信頼性設計概論

土屋達弘 (大阪大学)

概要

- ●担当教員
 - □土屋達弘
- ●内容(予定)
 - 1. 基礎概念
 - 2. フォールトトレランス
 - 3. 分散システムの高信頼化
 - 4. 分散システムの高信頼化
 - 5. ソフトウェアの信頼性
 - 6. ソフトウェアの信頼性, テスト

障害事例

● 東証システム障害 (2005)

Netflix Christmas Eve outage (2012)

● みずほ銀行 システムMINORI障害 (2021)

基本概念

- 1. ディペンダブルなシステムを学習する
- 2. ディペンダビリティの関連概念を学習する
- 3. フォールトツリー解析について学習する
- 4. 機能安全について学習する

1. ディペンダブルなシステムを学習する

- Dependability
 - □広い意味で,信頼性を表す
 - □障害を避ける能力
- ●さまざまな属性
 - Reliability, Availability, Serviceability, ...
 - ◆古典的な評価尺度
 - ■Reliability: 時刻tまで正常に動作する確率
 - ◆MTTF:障害までの平均時間

Failure, Fault, Error

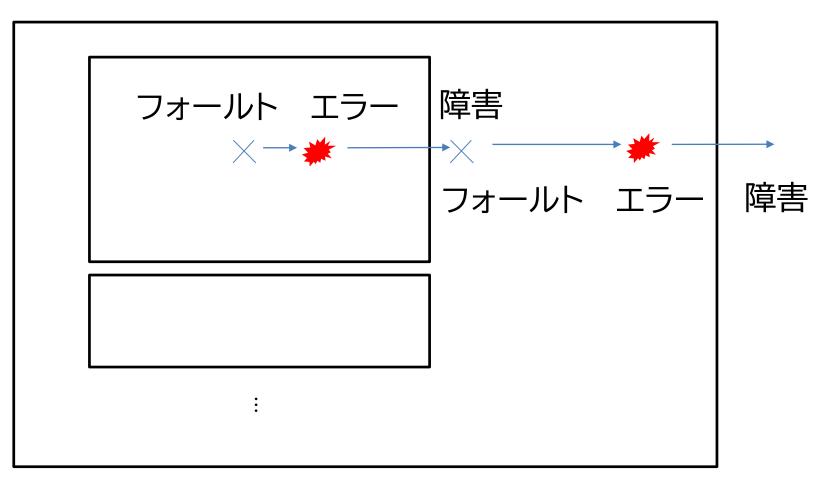
- Fault (故障, フォールト)
 - □構成要素の異常. 障害, 誤りの原因.



- Error (誤り, エラー)
 - □システムの構成要素の異常状態.フォールトが顕在化したもの.障 害の原因.
- Failure (障害, フェイリア)
 - ■システムが期待されるサービスを提供しなくなること

システムの階層性

System = Systemの集合体



Dependabilityの実現

- Fault Avoidance (フォールトアボイダンス) 障害の原因となるフォールトが発生しないようにするというアプローチ
- Fault Tolerance (フォールトトレランス, 耐故障性) フォールトが発生しても障害に至らないようにするというアプローチ
- ●参考
 - 4つに分けることも多い
 - □前者: fault avoidance + fault elimination
 - □後者: fault tolerance + fault forecasting

Faults (故障, フォールト)

- ●フォールトが存在する期間による分類
 - ■Transient fault (過渡フォールト)
 - ◆一時的なfault
 - ■Permanent fault (永久フォールト)
- ●その他の分類
 - ■Physical fault
 - ◆物理的なフォールト
 - □Design fault (設計フォールト)
 - ◆例. プログラムのバグ

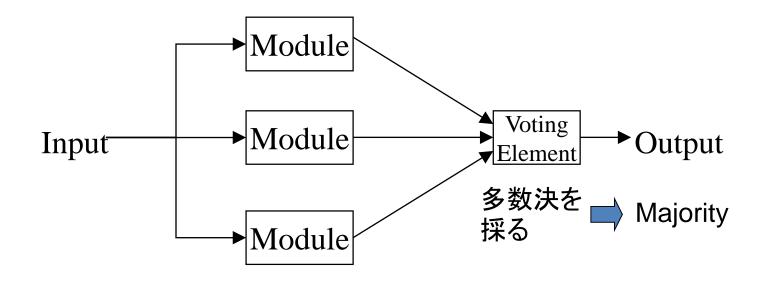
Fault Tolerance and Redundancy

- ●フォールトトレラントシステム (Fault-tolerant system)
 - = Faultの影響をmaskできるシステム

- Redundancy (冗長性)
 - Fault toleranceを実現するには,何らかの形で Redundancy (冗長性,余分なもの)が必要
 - ■Space redundancy (空間冗長性)
 - ■Time redundancy (時間冗長性)

代表的なfault tolerance機構 (1)

Triple Modular Redundancy (TMR)

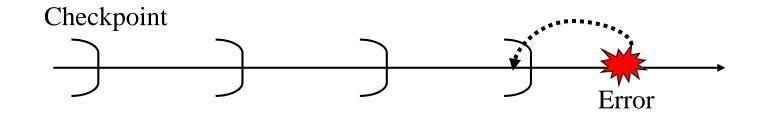


- 1. 1つのModuleのFaultに耐えられる
- 2. Faultの発生に対し特別な処理(エラー検 出やリカバリー等)を行わない

代表的なfault tolerance機構 (2)

● Checkpoint and Restart (Rollback Recovery)

チェックポイントでシステムの状態を保存しておき, errorの場合は,
以前の正常な状態から処理を再開する.



ある特定の条件の下でだけ顕在化する フォールトに有効(つまり, transient fault)

2. ディペンダビリティの関連概念を学習する

RASIS

- Reliability
- Availability
- Serviceability
- Integrity
- Security
 - □RASはIBMによる
 - ■RASISは国外では知られていない
 - □(伝統的な)ディペンダビリティの主要特性

RAS

◆Securityの代わりにSafetyを追加したもの

人命,健康,財産や環境に関する影響

+Safety

ディペンダビリティの 主要特件

Reliability/Availability

- Reliability (信頼性, 信頼度)
 - ■サービスが継続して提供されること
 - □時刻tまでシステムが正しく動き続ける確率
- Availability (可用性, 可用度)
 - □サービスが利用できること
 - □システムが正しく動いている確率

Serviceability/Integrity/Security

- Serviceability = Maintainability
 - □保守性
 - ◆ヘルプデスク, モニタリング, ソフトウェアアップグレード, 機器 交換等
- Integrity
 - □データなど情報の不整合, 矛盾がおきないこと
- Security
 - □セキュリティ,機密性

Safety

- 危害 (harm)
 - □人の受ける身体的傷害若しくは健康傷害,又は財産若しくは環境の受ける害
- ハザード (hazard)
 - □危害の潜在的な源
- 危険状態 (hazardous situation)
 - □人,財産又は環境が,1つ又は複数のハザードにさらされる状況
- リスク (risk)
 - □危害の発生確率とその危害の重大さの組合せ
- ●安全 (safe)
 - □受容できないリスクがないこと

Reliability (信頼性, 信頼度)

- ●時刻tまでシステムが正しく動き続ける確率
 - □非修理系 (non-repairable system)の評価

• failure rate (障害率) λ ($\lambda \geq 0$)が一定の場合

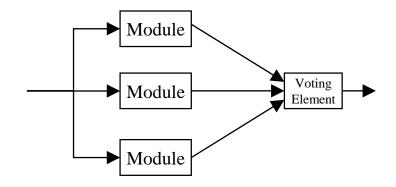
$$R(t) = e^{-\lambda t}$$

- **□** *t*: 時刻 (*t* ≥ 0)
- □ e: 自然対数の底

フォールトトレラントシステムの信頼度

- ・工夫により $R(t) = e^{-\lambda t}$ を変化
- ●例. TMR
 - □仮定
 - ◆モジュールの信頼度: $R_m(t) = e^{-\lambda t}$
 - ◆Voting element (多数決器, voter)は, 故障しない





□信頼度 R(t) =______

Failure rate (障害率)

●障害率=瞬間的に障害が起こる可能性の大きさ

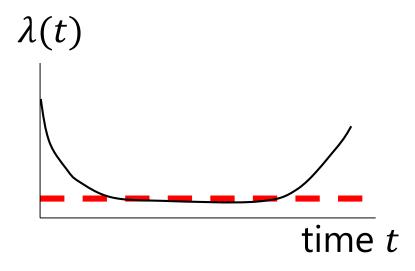
$$\lambda(t) = \lim_{h \to 0} \left(\frac{F(t+h) - F(t)}{h} \right) \frac{1}{R(t)} = \frac{F(t)'}{R(t)}$$

ただし, F(t) = 1 - R(t)

- ◆ 時刻tまでに障害が起る確率
- ◆ 障害までの時間の累積分布関数
- \bullet $\lambda(t)$ が定数 λ のとき, $F(t) = 1 e^{\lambda t}$
 - $\square F(0) = 0$ とする
 - □このとき,障害までの時間は指数分布

Bathtub Curve (バスタブ曲線)

- ●機器の典型的な障害率の推移を表す曲線
- ●安定しているときは一定
 - □ 信頼度を計算するとき,実用的には一定と仮定してよい



MTTF (Mean Time To Failure, 平均障害時間)

●MTTF (平均障害時間)

$$E[X] = \int_0^\infty t \, \frac{dF(t)}{dt} \, dt = -[tR(t)]_0^\infty + \int_0^\infty R(t) \, dt = \int_0^\infty R(t) \, dt$$

■Xは障害までの時間をあらわす確率変数



- $\lambda(t) = \lambda$ の場合 (Xが指数分布している場合)
 - \square $R(t) = e^{-\lambda t}$

Availability (アベイラビリティ, 可用性, 可用度)

- ●システムが正しく動いている確率
- Instantaneous availability (瞬時アベイラビリティ)

$$A(t) = \Pr[時刻tでシステムが正常]$$

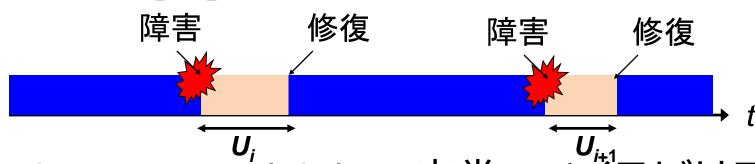


● Steady-State Availability (定常アベイラビリティ)

$$A = \lim_{t \to \infty} A(t)$$

MTTR (Mean Time To Repair)と 定常アベイラビリティ

• MTTR (Mean Time to Repair, 平均修復時間) $MTTR = E[U_i]$



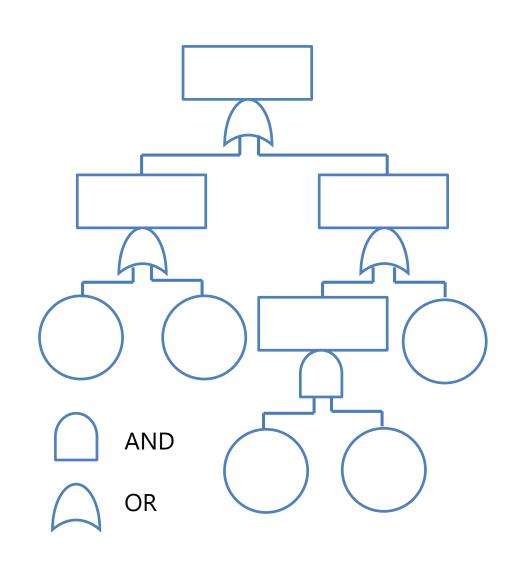
u_i■ Steady-State Availability (定常アベイラビリティ)

$$A = \lim_{t \to \infty} A(t) = \frac{MTTF}{MTTF + MTTR}$$

- 修理系の場合 MTTFをMTBFと呼ぶことが多い
 - ◆Mean Time between Failures

3.フォールトツリー解析について学習する

- ●フォールトツリー (Fault Tree)
 - ■根が表す事象をハザードや障害と する
 - □葉を基本事象とする
 - □葉以外の頂点
 - ◆原因となる事象を表す頂点を, 子とする
 - ◆原因と元の事象との関係を,論 理ゲートで表す



フォールトツリー解析

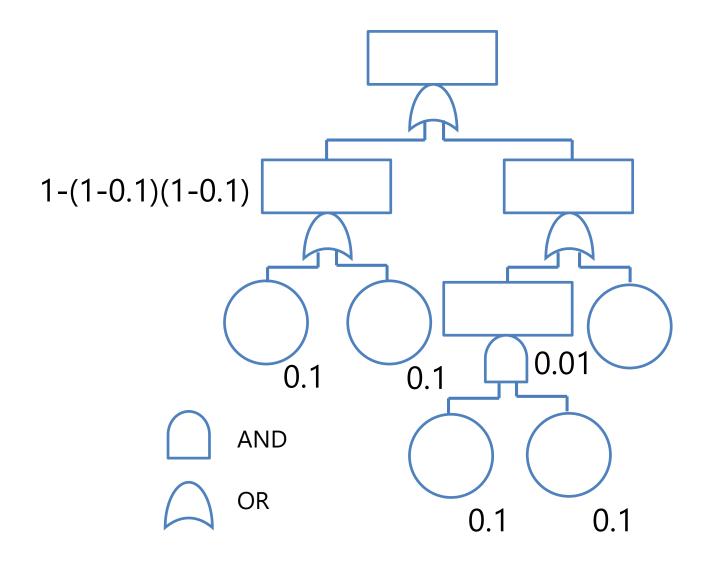
- FTA (Fault tree analysis)の目的
 - □どのようなハザードがあるかを解析
 - □どのように障害が生じるかを解析
 - □起こった事象の解析
 - □危害や障害の発生確率の解析
 - ◆確率的FTA

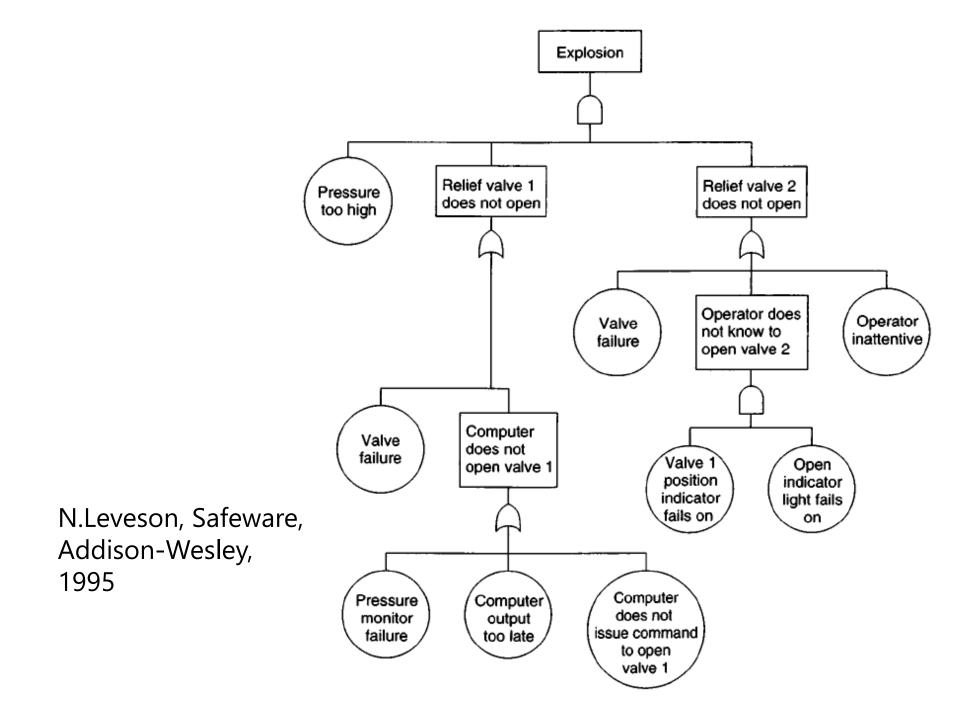
あかつきの金星周回軌道への投入失敗に対するFT (引用 JAXA「あかつき」の金星周回軌道投入失敗 に係る原因究明と対策

について) 判定根拠 152秒でOME不整 推進系異常 よる燃焼停止 トルク発生 152秒で 打上環境は想定以内であった。衛星の姿勢履歴から取付部を変形 させるほどの力はかかっていない。 取付異常発生 |152秒で燃焼ガス 燃焼ガス スラスタノズル・ Α 流路変形 噴射方向異常発生 スロート破損 VOI終了直前に概ね一定の加速度が得られており、加速度から推定 燃焼室破損 される推力係数が約1.3に相当することから燃焼室(スロート上流)が 破損した可能性は無い。 テストマヌーバは正常に実施。 燃焼ガス剥離 ノズル内面異常 以降状態変化する要因が無い。 実績のない燃焼条件で作動した可能性があることから スロート後方後燃え 要因として除外できない。 燃焼状態異常 実績のない燃焼条件で作動した可能性があることから 不安定燃烧 (非軸対称燃焼) 要因として除外できない。 実績のない燃焼条件で作動した可能性があることから インジェクタ噴射異常 要因として除外できない。 燃焼室内面 テストマヌーバは正常に実施。 異常 以降状態変化する要因が無い。 VOIの直前、及びVOI以降に正常なRCS制御が実施されている 152秒でRCS異常発生 ことからRCSの機能性能の健全性が確認されている。 △V前後の各部圧力変化は観測された加速度から 152秒で流体噴出発生 × 求められる△V量と整合しており、P3に影響を及ぼすだけの 外部漏洩は考えられない。 姿勢軌道制御系 152秒で姿勢センサ 三重冗長構成としており、二台同時異常が発生することは 異常発生 (AOCS)異常 考えられない。 152秒で姿勢制御系 現在、正常に機能しており、永久故障は発生していない。 ハードウェア異常発生 シングルイベントによる致命的な異常が発生していないことは テレメトリデータにより確認されている。 |152秒で制御演算異常 事象発生前後を含め、設計通りの動作が確認されている。 発生 大片オロイ・衝突 152秒の瞬間に衝突する確率はきわめて小さく、かつ探査機に による外力 異常が見られない。

確率的FTA

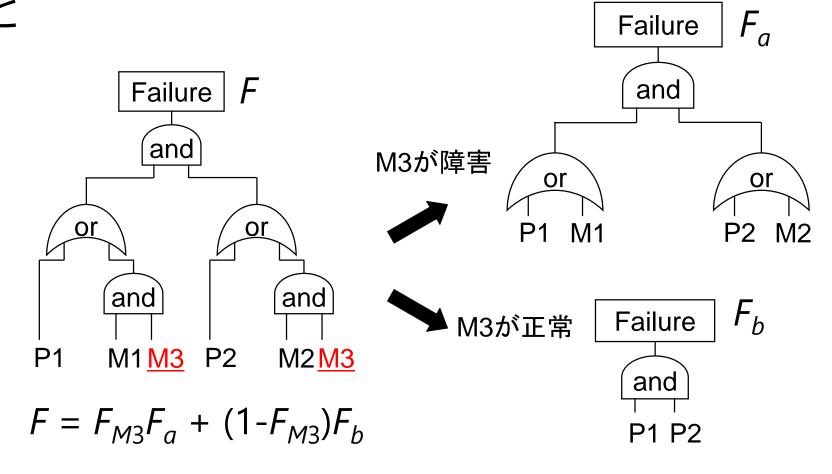
例. 基本事象が独立で,生起確率 0.1 の場合





Factoring

●同じ基本事象が複数の葉に現れる場合,状況を分解して解析 すること 「Failure」 F



FTA以外のハザード分析手法

- HAZOP (Hazards and Operability Analysis)
 - □ガイドワードから,逸脱(異常),原因,結果を導出
 - ◆ガイドワード (guide words)の例: 無, 逆, 大, 小, . . .

松野, 山本,「実践D-Case」の例を改変

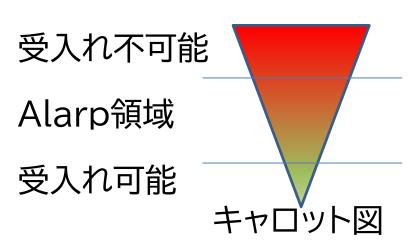
ガイドワード	逸脱	原因	結果
大	危険な現場での速度超過	安全教育不足	脱線事故
無	危険な現場へのATS設置漏れ	安全意識不足 予算不足	脱線事故

:

- FMEA (Fault Mode Effect Analysis)
- STPA (System-Theoretic Process Analysis)

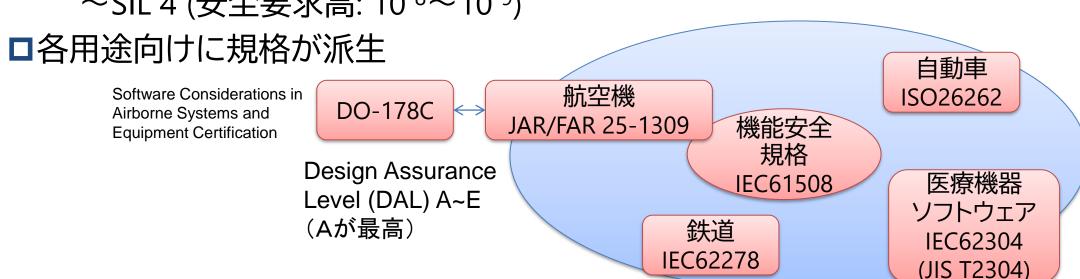
4. 機能安全について学習する

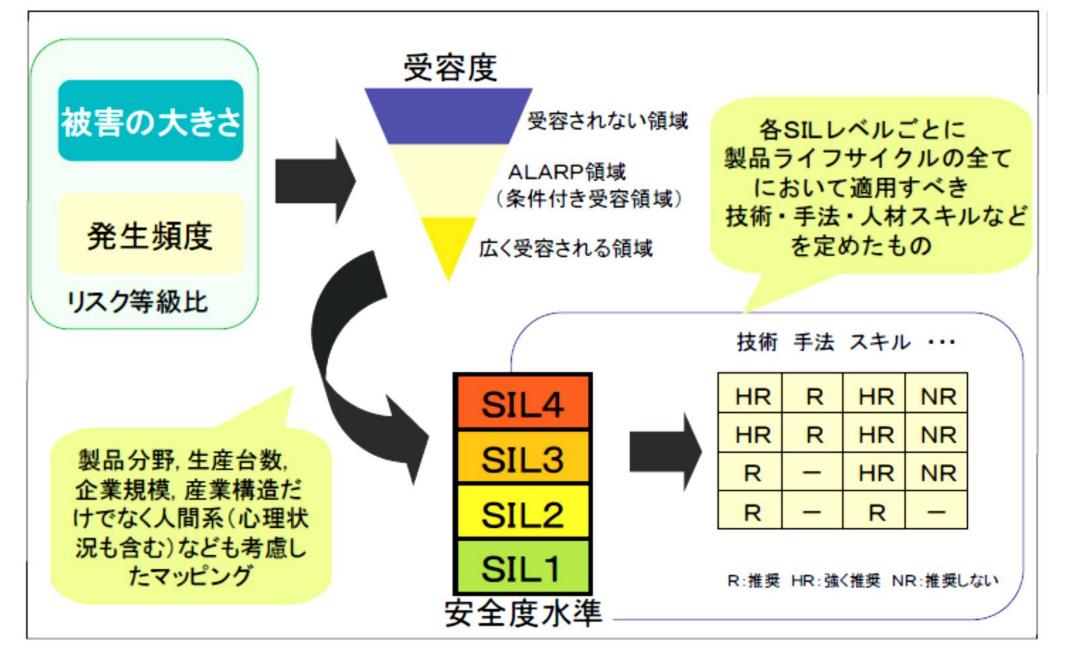
- ●機能安全 (Functional safety)
 - □機能的な工夫により、許容できるレベルの安全を確保すること
 - ◆対比: 本質安全: 危害を及ぼす原因そのものを低減, 除去
- ALARP (As low as reasonably practicable)
 - □リスクは合理的に実行可能な限り, できるだけ低くしなければならない という考え方



機能安全規格

- 安全を実現するための規格
- 例. IEC61508
 - □電気・電子・プログラマブル電子安全関連系の機能安全規格
 - □許容リスクを安全度水準 (SIL: Safety Integrity Level)として定義
 - ◆SIL 1 (安全要求低:単位時間障害確率10⁻⁵~10⁻⁶) ~SIL 4 (安全要求高: 10⁻⁸~10⁻⁹)





引用:IPA, 組込みシステムの安全性向上の勧め, オーム社, 2006