

**И. Е. Тананко, И. В. Юдаева** (Саратов, СГУ). **О сети массового обслуживания с ненадежными системами, управлением потоком и задержкой информации.**

Рассматривается система  $\mathcal{N}$ , состоящая из управляющего устройства и двух параллельных систем массового обслуживания  $S_1$  и  $S_2$  типа  $M|M|1$  с интенсивностями обслуживания соответственно  $\mu_1$  и  $\mu_2$ . Требования поступают из источника пуассоновским потоком с интенсивностью  $\lambda_0$ , пусть  $\lambda_0 < \mu_i$ ,  $i = 1, 2$ . Предполагается, что система  $S_1$  является абсолютно надежной, а система  $S_2$  — ненадежной. Введем переменную  $k$ , принимающую значение 1, когда прибор системы  $S_2$  исправен, и 0, когда он восстанавливается. Если  $k = 1$ , то требования обслуживаются системой  $S_2$  с интенсивностью  $\mu_2$ , если  $k = 0$ , то обслуживание требований системой  $S_2$  не производится. Длительность пребывания прибора системы  $S_2$  в исправном или неисправном состояниях является экспоненциально распределенной случайной величиной с параметрами  $\alpha$  и  $\beta$  соответственно. Предполагается, что в момент отказа прибора системы  $S_2$  все требования, находившиеся в  $S_2$ , остаются в этой системе и ожидают восстановления прибора. Предполагается, что управляющему устройству становится известно о выходе из строя ненадежной системы  $S_2$  через фиксированный интервал времени, равный  $\tau$ . Как только эта информация становится доступной управляющему устройству, поступление требований из источника в эту систему прекращается, а весь поток требований направляется в систему  $S_1$ . Предполагается, что информация о восстановлении прибора ненадежной системы  $S_2$  также становится доступной управляющему устройству через фиксированный интервал времени  $\tau$  и поток требований из источника в эту систему восстанавливается с исходным значением вероятности. Метод анализа основан на предположении, что средняя длительность переходного процесса поступления и обслуживания требований, вызванного отказом или восстановлением прибора системы  $S_2$ , настолько меньше длительности пребывания прибора системы  $S_2$  в исправном или неисправном состояниях, что можно пренебречь этим переходным процессом и считать, что система  $\mathcal{N}$  находится в стационарном режиме на каждом из этих интервалов. Полагаем, что длительность  $\tau$  настолько мала, что изменение вероятностей состояний системы  $\mathcal{N}$  на этом интервале производится в соответствии с определенной линейной функцией. Найдены основные стационарные характеристики системы  $\mathcal{N}$ .