

Détection et localisation de fautes temporelles dans les systèmes $(\max, +)$ -linéaires

Euriell Le Corronc, Alexandre Sahuguède, and Yannick Pencolé

CNRS, LAAS-CNRS, Université de Toulouse, UPS, Toulouse, France
{euriell.le.corronc;alexandre.sahuguede;yannick.pencole}@laas.fr

Résumé

L'automatisation du diagnostic de pannes dans les systèmes industriels tels que les systèmes manufacturiers ou de transport souvent modélisés par des Systèmes à Événements Discrets (SED) est un enjeu majeur. Il est nécessaire de déterminer rapidement les problèmes sur les équipements afin de les réparer au plus tôt et ainsi maximiser le temps opérationnel et productif du système. Parmi les différents types de pannes, les pertes de performances temporelles sont régulièrement rencontrées comme par exemple une baisse du taux de production de pièces dans un système d'assemblage ou encore un ralentissement de convoyeurs dans un réseau de transport de bagages dans un aéroport. Ces problèmes ne sont pas facilement modélisables avec les méthodes de diagnostic à base de modèles à événements discrets connues à ce jour si bien que les outils classiques de diagnostic ne sont a priori pas bien adaptés pour en déterminer la ou les causes.

L'objectif de cet article est de proposer une méthode de détection et de localisation de fautes temporelles pour une classe de SED temporisés appelés systèmes $(\max, +)$ -linéaires. Ce type de système permettant la représentation de phénomènes de synchronisation entre ressources, de durées d'opération et de temps de transmission est particulièrement bien adapté pour identifier des décalages temporels non souhaités typiques des problèmes dans les procédés industriels.

La méthode proposée se déroule en plusieurs étapes. A partir d'un flux d'observations temporisées, le problème consiste tout d'abord à déterminer si ce flux résulte d'un comportement en présence d'une faute temporelle ou non. Des indicateurs de fautes sont utilisés pour répondre à cette question et reposent sur l'utilisation de la théorie de la résiduation appliquée aux systèmes $(\max, +)$ -linéaires. Si la faute est détectée, il est alors nécessaire de la localiser au mieux dans le système. Les fautes temporelles potentielles sont donc répertoriées et ajoutées au modèle $(\max, +)$ du système en comportement normal. Ensuite, de manière analogue à la théorie classique du diagnostic dans les systèmes à temps continu, des matrices de signatures sont proposées et permettent de déterminer les fautes candidates expliquant les observations.

1 Introduction

La surveillance de l'état de santé d'un système tel qu'un système automatique de production, un système de transport de ressources ou encore un système logistique, souvent modélisé par un Système à Événements Discrets (SED), est essentiel pour garantir son exploitation maximale. La détermination d'un tel état de santé peut notamment renseigner et influencer en ligne l'ordonnancement de tâches à effectuer (reconfiguration en ligne du système, réordonnancement en cas de dysfonctionnements) et participer, hors-ligne, à la stratégie de maintenance (remplacement de pièces défectueuses). Parmi les dysfonctionnements qui peuvent avoir lieu sur un tel système en cours d'opération, on peut entre autre distinguer des pannes franches (une faute matérielle) conduisant en général à l'arrêt complet du système, mais également à des problèmes

de performance d'un ou de plusieurs équipements occasionnant une baisse de performance générale qui peut se régler soit par le changement effectif des équipements en cause (maintenance) soit par un réordonnement des tâches à réaliser pour compenser ces problèmes.

C'est en particulier ce deuxième contexte qui nécessite la mise en place d'une technique automatique de diagnostic de pannes afin de localiser les équipements qui sont la source de ces pertes de performance générale. Les problèmes d'ordre temporel tels que des délais intempestifs ou des problèmes de synchronisations opérationnelles sont notamment à prendre en compte et encore peu d'approches le permettent de nos jours. Les contributions de [5, 10, 11] sont basées sur le formalisme des chroniques ou des signatures temporelles causales qui modélisent des ensembles partiellement ordonnés d'événements observables avec des contraintes de temps. Dans [13] et [2], la définition d'un problème de diagnostic de pannes est basée sur les automates temporisés alors que d'autres contributions utilisent les réseaux de Petri [6, 7, 8].

Dans cet article, nous proposons une méthode utilisant le formalisme des systèmes $(\max, +)$ -linéaires basé sur la théorie des dioïdes [1, 3, 9] et permettant de représenter des phénomènes de synchronisation et de délais dans un modèle fonctionnel du système. Ainsi, ces systèmes sont particulièrement intéressants pour analyser des dysfonctionnements engendrant des décalages temporels : en fonction des flux observés en entrée et en sortie du système, des pertes de performance temporelle sont tout d'abord repérées (étape de détection), tandis que l'ensemble des composants à l'origine de ces pertes est déterminé (étape de localisation). Cette méthode repose sur la mise en place d'un modèle du système intégrant la notion de *faute temporelle* et la définition d'*indicateurs de faute* à partir desquels il est possible de retrouver l'ensemble des fautes suspectées.

L'organisation de cet article est la suivante. La section 2 rappelle dans un premier temps le cadre mathématique des systèmes $(\max, +)$ -linéaires sur lequel s'appuie l'approche de diagnostic proposée. La section 3 décrit ensuite une méthode de détection de décalages temporels qui repose sur un modèle de comportement normal du système surveillé. Enfin, ce modèle est étendu en section 4 par l'introduction d'un modèle de faute temporelle à partir duquel on propose une méthode de localisation des fautes temporelles dans les systèmes $(\max, +)$ -linéaires.

2 Préliminaires sur les systèmes $(\max, +)$ -linéaires

Cette section rappelle les préliminaires mathématiques utilisés dans cet article. Pour approfondir ces concepts, le lecteur intéressé est invité à parcourir [1, Chap 4] et [9].

2.1 La théorie des dioïdes

Définition 1 (Dioïde ou semi-anneau idempotent). Un dioïde \mathcal{D} , ou semi-anneau idempotent, est un ensemble muni de deux lois notées \oplus et \otimes . La somme \oplus est associative, commutative, idempotente (*i.e.* $\forall a \in \mathcal{D}, a \oplus a = a$) et admet un élément neutre noté ε . Le produit ¹ \otimes est associatif, distribue sur la somme et admet e comme élément neutre.

Un dioïde est dit complet s'il est fermé pour les sommes infinies et si le produit distribue sur ces sommes infinies. De plus, à cause de l'idempotence de la somme, une relation d'ordre peut être associée à \mathcal{D} par l'équivalence suivante : $\forall a, b \in \mathcal{D}, a \succeq b \iff (a = a \oplus b \text{ et } b = a \wedge b)$. Un dioïde complet est un treillis complet pour lequel $a \oplus b$ est le plus petit majorant de \mathcal{D} alors que $a \wedge b$ est son plus grand minorant. Enfin, l'opérateur *étoile de Kleene* est défini comme suit :

1. Comme dans l'algèbre usuel, le symbole \otimes pourra être omis lorsqu'aucune confusion n'est possible.

$a^* = \bigoplus_{i \geq 0} a^i$ avec $a^0 = e$.

Théorème 2 ([9]). L'équation implicite $x = ax \oplus b$, définie sur un dioïde complet \mathcal{D} , admet $x = a^*b$ comme plus petite solution.

Exemple 3. L'ensemble $\overline{\mathbb{Z}}_{max} = \mathbb{Z} \cup \{-\infty, +\infty\}$, muni de l'opérateur max comme somme \oplus et de la somme classique comme produit \otimes , est un dioïde complet où $\varepsilon = -\infty$, $e = 0$ et $T = +\infty$. Dans $\overline{\mathbb{Z}}_{max}$, le plus grand minorant \wedge est l'opérateur min.

Exemple 4. L'ensemble des séries formelles à deux variables commutatives γ et δ , à coefficients booléens dans $\{\varepsilon, e\}$ et à exposants dans \mathbb{Z} , est un dioïde complet noté $\mathbb{B}[[\gamma, \delta]]$ pour lequel $\varepsilon = \bigoplus_{n,t \in \mathbb{Z}} \varepsilon \gamma^n \delta^t$ (série nulle) et $e = \gamma^0 \delta^0$. Une série $s \in \mathbb{B}[[\gamma, \delta]]$ est écrite de manière canonique par $s = \bigoplus_{n,t \in \mathbb{Z}} s(n,t) \gamma^n \delta^t$ avec $s(n,t) = e$ ou ε .

Graphiquement, une série de $\mathbb{B}[[\gamma, \delta]]$ est décrite par une collection de points de coordonnées (n,t) dans \mathbb{Z}^2 avec γ pour axe horizontal et δ pour axe vertical. Les coefficients booléens indiquent la présence d'un point $s(n,t) = e$ ou son absence $s(n,t) = \varepsilon$.

Exemple 5. Le quotient de $\mathbb{B}[[\gamma, \delta]]$ par la relation d'équivalence $\gamma^*(\delta^{-1})^*$ est le dioïde complet $\mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$. Ainsi, un élément de $\mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$ est une classe d'équivalence notée² $[a]_{\gamma^*(\delta^{-1})^*}$ et regroupant tous les éléments de $\mathbb{B}[[\gamma, \delta]]$ équivalents modulo $\gamma^*(\delta^{-1})^*$. Les éléments neutres ε et e sont les mêmes que ceux de $\mathbb{B}[[\gamma, \delta]]$.

Graphiquement, le produit d'un monôme $\gamma^n \delta^t \in \mathbb{B}[[\gamma, \delta]]$ par $\gamma^*(\delta^{-1})^*$ revient à considérer cet élément dans $\mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$ comme un cône sud-est de coordonnées (n,t) contenant tous les monômes équivalents à $\gamma^n \delta^t$. La description de tous les points du cône induit par les monômes d'une série $s \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$ correspond à la *représentation maximale* de s . Sa *représentation minimale* est obtenue en écrivant uniquement les monômes des sommets des cônes. Une autre représentation intéressante est la *représentation dateur* obtenue à partir de la représentation maximale en écrivant pour chaque γ^n de la série, le plus grand δ^t associé. Soit $s = \gamma^0 \delta^3 \oplus \gamma^2 \delta^4 \oplus \gamma^5 \delta^7$ une série $\mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$, la figure 1 montre sa représentation maximale (tous les points de la figure) et sa représentation dateur (uniquement les points sur les lignes horizontales) définie sous forme de fonction ci-dessous. Il est important de noter qu'à cause de l'équivalence $\gamma^*(\delta^{-1})^*$, $s = \gamma^0 \delta^3 \oplus \gamma^2 \delta^4 \oplus \gamma^5 \delta^7 = \gamma^0 \delta^3 \oplus \gamma^1 \delta^3 \oplus \gamma^2 \delta^4 \oplus \gamma^3 \delta^4 \oplus \gamma^4 \delta^4 \oplus \gamma^5 \delta^7 \oplus \gamma^6 \delta^7$.

Définition 6 (Fonction dateur). Soit s une série de $\mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$, la *fonction dateur* de s est la fonction non-décroissante $\mathcal{D}_s(n) : \mathbb{Z} \mapsto \overline{\mathbb{Z}}$ telle que $s = \bigoplus_{n \in \mathbb{Z}} \gamma^n \delta^{\mathcal{D}_s(n)}$.

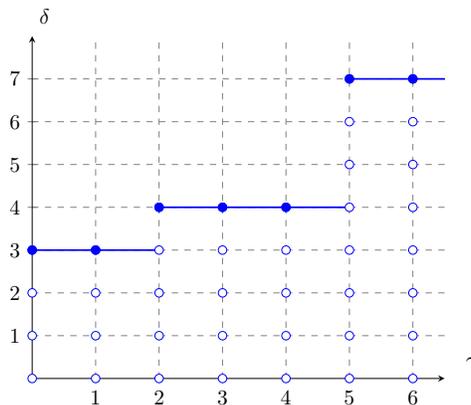


FIGURE 1 – Représentations maximale et dateur d'une série $s \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$.

2. La notation a sans les crochets sera adoptée par la suite.

La théorie de la résiduation, initialement destinée aux treillis, permet de définir des « pseudo-inverses » d'applications isotones définies sur des ensembles ordonnés et ainsi résoudre des inégalités telles que $f(x) \preceq b$. Cette théorie a été appliquée aux dioïdes comme suit.

Définition 7 (Application résiduable et sa résiduée). Soit $f : \mathcal{D} \rightarrow \mathcal{C}$ une application isotone où \mathcal{D} et \mathcal{C} sont des dioïdes complets. L'application f est dite *résiduable* si $\forall b \in \mathcal{C}$, le plus grand élément du sous-ensemble $\{x \in \mathcal{D} \mid f(x) \preceq b\}$, noté $f^\sharp(b)$, existe et appartient à ce sous-ensemble. L'application f^\sharp est appelée la *résiduée* de f .

Lorsque f est résiduable, f^\sharp est la seule application isotone telle que $f \circ f^\sharp \preceq \text{Id}_{\mathcal{C}}$ et $f^\sharp \circ f \succeq \text{Id}_{\mathcal{D}}$, où $\text{Id}_{\mathcal{C}}$ et $\text{Id}_{\mathcal{D}}$ sont respectivement les applications identités de \mathcal{C} et \mathcal{D} .

Exemple 8. L'application $R_a : x \mapsto x \otimes a$ définies sur un dioïde complet \mathcal{D} est résiduable. Sa résiduée est notée $R_a^\sharp : x \mapsto x \not\phi a$ et appelée *quotient à droite*. Ainsi, $b \not\phi a$ est la plus grande solution à l'inégalité $x \otimes a \preceq b$, i.e. $b \not\phi a = \hat{x} = \bigoplus \{x \mid x \otimes a \preceq b\}$. Cet exemple peut également être appliqué sur le produit de matrices $X \mapsto X \otimes A \in \mathcal{D}^{p \times m}$ avec $A \in \mathcal{D}^{n \times m}$ et $X \in \mathcal{D}^{p \times n}$, c'est-à-dire :

$$R_A = X \otimes A : (X \otimes A)_{ij} = \bigoplus_{k=1}^n X_{ik} \otimes A_{kj}.$$

Le calcul de $B \not\phi A \in \mathcal{D}^{p \times n}$ avec $B \in \mathcal{D}^{p \times m}$ est donné par :

$$R_A^\sharp(B) = B \not\phi A : (B \not\phi A)_{ij} = \bigwedge_{k=1}^m B_{ik} \not\phi A_{jk}. \quad (1)$$

Théorème 9 ([9]). Soit \mathcal{D} un dioïde complet et $A \in \mathcal{D}^{n \times m}$ une matrice. $A \not\phi A \in \mathcal{D}^{n \times n}$ est une matrice qui vérifie :

$$A \not\phi A = (A \not\phi A)^*. \quad (2)$$

2.2 Modélisation d'un système (max,+)-linéaire

Le dioïde complet $\mathcal{M}_{in}^{ax}[\gamma, \delta]$ est très utile pour manipuler les flux d'événements temporisés d'un SED tout en conservant l'historique de leurs occurrences datées. En effet, grâce à l'équivalence $\gamma^*(\delta^{-1})^*$, les séries de $\mathcal{M}_{in}^{ax}[\gamma, \delta]$ sont monotones croissantes et représentent la cumulation des événements au cours du temps. Un monôme $\gamma^n \delta^t$ est interprété comme suit : *le $n^{\text{ème}}$ événement se produit au plus tôt à l'instant t* . Les systèmes pouvant être modélisés dans ce cadre sont par exemple des systèmes manufacturiers ou de transport de ressources. A partir d'un flux u d'événements d'entrée temporisés (nouvel ordre de production ou de transport), la réponse du système est alors un flux y d'événements de sortie temporisés (sortie du produit fini de la chaîne, arrivée de la ressource). La relation entre les entrées u et les sorties y du système est donnée par cette équation :

$$y = h \otimes u \quad (3)$$

où h est appelée la fonction de transfert du système. Plus précisément, l'obtention de cette relation d'entrée/sortie provient de cette représentation d'état :

$$\begin{cases} x = Ax \oplus Bu \\ y = Cx \end{cases} \quad (4)$$

où $A \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[\gamma, \delta]^{n \times n}$, $B \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[\gamma, \delta]^{n \times p}$ et $C \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[\gamma, \delta]^{q \times n}$. n , p et q correspondent respectivement à la taille du vecteur d'état x , du vecteur d'entrée u et du vecteur de sortie y . Ensuite, en appliquant le théorème 2, la relation d'entrée/sortie est obtenue $y = CA^*Bu = hu$. Donc $h = CA^*B$.

Les systèmes caractérisés par les équations (3) et (4) sont couramment appelés systèmes (max,+)-linéaires. Une librairie de calculs écrite en C++ et appelée `minmaxgd` (voir [4]). permet la manipulation des séries de $\mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$. Graphiquement, tout système caractérisé par ces équations peut être représenté par un Graphe d'Événement Temporisé (GET) qui est une sous-classe d'un réseau de Petri temporisé pour lequel chaque place n'a qu'une transition en amont et une transition en aval. Dans un GET, la règle de franchissement au plus tôt est appliquée c'est-à-dire que dès qu'une transition est franchissable, elle est tirée.

Exemple 10. Considérons une ligne d'assemblage automatique avec 3 machines M_1 , M_2 et M_3 illustré par le GET de la figure 2. Les machines M_1 et M_2 traitent indépendamment en 2 et 3 unités de temps les éléments arrivant par les entrées u_1 and u_2 . Les fins de processus des machines M_1 et M_2 sont représentées par les tirs des transitions x_2 et x_4 et les éléments mettent ensuite respectivement 3 et 5 unités de temps pour arriver sur la machine M_3 . Cette machine réalise alors un assemblage des éléments, cela nécessite 2 unités de temps et 2 assemblages peuvent être réalisés en même temps. Le tir de la transition x_6 représente la fin de l'assemblage. Le produit complet sort finalement de la ligne par la sortie y . La représentation d'état de ce système MISO³ (plusieurs entrées - une sortie) est donné dans $\mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$:

$$\left\{ \begin{array}{l} x = \begin{pmatrix} \cdot & \gamma^1 \delta^0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \gamma^0 \delta^2 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & \gamma^1 \delta^0 & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \gamma^0 \delta^3 & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \gamma^0 \delta^3 & \cdot & \gamma^0 \delta^5 & \cdot & \gamma^2 \delta^0 \\ \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \gamma^0 \delta^2 & \cdot \end{pmatrix} x \oplus \begin{pmatrix} \gamma^0 \delta^0 & \cdot \\ \cdot & \cdot \\ \cdot & \gamma^0 \delta^0 \\ \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot \end{pmatrix} u \\ y = \begin{pmatrix} \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \gamma^0 \delta^0 \end{pmatrix} x \end{array} \right. .$$

Dans ces matrices, les indices des γ représentent les décalages événementiels entre les tirs des transitions (le $n + 1$ ^{ème} tir de x_1 dépend en partie du n ^{ème} tir de x_2) et les indices des δ représentent les décalages temporels entre les tirs des transitions (la date de tir de x_2 dépend de la date de tir de x_1 plus 2 unités de temps). Le point '.' représente ε qui indique l'absence de connexion entre les transitions. La fonction de transfert (qui est en fait une matrice $h \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]^{q \times p}$ avec $q = 1$) du système est calculée :

$$h = CA^*B = (\gamma^0 \delta^7 (\gamma^1 \delta^2)^* \quad \gamma^0 \delta^{10} (\gamma^1 \delta^3)^*).$$

Donc, si l'entrée suivante est donnée :

$$u = \begin{pmatrix} \gamma^0 \delta^2 \oplus \gamma^1 \delta^3 \oplus \gamma^2 \delta^5 \oplus \gamma^4 \delta^{+\infty} \\ \gamma^0 \delta^2 \oplus \gamma^1 \delta^3 \oplus \gamma^2 \delta^5 \oplus \gamma^4 \delta^{+\infty} \end{pmatrix}$$

la sortie correspondante sera :

$$y = hu = \gamma^0 \delta^{12} \oplus \gamma^1 \delta^{15} \oplus \gamma^2 \delta^{18} \oplus \gamma^3 \delta^{21} \oplus \gamma^4 \delta^{+\infty}.$$

Les entrées u et la sortie y montre particulièrement la notion de cumulation d'événements au cours du temps. Dans ces flux appelés trajectoires, la numérotation des événements commence à 0. Par exemple l'entrée u_1 et son monôme $\gamma^0 \delta^2$ indique que le 0^{ème} événement (donc le premier événement de la trajectoire) se produit à $t = 2$. Lorsque la trajectoire décrit un nombre fini d'ordre de production ou de ressources traitées, la série contient un nombre fini de monômes et le dernier est noté $\gamma^n \delta^{+\infty}$. Il signifie que plus rien ne se produit à partir du n ^{ème} événement (les n ^{ème} événements de u et y).

3. MISO = Multiple Inputs - Single Output.

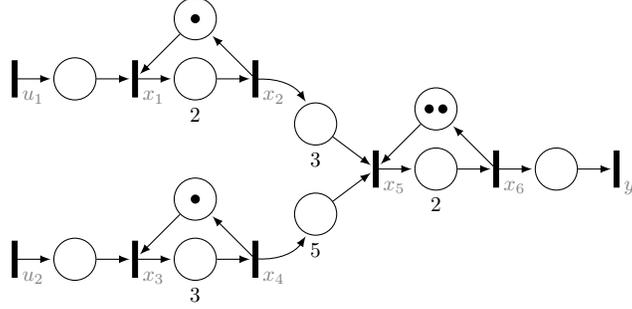


FIGURE 2 – Un GET d’une ligne d’assemblage.

3 Détection de fautes dans un système $(\max, +)$ -linéaire

La mise en place d’un système automatique de diagnostic peut avoir plusieurs degrés de précision. Le premier d’entre eux est la *détection de fautes*. Le principe de la détection consiste à analyser les flux d’observations du système et à déterminer si le comportement du système est normal (pas de fautes détectées) ou non (détection de fautes). Afin de mettre en œuvre un tel mécanisme de détection, il suffit en général de disposer du modèle de fonctionnement nominal du système et de comparer les flux réellement observés avec les flux attendus par le modèle. Comme présentés dans la section 2.2, les systèmes $(\max, +)$ -linéaires sont pleinement caractérisés par leur fonction de transfert h . La relation entre les entrées u et les sorties y du système sont le modèle fonctionnel du système. Ainsi, un système est dit en faute à partir du moment où la fonction du système ne remplit pas correctement son rôle, c’est-à-dire à partir du moment où le flux réel y d’événements sortants ne correspond pas au flux attendu \tilde{y} . Supposons maintenant que y et \tilde{y} sont connus, le problème est de trouver un moyen pour les comparer et déterminer la présence de décalages temporels entre eux. Il en résulte la définition d’un *indicateur* de faute.

3.1 Comparaison temporelle entre flux

Nous proposons ici de réaliser cette comparaison temporelle en utilisant la théorie de la résiduation, en particulier l’utilisation du quotient à droite ϕ . Une fonction de décalage temporel va également servir pour mesurer les écarts entre deux fonctions dateurs de séries de $\mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$ (voir définition 6).

Définition 11 (Fonction de décalage temporel). Soient $a, b \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$ et leurs fonctions dateurs respectives $\mathcal{D}_a(n)$ et $\mathcal{D}_b(n)$, la *fonction de décalage temporelle* représentant tous les écarts de temps entre a et b pour chaque $n \in \mathbb{Z}$ est définie par $\mathcal{T}_{a,b}(n) = \mathcal{D}_a(n) - \mathcal{D}_b(n)$.

Intuitivement, cette fonction associe les différences de temps entre les occurrences du $n^{\text{ème}}$ événement de la série a et l’occurrence du $n^{\text{ème}}$ de la série b . Il est clair que $\mathcal{T}_{a,a}(n) = 0, \forall n \in \mathbb{Z}$.

Théorème 12 ([9]). Soient $a, b \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$, la fonction de décalage temporel peut être bornée comme suit :

$$\forall n \in \mathbb{Z}, \quad \mathcal{D}_{b\phi a}(0) \leq \mathcal{T}_{a,b}(n) \leq -\mathcal{D}_{a\phi b}(0).$$

La borne inférieure correspond au décalage minimum dans le domaine temporel entre a et b alors que la borne supérieure correspond au décalage maximum.

Le théorème 12 indique donc que la comparaison entre les séries a et b peut être réduite à déterminer les bornes $\mathcal{D}_{b\phi a}(0)$ et $-\mathcal{D}_{a\phi b}(0)$ de la fonction de décalage temporel $\mathcal{T}_{a,b}$. Ces bornes

sont extraites des séries $b\phi a$ and $a\phi b$. Plus précisément :

$$\begin{aligned} \mathcal{D}_{b\phi a}(0) &\text{ provient de } \gamma^0 \delta^{\mathcal{D}_{b\phi a}(0)} \in b\phi a, \\ -\mathcal{D}_{a\phi b}(0) &\text{ provient de } \gamma^0 \delta^{\mathcal{D}_{a\phi b}(0)} \in a\phi b. \end{aligned}$$

Ces monômes peuvent ne pas apparaître explicitement dans les séries $a\phi b$ et $b\phi a$ mais sont retrouvés en écrivant ces séries dans leurs représentations dateurs dans lesquelles chaque indice de γ présent dans la série est décrit.

Exemple 13. Soient $a, b \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$ telles que :

$$\begin{aligned} a &= \gamma^0 \delta^{12} \oplus \gamma^1 \delta^{15} \oplus \gamma^2 \delta^{18} \oplus \gamma^3 \delta^{21} \oplus \gamma^4 \delta^{+\infty}, \\ b &= \gamma^0 \delta^{12} \oplus \gamma^1 \delta^{15} \oplus \gamma^2 \delta^{19} \oplus \gamma^3 \delta^{23} \oplus \gamma^4 \delta^{+\infty}. \end{aligned}$$

Comme illustré figure 3, l'écart minimal entre les deux séries est de 0 (atteint pour γ^0 et γ^1) alors que l'écart maximal est égal à 2. Le calcul de $a\phi b$ et $b\phi a$ produit ces écarts :

$$\begin{aligned} a\phi b &= \gamma^0 \delta^{-2} \oplus \gamma^1 \delta^2 \oplus \gamma^2 \delta^6 \oplus \gamma^3 \delta^9 \oplus \gamma^4 \delta^{+\infty}, \\ b\phi a &= \gamma^0 \delta^0 \oplus \gamma^1 \delta^3 \oplus \gamma^2 \delta^7 \oplus \gamma^3 \delta^{11} \oplus \gamma^4 \delta^{+\infty}. \end{aligned}$$

L'écart temporel minimal $\mathcal{D}_{b\phi a}(0)$ est égal à 0 et est présent dans le monôme $\gamma^0 \delta^{\mathcal{D}_{b\phi a}(0)}$ de $b\phi a$. Cela signifie que les séries a et b contiennent au moins une fois le même monôme (en l'occurrence $\gamma^0 \delta^{12}$ et $\gamma^1 \delta^{15}$). L'écart temporel maximal $-\mathcal{D}_{a\phi b}(0)$ est égal à 2 et est présent dans le monôme $\gamma^0 \delta^{\mathcal{D}_{a\phi b}(0)}$ de $a\phi b$ comme illustré dans la figure 4. Ainsi, la distance la plus grande dans le domaine temporel entre a et b est de 2 unités de temps et se trouve entre les monômes $\gamma^3 \delta^{21} \in a$ et $\gamma^3 \delta^{23} \in b$.

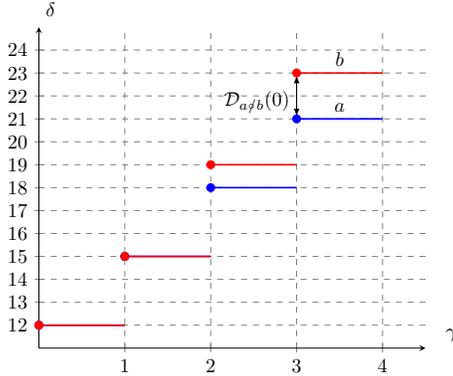


FIGURE 3 – Séries $a, b \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[[\gamma, \delta]]$ dans leurs représentations dateurs.

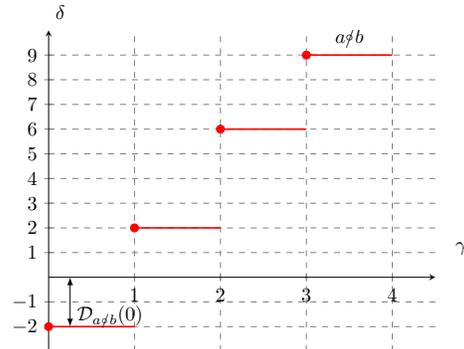


FIGURE 4 – Ecart temporel maximal entre a et b .

3.2 Indicateur de détection de faute temporelle

Concernant le problème de comparaison de la sortie réelle du système y avec sa sortie attendue \tilde{y} , le théorème 12 fournit un moyen de borner les éventuels écarts temporels entre les

événements de y et de \tilde{y} .

Proposition 14. Soient $y, \tilde{y} \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[\gamma, \delta]$, les décalages temporels entre y et \tilde{y} sont inclus dans l'intervalle :

$$\Sigma_\tau(y, \tilde{y}) = [\mathcal{D}_{y\phi\tilde{y}}(0); -\mathcal{D}_{\tilde{y}\phi y}(0)] \quad (5)$$

où $\gamma^0 \delta^{\mathcal{D}_{y\phi\tilde{y}}(0)} \in y\phi\tilde{y}$ et $\gamma^0 \delta^{\mathcal{D}_{\tilde{y}\phi y}(0)} \in \tilde{y}\phi y$.

A partir de cette proposition, un indicateur de faute est défini pour chaque sortie du système. Cet indicateur est construit à partir de la connaissance de la fonction de transfert h du système et de l'observation des événements survenus sur l'entrée u et la sortie y . Dans [12], nous présentons deux indicateurs, l'un pour les systèmes à une seule sortie, l'autre pour ceux à plusieurs sorties. Ici, nous ne rappelons qu'un seul un indicateur lié à une seule sortie, peu importe le type de système étudié. Cet indicateur utilise les calculs de $y\phi\tilde{y}$ et $\tilde{y}\phi y \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[\gamma, \delta]^{q \times q}$ avec $q = 1$ pour un système à une seule sortie. Pour un système à plusieurs sorties, donc lorsque $q > 1$, il suffit d'utiliser directement les éléments diagonaux $(y\phi\tilde{y})_{ii} = y_i\phi\tilde{y}_i$ et $(\tilde{y}\phi y)_{ii} = \tilde{y}_i\phi y_i$ des résultats du calcul matriciel car un tel système en faute si au moins l'une de ses sorties n'est pas la sortie attendue.

Définition 15 (Indicateur de faute). Soit $h \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[\gamma, \delta]^{q \times p}$ une fonction de transfert d'un système (max,+)-linéaire. Soient $u \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[\gamma, \delta]^p$ et $y \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[\gamma, \delta]^q$ les trajectoires d'entrée et de sortie observables du système. L'indicateur $I_h(u, y_i)$ est la fonction :

$$I_h(u, y_i) = \begin{cases} faux & \text{si pour } \tilde{y}_i = hu, \Sigma_\tau(y_i, \tilde{y}_i) = [0; 0], \\ vrai & \text{sinon.} \end{cases}$$

Pour un système à une seule sortie, $y_i = y \in \mathcal{M}_{in}^{ax}[\gamma, \delta]$.

Puisque u est observé, I_h commence par simuler le système pour obtenir la sortie attendue \tilde{y}_i . Ensuite, grâce au calcul du quotient à droite entre y et \tilde{y} , les distances entre y_i et \tilde{y}_i sont calculées. L'indicateur lève une alarme (*i.e.* il retourne *vrai*) dès qu'une des bornes minimale ou maximale du décalage temporel déterminé par la proposition 14 entre la sortie observée y et la sortie attendue \tilde{y} n'est pas nulle. En retournant *faux* uniquement lorsque $\Sigma_\tau(y_i, \tilde{y}_i) = [0; 0]$, cela garantit que l'indicateur retournera *faux* uniquement lorsque les deux bornes sont nulles. Maintenant, il reste à savoir si l'indicateur défini est correct ou non.

Définition 16 (Indicateur correct). Un indicateur est *correct* s'il retourne *vrai* uniquement lorsque le système est en faute.

En d'autres termes, un indicateur correct ne devrait jamais lever une alarme tant que le système n'a pas de faute, c'est-à-dire qu'il assure qu'il n'y aura jamais de détection de type faux positif. Dans le cas de l'indicateur I_h , cela revient à savoir si $\Sigma_\tau(y_i, \tilde{y}_i) \neq [0; 0]$ indique toujours que le système est en faute.

Proposition 17. L'indicateur $I_h(u, y_i)$ est correct.

Preuve. Pour prouver que $I_h(u, y_i)$ est correct, il faut prouver que pour n'importe quel couple de trajectoire identique (y_1, y_2) dans $\mathcal{M}_{in}^{ax}[\gamma, \delta]$, $\Sigma_\tau(y_1, y_2) = [0; 0]$. Considérons deux séries identiques y_1 et y_2 , alors $y_1\phi y_2 = y_2\phi y_1 = y_1\phi y_1$. Maintenant, soit $x_1 = y_1\phi y_1$ et selon les théorèmes 9 et 2, $x_1 = (x_1)^* = e \oplus \dots = \gamma^0 \delta^0 \oplus \dots$. Ainsi, il existe toujours dans $y_1\phi y_2$ et dans $y_2\phi y_1$ un monôme $e = \gamma^0 \delta^0$. A partir du théorème 12 on obtient $\mathcal{D}_{y_1\phi y_2}(0) = -\mathcal{D}_{y_2\phi y_1}(0) = 0$. Le résultat découle alors de l'équation (5).

Exemple 18. Soit le système MIMO⁴ (plusieurs entrées - plusieurs sorties) (max,+)-linéaire

4. MIMO = Multiple Inputs - Multiple Outputs.

de la figure 5 dont voici la fonction de transfert :

$$h = \begin{pmatrix} \gamma^0 \delta^8 (\gamma^1 \delta^1)^* & \gamma^0 \delta^8 (\gamma^1 \delta^1)^* \\ \gamma^0 \delta^5 (\gamma^1 \delta^1)^* & \gamma^0 \delta^5 (\gamma^1 \delta^1)^* \\ \gamma^0 \delta^1 (\gamma^1 \delta^1)^* & \varepsilon \\ \gamma^0 \delta^3 (\gamma^1 \delta^1)^* & \gamma^0 \delta^3 (\gamma^1 \delta^1)^* \end{pmatrix}. \quad (6)$$

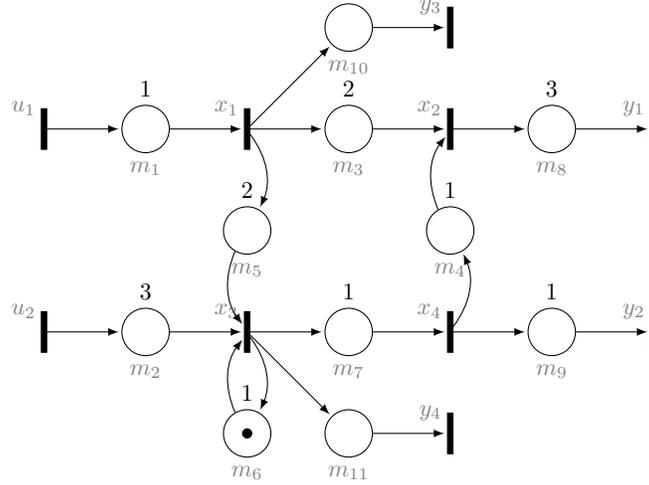


FIGURE 5 – GET d'un système MIMO (max,+)-linéaire.

Soit les entrées suivantes :

$$u = \begin{pmatrix} \gamma^0 \delta^2 \oplus \gamma^1 \delta^4 \oplus \gamma^3 \delta^\infty \\ \gamma^0 \delta^3 \oplus \gamma^1 \delta^5 \oplus \gamma^3 \delta^\infty \end{pmatrix},$$

les sorties attendues sont alors :

$$\tilde{y} = \begin{pmatrix} \gamma^0 \delta^{11} \oplus \gamma^1 \delta^{13} \oplus \gamma^2 \delta^{14} \oplus \gamma^3 \delta^\infty \\ \gamma^0 \delta^8 \oplus \gamma^1 \delta^{10} \oplus \gamma^2 \delta^{11} \oplus \gamma^3 \delta^\infty \\ \gamma^0 \delta^3 \oplus \gamma^1 \delta^5 \oplus \gamma^3 \delta^\infty \\ \gamma^0 \delta^6 \oplus \gamma^1 \delta^8 \oplus \gamma^2 \delta^9 \oplus \gamma^3 \delta^\infty \end{pmatrix}.$$

Si une faute génère un délai de 4 unités de temps entre les transitions x_1 et x_2 (la place entre ces transitions est alors labélisée avec 6 unités de temps au lieu de 2), la sortie observée de y_1 devient $y_1 = \gamma^0 \delta^{12} \oplus \gamma^1 \delta^{14} \oplus \gamma^3 \delta^\infty$ alors que les autres sorties ne changent pas. Les calculs de $\tilde{y} \not\prec y$ et $y \not\prec \tilde{y}$ donnent pour y_1 :

$$\begin{aligned} (\tilde{y} \not\prec y)_{11} &= \tilde{y}_1 \not\prec y_1 = \gamma^0 \delta^{-1} \oplus \gamma^1 \delta^0 \oplus \gamma^2 \delta^2 \oplus \gamma^3 \delta^{+\infty}, \\ (y \not\prec \tilde{y})_{11} &= y_1 \not\prec \tilde{y}_1 = \gamma^0 \delta^0 \oplus \gamma^1 \delta^1 \oplus \gamma^2 \delta^3 \oplus \gamma^3 \delta^{+\infty}. \end{aligned}$$

Donc $I_h(u, y_1) = \text{vrai}$ car $\Sigma_\tau(y_1, \tilde{y}_1) = [0; 1]$. Un décalage temporel est détecté pour cette sortie. Les indicateurs des autres sorties renvoient faux donc aucun autre décalage temporel n'est détecté. Par exemple, pour la sortie y_2 , on obtient $\Sigma_\tau(y_2, \tilde{y}_2) = [0; 0]$ d'après :

$$\begin{aligned} (\tilde{y} \not\prec y)_{22} &= \tilde{y}_2 \not\prec y_2 = \gamma^0 \delta^0 \oplus \gamma^1 \delta^1 \oplus \gamma^2 \delta^3 \oplus \gamma^3 \delta^{+\infty}, \\ (y \not\prec \tilde{y})_{22} &= y_2 \not\prec \tilde{y}_2 = \gamma^0 \delta^0 \oplus \gamma^1 \delta^1 \oplus \gamma^2 \delta^3 \oplus \gamma^3 \delta^{+\infty}. \end{aligned}$$

4 Localisation de fautes dans un système $(\max, +)$ -linéaire

La section 3 définit un indicateur permettant de *détecter* la présence de fautes temporelles. L'objectif de cette section est d'utiliser cet indicateur afin d'affiner le résultat du diagnostic et de *localiser* l'origine de la (des) faute(s) temporelle(s). La méthode de localisation proposée repose dans un premier temps sur l'extension du modèle de fonctionnement nominal en y intégrant un modèle de représentation des fautes temporelles. La deuxième étape consiste à analyser ce nouveau modèle pour en extraire des matrices de signatures qui vont associer à chaque type de faute temporelle des manifestations observables sur les indicateurs.

4.1 Représentation d'une faute de type décalage temporel

Un décalage temporel est en réalité une modification de la durée associée à une place du GET correspondant. Ce changement se retrouve alors dans l'indice de la variable δ d'un des monômes des matrices A , B ou C . Pour représenter cette modification, une nouvelle notation des monômes de ces matrices est introduite.

Définition 19 (Monôme de faute). Pour représenter l'effet d'une faute de type décalage temporel dans un système $(\max, +)$ -linéaire, les monômes des matrices A , B et C de sa représentation d'état sont appelés *monômes de faute* et écrits tels que :

$$m_i = \gamma^{n_i} \delta^{t_i} \otimes f_i \text{ avec } f_i = \begin{cases} \gamma^0 \delta^{t_i} & \text{si une faute de type décalage temporel est présente,} \\ e & \text{sinon,} \end{cases}$$

où $i = \{1, \dots, n\}$ avec n le nombre de monômes de A , B , C différents de ε .

Exemple 20. Si un retard de 2 unités de temps survient lors d'un transfert d'une pièce qui, lorsqu'aucune faute n'est présente dure 3 unités de temps et ne peut être réalisé que sur une pièce à la fois, voici comment le monôme de faute de cet assemblage sera écrit :

$$m_1 = \gamma^0 \delta^3 \otimes \gamma^0 \delta^2 = \gamma^0 \delta^{3+2} = \gamma^0 \delta^5.$$

Le tir de la transition aval de la place représentée par ce monôme dans le GET associé sera donc retardé de 2 unités de temps par rapport au fonctionnement sans faute.

Exemple 21. Voici la représentation d'état du GET de la figure 5 avec les monômes de faute :

$$\begin{cases} x = \begin{pmatrix} \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ m_3 & \cdot & \cdot & m_4 \\ m_5 & \cdot & m_6 & \cdot \\ \cdot & \cdot & m_7 & \cdot \end{pmatrix} x_f \oplus \begin{pmatrix} m_1 & \cdot \\ \cdot & \cdot \\ \cdot & m_2 \\ \cdot & \cdot \end{pmatrix} u, \\ y = \begin{pmatrix} \cdot & m_8 & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & \cdot & m_9 \\ m_{10} & \cdot & \cdot & \cdot \\ \cdot & \cdot & m_{11} & \cdot \end{pmatrix} x. \end{cases}$$

La fonction de transfert du système est écrite en conservant cette notation et devient :

$$h = \begin{pmatrix} m_8 m_3 m_1 \oplus m_8 m_4 m_7 (m_6)^* m_5 m_1 & m_8 m_4 m_7 (m_6)^* m_2 \\ m_9 m_7 (m_6)^* m_5 m_1 & m_9 m_7 (m_6)^* m_2 \\ m_1 m_{10} & \varepsilon \\ m_{11} (m_6)^* m_5 m_1 & m_{11} (m_6)^* m_2 \end{pmatrix}. \quad (7)$$

Remarque 22. Lors d'un fonctionnement sans faute du système, c'est-à-dire lorsque tous les f_i sont égaux à e , on retrouve la fonction de transfert h donnée par l'équation (6) grâce aux simplifications de l'algèbre $(max, +)$. Ainsi, par exemple :

$$\begin{aligned} & m_8 m_3 m_1 \oplus m_8 m_4 m_7 (m_6)^* m_5 m_1 \\ &= (\gamma^0 \delta^3 \otimes \gamma^0 \delta^2 \otimes \gamma^0 \delta^1) \oplus (\gamma^0 \delta^3 \otimes \gamma^0 \delta^1 \otimes \gamma^0 \delta^1 \otimes (\gamma^1 \delta^1)^* \otimes \gamma^0 \delta^2 \otimes \gamma^0 \delta^1) \\ &= \gamma^0 \delta^6 \oplus \gamma^0 \delta^8 (\gamma^1 \delta^1)^* \\ &= \gamma^0 \delta^8 (\gamma^1 \delta^1)^*. \end{aligned}$$

4.2 Matrices de signatures pour la localisation de fautes temporelles

L'effet d'une faute de type décalage temporel peut être constaté sur plusieurs sorties et donc concerner plusieurs indicateurs. À partir de la fonction de transfert écrite explicitement à l'aide des monômes de faute m_i , il est possible d'obtenir les liens entre la sortie concernée par l'indicateur et les fautes pouvant causer ce décalage temporel. Reprenons par exemple la fonction de transfert de l'équation (7) du système illustré par la figure 5. La sortie y_4 peut être affectée par les places représentées par les monômes $m_1, m_2, m_4, m_5, m_6, m_{12}$. Autrement dit, la présence d'une faute temporelle $f_1, f_2, f_4, f_5, f_6, f_{12}$ peut avoir pour effet un décalage temporel qui sera détecté par l'indicateur $I_h(u, y_4)$. Ainsi, l'indicateur $I_h(u, y_4)$ fait partie de la *signature* de toutes ces fautes.

Définition 23 (Signature de faute). Soit \mathcal{I} l'ensemble des k indicateurs de faute du système, $\mathcal{I}_{f_i} \subseteq \mathcal{I}$ correspond à l'ensemble des indicateurs pouvant retourner vrai lorsqu'une faute f_i a lieu. \mathcal{I}_{f_i} est appelé la signature de faute de f_i .

Chaque faute temporelle est ainsi associée à une signature constituée d'un ensemble d'indicateurs pouvant être levés si la faute se produit. Cet ensemble de signatures constitue la *matrice de signatures* du système.

Définition 24 (Matrice de signatures). Soient \mathcal{I} l'ensemble des k indicateurs de faute du système et \mathcal{F} l'ensemble des l fautes de type décalage temporel. La matrice de signatures d'un système $(max, +)$ -linéaire est la relation $\mathcal{I} \times \mathcal{F}$ notée $M \in \mathbb{B}^{k \times l}$ pour laquelle chaque élément est défini par :

$$M_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } I_h(u, y_i) \in \mathcal{I}_{f_j}, \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Exemple 25. La table 1 présente la matrice de signatures de l'exemple de la figure 5.

	f_1	f_2	f_3	f_4	f_5	f_6	f_7	f_8	f_9	f_{10}	f_{11}
$I_h(u, y_1)$	1	1	1	1	1	1	1	1	-	-	-
$I_h(u, y_2)$	1	1	-	-	1	1	1	-	1	-	-
$I_h(u, y_3)$	1	-	-	-	-	-	-	-	-	1	-
$I_h(u, y_4)$	1	1	-	-	1	1	-	-	-	-	1

TABLE 1 – Matrice de signatures du GET de la figure 5.

Grâce à cette matrice de signatures, en fonction de l'état des indicateurs, un ensemble de fautes candidates est alors retourné.

Définition 26 (Faute candidate). Une faute f_j est candidate s'il existe un indicateur

$I_h(u, y_i)$ retournant vrai et tel que $M_{ij} = 1$.

Exemple 27. Dans l'exemple de la figure 5, si les indicateurs $I_h(u, y_1)$ et $I_h(u, y_3)$ sont les seuls indicateurs à retourner vrai, alors $f_1, f_2, f_3, f_4, f_5, f_6, f_7, f_8, f_{10}$ sont les fautes candidates. Par construction, aucune faute parmi f_9 et f_{11} ne peut expliquer la valeur observée des indicateurs.

La matrice de signatures met en évidence les différentes fautes pouvant expliquer les levées des indicateurs. Cependant, il ne s'agit pas d'une implication stricte mais bien d'un ensemble de possibilités. En effet, dans un système (max,+)-linéaire, lorsqu'une faute temporelle se produit dans l'un des chemins en amont d'une synchronisation, il se peut que son effet soit totalement caché par celle-ci si le décalage temporel est compensé par une durée d'opération plus grande dans un autre chemin. Par exemple, dans le GET de la figure 5, l'équation de la sortie y_1 dépend des entrées u_1 et u_2 par la relation suivante :

$$y_1 = (m_8 m_3 m_1 \oplus m_8 m_4 m_7 (m_6)^* m_5 m_1) u_1 \oplus (m_8 m_4 m_7 (m_6)^* m_2) u_2.$$

La présence de l'opérateur \oplus dans cette équation montre que plusieurs synchronisations ont lieu entre différents chemins du GET pour arriver sur la même sortie. Un décalage temporel f_1 peut faire lever l'indicateur de la sortie y_1 mais *pas nécessairement* à cause des synchronisations avalées.

Ce constat nous permet néanmoins d'affiner l'analyse. Si une faute (et une seule) survient dans une place du GET nécessairement impliquée dans un chemin menant d'une entrée à une sortie du système (sans synchronisation), l'indicateur de détection de faute lié à cette sortie sera obligatoirement levé. Par exemple, toujours pour la sortie y_1 de la figure 5, si une faute f_8 se produit, elle sera obligatoirement répercutée sur la sortie y_1 . Dans ce même GET, un autre exemple est celui de l'équation de la sortie y_3 qui n'est dépendante que de la sortie u_1 par la relation suivante :

$$y_3 = (m_1 m_{10}) u_1.$$

Aucune synchronisation n'étant présente dans ce chemin, si un décalage temporel apparaît sur m_1 ou m_{10} , il sera obligatoirement répercuté sur y_3 sans possibilité d'être compensé par une synchronisation avec un chemin ayant un temps de parcours plus grand. Il est ainsi possible de définir la signature minimale d'une faute et la matrice $M^{\min} \in \mathbb{B}^{k \times l}$ qui les rassemble.

Définition 28 (Signature minimale de faute). Soit \mathcal{I} l'ensemble des k indicateurs de faute du système, $\mathcal{I}_{f_i}^{\min} \subseteq \mathcal{I}$ correspond à l'ensemble des indicateurs retournant obligatoirement vrai lorsqu'une faute f_i a lieu. $\mathcal{I}_{f_i}^{\min}$ est appelé la signature minimale de faute de f_i .

Exemple 29. La table 2 présente la matrice de signatures minimales de l'exemple de la figure 5.

	f_1	f_2	f_3	f_4	f_5	f_6	f_7	f_8	f_9	f_{10}	f_{11}
$I_h(u, y_1)$	-	-	-	-	-	-	-	1	-	-	-
$I_h(u, y_2)$	-	-	-	-	-	-	1	-	1	-	-
$I_h(u, y_3)$	1	-	-	-	-	-	-	-	-	1	-
$I_h(u, y_4)$	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1

TABLE 2 – Matrice de signatures minimales M^{\min} du GET de la figure 5.

La notion de signature minimale permet donc de raffiner la méthode de localisation proposée dès lors que l'hypothèse suivante est faite : il n'y a qu'une seule faute temporelle qui se produit

à un instant donné.

Définition 30 (Faute candidate minimale). Une faute f_i est une faute candidate minimale s'il existe au moins un indicateur de \mathcal{I}_{f_i} retournant vrai et si tous les indicateurs de sa signature minimale $\mathcal{I}_{f_i}^{\min}$ retournent vrai.

Exemple 31. Reprenons l'exemple de diagnostic où dans le système de la figure 5 les indicateurs $I_h(u, y_1)$ et $I_h(u, y_3)$ retournent vrai. Les fautes candidates relatives à la matrice de signatures M sont $f_1, f_2, f_3, f_4, f_5, f_6, f_7, f_8, f_{10}$. L'analyse de la matrice de signatures minimales M^{\min} permet d'extraire les informations supplémentaires suivantes : l'absence de déviation sur y_2 permet d'exclure la faute f_7 . Le nouvel ensemble de fautes candidates minimales est donc $f_1, f_2, f_3, f_4, f_5, f_6, f_8, f_{10}$.

5 Conclusion

Cet article a proposé une méthode de détection et de localisation de fautes temporelles pour une classe de SED temporisés appelés systèmes (max,+)-linéaires particulièrement adaptés pour identifier des décalages temporels non souhaités typiques des problèmes de perte de performance générale dans les procédés industriels. L'étape de détection repose sur la définition d'un indicateur de faute temporelle utilisant la théorie de la résiduation appliquée aux systèmes (max,+)-linéaires et réalise une comparaison de la sortie observée du système par rapport à la sortie attendue connaissant les entrées et la fonction de transfert h . Pour l'étape de localisation, nous définissons des matrices de signatures à partir desquelles il est possible de retrouver l'ensemble des fautes candidates qui expliquent la levée des indicateurs définis dans la première étape. Ces matrices sont obtenues en étendant le modèle du système pour y inclure la représentation de faute de type décalage temporel.

Plusieurs pistes peuvent faire suite à ce travail. Tout d'abord, d'autres types de fautes pourraient être considérées tels que des décalages événementiels qui représenteraient la perte de ressources dans le processus. Il faudrait alors mettre en place un autre modèle de faute et définir l'indicateur correspondant. La théorie de la résiduation pourrait par exemple à nouveau être utilisée avec des fonctions compteurs qui conservent l'historique du nombre des occurrences des événements. Une autre piste concerne l'étude des systèmes présentant des durées d'opérations variables ou méconnues représentées par des intervalles de temps associées aux places du GET. Une idée pourrait être de travailler avec des bornes de comportements du système : un comportement le plus rapide fait de toutes les durées minimales des intervalles et un comportement le plus lent composé de toutes les durées maximales.

Références

- [1] F. Baccelli, G. Cohen, G.J Olsder, and J.-P Quadrat. *Synchronization and linearity : an algebra for discrete event systems*. Wiley and sons, 1992.
- [2] P. Bouyer, F. Chevalier, and D D'Souza. Fault diagnosis using timed automata. In Vladimiro Sassone, editor, *Proceedings of the 8th International Conference on Foundations of Software Science and Computation Structures (FoSSaCS'05)*, volume 3441 of *Lecture Notes in Computer Science*, pages 219–233, Edinburgh, Scotland, UK, April 2005. Springer.
- [3] G. Cohen, P. Moller, J.-P. Quadrat, and M. Viot. Algebraic tools for the performance evaluation of discrete event systems. *Proceedings of the IEEE*, 77(1) :39–85, 1989.

- [4] B. Cottenceau, M. Lhommeau, L. Hardouin, and J.-L Boimond. Data processing tool for calculation in dioid. In *5th International Workshop on Discrete Event Systems. WODES'00*, 2000. <http://www.istia.univ-angers.fr/~hardouin/outils.html>.
- [5] C. Dousson and T. Vu Duong. Discovering chronicles with numerical time constraints from alarm logs for monitoring dynamic systems. In *IJCAI 99 : Proceedings of the Sixteenth International Joint Conference on Artificial Intelligence*, pages 620–626, San Francisco, CA, USA, June 1999.
- [6] M. Ghazel, A. Toguyéni, and P. Yim. State observer for des under partial observation with time petri nets. *Discrete Event Dynamic Systems*, 19(2) :137–165, 2009.
- [7] G. Jiroveanu, B.De. Schutter, and R.K. Boel. *Taming Heterogeneity and Complexity of Embedded Control*, chapter The On-line Diagnosis of Time Petri Nets Based on Partial Orders, page 21. John Wiley & Sons, 2013.
- [8] B. Liu, M. Ghazel, and A. Toguyéni. Diagnosis of labeled time petri nets using time interval splitting. In *19th World Congress of The International Federation of Automatic Control*, pages 1784–1789, 2014.
- [9] MaxPlus. Second order theory of min-linear systems and its application to discrete event systems. In *Proceedings of the 30th IEEE Conference on Decision and Control. CDC'91*, 1991.
- [10] Y. Pencolé and A. Subias. A chronicle-based diagnosability approach for discrete timed-event systems : Application to web-services. *Journal of Universal Computer Science*, 15(17) :3246–3272, nov 2009.
- [11] R. Saddem and A. Philippot. Causal temporal signature from diagnoser model for online diagnosis of discrete event systems. In *International Conference on Control, Decision and Information Technologies (CoDIT)*, pages 551–556, 2014.
- [12] A. Sahuguède, E. Le Corrond, and Y. Pencolé. Design of indicators for the detection of time shift failures in (max, +)-linear systems. In *20th World Congress of the International Federation of Automatic Control.*, 2017.
- [13] S. Tripakis. *Fault Diagnosis for Timed Automata*, pages 205–221. Springer Berlin Heidelberg, Berlin, Heidelberg, 2002.