

# Impact du Programme de Base de Maintenance Préventive sur la Fiabilité :

## Quelques Applications EDF Récentes

Yannick Lefebvre, Marie-Agnès Garnero

EDF R&D, département Management des Risques Industriels,  
groupe Fiabilité des Composants et Structures



# Plan de la présentation

- Objectif de l'étude : évaluer l'impact d'une modification de la politique de maintenance sur la fiabilité d'un composant
- Quelques caractéristiques des données disponibles : dégradations « qualitatives » et défaillances
- Quel modèle probabiliste pour quantifier l'effet du changement de maintenance ?
- Estimation des paramètres du modèle à partir du Retour d'EXpérience (REX)
- Exploitation du modèle : résultats, limites et préconisations

# Plan de la présentation

- Objectif de l'étude : évaluer l'impact d'une modification de la politique de maintenance sur la fiabilité d'un composant
- Quelques caractéristiques des données disponibles : dégradations « qualitatives » et défaillances
- Quel modèle probabiliste pour quantifier l'effet du changement de maintenance ?
- Estimation des paramètres du modèle à partir du Retour d'EXpérience (REX)
- Exploitation du modèle : résultats, limites et préconisations

# Contexte & Objectif (1/2)

- On s'intéresse à des composants aujourd'hui soumis à un Programme de Base de Maintenance Préventive (PBMP) du type :
  - Visite complète toutes les  $c$  années / heures de fonctionnement
    - maintenance *parfaite* effectuée si une dégradation « *significative* » est détectée par l'opérateur (à mi-chemin entre préventif systématique et conditionnel)
- Maintenance corrective *minimale* entre deux visites
- Constat
  - Assez peu de dégradations constatées lors des visites
  - Les visites nécessitent des actes intrusifs qui peuvent générer des dégradations

## Contexte & Objectif (2/2)

- Par conséquent, on cherche à mettre en place un nouveau PBMP
  - Visite complète toutes les  $c'$  années / heures de fonctionnement, avec  $c' > c$
  - Maintenance conditionnelle : surveillance pour détecter les symptômes des dégradations
    - maintenance *parfaite* effectuée après détection (+ délai)
- Et toujours une maintenance corrective minimale entre deux visites
- Objectif : quantifier l'impact de cette modification sur la fiabilité
  - Effet négatif de l'espacement des visites (les dégradations restent « cachées » plus longtemps)
  - Effet positif de la surveillance
  - Le gain lié à la limitation des actes intrusifs n'est pas quantifié

# Plan de la présentation

- Objectif de l'étude : évaluer l'impact d'une modification de la politique de maintenance sur la fiabilité d'un composant
- Quelques caractéristiques des données disponibles : dégradations « qualitatives » et défaillances
- Quel modèle probabiliste pour quantifier l'effet du changement de maintenance ?
- Estimation des paramètres du modèle à partir du Retour d'EXpérience (REX)
- Exploitation du modèle : résultats, limites et préconisations

# Les données disponibles

- Bilan des visites complètes effectuées ces dernières années :
  - Constat binaire : présence / absence de dégradation *significative*
  - Cette information a un caractère *subjectif* et *qualitatif* (il n'existe pas toujours d'indicateur mesurable et de critère bien défini pour dire si une dégradation est importante ou non)
- Bilan des défaillances sur une longue période de fonctionnement
- Comme toujours, défaillances en nombre limité... ce qui oblige à un certain pragmatisme dans le choix du modèle

# Plan de la présentation

- Objectif de l'étude : évaluer l'impact d'une modification de la politique de maintenance sur la fiabilité d'un composant
- Quelques caractéristiques des données disponibles : dégradations « qualitatives » et défaillances
- Quel modèle probabiliste pour quantifier l'effet du changement de maintenance ?
- Estimation des paramètres du modèle à partir du Retour d'EXpérience (REX)
- Exploitation du modèle : résultats, limites et préconisations

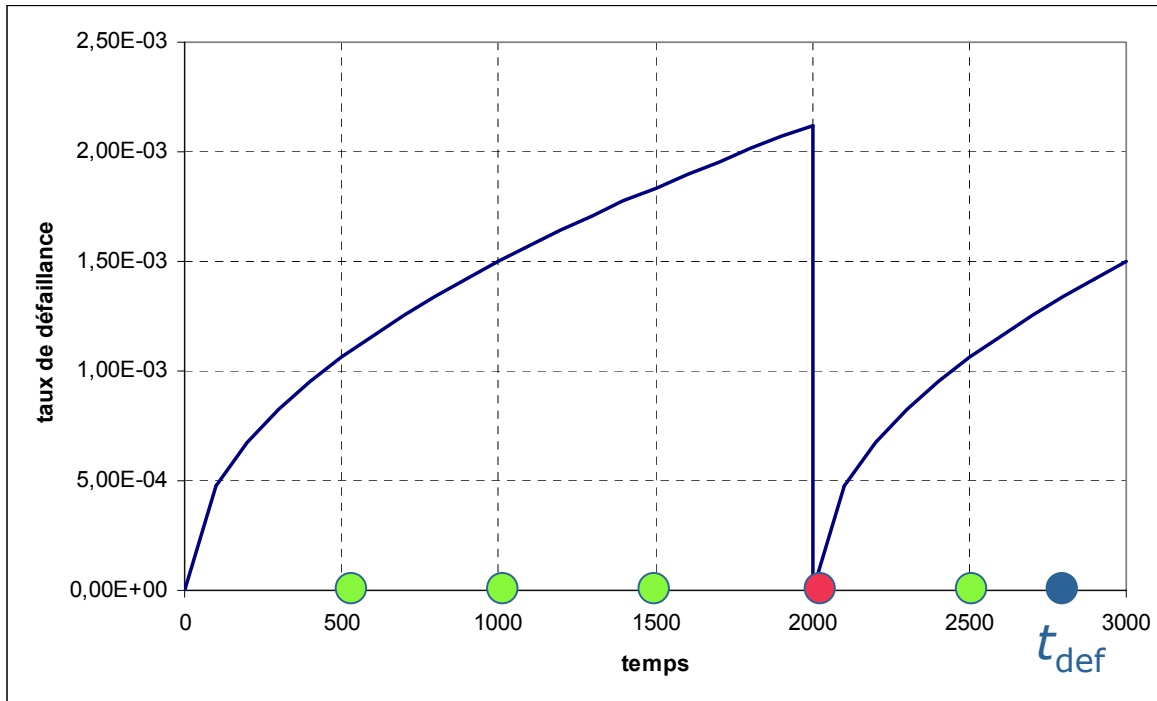


# Quel modèle pour réaliser l'étude ? (1/3)

- Une première approche

- $T$  variable aléatoire = temps de fonctionnement avant défaillance
- Choix d'un modèle paramétrique  $f(.|\underline{\theta})$  pour la loi de  $T$  (avec éventuellement la prise en compte de covariables pour la future surveillance)
- Estimation des paramètres  $\underline{\theta}$  à partir du REX ; voir exemple dans le transparent suivant

# Quel modèle pour réaliser l'étude ? (2/3)



⇒ Deux données

- $T_1 > 2000$
- $T_2 = t_{def} - 2000$

**Problème** : ne prend pas en compte toute l'expertise des visites

● Défaillance

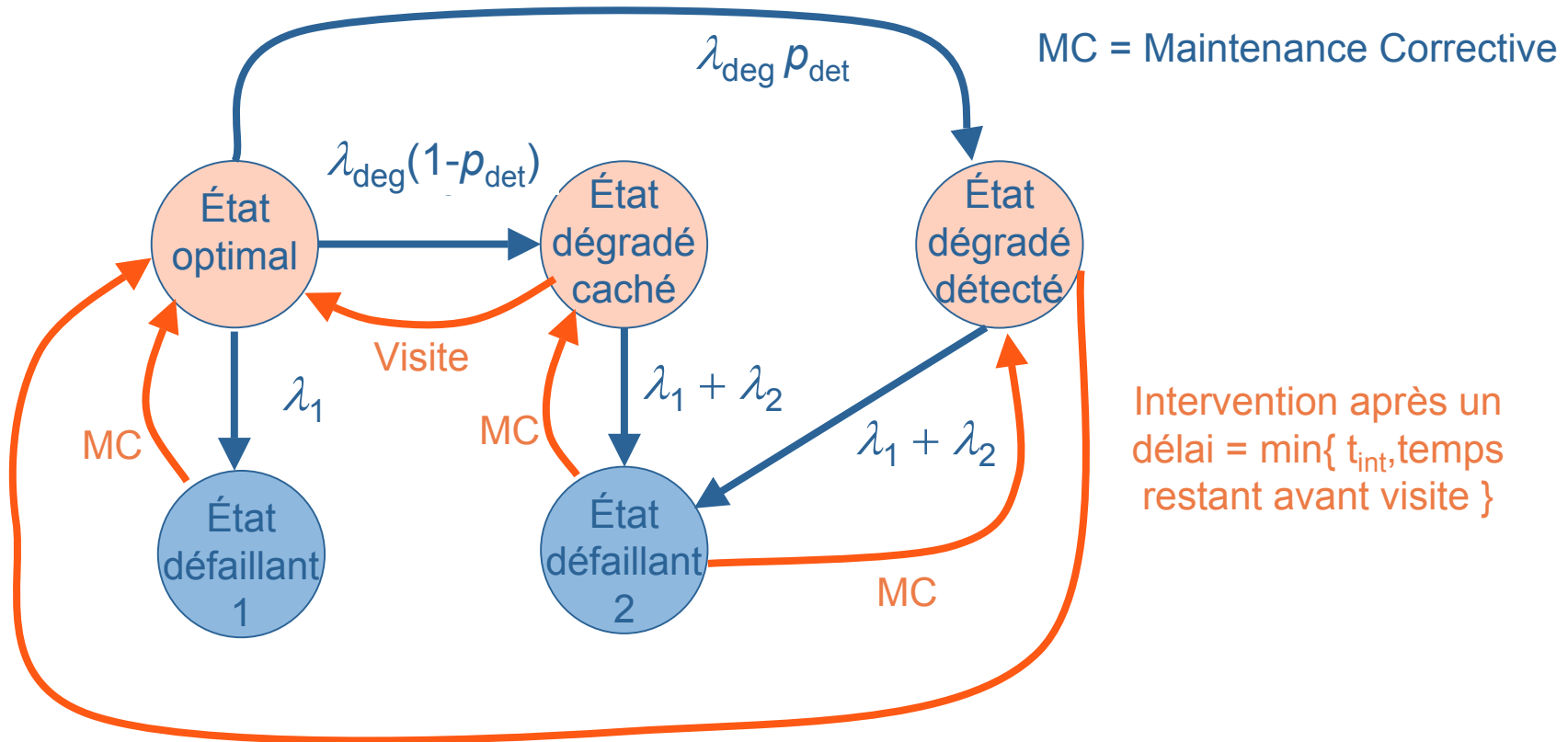
● Visite complète → OK

● Visite complète → dégradation

# Quel modèle pour réaliser l'étude ? (3/3)

- Une seconde approche
  - Méthode des « quasi-défaillances »  
(E. Idée, université de Savoie)
  - Détection d'une dégradation lors d'une visite  
→ traduit en a priori sur le temps qui se serait écoulé avant défaillance
- **Problème** : expertise suffisamment précise ?

# Principe du modèle proposé

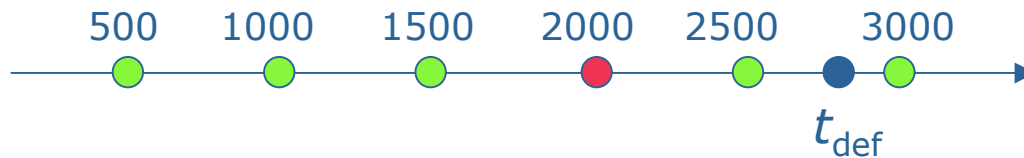


⇒ Trois paramètres à estimer à partir du REX :  $\lambda_{deg}$ ,  $\lambda_1$ ,  $\lambda_2$

⇒ Trois paramètres à faire varier dans la prévision :  
 $x$  (périodicité visite),  $p_{det}$  (proportion de dégradations détectées),  $t_{int}$  (délai d'intervention après détection)

# Remarque sur le temps avant dégradation

- $T_{\text{deg}}$  variable aléatoire = temps de fonctionnement avant dégradation
- Dans notre modèle, on suppose  $T_{\text{deg}}$  de loi exponentielle
  - Pratique... Mais est-ce pertinent ?
  - Dans les exemples traités, semble OK cf. tests asymptotiques et bootstrap (traitement des données : voir exemple ci-dessous)



- Visite complète → OK
- Visite complète → dégradation
- Défaillance

⇒ Deux données

- $1500 < T_{\text{deg},1} < 2000$
- $T_{\text{deg},2} > 1000$

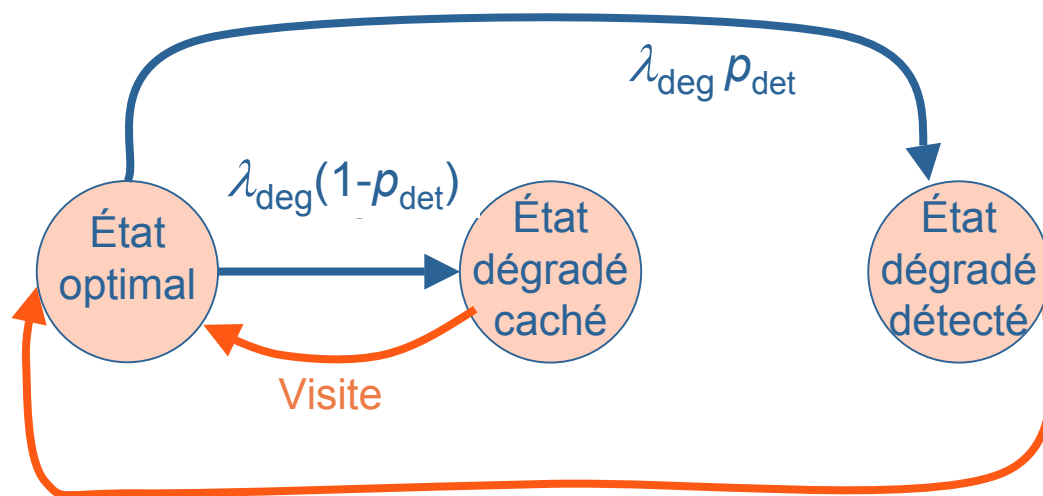
# Quel indicateur veut-on obtenir (1/2) ?

- Définition de l'intensité de défaillance

$$\Lambda(t) = \lambda_1 \quad \text{si } Y_t = \text{état optimal}$$

$$\Lambda(t) = \lambda_1 + \lambda_2 \quad \text{si } Y_t = \text{état dégradé (détecté ou non)}$$

- où  $(Y_t)$  désigne le processus évoluant comme suit :



Intervention après un délai =  $\min\{t_{\text{int}}, \text{temps restant avant visite}\}$

# Quel indicateur veut-on obtenir (2/2) ?

- Indicateur choisi

- Espérance moyennée de l'intensité sur un horizon infini

$$\mathbb{E} [\Lambda(t)] = \lambda_1 + \lambda_2 (1 - \mathbb{P} [Y_t = \text{état optimal}])$$

$$\lambda_\infty = \lim_{t \rightarrow +\infty} \frac{1}{t} \int_0^t \mathbb{E} [\Lambda(u)] du$$

- S'interprète comme un « taux de défaillance équivalent » : on verra dans la partie statistique de l'exposé qu'avec la périodicité de visite  $c$ , on retrouve l'estimation classique **nombre total de défaillances / temps total de fonctionnement**

# Quelques calculs pour comprendre

- Plaçons nous à un instant  $t < x$  (i.e. avant la première visite), et supposons  $p_{\text{det}} = 0$

$Y_t = \text{état optimal} \Leftrightarrow \text{aucune dégradation sur } [0, t]$

$$\mathbb{P}[Y_t = \text{état optimal}] = \exp(-\lambda_{\text{deg}} t).$$

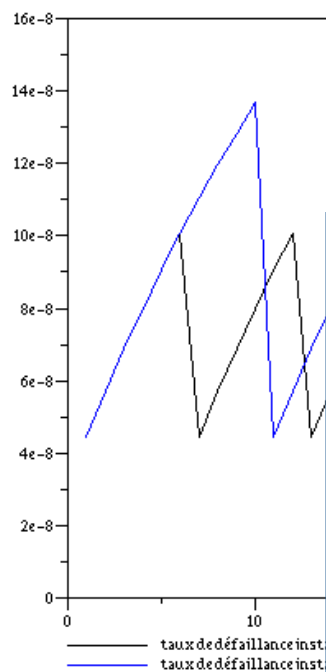
- A un instant  $t$  quelconque,

$$\mathbb{P}[Y_t = \text{état optimal}] = \exp(-\lambda_{\text{deg}} (t - [t/c] \times c))$$

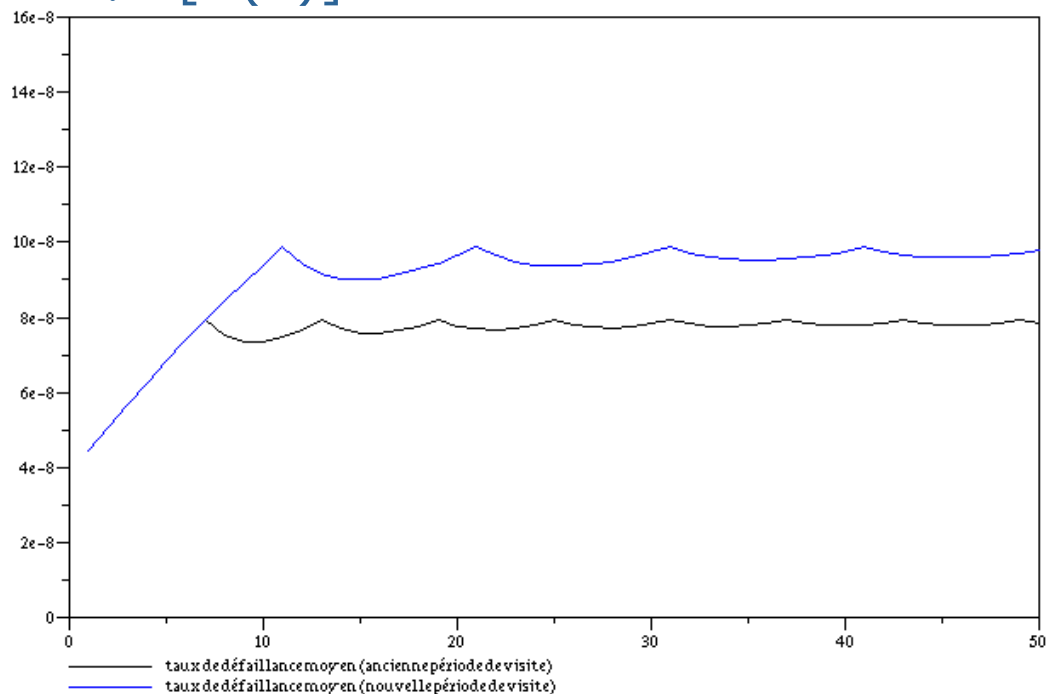


# Quelques graphiques pour comprendre

$E[\lambda(t)]$  en fonction de  $t$



$$\frac{1}{t} * \int E[\lambda(u)] du$$



# Quelques calculs pour comprendre (bis)

- Plaçons nous à un instant  $t < x$  (i.e. avant la première visite), et supposons  $p_{\text{det}} > 0$

$Y_t = \text{état optimal}$

- si aucune dégradation n'est apparue
- si une dégradation a été détectée, que le délai d'intervention s'est écoulé, et qu'aucune autre dégradation n'est ensuite apparue
- ...

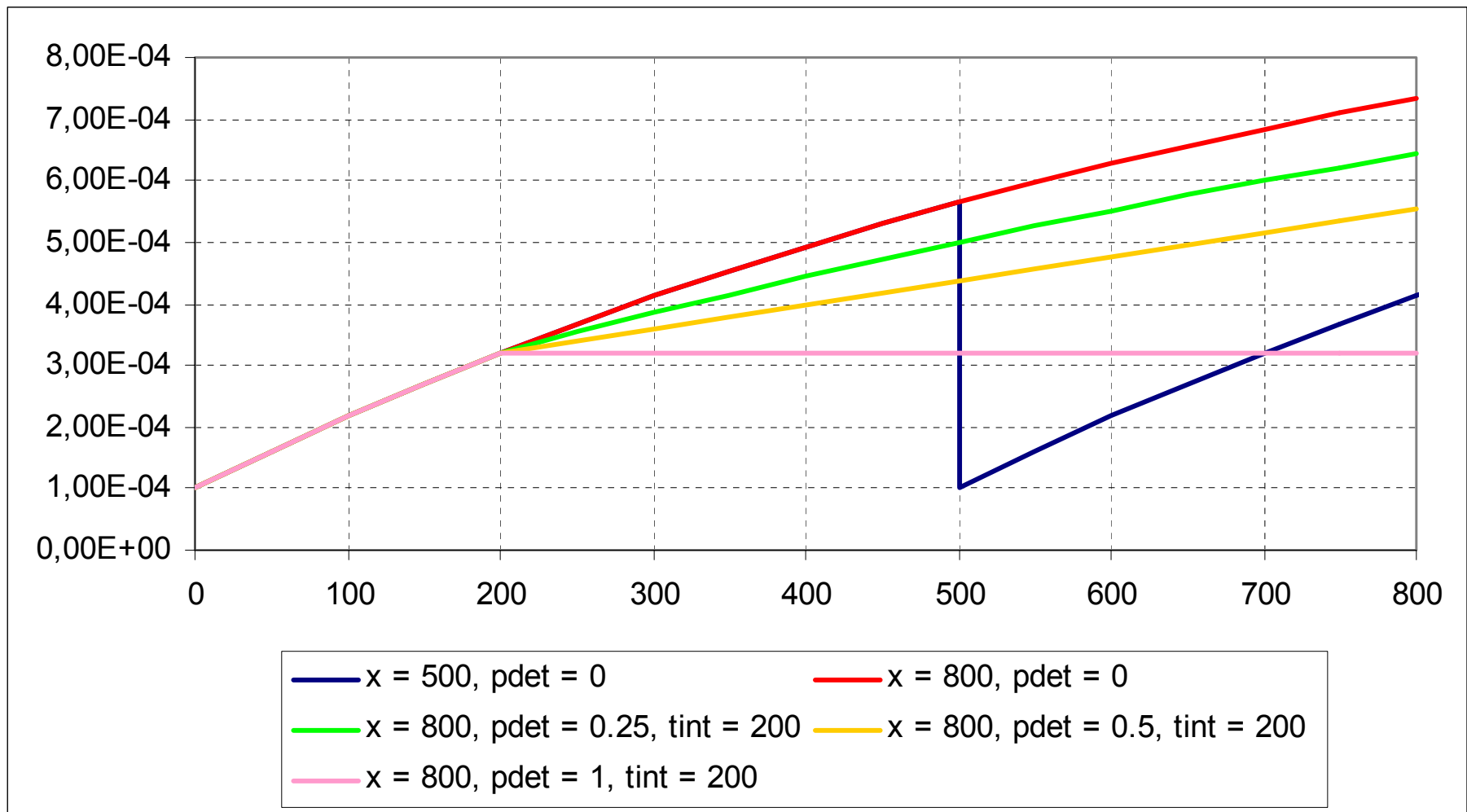
$$\mathbb{P}[Y_t = \text{état optimal}] = \exp(-\lambda_{\text{deg}}t) + p_{\text{det}} \int_0^t \mathbf{1}_{\{0 \leq u + t_{\text{int}} \leq t\}} \exp(-\lambda_{\text{deg}}(t - u - t_{\text{int}})) \lambda_{\text{deg}} \exp(-\lambda_{\text{deg}}u) du + \dots$$

$$\mathbb{P}[Y_t = \text{état optimal}] = \exp(-\lambda_{\text{deg}}t) + p_{\text{det}} \lambda_{\text{deg}} (t - t_{\text{int}})_+ \exp(-\lambda_{\text{deg}}(t - t_{\text{int}})) + \dots$$

- Et si  $t \geq x$ , ça se complique...

# Quelques graphiques pour comprendre (bis)

$E[\lambda(t)]$  en fonction de  $t$



# Calcul exact du taux asymptotique (1/3)

- Propriété de régénération à chaque visite préventive ou intervention suite à détection d'une dégradation :
  - $Y_t =$  état optimal
    - Soit parce qu'il l'était déjà avant
    - Soit parce que la dégradation a été constatée et réparée
- Ainsi, si  $V$  désigne la durée (aléatoire) entre deux passages dans l'état optimal, et si  $W$  désigne le temps passé dans l'état optimal sur cette période :

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \mathbb{P} [Y_t = \text{état optimal}] = \frac{\mathbb{E} [W]}{\mathbb{E} [V]} \quad \text{si } p_{\text{det}} > 0$$

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} \frac{1}{t} \int_0^t \mathbb{P} [Y_u = \text{état optimal}] du = \frac{\mathbb{E} [W]}{\mathbb{E} [V]}$$

## Calcul exact du taux asymptotique (2/3)

- On étudie les valeurs possibles de  $V$  et  $W$  en énumérant les différents cas possibles sur un cycle
  - si aucune dégradation n'est apparue avant la visite
    - $V = x, W = x$
  - si une dégradation est survenue à l'instant  $u < x$  sans être détectée
    - $V = x, W = u$
  - si une dégradation est survenue à l'instant  $u < x$ , a été détectée, et que le délai a permis une intervention avant la visite ( $u+t_{\text{int}} < x$ )
    - $V = u+t_{\text{int}}, W = u$
  - si une dégradation est survenue à l'instant  $u < x$ , a été détectée, mais que le délai n'a pas permis une intervention avant la visite ( $u+t_{\text{int}} > x$ )
    - $V = x, W = u$

# Calcul exact du taux asymptotique (3/3)

- On obtient la formule suivante (  $x$  = périodicité visite ) :

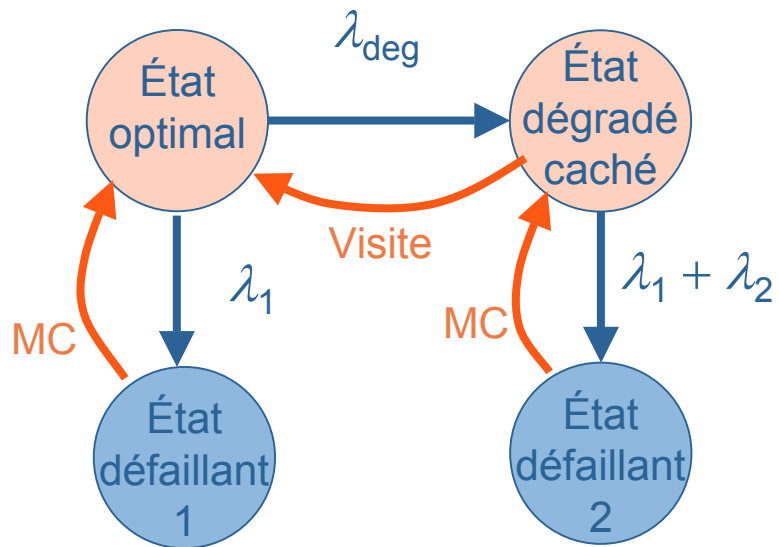
$$\lambda_{\infty}(x) = \lambda_1 + \lambda_2 \left( 1 - \frac{1 - \exp(-\lambda_{\text{deg}}x)}{\lambda_{\text{deg}} [(1 - p_{\text{det}})x + p_{\text{det}}t_{\text{int}}] + [1 - \exp(-\lambda_{\text{deg}}x)]p_{\text{det}}} \right)$$

# Plan de la présentation

- Objectif de l'étude : évaluer l'impact d'une modification de la politique de maintenance sur la fiabilité d'un composant
- Quelques caractéristiques des données disponibles : dégradations « qualitatives » et défaillances
- Quel modèle probabiliste pour quantifier l'effet du changement de maintenance ?
- Estimation des paramètres du modèle à partir du Retour d'EXpérience (REX)
- Exploitation du modèle : résultats, limites et préconisations

# Rappel : les paramètres à estimer

MC = Maintenance Corrective

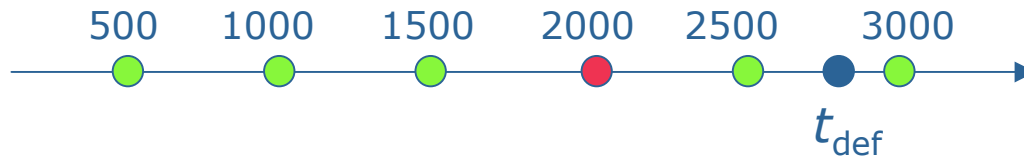


⇒ Trois paramètres à estimer à partir du REX :  $\lambda_{deg}$ ,  $\lambda_1$ ,  $\lambda_2$



# Rappel sur les données

- Contexte de données « cachées »
  - L'état du processus de dégradation n'est connu qu'au moment des visites
  - On aurait pu envisager un algorithme de type EM... en fait, on a fait moins bien... mais plus simple ;o)



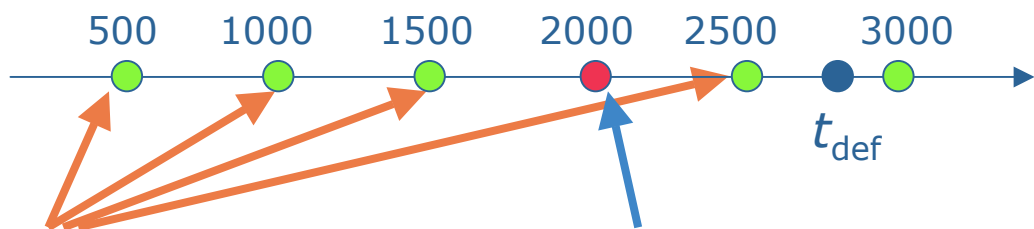
- Visite complète → OK
- Visite complète → dégradation
- Défaillance

## Approche séquentielle

- estimation de  $\lambda_{\text{deg}}$  en « oubliant » les défaillances
- estimation de  $\lambda_1$  et  $\lambda_2$  par rapport à un comportement « moyen » du processus de dégradation

# Estimation du taux de dégradation

- Visite complète → OK
- Visite complète → dégradation
- Défaillance



Pas de dégradation  
Vraisemblance =  $\exp(-\lambda_{\text{deg}}c)$

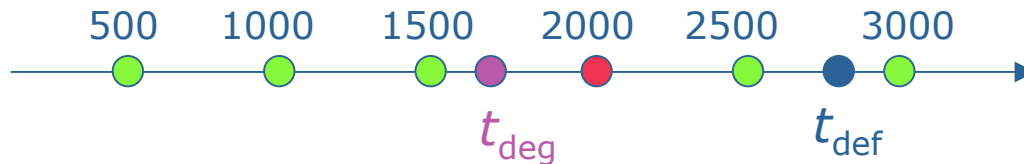
Dégradation  
Vraisemblance =  $[1 - \exp(-\lambda_{\text{deg}}c)]$

$$1 - \exp\left(-\hat{\lambda}_{\text{deg}}c\right) = \frac{n_{\text{dégradations}}}{n_{\text{visites}}}$$

$$\hat{\lambda}_{\text{deg}} \simeq \frac{n_{\text{dégradations}}}{n_{\text{visites}}c}$$

# Estimation des taux de défaillance (1/3)

- Si l'on connaissait toute la trajectoire du processus de dégradation...



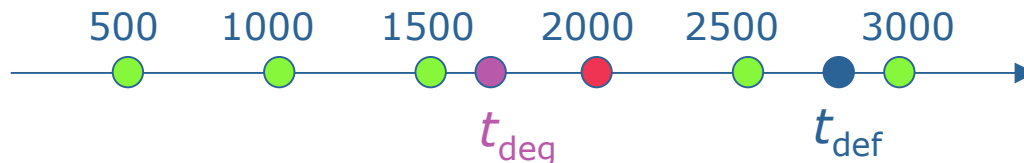
- Visite complète → OK
- Visite complète → dégradation
- Défaillance
- Apparition de la dégradation

$$\hat{\lambda}_1 = \frac{n_{\text{défaillances indépendantes des dégradations}}}{t_{\text{fonctionnement total}}}$$

$$\hat{\lambda}_2 = \frac{n_{\text{défaillances liées aux dégradations}}}{t_{\text{fonctionnement dégradé}}}$$

On dispose d'expertise pour les numérateurs... mais quid des temps de fonctionnement ?

# Estimation des taux de défaillance (2/3)



- Visite complète → OK
- Visite complète → dégradation
- Défaillance
- Apparition de la dégradation

$$\hat{\lambda}_2 = \frac{n_{\text{défaillances liées aux dégradations}}}{t_{\text{fonctionnement dégradé}}}$$

ou

$$\hat{\lambda}_2 = \frac{n_{\text{défaillances liées aux dégradations}} + n_{\text{dégradations}}}{t_{\text{fonctionnement dégradé}} + n_{\text{dégradations}} \times c}$$

Dans l'esprit des « quasi-défaillances » : on suppose que les dégradations auraient dégénéré en défaillances avant la visite suivante

# Estimation des taux de défaillance (3/3)

$$\hat{\lambda}_1 = \frac{n_{\text{défaillances indépendantes des dégradations}}}{t_{\text{fonctionnement total}}}$$

$$\hat{\lambda}_2 = \frac{n_{\text{défaillances liées aux dégradation}}}{t_{\text{fonctionnement dégradé}}}$$

- On remplace les temps inconnus par leur espérance (faisant appel à l'estimation du taux de dégradation)

$$\begin{aligned} t_{\text{fonctionnement optimal}} &\leftrightarrow t_{\text{total}} \lim_{u \rightarrow +\infty} \frac{1}{u} \int_0^u \mathbb{P}[Y_s = \text{état optimal} | \hat{\lambda}_{\text{deg}}] ds \\ &= \frac{1 - \exp(-\hat{\lambda}_{\text{deg}} c)}{\hat{\lambda}_{\text{deg}} c} t_{\text{total}} \end{aligned}$$

Quand  $\lambda_{\text{deg}}$  tend vers 0, cela revient à considérer que les dégradations se sont produites au milieu de la période entre 2 visites  $\rightarrow$  approche très arbitraire !

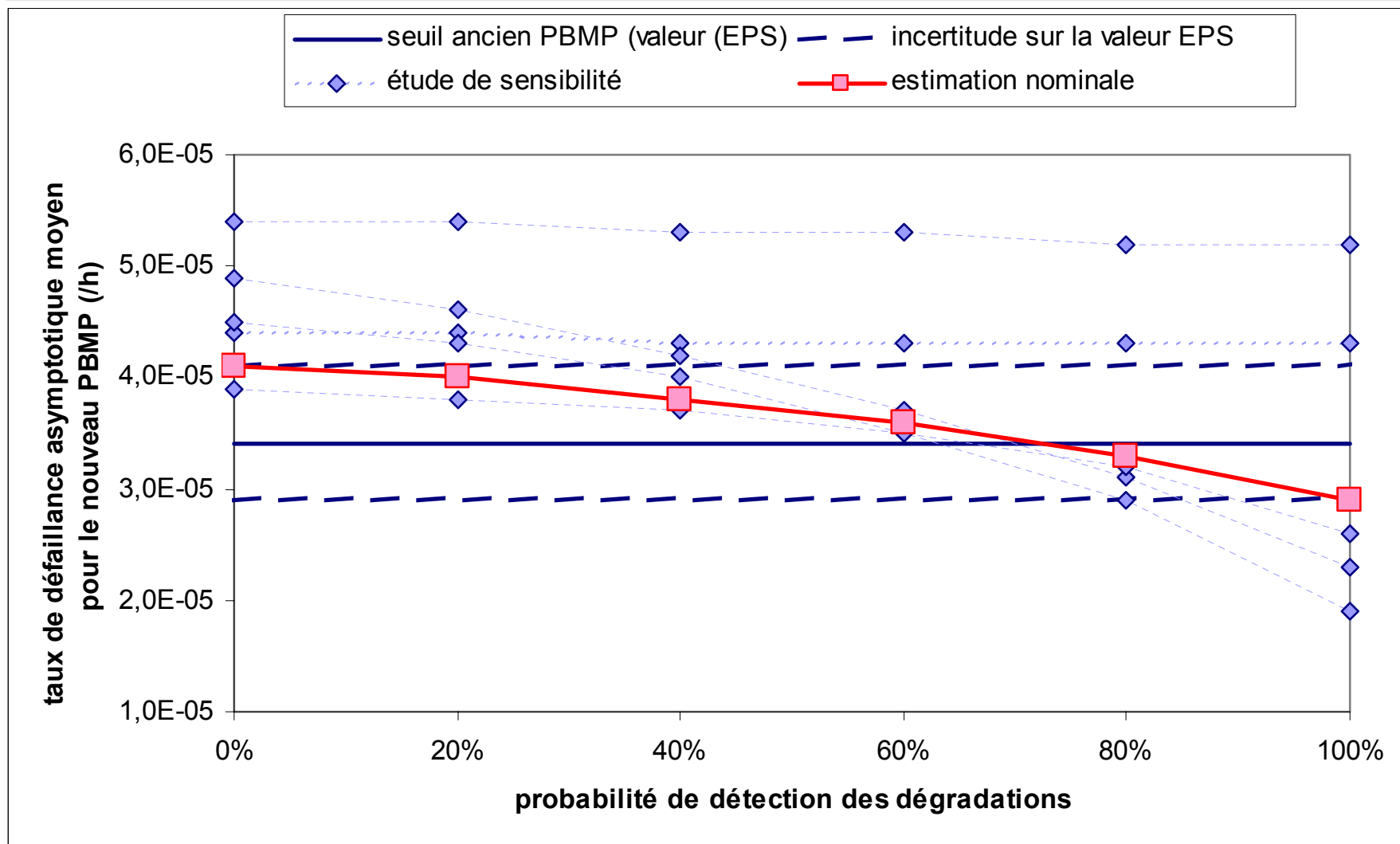
# Synthèse des données nécessaires

- Avec l'approche séquentielle utilisée et les caractéristiques du modèle (lois exponentielles partout !)
  - Dégradations
    - Nombre de visites sur la période étudiée
    - Nombre de visites ayant conclu à la présence d'une dégradation *significative*
  - Défaillances (potentiellement sur une période différente)
    - Nombre de défaillances
    - *Nombre de défaillances liées aux dégradations*
- Pour aller vers une approche statistique non séquentielle
  - Analyse des dégradation et des défaillances sur une même période
- Pour avoir des éléments de validation des hypothèses du modèle
  - Historique détaillé des défaillances et des dégradations

# Plan de la présentation

- Objectif de l'étude : évaluer l'impact d'une modification de la politique de maintenance sur la fiabilité d'un composant
- Quelques caractéristiques des données disponibles : dégradations « qualitatives » et défaillances
- Quel modèle probabiliste pour quantifier l'effet du changement de maintenance ?
- Estimation des paramètres du modèle à partir du Retour d'EXpérience (REX)
- Exploitation du modèle : résultats, limites et préconisations

# Type de résultats présentés





# Messages importants

- Une approche simple (tant au niveau des calculs qu'au niveau de la collecte des données) pour obtenir un premier ordre de grandeur
- Pour compléter l'analyse, il faut a minima
  - Effectuer des études de sensibilité sur les points délicats dans l'interprétation du REX et les param. De prévision
  - Si le modèle donne un « feu vert », prévoir la mise en place de visites à des périodicités intermédiaires pour valider progressivement les prévisions
- Attention à ne pas se focaliser sur la simplicité de l'approche
  - Dans l'absolu, il faut une collecte plus poussée des données pour valider a priori les hypothèses du modèle
  - La simplicité des calculs cache des hypothèses fortes (e.g. lois exp. → taux asymptotique borné)