

# ИССЛЕДОВАНИЕ СИСТЕМЫ МАССОВОГО ОБСЛУЖИВАНИЯ С НЕОГРАНИЧЕННЫМ ЧИСЛОМ ОБСЛУЖИВАЮЩИХ ПРИБОРОВ И ВХОДЯЩИМ РЕКУРРЕНТНЫМ ПОТОКОМ

А. Назаров, И. Семенова\*

*Томский государственный университет*

*Томск, Россия*

\*inna\_ac@mail.ru

В данной работе проведено исследование системы массового обслуживания с неограниченным числом обслуживающих приборов и входящим рекуррентным потоком. Записаны моменты первого, второго и третьего порядков числа занятых приборов в блоке обслуживания. Проведено исследование данной системы методом асимптотического анализа до третьего порядка.

Работа выполнена в рамках аналитической ведомственной целевой программы “Развитие научного потенциала высшей школы (2009-2010 годы)” проект № 4761.

*Ключевые слова:* рекуррентный поток заявок, метод моментов, асимптотический анализ.

## 1. ВВЕДЕНИЕ

Исследованию рекуррентного потока событий посвящено большое количество работ. В книге Д.Кокса, В. Смита [2] подробно исследуется рекуррентный поток событий как основная и наиболее простая модель теории восстановления. Данная теория получила многочисленные применения в ряде направлений исследования – теории надежности, теории массового обслуживания, теории запасов и многих других приложениях. Результаты теории восстановления являются мощным средством исследования как теоретических, так и прикладных проблем. Часто применение того или иного факта теории восстановления позволяет очень просто получать результаты, которые сложно и трудно получать при другом подходе.

## 2. ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ

Рассмотрим систему массового обслуживания с неограниченным числом приборов. На вход системы поступает рекуррентный поток заявок, заданный функцией распределения  $A(x)$  – длин интервалов между моментами наступления событий рассматриваемого потока. Продолжительности обслуживания различных заявок

стохастически независимы, одинаково распределены и имеют экспоненциальное распределение с параметром  $\mu$ . Поступившая заявка занимает любой из свободных приборов, завершив обслуживание, заявка покидает систему.

Для рассматриваемой системы обозначим  $i(t)$  – число занятых приборов. В силу того, что процесс  $i(t)$  является немарковским, определим процесс  $z(t)$  как длину интервала от момента  $t$  до момента наступления следующего события в рекуррентном потоке, тогда случайный двумерный процесс  $\{z(t), i(t)\}$  является марковским. Найдем распределение вероятностей этого процесса

$$P(z, i, t) = P\{z(t) < z, i(t) = i\}.$$

Для распределения вероятностей  $P(z, i, t)$  составим систему уравнений Колмогорова в стационарном режиме

$$\frac{\partial P(z, i)}{\partial z} - \frac{\partial P(0, i)}{\partial z} - i\mu P(z, i) + (i+1)P(z, i+1) + \frac{\partial P(0, i-1)}{\partial z}A(z) = 0. \quad (1)$$

Применяя (1), составим систему уравнений, определяющих характеристические функции  $H(z, u) = \sum_{i=0}^{\infty} e^{ju} P(z, i)$ , для  $H(z, u)$  получим уравнение

$$\frac{\partial H(z, u)}{\partial z} + \frac{\partial H(0, u)}{\partial z} (e^{ju} A(z) - 1) - \mu j (e^{-ju} - 1) \frac{\partial H(z, u)}{\partial u} = 0, \quad (2)$$

решение  $H(z, u)$  которого удовлетворяет условию

$$H(z, 0) = \sum_{i=0}^{\infty} P(z, i) = R(z),$$

где  $R(z)$  – стационарное распределение вероятностей значений случайного процесса  $z(t)$ . Известно, что распределение  $R(z)$  имеет вид

$$R(z) = \lambda \int_0^z (1 - A(x)) dx, \quad (3)$$

где  $\lambda = \frac{1}{a}$ ,  $a = \int_0^{\infty} x dA(x)$ , в частности имеет место равенство

$$\left. \frac{\partial R(z)}{\partial z} \right|_{z=0} = \lambda.$$

### 3. МЕТОД МОМЕНТОВ

**3.1. Момент первого порядка.** Из свойств характеристических функций имеем [1]  $\left. \frac{\partial H(z, u)}{\partial u} \right|_{u=0} = jm_1(z)$ . Продифференцируем уравнение (2) по  $u$ , получим

$$\frac{\partial^2 H(z, u)}{\partial z \partial u} + \frac{\partial^2 H(0, u)}{\partial z \partial u} (e^{ju} A(z) - 1) + \frac{\partial H(0, u)}{\partial z} j e^{ju} A(z) -$$

$$-\mu j(-j)e^{-ju} \frac{\partial H(z, u)}{\partial u} - \mu j(e^{-ju} - 1) \frac{\partial^2 H(z, u)}{\partial u^2} = 0, \quad (4)$$

откуда при  $u = 0$  имеем

$$\frac{\partial m_1(z)}{\partial z} + \frac{\partial m_1(0)}{\partial z} (A(z) - 1) + \lambda A(z) - \mu m_1(z) = 0. \quad (5)$$

Дальнейшее решение будем проводить с помощью преобразования Лапласа-Стильтьеса

$$\varphi_1(\alpha) = \int_0^{\infty} e^{-\alpha z} dm_1(z), \quad A^*(\alpha) = \int_0^{\infty} e^{-\alpha z} dA(z),$$

выполнив в (5) преобразования Лапласа-Стильтьеса, получим равенство

$$(\mu - \alpha) \varphi_1(\alpha) = \frac{\partial m_1(0)}{\partial z} (A^*(\alpha) - 1) + \lambda A^*(\alpha), \quad (6)$$

откуда

$$\varphi_1(\alpha) = \frac{1}{\mu - \alpha} \left[ \frac{\partial m_1(0)}{\partial z} (A^*(\alpha) - 1) + \lambda A^*(\alpha) \right]. \quad (7)$$

Обозначим в (6)  $\alpha = \mu$ , получим равенство

$$\frac{\partial m_1(0)}{\partial z} = \lambda \frac{A^*(\mu)}{1 - A^*(\mu)}. \quad (8)$$

В силу того, что  $\varphi_1(0) = \int_0^{\infty} dm_1(z) = m_1(\infty) - m_1(0) = m_1(\infty)$ , из равенства (7), и учитывая (8), запишем

$$m_1(\infty) = \varphi_1(0) = \frac{1}{\mu} \left[ \lambda \frac{A^*(\mu)}{1 - A^*(\mu)} \cdot (A^*(0) - 1) + \lambda A^*(0) \right].$$

Используя то, что  $A^*(0) = \int_0^{\infty} dA(z) = A(\infty) - A(0) = 1$ , получим

$$m_1(\infty) = \frac{\lambda}{\mu}.$$

**3.2. Момент второго порядка.** Аналогично моменту первого порядка запишем равенство, определяющее момент третьего порядка числа занятых приборов

$$m_2(\infty) = \frac{\lambda}{\mu} \left\{ \frac{1}{1 - A^*(\mu)} \right\}.$$

**3.3. Момент третьего порядка.** Момент третьего порядка числа занятых приборов имеет вид

$$m_3(\infty) = \frac{\lambda}{\mu} \left\{ \frac{1}{1 - A^*(\mu)} \left[ 1 + 2 \frac{A^*(2\mu)}{1 - A^*(2\mu)} \right] \right\}.$$

Для более детального исследования многолинейной системы массового обслуживания с входящим рекуррентным потоком воспользуемся основным уравнением для характеристических функций (2), которое будем решать методом асимптотического анализа в условии растущего времени обслуживания, то есть при  $\mu \rightarrow 0$ , что позволит найти асимптотическое распределение вероятностей числа занятых приборов в рассматриваемой системе.

## 4. МЕТОД АСИМПТОТИЧЕСКОГО АНАЛИЗА

**4.1. Асимптотика первого порядка.** Для нахождения асимптотики первого порядка обозначим  $\mu = \varepsilon$ , и в уравнении (2) выполним замены  $u = \varepsilon w$ ,  $H(z, u) = F_1(z, w, \varepsilon)$ , для  $F_1(z, w, \varepsilon)$  получим уравнение

$$\frac{\partial F_1(z, w, \varepsilon)}{\partial z} + \frac{\partial F_1(0, w, \varepsilon)}{\partial z} (e^{j\varepsilon w} A(z) - 1) - j (e^{-j\varepsilon w} - 1) \frac{\partial F_1(z, w, \varepsilon)}{\partial w} = 0. \quad (9)$$

**Теорема 1.** *Предельное, при  $\varepsilon \rightarrow 0$ , значение  $F_1(z, w)$  решения  $F_1(z, w, \varepsilon)$  уравнения (9) имеет вид*

$$F_1(z, w) = R(z) \cdot e^{\{jw\lambda\}},$$

где вектор функция  $R(z)$  и параметр  $\lambda$  определены выше.

*Доказательство.* В уравнении (9) выполним предельный переход при  $\varepsilon \rightarrow 0$ , получим уравнение

$$\frac{\partial F_1(z, w)}{\partial z} + \frac{\partial F_1(0, w)}{\partial z} (A(z) - 1) = 0,$$

решение  $F_1(z, w)$  которого запишем в виде

$$F_1(z, w) = R(z) \Phi_1(w), \quad (10)$$

где  $R(z)$  определено выше, а функцию  $\Phi_1(w)$  определим следующим образом. В уравнении (9) выполним предельный переход, при  $z \rightarrow \infty$ , затем подставив сюда произведение (10) получим равенство определяющее функцию  $\Phi_1(w)$

$$\Phi_1(w) = e^{\{jw\lambda\}}.$$

□

В силу произведения (10) и обратных замен для характеристической функции величины  $i(t)$  в стационарном режиме, запишем

$$M e^{ju i(t)} = H(\infty, u) = e^{\{ju \frac{\lambda}{\mu}\}}.$$

Полученное равенство будем называть асимптотикой первого порядка характеристической функции числа занятых приборов системы с входящим рекуррентным потоком [3].

**4.2. Асимптотика второго порядка.** Для нахождения асимптотики второго порядка в уравнении (2) выполним замену  $H(z, u) = H_2(z, u)e^{\{ju\frac{\lambda}{\mu}\}}$ , обозначим  $\mu = \varepsilon^2$ ,  $u = \varepsilon w$ ,  $H_2(z, u) = F_2(z, w, \varepsilon)$ . Тогда для  $F_2(z, w, \varepsilon)$  получим уравнение

$$\frac{\partial F_2(z, w, \varepsilon)}{\partial z} + \frac{\partial F_2(0, w, \varepsilon)}{\partial z} (e^{j\varepsilon w} A(z) - 1) + j\varepsilon (1 - e^{-j\varepsilon w}) \frac{\partial F_2(z, w, \varepsilon)}{\partial w} - \lambda (1 - e^{-j\varepsilon w}) F_2(z, w, \varepsilon) = 0. \quad (11)$$

**Теорема 2.** *Предельное, при  $\varepsilon \rightarrow 0$ , значение  $F_2(z, w)$  решения  $F_2(z, w, \varepsilon)$  уравнения (11) имеет вид*

$$F_2(z, w) = R(z) \cdot e^{\left\{\frac{(jw)^2}{2} \kappa_2\right\}},$$

где величина  $\kappa_2$  определяется равенством

$$\kappa_2 = \lambda + \frac{\partial f_2(0)}{\partial z}, \quad (12)$$

а вектор функция  $f_2(z)$  удовлетворяет условию  $f_2(\infty)E = 0$  и является решением уравнения

$$\frac{\partial f_2(z)}{\partial z} + \frac{\partial f_2(0)}{\partial z} (A(z) - 1) + \frac{\partial R(0)}{\partial z} A(z) - \lambda R(z) = 0. \quad (13)$$

*Доказательство.* Решение  $F_2(z, w, \varepsilon)$  уравнения (11) запишем в виде разложения

$$F_2(z, w, \varepsilon) = \Phi_2(w) \{R(z) + j\varepsilon w f_2(z)\} + O(\varepsilon^2). \quad (14)$$

Здесь вектор функция  $R(z)$  определена выше, вектор функция  $f_2(z)$  удовлетворяет условию  $f_2(\infty)E = 0$  и будет определена ниже, так же как и функция  $\Phi_2(w)$ .

Подставляя (14) в равенство (11) получим

$$\begin{aligned} \frac{\partial R(z)}{\partial z} + j\varepsilon w \frac{\partial f_2(z)}{\partial z} + \left\{ \frac{\partial R(0)}{\partial z} + j\varepsilon w \frac{\partial f_2(0)}{\partial z} \right\} (A(z) - 1) + \\ + j\varepsilon w \frac{\partial R(0)}{\partial z} A(z) - \lambda j\varepsilon w R(z) = O(\varepsilon^2). \end{aligned} \quad (15)$$

В силу того, что выполняется равенство  $\frac{\partial R(z)}{\partial z} + \frac{\partial R(0)}{\partial z} (A(z) - 1) = 0$ , равенство (15) перепишем в виде

$$\frac{\partial f_2(z)}{\partial z} + \frac{\partial f_2(0)}{\partial z} (A(z) - 1) - \lambda R(z) + \frac{\partial R(0)}{\partial z} A(z) = 0,$$

которое совпадает с (13) и определяет функцию  $f_2(z)$ .

Для того, чтобы найти скалярную функцию  $\Phi_2(w)$  в уравнении (11) устремим  $z \rightarrow \infty$ , разложим в ряд экспоненты и выполним замену (14), получим равенство

$$\varepsilon^2 w \frac{\partial \Phi_2(w)}{\partial w} = 2\lambda \frac{(j\varepsilon w)^2}{2} \Phi_2(w) + (j\varepsilon w)^2 \Phi_2(w) \frac{\partial f_2(0)}{\partial z} + O(\varepsilon^3) \quad ,$$

в котором выполним предельный переход при  $\varepsilon \rightarrow 0$ , получим равенство

$$\Phi_2(w) = e^{\left\{ \frac{(jw)^2}{2} \kappa_2 \right\}},$$

где  $\kappa_2 = \lambda + \frac{\partial f_2(0)}{\partial z}$  и совпадает с (12) □

Для характеристической функции величины  $i(t)$  в стационарном режиме, запишем

$$Me^{ju i(t)} = H_2(\infty, u) = e^{\left\{ ju \frac{\lambda}{\mu} + \frac{(ju)^2}{2} \frac{\kappa_2}{\mu} \right\}}.$$

Полученное равенство будем называть асимптотикой второго порядка характеристической функции числа занятых приборов.

**4.3. Асимптотика третьего порядка.** Аналогичным образом для асимптотики третьего порядка была сформулирована и доказана следующая теорема.

**Теорема 3.** *Предельное, при  $\varepsilon \rightarrow 0$ , значение  $F_3(z, w)$  решения  $F_3(z, w, \varepsilon)$  уравнения*

$$\begin{aligned} \frac{\partial F_3(z, w, \varepsilon)}{\partial z} + \frac{\partial F_3(0, w, \varepsilon)}{\partial z} (e^{j\varepsilon w} A(z) - 1) + j\varepsilon^2 (1 - e^{-j\varepsilon w}) \frac{\partial F_3(z, w, \varepsilon)}{\partial w} - \\ - (1 - e^{-j\varepsilon w}) (\lambda + j\varepsilon w \kappa_2) F_3(z, w, \varepsilon) = 0 \end{aligned}$$

имеет вид

$$F_3(z, w) = R(z) \cdot e^{\left\{ \frac{(jw)^3}{6} \kappa_3 \right\}},$$

где величина  $\kappa_3$  определяется равенством

$$\kappa_3 = \kappa_2 + \frac{\partial f_2(0)}{\partial z} + \frac{\partial f_3(0)}{\partial z}$$

а вектор функция  $f_3(z)$  является решением уравнения

$$\frac{\partial f_3(z)}{\partial z} + \frac{\partial f_3(0)}{\partial z} (A(z) - 1) + 2 \frac{\partial f_2(z)}{\partial z} A(z) - 2\kappa_2 R(z) = 0.$$

Для характеристической функции величины  $i(t)$  в стационарном режиме, запишем

$$Me^{ju i(t)} = H_3(\infty, u) = e^{\left\{ ju \frac{\lambda}{\mu} + \frac{(ju)^2}{2} \frac{\kappa_2}{\mu} + \frac{(ju)^3}{6} \frac{\kappa_3}{\mu} \right\}}.$$

Полученное равенство будем называть асимптотикой третьего порядка характеристической функции числа занятых приборов.

## 5. ЗАКЛЮЧЕНИЕ

Таким образом, найдены моменты первого, второго и третьего порядков, а также проведено исследование системы методом асимптотического анализа до третьего порядка.

Численная реализация позволит определить условие применимости асимптотического метода [4] для анализа системы массового обслуживания с входящим рекуррентным потоком и неограниченным числом обслуживающих приборов.

## ЛИТЕРАТУРА

1. *Гнеденко Б. В., Коваленко И. Н.* Введение в теорию массового обслуживания. М.: КомКнига, 2005. 228 с.
2. *Кокс Д., Смит В.* Теория восстановления. М.: Сов. радио, 1967. 298 с.
3. *Назаров А. А., Моисеева С. П.* Метод асимптотического анализа в теории массового обслуживания Томск: Изд-во НТЛ. 2006. 112 с.
4. *Назаров А. А., Семенова И. А.* Исследование RQ-систем методом асимптотических семиинвариантов // Вестник Томского государственного университета. Серия управление, вычислительная техника и информатика 2010. № 3 (12). с. 85-96.