$+ \int_t^{\infty} 0 dG(u) \Rightarrow H(t) = \int_0^t dG(u) + 2 \int_0^t M(t-u) dG(u)$$

$$+ \int_0^t H(t-u) dG(u)$$

$$\Rightarrow H(t) = \underbrace{G(t) + 2(M * G)(t)} + (H * G)(t)$$

$$\text{Όμως, } M(t) = G(t) + (M * G)(t)$$

$$\text{Άρα, } H(t) = G(t) + 2M(t) - G(t) + (H * G)(t)$$

$$\Rightarrow H(t) = \underbrace{2M(t) - G(t)}_{D(t)} + (H * G)(t)$$

Αναγωγική εξίσωση με $D(t) = 2M(t) - G(t)$

β) Νέα Αναγωγική εξίσωση :

$$H(t) = D(t) + (D * M)(t) \Rightarrow$$

$$H(t) = 2M(t) - G(t) + \int_0^t [2M(t-u) - G(t-u)] dM(u)$$

$$\Rightarrow H(t) = 2M(t) - G(t) + 2 \int_0^t M(t-u) dM(u) - \int_0^t G(t-u) dM(u) \Rightarrow$$

$$H(t) = 2M(t) - G(t) + 2 \int_0^t M(t-u) dM(u)$$

$$- (G * M)(t) \Rightarrow$$

$$H(t) = 2M(t) - \cancel{G(t)} + 2 \int_0^t M(t-u) dM(u)$$

$$H(t) = M(t) + \cancel{M(t) + G(t)} + 2 \int_0^t M(t-u) dM(u)$$