

МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ТОМСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

МАТЕРИАЛЫ
Международной научной конференции
«МАТЕМАТИЧЕСКОЕ
И ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ
ИНФОРМАЦИОННЫХ,
ТЕХНИЧЕСКИХ
И ЭКОНОМИЧЕСКИХ СИСТЕМ»

Томск, 28–30 мая 2020 г.

Под общей редакцией
кандидата технических наук И.С. Шмырина

Томск
Издательство Томского государственного университета
2020

ББК 22.17–22.19
УДК 519.2, 519.7, 519.8
T78

**ЧЛЕНЫ КОЛЛЕГИИ, РУКОВОДИТЕЛИ НАУЧНЫХ РЕДАКЦИЙ
ПО НАПРАВЛЕНИЯМ:**

д-р техн. наук, проф. **А.А. Глазунов** – научная редакция «Механика, математика»; д-р техн. наук, проф. **Э.Р. Шрагер** – научная редакция «Механика, математика»; д-р техн. наук, проф. **А.М. Горцев** – научная редакция «Информатика и кибернетика»; д-р техн. наук, проф. **С.П. Сущенко** – научная редакция «Информатика и кибернетика»; д-р физ.-мат. наук, проф. **В.Г. Багров** – научная редакция «Физика»; д-р физ.-мат. наук, проф. **А.И. Потекаев** – научная редакция «Физика»; д-р биол. наук, проф. **С.П. Кулижский** – научная редакция «Биология»; д-р геол.-минер. наук, проф. **В.П. Парначев** – научная редакция «Науки о Земле, химия»; канд. хим. наук, доц. **Ю.Г. Слижов** – научная редакция «Науки о Земле, химия»; д-р филол. наук, проф. **Т.А. Демешкина** – научная редакция «История, филология»; д-р ист. наук, проф. **В.П. Зиновьев** – научная редакция «История, филология»; д-р экон. наук, проф. **В.И. Канов** – научная редакция «Юридические и экономические науки»; д-р юрид. наук, проф. **В.А. Уткин** – научная редакция «Юридические и экономические науки»; д-р ист. наук, проф. **Э.И. Черняк** – научная редакция «Философия, социология, психология, педагогика, искусствознание»; д-р психол. наук, проф. **Э.В. Галажинский** – научная редакция «Философия, социология, психология, педагогика, искусствознание»

НАУЧНАЯ РЕДАКЦИЯ ТОМА:

д-р техн. наук, проф. **А.М. Горцев**, д-р техн. наук, проф. **С.П. Сущенко**, д-р физ.-мат. наук, доц. **Ю.Г. Дмитриев**, д-р физ.-мат. наук, доц. **С.П. Моисеева**, д-р физ.-мат. наук, проф. **В.В. Конев**, д-р техн. наук, проф. **А.Ю. Матросова**, д-р техн. наук, проф. **А.А. Назаров**, д-р техн. наук, проф. **К.И. Лившиц**, канд. техн. наук **С.А. Останин**, канд. физ.-мат. наук **А.С. Морозова**, канд. техн. наук **А.С. Шкуркин**, канд. техн. наук **И.С. Шмырин**.

T78 Труды Томского государственного университета. – Т. 305. Серия физико-математическая: Математическое и программное обеспечение информационных, технических и экономических систем : материалы Международной научной конференции. Томск, 28–30 мая 2020 г. / под общ. ред. И.С. Шмырина. – Томск : Издательство Томского государственного университета, 2020. – 322 с.

ISBN 978-5-94621-970-9

Сборник содержит материалы Международной научной конференции «Математическое и программное обеспечение информационных, технических и экономических систем», проводившейся 28–30 мая 2020 г. на базе Института прикладной математики и компьютерных наук Томского государственного университета. Материалы сгруппированы в соответствии с работавшими на конференции секциями.

Для научных работников, преподавателей, аспирантов, магистрантов и студентов.

УДК 539.3.004
ББК 22,25.22.251.22.62

ISBN 978-5-94621-970-9

© Томский государственный университет, 2020

АСИМПТОТИЧЕСКИЙ АНАЛИЗ RQ-СИСТЕМЫ M/M/1 С НЕНАДЕЖНЫМ ПРИБОРОМ

Федорова Е.А.¹, Рожкова С.В.^{1,2}, Воронина Н.М.²

¹Томский государственный университет, ²Томский политехнический университет
moiskate@mail.ru, rozhkova@tpu.ru, vnm@tpu.ru

Введение

Математические модели RQ-систем широко применяются при анализе и оптимизации различных телекоммуникационных систем, сетей мобильной связи, call-центров и других технических и экономических систем. Характерной чертой таких моделей является возможность повторной передачи искаженных сообщений, когда прибывшая заявка, обнаружив прибор занятым, уходит в зону ожидания (на орбиту) и через некоторое случайное время повторяет попытку получить обслуживание [1].

В данной работе исследуется одноканальная RQ-система массового обслуживания с ненадежным прибором. Системы массового обслуживания называются ненадежными, если их приборы могут время от времени выходить из строя и требовать восстановления (ремонта), только после которого они могут возобновить обслуживание запросов как новые.

На сегодняшний момент исследованию систем массового обслуживания с ненадежными обслуживающими приборами посвящено большое количество работ, обзор которых приведен в [2], в то же время недостатком большинства работ являются весьма жесткие предположения о показательном распределении всех времен, описывающих поведение системы (время между моментами поступления запросов и поломок, время обслуживания запросов, длительность ремонта приборов) [3].

1. Описание модели и постановка задачи

Рассмотрим однолинейную RQ-систему с ненадежным прибором (рис. 1). На вход системы поступает простейший поток заявок с интенсивностью λ . Время обслуживания каждой заявки распределено по экспоненциальному закону с параметром μ_1 . Если поступившая заявка находит прибор свободным, то занимает его для обслуживания, в противном случае заявка переходит в источник повторных вызовов (ИПВ) или на орбиту, где ожидает некоторое случайное время с параметром σ , распределенное по экспоненциальному закону. Из ИПВ после случайной задержки заявка вновь обращается к обслуживающему прибору с повторной попыткой его захвата. Если прибор свободен, то заявка из ИПВ занимает его для обслуживания, в противном случае заявка мгновенно возвращается в ИПВ для реализации следующей задержки.

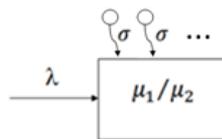


Рис. 1. Модель системы

Предполагается, что сервер ненадежен, т.е. время бесперебойной работы является случайной величиной, экспоненциально распределенной с параметром γ_1 , если сервер простаивает, и с параметром γ_2 , если он занят обслуживанием. Когда сервер выходит из строя, он сразу же отправляется на ремонт и время восстановления экспоненциально распределено с параметром μ_2 .

Когда сервер в нерабочем состоянии, все прибывающие заявки немедленно уходят на орбиту.

Пусть $i(t)$ – число заявок в ИПВ в момент времени t , а $k(t)$ определяет состояние прибора:

$$k(t) = \begin{cases} 0, & \text{если прибор свободен,} \\ 1, & \text{если прибор занят,} \\ 2, & \text{если прибор на ремонте.} \end{cases}$$

Процесс $\{k(t), i(t)\}$ изменения состояний данной системы во времени является двумерной цепью Маркова.

Требуется найти стационарное распределение вероятностей числа заявок в источнике повторных вызовов с учетом состояния прибора $P_k(i, t) = P\{k(t) = k, i(t) = i\}$, $k = \overline{0, 2}$, $i = 0, 1, 2, \dots$

2. Система дифференциальных уравнений Колмогорова

Для распределения вероятностей $P_k(i, t)$ составим систему дифференциальных уравнений Колмогорова

$$\begin{cases} \partial P_0(i, t) / \partial t = -(\lambda + i\sigma + \gamma_1)P_0(i, t) + \mu_1 P_1(i, t) + \mu_2 P_2(i, t), \\ \partial P_1(i, t) / \partial t = -(\lambda + \mu_1 + \gamma_2)P_1(i, t) + \lambda P_0(i, t) + (i+1)\sigma P_0(i+1, t) + \lambda P_1(i-1, t), \\ \partial P_2(i, t) / \partial t = -(\lambda + \mu_2)P_2(i, t) + \gamma_1 P_0(i, t) + \gamma_2 P_1(i-1, t) + \lambda P_2(i-1, t). \end{cases} \quad (1)$$

Обозначим $P_k(i) = \lim_{t \rightarrow \infty} P_k(i, t)$. Тогда в стационарном режиме система (1) примет вид

$$\begin{cases} -(\lambda + i\sigma + \gamma_1)P_0(i) + \mu_1 P_1(i) + \mu_2 P_2(i) = 0, \\ -(\lambda + \mu_1 + \gamma_2)P_1(i) + \lambda P_0(i) + (i+1)\sigma P_0(i+1) + \lambda P_1(i-1) = 0, \\ -(\lambda + \mu_2)P_2(i) + \gamma_1 P_0(i) + \gamma_2 P_1(i-1) + \lambda P_2(i-1) = 0. \end{cases} \quad (2)$$

3. Решение системы методом производящих функций

Введем производящие функции $F_k(z) = \sum_{i=0}^{\infty} z^i P_k(i)$, тогда из (2) получаем

$$\begin{cases} -(\lambda + \gamma_1)F_0(z) - \sigma z \partial F_0(z) / \partial z + \mu_1 F_1(z) + \mu_2 F_2(z) = 0, \\ -(\lambda + \mu_1 + \gamma_2)F_1(z) + F_0(z) + \sigma \partial F_0(z) / \partial z + \lambda z F_1(z) = 0, \\ -(\lambda + \mu_2)F_2(z) + \gamma_1 F_0(z) + \gamma_2 z F_1(z) + \lambda z F_2(z) = 0. \end{cases} \quad (3)$$

Решение системы (3) с учетом условия нормировки $F_1(1) + F_2(1) + F_0(1) = 1$ имеет вид $F(z) = F_0(z) + F_1(z) + F_2(z)$, где

$$F_0(z) = R_0 \exp \left\{ -\frac{\lambda}{\sigma} \int_z^1 \left(\frac{(\lambda + \mu_1 + \gamma_2 - \lambda z)(\lambda + \mu_2 - \lambda z + \gamma_1)}{(\mu_1 - \lambda z)(\lambda + \mu_2) - \lambda z(\gamma_2 + \mu_1 - \lambda z)} - 1 \right) dz \right\},$$

$$R_0 = F_0(1) = \frac{\mu_1 \mu_2 - \mu_2 \lambda - \gamma_2 \lambda}{\mu_1 (\mu_2 + \gamma_1)},$$

$$F_1(z) = F_0(z) \frac{\lambda^2 + \mu_2 \lambda - \lambda^2 z + \gamma_1 \lambda}{(\mu_1 - \lambda z)(\lambda + \mu_2) - \lambda z(\gamma_2 + \mu_1 - \lambda z)},$$

$$F_2(z) = F_0(z) \frac{\gamma_2 z \lambda + \gamma_1 \mu_1 - \gamma_1 \lambda z}{(\mu_1 - \lambda z)(\lambda + \mu_2) - \lambda z(\gamma_2 + \mu_1 - \lambda z)}.$$

Введем частичные характеристические функции: $H_k(u) = \sum_{i=0}^{\infty} e^{ju} P_k(i)$, где $j = \sqrt{-1}$, $k = \overline{0,2}$. Тогда система (2) принимает вид:

$$\begin{cases} -(\lambda + \gamma_1)H_0(u) + j\sigma e^{ju} \frac{\partial H_0(u)}{\partial u} + \mu_1 H_1(u) + \mu_2 H_2(u) = 0, \\ -(\lambda + \mu_1 + \gamma_2)H_1(u) + \lambda H_0(u) - j\sigma \frac{\partial H_0(u)}{\partial u} + \lambda e^{ju} H_1(u) = 0, \\ -(\lambda + \mu_2)H_2(u) + \gamma_1 H_0(u) + \gamma_2 e^{ju} H_1(u) + \lambda e^{ju} H_2(u) = 0. \end{cases} \quad (4)$$

Характеристическая функция $H(u)$ числа заявок для системы (4) выражается через частичные характеристические функции $H_k(u)$ следующим равенством: $H(u) = H_0(u) + H_1(u) + H_2(u)$.

Применяя обратное преобразование Фурье к найденной характеристической функции $H(u)$, можно записать распределение вероятностей $P(i)$ в виде

$$P(i) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} e^{-jui} H(u) du$$

4. Асимптотика первого порядка

Решение системы (4) найдем с помощью метода асимптотического анализа при условии большой задержки на орбите ($\sigma \rightarrow 0$). Обозначим $\sigma = \varepsilon$ и сделаем замены: $u = w\varepsilon$, $H_k(u) = F_k(w, \varepsilon)$. Получим следующую систему:

$$\begin{cases} -(\lambda + \gamma_1)F_0(w, \varepsilon) + j\varepsilon e^{jw\varepsilon} \frac{\partial F_0(w, \varepsilon)}{\partial w} + \mu_1 F_1(w, \varepsilon) + \mu_2 F_2(w, \varepsilon) = 0, \\ -(\lambda + \mu_1 + \gamma_2)F_1(w, \varepsilon) + \lambda F_0(w, \varepsilon) - j\varepsilon \frac{\partial F_0(w, \varepsilon)}{\partial w} + \lambda e^{jw\varepsilon} F_1(w, \varepsilon) = 0, \\ -(\lambda + \mu_2)F_2(w, \varepsilon) + \gamma_1 F_0(w, \varepsilon) + \gamma_2 e^{jw\varepsilon} F_1(w, \varepsilon) + \lambda e^{jw\varepsilon} F_2(w, \varepsilon) = 0. \end{cases} \quad (5)$$

В системе (5) сделаем предельный переход при $\varepsilon \rightarrow 0$. Обозначим $\lim_{\varepsilon \rightarrow 0} F_k(w, \varepsilon) = F_k(w)$. При $\varepsilon \rightarrow 0$ система принимает вид:

$$\begin{cases} -(\lambda + \gamma_1)F_0(w) + j \frac{\partial F_0(w)}{\partial w} + \mu_1 F_1(w) + \mu_2 F_2(w) = 0, \\ -(\lambda + \mu_1 + \gamma_2)F_1(w) + \lambda F_0(w) - j \frac{\partial F_0(w)}{\partial w} + \lambda F_1(w) = 0, \\ -(\lambda + \mu_2)F_2(w) + \gamma_1 F_0(w) + \gamma_2 F_1(w) + \lambda F_2(w) = 0. \end{cases}$$

Будем искать решение системы в следующем виде: $F_k(w, \varepsilon) = R_k \Phi(w)$, $\Phi(w) = \exp\{G_1 jw\}$. Подставим $F_k(w, \varepsilon)$ в систему, получаем:

$$\begin{cases} -(\lambda + \gamma_1)R_0 - R_0 G_1 + \mu_1 R_1 + \mu_2 R_2 = 0, \\ -(\lambda + \mu_1 + \gamma_2)R_1 + \lambda R_0 + R_0 G_1 + \lambda R_1 = 0, \\ -(\lambda + \mu_2)R_2 + \gamma_1 R_0 + \gamma_2 R_1 + \lambda R_2 = 0. \end{cases} \quad (6)$$

Выписывая уравнения системы совместно с условием нормировки $R_0 + R_1 + R_2 = 1$, найдем R_0, R_1, R_2 : $R_0 = \frac{\mu_1\mu_2 - \mu_2\lambda - \gamma_2\lambda}{\mu_1\mu_2 + \mu_1\gamma_1}$, $R_1 = \frac{\lambda}{\mu_1}$, $R_2 = \frac{\mu_1\gamma_1 + \gamma_2\lambda - \lambda\gamma_1}{\mu_1\mu_2 + \mu_1\gamma_1}$. Подставим R_0, R_1, R_2 в систему (6) и найдем G_1 : $G_1 = \frac{\lambda(\gamma_2\mu_2 + \mu_1\gamma_1 + \gamma_1\gamma_2 + \mu_2\lambda + \gamma_2\lambda)}{\mu_1\mu_2 - \mu_2\lambda - \gamma_2\lambda}$.

Асимптотика первого порядка определяет среднее значение числа поступивших заявок в системе. Для более детального исследования процесса $i(t)$ следует рассмотреть асимптотику второго порядка.

5. Асимптотика второго порядка

Сделаем замены:

$$H_k(u) = \exp\left\{\frac{G_1}{\sigma}ju\right\} H_k^{(2)}(u),$$

$$\left\{ \begin{array}{l} -(\lambda + \gamma_1)e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} H_0^{(2)}(u) + j\sigma e^{ju} \left[e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} \frac{G_1}{\sigma} jH_0^{(2)}(u) + e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} \frac{\partial H_0^{(2)}(u)}{\partial u} \right] + \\ + \mu_1 e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} H_1^{(2)}(u) + \mu_2 e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} H_2^{(2)}(u) = 0, \\ -(\lambda + \mu_1 + \gamma_2)e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} H_1^{(2)}(u) + \lambda e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} H_0^{(2)}(u) - \\ - j\sigma \left[e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} \frac{G_1}{\sigma} jH_0^{(2)}(u) + e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} \frac{\partial H_0^{(2)}(u)}{\partial u} \right] + \lambda e^{ju} e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} H_1^{(2)}(u) = 0, \\ -(\lambda + \mu_2)e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} H_2^{(2)}(u) + \gamma_2 e^{ju} e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} H_1^{(2)}(u) + \lambda e^{ju} e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} H_2^{(2)}(u) + \\ + \gamma_1 e^{\frac{G_1}{\sigma}ju} H_0^{(2)}(u) = 0. \end{array} \right.$$

В предельном условии большой задержки на орбите обозначим $\sigma = \varepsilon^2$, введем следующие замены: $u = w\varepsilon$, $H_k^{(2)}(u) = F_k^{(2)}(w, \varepsilon)$. Получаем систему:

$$\left\{ \begin{array}{l} -(\lambda + \gamma_1)e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} F_0^{(2)}(w, \varepsilon) + je^{jw\varepsilon} e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} G_1 jF_0^{(2)}(w, \varepsilon) + j\varepsilon e^{jw\varepsilon} e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} \frac{\partial F_0^{(2)}(w, \varepsilon)}{\partial w} + \\ + \mu_1 e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} F_1^{(2)}(w, \varepsilon) + \mu_2 e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} F_2^{(2)}(w, \varepsilon) = 0, \\ -(\lambda + \mu_1 + \gamma_2)e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} F_1^{(2)}(w, \varepsilon) + \lambda e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} F_0^{(2)}(w, \varepsilon) - je^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} G_1 jF_0^{(2)}(w, \varepsilon) + \\ + j\varepsilon e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} \frac{\partial F_0^{(2)}(w, \varepsilon)}{\partial w} + \lambda e^{jw\varepsilon} e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} F_1^{(2)}(w, \varepsilon) = 0, \\ -(\lambda + \mu_2)e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} F_2^{(2)}(w, \varepsilon) + \gamma_2 e^{jw\varepsilon} e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} F_1^{(2)}(w, \varepsilon) + \\ + \lambda e^{jw\varepsilon} e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} F_2^{(2)}(w, \varepsilon) + \gamma_1 e^{\frac{G_1}{\varepsilon}jw} F_0^{(2)}(w, \varepsilon) = 0. \end{array} \right. \quad (7)$$

Решение $F_k^{(2)}(w, \varepsilon)$ запишем в виде разложения

$$F_k^{(2)}(w, \varepsilon) = (R_k + jw\varepsilon f_k) \Phi^{(2)}(w) + O(\varepsilon^2). \quad (8)$$

Подставляя (8) в (7) и используя разложение $e^{jw\varepsilon} = 1 + jw\varepsilon + O(\varepsilon^2)$, получаем систему:

$$\left\{ \begin{array}{l} (-\lambda - \gamma_1 - e^{jw\varepsilon} G_1)(R_0 + jw\varepsilon f_0) \Phi^{(2)}(w) + j\varepsilon e^{jw\varepsilon} (R_0 + jw\varepsilon f_0)' \Phi^{(2)}(w) + \\ + j\varepsilon e^{jw\varepsilon} (R_0 + jw\varepsilon f_0) \Phi^{(2)}(w) + \mu_1 (R_1 + jw\varepsilon f_1) \Phi^{(2)}(w) + \mu_2 (R_2 + jw\varepsilon f_2) \Phi^{(2)}(w) = 0, \\ (-\lambda - \mu_1 - \gamma_2 + \lambda e^{jw\varepsilon})(R_1 + jw\varepsilon f_1) \Phi^{(2)}(w) + (\lambda + G_1)(R_0 + jw\varepsilon f_0) \Phi^{(2)}(w) + \\ + j\varepsilon (R_0 + jw\varepsilon f_0)' \Phi^{(2)}(w) + j\varepsilon (R_0 + jw\varepsilon f_0) \Phi^{(2)}(w) = 0, \\ (-\lambda - \mu_2 + \lambda e^{jw\varepsilon})(R_2 + jw\varepsilon f_2) \Phi^{(2)}(w) + \gamma_2 e^{jw\varepsilon} (R_1 + jw\varepsilon f_1) \Phi^{(2)}(w) + \\ + \gamma_1 (R_0 + jw\varepsilon f_0) \Phi^{(2)}(w) = 0. \end{array} \right. \quad (9)$$

Выполняя несложные преобразования с уравнениями системы (9), получаем:

$$\left\{ \begin{array}{l} -G_1 j\varepsilon R_0 - \lambda j\varepsilon f_0 - \gamma_1 j\varepsilon f_0 - G_1 j\varepsilon f_0 + \mu_1 j\varepsilon f_1 + \mu_2 j\varepsilon f_2 + j\varepsilon R_0 \frac{\Phi^{(2)}(w)}{w\Phi^{(2)}(w)} = 0, \\ \lambda R_1 j\varepsilon - \mu_1 j\varepsilon f_1 - \gamma_2 j\varepsilon f_1 + \lambda j\varepsilon f_0 + G_1 j\varepsilon f_0 + j\varepsilon R_0 \frac{\Phi^{(2)}(w)}{w\Phi^{(2)}(w)} = 0, \\ \lambda R_2 j\varepsilon - \mu_2 j\varepsilon f_2 + \gamma_2 R_1 j\varepsilon + \gamma_2 j\varepsilon f_1 + \gamma_1 j\varepsilon f_0 = 0. \end{array} \right. \quad (10)$$

Полученную систему (10) сократим на общий множитель. Из этой системы можно сделать вывод, что выражение $\frac{\Phi^{(2)}(w)}{w\Phi^{(2)}(w)}$ не зависит от w , следовательно, функцию

$$\Phi^{(2)}(w) \text{ можно записать в виде } \Phi^{(2)}(w) = \exp\left\{\frac{(jw)^2}{2} G_2\right\}.$$

Перепишем систему (10) и получим:

$$\left\{ \begin{array}{l} -(\lambda + \gamma_1 + G_1) f_0 + \mu_1 f_1 + \mu_2 f_2 - G_1 R_0 + R_0 G_2 = 0, \\ (\lambda + G_1) f_0 - (\mu_1 + \gamma_2) f_1 + \lambda R_1 + R_0 G_2 = 0, \\ \gamma_1 f_0 + \gamma_2 f_1 - \mu_2 f_2 + \gamma_2 R_1 + \lambda R_2 = 0. \end{array} \right. \quad (11)$$

Выписывая уравнения системы (11) совместно с дополнительным условием $f_0 + f_1 + f_2 = 0$, найдем f_0, f_1, f_2 :

$$\begin{aligned} f_0 &= \frac{-G_1 R_0 \gamma_2 - G_1 R_0 \mu_2 - R_1 \gamma_2 \lambda - R_1 \lambda \mu_2 - R_2 \gamma_2 \lambda - 2R_2 \lambda \mu_1 + R_2 \lambda \mu_2}{2(G_1 \gamma_2 + G_1 \mu_2 + \gamma_1 \gamma_2 + \gamma_1 \mu_1 + \gamma_2 \lambda + \gamma_2 \mu_2 + \lambda \mu_2 + \mu_1 \mu_2)}, \\ f_1 &= \frac{G_1 R_0 \gamma_1 + G_1 R_0 \mu_2 - 2G_1 R_2 \lambda + R_1 \gamma_1 \lambda + R_1 \lambda \mu_2 - R_2 \gamma_1 \lambda - 2R_2 \lambda^2 - R_2 \lambda \mu_2}{2(G_1 \gamma_2 + G_1 \mu_2 + \gamma_1 \gamma_2 + \gamma_1 \mu_1 + \gamma_2 \lambda + \gamma_2 \mu_2 + \lambda \mu_2 + \mu_1 \mu_2)}, \\ f_2 &= \frac{-G_1 R_0 \gamma_1 + G_1 R_0 \gamma_2 + 2G_1 R_2 \lambda - R_1 \gamma_1 \lambda + R_1 \gamma_2 \lambda + R_2 \gamma_1 \lambda + R_2 \gamma_2 \lambda + 2R_2 \lambda^2 + 2R_2 \lambda \mu_1}{2(G_1 \gamma_2 + G_1 \mu_2 + \gamma_1 \gamma_2 + \gamma_1 \mu_1 + \gamma_2 \lambda + \gamma_2 \mu_2 + \lambda \mu_2 + \mu_1 \mu_2)}. \end{aligned}$$

Подставим f_0, f_1, f_2 в первое уравнение системы (11) и получим:

$$G_2 = \frac{G_1 R_0 + (G_1 + \gamma_1 + \lambda) f_0 - \mu_1 f_1 - \mu_2 f_2}{R_0}.$$

Асимптотика второго порядка показывает, что асимптотическое распределение вероятностей числа поступивших заявок в RQ-системе является гауссовским с параметрами G_1/σ и G_2/σ , что позволяет для распределения $P(i)$ построить аппроксимацию вида $P^{(2)}(i) = \frac{(L(i+0,5) - L(i-0,5))}{(1 - L(-0,5))}$, где $L(x)$ – функция нормального распределения с параметром G_1/σ и G_2/σ .

6. Численные результаты

Рассмотрим систему с параметрами $\mu_1 = 7$, $\mu_2 = 1$, $\gamma_1 = 0.03$, $\gamma_2 = 0.03$, $\lambda = 3$, $\sigma = 1$. В табл. 1 приведены результаты вычисления математического ожидания числа заявок на орбите для различных значений σ . Для каждого значения σ показаны точное значение $M\{i(t)\}$, асимптотическое значение математического ожидания G_1/σ и относительная погрешность $\Delta = \frac{|M\{i(t)\} - \frac{G_1}{\sigma}|}{M\{i(t)\}}$.

$$\Delta = \frac{|M\{i(t)\} - \frac{G_1}{\sigma}|}{M\{i(t)\}}$$

Таблица 1

Сравнение асимптотических и аналитических значений математического ожидания

σ	1	0,1	0,01	0,001
$M\{i(t)\}$	3,074	26,075	256,086	2556,197
G_1/σ	2,556	25,557	255,568	2555,678
Δ	0,169	0,020	0,002	0,0002

Отсюда видно, что асимптотический метод можно применять для нахождения среднего числа заявок на орбите при большом времени ожидания на орбите, т.е. при $\sigma < 0,01$.

Заключение

В работе исследована M/M/1 RQ-система с ненадежным прибором. Система уравнений Колмогорова решена методом производящей функции. Получено стационарное распределение вероятностей числа заявок на орбите.

ЛИТЕРАТУРА

1. *Artalejo J.R.* Accessible Bibliography on Retrial Queues // Progress in 2000–2009 Mathematical and Computer Modeling. – 2010. – Vol. 51. – P. 1071 – 1081.
2. *Дудин А.Н., Дудин С.А.* Краткий обзор работ в области исследования систем массового обслуживания с ненадежными обслуживающими приборами // В сборнике: Международный конгресс по информатике: информационные системы и технологии, материалы международного научного конгресса. С. В. Абламейко (гл. редактор). 2016. С. 612-616.
3. *Bin Sun, Moon Ho Lee, Sergey A. Dudin, Alexander N. Dudin* Analysis of multiserver queueing system with opportunistic occupation and reservation of servers // Mathematical Problems in Engineering. 2014. ID 178108. P. 1–13.

АСИМПТОТИЧЕСКИЙ АНАЛИЗ RQ-СИСТЕМЫ С ВЫЗЫВАЕМЫМИ ЗАЯВКАМИ И НЕНАДЕЖНЫМ ПРИБОРОМ

Шульгина К.С., Пауль С.В.

Томский государственный университет
shulgina19991999@mail.ru, paulsv82@mail.ru

Введение

RQ-системы – это системы массового обслуживания с повторными вызовами [1,2]. Они характеризуются тем, что поступившая в систему заявка в случае занятости сервера обслуживанием другой заявки, отправляется на орбиту и после случайной задержки пытается вновь встать на прибор. Примером таких систем являются системы обслуживания, как call-центры, моделированию которых посвящены следующие работы [3,4,5].

Мы рассматриваем в качестве математических моделей call-центров, где операторы не только получают вызовы, но и выполняют исходящие вызовы во время простоя прибора – RQ-системы с вызываемыми заявками [6,7,8].

Наряду с этим, рассматриваются RQ-системы с ненадежным прибором, т.е. обслуживающее устройство может выходить из строя и восстанавливаться в течение случай-