

# شبیه‌سازی ریسک-پایه و پویای صحنه عملیات دریایی با هدف مسیریابی ایمن شناورهای سطحی

صادق فاضل<sup>۱</sup>، ناصر پریز<sup>۲\*</sup>

<sup>۱</sup> دانشجوی دکتری، گروه کنترل، دانشکده مهندسی برق، دانشگاه فردوسی مشهد، (S.fazel@mail.um.ac.ir)  
<sup>۲</sup> استاد، عضو هیئت علمی گروه کنترل، دانشکده مهندسی برق، دانشگاه فردوسی مشهد، (n-pariz@um.ac.ir)

## چکیده

معمولاً تضمین ایمنی و امنیت برای شناورها از هر مسئله دیگری مانند سرعت، مصرف انرژی و هزینه مهم‌تر است. در این مقاله نقشه‌ای جدید با عنوان "نقشه ریسک-پایه صحنه عملیات" پیشنهاد شده است که می‌تواند برای نمایش برآیند ریسک همه تهدیدات در هر نقطه از میدان عملیات مورد استفاده قرار گیرد. این نقشه می‌تواند جهت تضمین ایمنی و تعیین مسیر ایمن بهینه شناورهای سطحی و هر سیستم دیگری که در یک فضای عملیاتی دوبعدی کار می‌کند به کار رود. همچنین در این مقاله روش و معیاری جدید برای ارزیابی برآیند ریسک چند تهدید معرفی شده است. روش پیشنهادی برپایه ترکیب همه تهدیدات با یکدیگر و جایگزینی آنها با یک رویداد که "تهدید معادل" نامیده می‌شود، و سپس ارزیابی ریسک تهدید معادل به جای ریسک همه تهدیدات استوار است. مزیت معیار پیشنهادی ارزیابی همزمان برآیند ریسک چند تهدید بر معیارهای معرفی شده قبلی در این است که از آن می‌توان برای تضمین ایمنی و امنیت حرکت شناورها بهره برد. در انتها تمامی ایده‌های مطرح شده در مورد یک کشتی که همزمان در معرض چند تهدید قرار دارد پیاده‌سازی شده‌اند.

## اطلاعات مقاله

ناریخچه مقاله:

تاریخ دریافت مقاله: ۱۳۹۸/۱۲/۰۵

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۹/۰۳/۱۲

کلمات کلیدی:

مسیریابی

ایمنی

ریسک

هدایت و کنترل

بهینه

## Risk-based and dynamic simulation of the marine operational field with the purpose of safe path planning for vessels

Sadegh Fazel<sup>1</sup>, Naser Pariz<sup>2\*</sup>

<sup>1</sup> PH.D. Candidate, Faculty of engineering, Ferdowsi university of Mashhad; (S.fazel@mail.um.ac.ir)

<sup>2</sup> Professor, Faculty of engineering, Ferdowsi university of Mashhad; (n-pariz@um.ac.ir)

### ARTICLE INFO

#### Article History:

Received: 24 Feb. 2020

Accepted: 01 Jun. 2020

#### Keywords:

Path planning

Safety

Risk

Guidance and control

Optimal

### ABSTRACT

Generally, safety of vessels is more important than other problems as speed, energy consumption and cost. This paper proposes a new map called "Risk-Based Map (RBM)" that can be used to show the risk of all threats at any point in the operational field. This map can be used to ensure safety and to determine the optimal safe path for ships and any other system that works in a 2D space.

Also in this paper, a new method and criterion are introduced for assessing the total risk of some threats. This method is based on combining all threats together and replacing them with an event called "equivalent threat", and then assessing the "equivalent threat risk" instead of the total risk of all threats. Compared to the previously introduced criteria, the advantage of the proposed criterion for simultaneous evaluation of the total risk of some threats is that it can be used to ensure the safety and security of vessels. In the end, all suggested ideas have been implemented for a ship that is simultaneously exposed to several threats.

در صحنه عملیات معمولاً سیستم‌ها با تهدیدات زیادی مواجه می‌شوند. مطابق تعاریف ارائه شده برای ایمنی سیستم در استانداردها و مراجع مختلف، برای تضمین ایمنی سیستم باید در هر لحظه از زمان علاوه بر ریسک هر یک از این تهدیدات، برآیند همزمان ریسک همه تهدیدات از یک سطح مشخص قابل پذیرش<sup>۱</sup>، ALR، کمتر باشند [۵-۱]. در مرجع [۶] خالق و همکارانش تئوری‌های عمده آنالیز عدم قطعیت مورد استفاده در ارزیابی تهدیدات را معرفی و ویژگی‌ها، قابلیت‌ها و محدودیت‌های آنها را بررسی و مقایسه کرده‌اند. با مرور و مقایسه جامع روش‌های موجود برای ترکیب و ارزیابی همزمان چند تهدید در مراجع مختلف [۹-۳۰] نتیجه می‌گیریم که می‌توان روش‌های ارائه شده در این زمینه را به دو گروه اصلی تقسیم‌بندی کرد. گروه اول روش‌هایی هستند که از شاخص احتمال یا ارزش وقوع و گروه دوم مقالاتی هستند که از شاخص ریسک برای ارزیابی تهدید استفاده کرده‌اند.

مهم‌ترین روش‌های موجود در گروه اول عبارتند از شبکه‌های بیزین<sup>۲</sup> [۹-۱۳]، روش‌های مبتنی بر منطق فازی [۱۴-۱۷]، روش‌های مبتنی بر مدل‌های مارکوف<sup>۳</sup> [۱۸-۱۹]، روش‌های مبتنی بر شبکه‌های هوشمند مانند شبکه‌های عصبی و الگوریتم ژنتیک [۲۰-۲۲]، روش‌های مبتنی بر تئوری قرائن<sup>۴</sup> [۲۳-۲۴]، روش‌های ترکیبی [۲۵-۳۰]، و سایر روش‌های دیگر [۳۱-۳۳]. اما با توجه به تعریف ایمنی در استانداردها، تضمین حرکت ایمن سیستم به تنهایی با استفاده از شاخص احتمال یا ارزش وقوع تهدید امکان پذیر نبوده و در این زمینه باید تنها از شاخص ریسک استفاده شود. اما تعداد مقالات ارائه شده در گروه دوم از روش‌ها، که از شاخص ریسک برای کنترل سامانه‌ها در مقابل تهدیدات استفاده می‌کنند، در مقایسه با گروه اول خیلی کمتر بوده و آنها مربوط به حوزه‌های مختلف صنعتی می‌باشند. به‌طور مثال در مرجع [۳۴] راهکاری ریسک-پایه برای ارزیابی و کنترل تهدیدات شبکه‌های الکتریکی و در مرجع [۳۵] ارزیابی پویای ریسک تهدیدات برای گروهی از سیستم‌های کنترل صنعتی ارائه شده‌اند. در حوزه دریایی آقای بلدرهیج برآیند همزمان ریسک اعمال شده توسط تهدیدات نوعی شناور سطحی شامل دو سایت موشکی متحرک مستقر در ساحل و یک ناو هواپیمابر کوچک را مورد ارزیابی قرار داده و از نتایج آن جهت کنترل و مدیریت سنسورهای شناور بهره برده است [۳۶].

در مراجع [۳۶-۳۴] برای ارزیابی برآیند همزمان ریسک همه تهدیدات سیستم مورد مطالعه، از شاخص "مجموع ریسک هر یک از تهدیدات" آنها استفاده شده است، اما در تعدادی از مقالات دیگر [۳۷-۳۹] در این زمینه استفاده از شاخص "میانگین ریسک هر یک از تهدیدات" پیشنهاد شده است. به‌طور مثال در مرجع [۳۷] برآیند ریسک همه تهدیدات شبکه‌های کامپیوتری با این روش ارزیابی شده

است. در این تحقیق برای ارزیابی ریسک تهدیدات ابتدا احتمال موفقیت هر حمله<sup>۵</sup> با تصدیق آژیر<sup>۶</sup> فعال شده مربوطه، و سپس اثر حمله با توجه به شدت و ارزش دارایی<sup>۷</sup> شبکه هدف تعیین شده و اقدامات کنترلی لازم جهت مقابله با تهدیدات انجام می‌شود. همچنین کمار و همکارانش [۳۸-۳۹] نیز برای ارزیابی برآیند ریسک تهدیدات نوعی شناور مانند هواپیماها، موشک‌ها و هلی‌کوپترها، از شاخص میانگین ریسک هر یک از تهدیدات استفاده کرده‌اند. در مرجع [۳۸] روش بیزین و در مرجع [۳۹] منطق فازی برای محاسبه ارزش وقوع هر یک از تهدیدات به‌کار رفته‌اند.

هرچند در گروه دوم از روش‌ها محققین شاخص‌های مجموع و میانگین ریسک هر یک تهدیدات را به‌عنوان معیارهای ارزیابی برآیند ریسک تهدیدات پیشنهاد کرده‌اند، اما باید توجه کرد که اولاً آنها هیچ دلیلی برای اینکه چرا از این معیارها در این زمینه استفاده می‌کنند ارائه نکرده‌اند و دوماً هیچ یک از این معیارها مطابق تعریف ایمنی [۱-۵] نمی‌توانند برای تضمین ایمنی و امنیت سیستم مورد استفاده قرار گیرند. زیرا معیار "مجموع ریسک تهدیدات" عددی نرمالیزه نیست که بتوان آن را با مقدار ALR مقایسه کرد و در مورد معیار "میانگین ریسک تهدیدات" نیز ممکن است که این معیار کمتر از مقدار ALR باشد، اما تهدیدی وجود داشته باشد که مقدار ریسک ایجاد شده توسط آن برای دارایی مورد نظر از همان مقدار ALR بیشتر باشد.

در این مقاله ابتدا نقشه‌ای جدید که "نقشه ریسک-پایه (RBM)<sup>۸</sup> صحنه عملیات" نامیده می‌شود، معرفی می‌شود. این نقشه می‌تواند توسط کاپیتان شناورها جهت هدایت و کنترل ایمن شناورها و همچنین تضمین ایمنی عملکرد آنها به‌کار رود. با توجه به اینکه پیش‌نیاز تهیه نقشه ریسک-پایه صحنه عملیات ارزیابی صحیح برآیند ریسک تهدیدات موجود است، در این مقاله روش و معیاری جدید جهت ارزیابی برآیند ریسک تهدیدات حاضر در صحنه عملیات پیشنهاد شده است که از آنها می‌توان جهت تضمین ایمنی حرکت شناور استفاده کرد. در این روش هر یک از تهدیدات به‌عنوان یک رویداد در نظر گرفته شده و در فضای رویدادها به‌کمک یکی از روش‌های موجود ترکیب رویدادها با یکدیگر ترکیب شده و به رویداد معادلی که به آن "تهدید معادل" گفته می‌شود، تبدیل می‌شوند. همچنین ریسک این رویداد که به آن "ریسک تهدید معادل" گفته می‌شود، به‌عنوان معیار جدید ارزیابی برآیند ریسک همه تهدیدات پیشنهاد شده است. در این مقاله جهت ترکیب رویدادها از روش آنالیز درخت خطا (FTA)<sup>۹</sup> که برپایه منطق مشهور بولی استوار است [۴-۵] استفاده شده است، اما در این زمینه می‌توان از سایر تکنیک‌ها مانند روش بیزین که برپایه منطق‌های دیگر استوارند نیز استفاده کرد.

مهم‌ترین مزایای استفاده از نقشه، روش و معیار جدید پیشنهادی برای ارزیابی برآیند ریسک تهدیدات، در مقایسه با راهکارها و روش‌های قبلی عبارتند از: (۱) در حالتی که تهدیدات ثابت بوده (مانند وجود صخره‌ها، نواحی مین‌ریزی شده یا پادگان‌های نظامی) یا دارای مانور کمی باشند (مانند ناوها و شناورهای نظامی بزرگ) استفاده از نقشه RBM بسیار ساده است، به طوری که کاپیتان شناور می‌تواند، در صورت عدم وجود زمان یا امکانات کافی برای پیاده‌سازی الگوریتم‌های مسیریابی ایمن و بهینه، تنها با ملاحظه چشمی نقشه و بدون استفاده از هرگونه الگوریتم‌های تحلیلی یا شبیه‌سازی پیچیده، مسیر ایمن بهینه شناور را روی RBM ترسیم کند. (۲) در صورت استفاده از الگوریتم‌های بهینه‌سازی، معمولاً چون حل آنها جهت تعیین مسیر ایمن بهینه با وجود قیود فراوان خطی و غیرخطی مربوط به دینامیک شناور و تهدیدات، صحنه عملیات و همچنین قیود تضمین‌کننده ایمنی شناور با روش‌های تحلیلی بسیار دشوار بوده و حتی گاهی غیرممکن است، جهت تعیین آن از روش‌های شبیه‌سازی عددی استفاده می‌شود. اما برای استفاده از روش‌های بهینه‌سازی عددی در این زمینه نیاز به پیشنهاد یک مسیر اولیه توسط کاربر می‌باشد، که پیشنهاد صحیح این مسیر اولیه نقش بسیار مهمی در همگرایی و کاهش حجم و زمان انجام محاسبات توسط کامپیوتر دارد. از نقشه RBM پیشنهادی می‌توان به راحتی جهت تعیین یک مسیر اولیه نزدیک به مسیر ایمن بهینه دلخواه استفاده کرد. (۳) علاوه بر اینکه روش مسیریابی ایمن به کمک RBM می‌تواند به عنوان اولین اقدام برای مقابله با تهدیدات شناورهای نظامی به کار رود، روش مذکور می‌تواند برای شناورهای غیرنظامی که مجهز به تسلیحات نمی‌باشند به عنوان مهم‌ترین ابزار گریز از تهدیدات با صرف هزینه کمی پیاده‌سازی شود. در این صورت گزینه استفاده از تسلیحات تنها در صورتی که زمان کافی برای گریز از تهدیدات وجود نداشته باشد به کار رفته و در نتیجه هزینه مقابله با تهدید به صورت قابل ملاحظه ای کاهش خواهد یافت. (۴) با توجه به اینکه روش پیشنهادی روشی کنشی یا فعال بوده و تأکید آن بر این است که تعیین مسیر ایمن شناور به نحوی صورت گیرد که تا حد امکان از انجام هرگونه تهدیدآمیز توسط تهدیدات موجود پیشگیری شود، کاربرد آن دارای کمترین آثار سوء جانی، مالی و محیطی در مقایسه با روش‌های واکنشی یا غیرفعال است که بر گزینه تخصیص و استفاده از سلاح پس از بالفعل شدن تهدید تأکید دارند. همچنین در این مقاله نتایج پیاده‌سازی تمامی ایده‌های جدید مطرح‌شده به عنوان مورد مطالعاتی، در مورد کشتی که در صحنه عملیات دریایی در معرض ریسک ترکیبی تهدیدات ایجاد شده توسط یک شناور نظامی و همچنین یک جزیره غیرنظامی قرار دارد، ارائه خواهند شد. در این مطالعه موردی هر یک از تهدیدات موجود

در صحنه مدل‌سازی شده و برآیند ریسک همه تهدیدات کشتی با روش آنالیز درخت خطا محاسبه شده و به صورت پویا توسط RBM نمایش داده می‌شوند. استفاده از این نقشه به کاپیتان شناور کمک می‌کند که بتواند به طور مثال ایمن‌ترین، کوتاه‌ترین و مطلوب‌ترین مسیرهای ایمن کشتی را تعیین کند.

تحلیل مقدماتی حوادث رخ داده برای تعدادی از کشتی‌های غرق‌شده ایران مانند کشتی سانچی، و اخیراً کشتی کنارک نشان می‌دهد که از دیدگاه مولفین یکی از علل غرق شدن و کشته یا زخمی شدن بعضی از پرسنل این شناورها، عدم تعیین درست مسیر یا موقعیت ایمن برای آنها در حین انجام ماموریت بوده است، و این انگیزه اصلی مولفین از پیشنهاد استفاده از نقشه RBM به عنوان یک روش کنشی برای پیشگیری از وقوع این تهدیدات است.

## ۲- تعیین قیود ایمنی و تعریف مسیر و ناحیه ایمن

در این بخش مفاهیم جدیدی با عنوان "ناحیه ایمن" و "مسیر ایمن" ارائه می‌شوند که بخش‌های بعد در تضمین ایمنی مسیر حرکت شناور به کار می‌روند. در این مقاله تعریف این مفاهیم به نحوی صورت می‌گیرد که با تعاریف استاندارد ارائه‌شده برای "ریسک"، "ایمنی" و "ایمنی سیستم" در استانداردها و مراجع بین المللی مهم در حوزه ایمنی [۱-۳] تطابق داشته و قیود مربوط به ایمنی را برآورده کند.

در استاندارد بین المللی ایزو [۳] ریسک به عنوان "اثر عدم قطعیت بر اهداف" تعریف شده و تصریح شده است که ریسک معمولاً با ترم‌های منابع وقوع رویدادهای بالقوه، و اثرات و احتمال وقوع آنها بیان می‌شود. در استاندارد مرجع [۱] ریسک تهدید به صورت "بیان اثر و احتمال وقوع یک تهدید بر حسب شدت و احتمال رخداد بالقوه آن" تعریف شده است. با جمع‌بندی تعاریف ارائه‌شده در مراجع مختلف [۱-۹] می‌توان نتیجه گرفت که ریسک معیاری برای ارزیابی میزان (سطح یا درصد) پذیرش هم‌زمان میزان اثرات و ارزش وقوع (مانند احتمال رخداد) یک رویداد غیرقطعی (مانند تهدید/خطر/خرابی) است.

در معروف‌ترین استاندارد ایمنی سیستم در سطح دنیا [۱] و مرجع [۲] مفاهیم مذکور به این صورت تعریف شده است: "ایمنی: رهایی از شرایطی که می‌تواند منجر به مرگ، صدمه شغلی و صدمه یا از بین رفتن تجهیزات یا ویژگی‌ها، یا صدمه به محیط زیست شود." و "ایمنی سیستم: استفاده از اصول، معیارها و تکنیک‌های مهندسی و مدیریتی برای دستیابی به سطح قابل قبولی از ریسک برای تهدید/خطر، با رعایت کلیه قیود مربوط به اثربخشی عملکردی، هزینه و زمان در طول همه فازهای چرخه عمر سیستم."

بنابراین تعاریف، شرایط لازم و کافی برای تضمین ایمن بودن هر مسیر یا ناحیه‌ای این است که باید در هر زمان و مکانی که سیستم

### ۳- نقشه ریسک-پایه صحنه عملیات و کاربرد آن در هدایت

#### ایمن شناور

فرض کنید که یک شناور با موقعیت  $(x(t), y(t))$  در صفحه  $x-y$  از دستگاه کارترین، و در محدوده میدان عملیاتی  $D$  فعالیت کند.

#### تعریف ۴ (نمودار سه بعدی ریسک-پایه صحنه عملیات):

نمودار برای آید ریسک اعمالی توسط همه تهدیدات حاضر در صحنه عملیات به شناور برحسب موقعیت آن در یک لحظه خاص از زمان.

برای رسم این نمودار ابتدا مقدار تابع  $r_i(x_a(t), t)$  را در تمام نقاط میدان عملیات و با این فرض که شناور در لحظه مشخص  $t$  در آن نقاط قرار گرفته محاسبه و سپس مقدار آن را در لحظه  $t$  برحسب موقعیت شناور در تمام نقاط میدان عملیات نمایش می‌دهیم.

نقشه  $n$  سطحی ریسک-پایه یک شناور در محدوده میدان عملیاتی آن،  $D$ ، عبارت است از تصویر نمودار سه بعدی ریسک-پایه صحنه عملیات روی میدان  $D$  از صفحه  $x-y$  از دستگاه مختصات کارترین، که توسط  $(n-1)$  منحنی بسته مرزی،  $B_i(t)$ ، به  $n$  ناحیه مستقل دویبدو ناسازگار،  $\Omega_i(t)$ ، که با روابط زیر توصیف می‌شوند، تقسیم‌بندی می‌شود. در این روابط  $(r_1, r_2, \dots, r_{n-1})$ ،  $(n-1)$  سطح مختلف ریسک هستند.

#### تعریف ۵ (نقشه $n$ سطحی ریسک-پایه صحنه عملیات):

نقشه  $n$  سطحی ریسک-پایه یک شناور در محدوده میدان عملیاتی آن،  $D$ ، عبارت است از تصویر نمودار سه بعدی ریسک-پایه صحنه عملیات روی میدان  $D$  از صفحه  $x-y$  از دستگاه مختصات کارترین، که توسط  $(n-1)$  منحنی بسته مرزی،  $B_i(t)$ ، به  $n$  ناحیه مستقل دویبدو ناسازگار،  $\Omega_i(t)$ ، که با روابط زیر توصیف می‌شوند، تقسیم‌بندی می‌شود. در این روابط  $(r_1, r_2, \dots, r_{n-1})$ ،  $(n-1)$  سطح مختلف ریسک هستند.

مختلف ریسک هستند.

مختلف ریسک هستند.

مختلف ریسک هستند.

$$B_i(t) = \{(x, y) \in D \mid (r_i(x, y, t) = r_i)\} \quad (1 \leq i \leq n-1) \quad (6)$$

$$(1 > r_1 \dots r_{i-1} > r_i \dots r_{n-1} > 0)$$

$$\Omega_i(t) = \begin{cases} (x, y) \in D \mid 1 \geq r_i(x, y) > r_1 & i=1 \\ (x, y) \in D \mid r_{i-1} \geq r_i(x, y) > r_i & 1 \leq i \leq n-1 \\ (x, y) \in D \mid r_{n-1} \geq r_i(x, y) > 0 & i=n \end{cases} \quad (7)$$

اگر  $ALR$  ماکزیمم سطح قابل پذیرش ریسک کارکرد ایمن شناور تعیین شده و  $(r_1 = ALR)$  در نظر گرفته شود، نوع بسیار مهمی از نقشه  $n$  سطحی ریسک-پایه یک شناور ایجاد می‌شود که از دیدگاه ایمنی اهمیت زیادی دارد. زیرا این نوع نقشه مطابق روابط زیر صحنه عملیات شناور را به دو ناحیه ایمن،  $\Omega_{Safe}(t)$ ، و ناایمن،  $\Omega_{Unsafe}(t)$ ، تقسیم‌بندی می‌کند.

تعیین شده و  $(r_1 = ALR)$  در نظر گرفته شود، نوع بسیار مهمی از نقشه  $n$  سطحی ریسک-پایه یک شناور ایجاد می‌شود که از دیدگاه ایمنی اهمیت زیادی دارد. زیرا این نوع نقشه مطابق روابط زیر صحنه عملیات شناور را به دو ناحیه ایمن،  $\Omega_{Safe}(t)$ ، و ناایمن،  $\Omega_{Unsafe}(t)$ ، تقسیم‌بندی می‌کند.

تعیین شده و  $(r_1 = ALR)$  در نظر گرفته شود، نوع بسیار مهمی از نقشه  $n$  سطحی ریسک-پایه یک شناور ایجاد می‌شود که از دیدگاه ایمنی اهمیت زیادی دارد. زیرا این نوع نقشه مطابق روابط زیر صحنه عملیات شناور را به دو ناحیه ایمن،  $\Omega_{Safe}(t)$ ، و ناایمن،  $\Omega_{Unsafe}(t)$ ، تقسیم‌بندی می‌کند.

$$\Omega_{Unsafe}(t) = \Omega_1(t) = \{(x, y) \in D \mid (r_i(x, y, t) = r_i > ALR)\} \quad (8)$$

$$\Omega_{Safe}(t) = \Omega'_{Unsafe}(t) = \bigcup_{i=2}^n [\Omega_i(t)] \quad (9)$$

از دیدگاه تضمین ایمنی شناور، اهمیت این نوع از نقشه از این جهت است که اگر شناور به گونه‌ای هدایت و کنترل شود که هرگز به ناحیه ناایمن وارد نشود، یا به بیان دیگر اگر مسیر حرکت شناور همواره در ناحیه ایمن تعیین شود، آنگاه ایمن بودن مسیر شناور

از دیدگاه تضمین ایمنی شناور، اهمیت این نوع از نقشه از این جهت است که اگر شناور به گونه‌ای هدایت و کنترل شود که هرگز به ناحیه ناایمن وارد نشود، یا به بیان دیگر اگر مسیر حرکت شناور همواره در ناحیه ایمن تعیین شود، آنگاه ایمن بودن مسیر شناور

از دیدگاه تضمین ایمنی شناور، اهمیت این نوع از نقشه از این جهت است که اگر شناور به گونه‌ای هدایت و کنترل شود که هرگز به ناحیه ناایمن وارد نشود، یا به بیان دیگر اگر مسیر حرکت شناور همواره در ناحیه ایمن تعیین شود، آنگاه ایمن بودن مسیر شناور

لازم است در آنجا اقامت کند اولاً ریسک هر یک از تهدیدات،  $r_k$ ، و دوماً برآیند ریسک همه تهدیدات،  $r_t$ ، از مقدار  $ALR$  کمتر باشد.

در نتیجه اگر  $ALR = r_m$  سطح قابل پذیرش ریسک تهدید و  $m$  تعداد کل تهدیدات موجود برای یک سیستم بوده و  $T_{x_a}$  مجموعه همه لحظاتی باشد که سیستم در موقعیت  $(x, y) = x_a$  قرار می‌گیرد، شرایط لازم و کافی تضمین ایمنی سیستم در نقطه  $x_a$  از میدان عملیات را می‌توان با قیودی به شکل زیر بیان کرد.

$$r_k(x_a(t), t) \leq ALR \quad \forall k \in \{1, 2, \dots, m\}, \forall x_a(t), \forall t \in T_{x_a} \quad (1)$$

$$r_t(x_a(t), t) \leq ALR \quad \forall x_a(t), \forall t \quad (2)$$

بنابراین اگر میدان عملیات قابل قبول سیستمی با نماد  $D$ ، و مجموعه مسیرهای قابل قبول برای آن با نماد  $C$  نشان داده شوند، ناحیه و مسیر ایمن عملکرد آن را به صورت زیر تعریف می‌کنیم.

تعریف ۱ (ناحیه ایمن): هر زیرمجموعه‌ای از میدان عملیات سیستم مانند  $D_S(t) \in D$ ، که ریسک ناشی از تهدیدات در هر نقطه از آن در قیود ایمنی (۱) و (۲) صدق کند.

تعریف ۱ (ناحیه ایمن): هر زیرمجموعه‌ای از میدان عملیات سیستم مانند  $D_S(t) \in D$ ، که ریسک ناشی از تهدیدات در هر نقطه از آن در قیود ایمنی (۱) و (۲) صدق کند.

تعریف ۱ (ناحیه ایمن): هر زیرمجموعه‌ای از میدان عملیات سیستم مانند  $D_S(t) \in D$ ، که ریسک ناشی از تهدیدات در هر نقطه از آن در قیود ایمنی (۱) و (۲) صدق کند.

$$D_S(t) = \{(x, y) \in D \mid (r_i(x, y, t) \leq ALR) \text{ and } (r_k(x, y, t) \leq ALR) \forall k\} \quad (3)$$

مطابق تعریف (۳) ناحیه ایمن تابعی از زمان بوده و فقط در لحظه  $t$  برای اقامت سیستم ایمن است و مثلاً اگر در صحنه عملیات یک تهدید متحرک باشد، این ناحیه نیز با زمان تغییر می‌کند. اما مجموعه‌ای از نقاط صحنه عملیات هستند که همیشه برای اقامت سیستم ایمن هستند که مطابق تعریف زیر به این مجموعه ناحیه

مطابق تعریف (۳) ناحیه ایمن تابعی از زمان بوده و فقط در لحظه  $t$  برای اقامت سیستم ایمن است و مثلاً اگر در صحنه عملیات یک تهدید متحرک باشد، این ناحیه نیز با زمان تغییر می‌کند. اما مجموعه‌ای از نقاط صحنه عملیات هستند که همیشه برای اقامت سیستم ایمن هستند که مطابق تعریف زیر به این مجموعه ناحیه

مطابق تعریف (۳) ناحیه ایمن تابعی از زمان بوده و فقط در لحظه  $t$  برای اقامت سیستم ایمن است و مثلاً اگر در صحنه عملیات یک تهدید متحرک باشد، این ناحیه نیز با زمان تغییر می‌کند. اما مجموعه‌ای از نقاط صحنه عملیات هستند که همیشه برای اقامت سیستم ایمن هستند که مطابق تعریف زیر به این مجموعه ناحیه

مطابق تعریف (۳) ناحیه ایمن تابعی از زمان بوده و فقط در لحظه  $t$  برای اقامت سیستم ایمن است و مثلاً اگر در صحنه عملیات یک تهدید متحرک باشد، این ناحیه نیز با زمان تغییر می‌کند. اما مجموعه‌ای از نقاط صحنه عملیات هستند که همیشه برای اقامت سیستم ایمن هستند که مطابق تعریف زیر به این مجموعه ناحیه

مطابق تعریف (۳) ناحیه ایمن تابعی از زمان بوده و فقط در لحظه  $t$  برای اقامت سیستم ایمن است و مثلاً اگر در صحنه عملیات یک تهدید متحرک باشد، این ناحیه نیز با زمان تغییر می‌کند. اما مجموعه‌ای از نقاط صحنه عملیات هستند که همیشه برای اقامت سیستم ایمن هستند که مطابق تعریف زیر به این مجموعه ناحیه

مطابق تعریف (۳) ناحیه ایمن تابعی از زمان بوده و فقط در لحظه  $t$  برای اقامت سیستم ایمن است و مثلاً اگر در صحنه عملیات یک تهدید متحرک باشد، این ناحیه نیز با زمان تغییر می‌کند. اما مجموعه‌ای از نقاط صحنه عملیات هستند که همیشه برای اقامت سیستم ایمن هستند که مطابق تعریف زیر به این مجموعه ناحیه

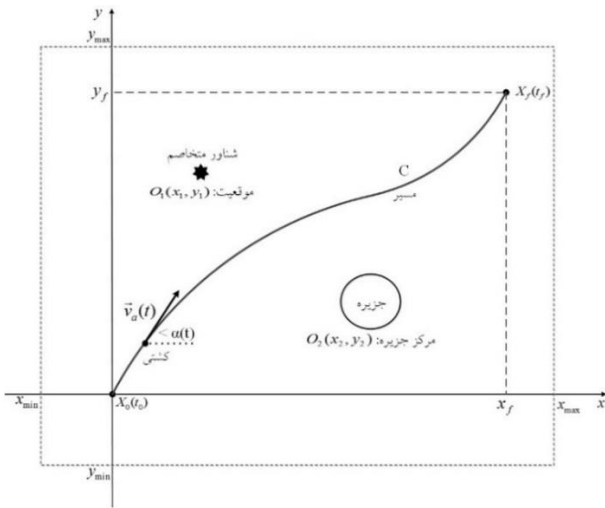
$$D_S = \{(x, y) \in D \mid (r_i(x, y, t) \leq ALR) \text{ and } (r_k(x, y, t) \leq ALR) \forall k, \forall t\} \quad (4)$$

تعریف ۳ (مسیر ایمن): مسیر قابل قبول  $C_S \in C$  که در هر نقطه از آن ریسک ناشی از تهدیدات حاضر در میدان عملیات در لحظه  $t$  در قیود ایمنی، که با معادلات (۱) و (۲) بیان شده‌اند، صدق کند.

$$C_S(t) = \{(x, y) \in D \mid (g(x, y) = 0) \text{ and } (r_i(x, y, t) \leq ALR) \text{ and } (r_k(x, y, t) \leq ALR) \forall k, t \in T_{x_a}\} \quad (5)$$

رابطه  $(g(x, y) = 0)$  ممکن است تابع بوده و به فرم  $y = f(x)$  بیان شود.

رابطه  $(g(x, y) = 0)$  ممکن است تابع بوده و به فرم  $y = f(x)$  بیان شود.



شکل ۱: سناریوی تعیین مسیر ایمن بهینه شناور (دو تهدیدکننده ثابت از نوع شناور نظامی و جزیره)

#### ۴- سناریوی پیاده‌سازی ایده‌های طرح‌شده

در این بخش برای درک بهتر مفاهیم پیشنهادی، ابتدا یک مورد مطالعاتی و سناریوی عملی معرفی شده و سپس در طول مقاله فرآیند مدل‌سازی، ارزیابی و نمایش برآیند ریسک تهدیدات با شاخص، روش و نمودار RBM جدید پیشنهادی در این سناریو پیاده‌سازی می‌شوند. مطابق شکل (۱) در این مطالعه موردی یک کشتی غیرنظامی قصد دارد در حضور تعدادی جسم تهدیدکننده ثابت از نوع شناور نظامی و جزیره، در محدوده میدان D که با رابطه زیر توصیف می‌شود، از نقطه مبدا  $X_0$  به نقطه نهایی  $X_f$  برود.

$$D = \{(x, y) \in R^2 \mid (x_{\min} \leq x \leq x_{\max}) \text{ and } (y_{\min} \leq y \leq y_{\max})\} \quad (11)$$

معادلات دینامیکی حرکت کشتی با روابط زیر توصیف می‌شوند.

$$\dot{x}_a(t) = \begin{bmatrix} \dot{x}(t) \\ \dot{y}(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} |\vec{v}_a| \cos(u(t)) \\ |\vec{v}_a| \sin(u(t)) \end{bmatrix} \quad (12)$$

$$u(t) = \angle \vec{v}_a(t) = \alpha(t) \quad (13)$$

$$0 \leq |\vec{v}_a(t)| \leq v_m \quad (14)$$

در این معادلات بردار  $x_a(t)$  بردار حالت شناور بوده و  $\alpha(t)$  که برابر زاویه بردار سرعت شناور نسبت به محور X است به عنوان ورودی کنترلی شناور،  $u(t)$ ، در نظر گرفته شده است. نوع کشتی شناور سطحی کلاس سنگین با حداکثر سرعت  $v_m$  است. برای تعیین مسیر شناور باید قید مربوط به قابلیت مانور شناور که با رابطه زیر توصیف می‌شود برآورده شود. در این رابطه  $C(t)$  انحناى مسیر شناور،  $l(t)$  طول مسیر طی شده توسط شناور تا لحظه t و  $C_{max}(|\vec{v}_a(t)|)$  حداکثر مقدار انحناى مسیر در لحظه t است که تابعی از سرعت شناور در آن لحظه است. فرض بر این است که اگر رابطه زیر برقرار باشد شناور هیچگاه واژگون یا ناپایدار نمی‌شود.

تضمین خواهد شد. در شکل (۴) یک نمونه نمودار ده سطحی ریسک پایه صحنه عملیات با نه مقدار مرزی ارائه شده است.

تعریف ۶ (نقشه ریسک-پایه صحنه عملیات): RBM به نقشه سه‌سطحی ریسک-پایه یک شناور در میدان عملیات، D، گفته می‌شود، که پارامترهای  $n$  و  $r_1$  و  $r_2$  با روابط زیر تعریف می‌شوند.

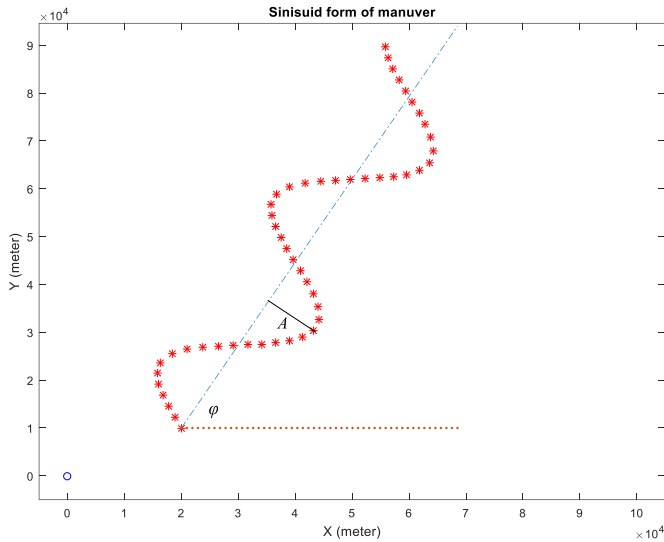
$$(n = 3) \text{ and } (r_1 = ALR) \text{ and } (r_2 = \beta \cdot r_1) \quad (10)$$

$$(0 < \beta < 1)$$

RBM درحقیقت صحنه عملیات را به سه ناحیه نایمن، ایمن با ریسک متوسط و ایمن با ریسک کم تقسیم‌بندی می‌کند، که می‌توان آنها را به ترتیب با سه رنگ قرمز، زرد و سبز نمایش داد. در مسئله هدایت و تعیین مسیریابی ایمن شناورها این نواحی و رنگ‌ها مفهوم و اهمیت بسیار زیادی دارند. ناحیه قرمز رنگ ناحیه نایمن بوده و ورود شناور به آن ممنوع است. در مسائل شبیه‌سازی این قانون با قیود (۱) و (۲) اعمال می‌شود. ناحیه زرد رنگ ناحیه ایمن با ریسک متوسط است و این به آن معنی است که تا حد امکان بهتر است که مسیر شناور در این ناحیه انتخاب نشود و اگر به ناچار شناور وارد این ناحیه شد کاپیتان سعی کند در اولین زمان از ناحیه زرد به ناحیه سبز تغییر مسیر دهد. ناحیه سبز رنگ ناحیه ایمن با ریسک پایین است، به این معنی که بهتر است مسیر شناور تا حد ممکن در این ناحیه انتخاب شود، زیرا در این صورت می‌توان ایمن بودن آن را با پذیرش ریسک بسیار کمی تضمین کرد.

نکته جالب برای اشاره آن است که نقشه ریسک-پایه صحنه عملیات یک سیستم از نظر ظاهری و نوع کاربری مشابه و قابل قیاس با نمودار لیاپانوف است. با این تفاوت که نقشه لیاپانوف میدان عملیات سیستم را به چند ناحیه که معمولاً دارای سطوح مختلف انرژی هستند تقسیم می‌کند و از آن جهت تضمین پایداری سیستم استفاده می‌شود، اما نقشه ریسک پایه صحنه عملیات سیستم را به چند ناحیه که دارای سطوح مختلف ریسک هستند تقسیم کرده و از آن جهت تضمین ایمنی سیستم استفاده می‌شود. در شکل (۵) دو نمونه نمودار ریسک پایه صحنه عملیات با مقادیر مرزی ترسیم این نمودارها در بخش‌های بعدی تشریح خواهد شد.

تعریف ۷ (تابع برآیند ریسک و نقشه ریسک-پایه تغییرنپذیر با زمان): اگر مقدار تابع برآیند ریسک تهدیدات به صورت،  $r_t(x_a)$ ، فقط تابع موقعیت سیستم در صحنه عملیات بوده و با گذشت زمان تغییر نکند، تابع ریسک پایه صحنه عملیات نیز با گذشت زمان تغییر نخواهد کرد. در این صورت به تابع برآیند ریسک و نقشه ریسک-پایه تغییرناپذیر با زمان گفته می‌شود.



شکل ۲: نمونه ای از حرکت تهدید با مانور زیگزاگی سینوسی (با پارامترهای  $\omega=1.57e-4$ ,  $A=1000$ ,  $\phi=60$  Deg,  $y_T(0) = 10000$  و  $x_T(0) = 20000$ )

$$\begin{cases} x_{T1}(t + \delta t) = x_{T1}(t) + f(x_{T1}(t)) \cdot \delta t \\ y_{T1}(t + \delta t) = A \cdot \sin(w \cdot x_{T1}(t + \delta t)) \end{cases} \quad \begin{cases} x_{T1}(0) = 0 \\ y_{T1}(0) = 0 \end{cases} \quad (20)$$

حال مطابق روابط زیر ابتدا موقعیت چنین تهدیدی را به اندازه زاویه  $\phi$  دوران داده و سپس آن را به اندازه  $\begin{bmatrix} x_0 & y_0 \end{bmatrix}^T$  انتقال می‌دهیم، تا موقعیت تهدید موردنظر که با نماد  $p_T(t) = \begin{bmatrix} x_T(t) & y_T(t) \end{bmatrix}^T$  نشان داده می‌شود به دست آید.

$$\begin{bmatrix} x_T(t + \delta t) \\ y_T(t + \delta t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_T(t_0) \\ y_T(t_0) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \cos(\phi) & -\sin(\phi) \\ \sin(\phi) & \cos(\phi) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{T1}(t + \delta t) \\ y_{T1}(t + \delta t) \end{bmatrix} \quad (21)$$

## ۶- شناسایی و مدل سازی ریسک هر یک از تهدیدات

در این بخش رویه شناسایی و مدل سازی ریسک تهدیدات، به عنوان اولین گام در اجرای هر نوع برنامه تضمین ایمنی، ارائه خواهد شد. در جدول (۱) لیست تهدیدات متناظر با دو جسم تهدیدکننده شناور ارائه شده‌اند. در صحنه عملیات هر یک از تهدیدات به صورت بالقوه مقداری ریسک برای شناور ایجاد می‌کنند. چون در این تحقیق از تئوری احتمال برای مدل سازی عدم قطعیت استفاده شده است، ریسک تهدید  $k$ ام مطابق رابطه زیر تابعی از دو عدد شدت،  $S_k(t)$  و احتمال وقوع،  $O_k(t) = P_k(t)$ ، تهدید است.

$$\begin{cases} r_k(t) = S_k(t) \cdot O_k(t) & \forall k \in \{1, 2, \dots, m\} \\ (0 \leq S_k(t) \leq 1) \text{ and } (0 \leq O_k(t) \leq 1) \end{cases} \quad (22)$$

احتمال وقوع هر تهدید خود تابعی از پارامترهای زیادی مانند بردار حالت تهدیدشونده و اشیاء تهدیدکننده و برخی از مشخصات آنها است [۹-۴۱]، که بعضی از آنها در جدول (۲) ارائه شده‌اند.

$$0 \leq |C(t)| \leq C_{max}(|\vec{v}_a(t)|) \quad C(t) = \frac{d\alpha(t)}{dt} \quad (15)$$

در صحنه عملیات موقعیت شناور مورد حفاظت با نقطه  $(x, y)$  و موقعیت شناور تهدیدکننده با نقطه  $(x_1, y_1)$  نشان داده می‌شوند. همچنین جزیره تهدیدکننده کشتی مطابق رابطه زیر با سطح دایره شکلی از نقاط به مرکز  $(x_2, y_2)$  و شعاع  $R_2$  مدل سازی می‌شوند.

$$I = \{(x, y) \in D \mid (0 \leq |r| \leq R_2), \\ |r| = \sqrt{(x - x_2)^2 + (y - y_2)^2}\} \quad (16)$$

بنابراین در این سناریو مسئله اصلی ارزیابی و مدل سازی ریسک پایه صحنه عملیات شناور است، به نحوی که بتوان از نتایج آن برای یافتن مسیری ایمن و بهینه شناور سطحی، با ایجاد توازن بین مسئله ایمنی و مسائل دیگر مانند طول و زمان مسیر استفاده کرد.

## ۵- مدل سازی پویای مانور حرکت تهدیدات

برای شبیه‌سازی ریسک پایه و پویای صحنه عملیات، یکی از تهدیدات متحرک و مانور دار در نظر گرفته شده است. منظور از مانور تغییر زاویه یا اندازه بردار سرعت حرکت هدف است. در صحنه عملیات تهدید می‌تواند مانورهای مختلفی داشته باشد. یکی از معروف ترین انواع مانور حرکت تهدیدات مانور زیگزاگی است که در این مقاله با مدل سینوسی با سرعت  $v_T(t)$  شبیه‌سازی شده است. به این ترتیب که مطابق شکل (۲) تهدید در لحظه  $t_0 = 0$  در نقطه  $p_0 = \begin{bmatrix} x_T(t_0) & y_T(t_0) \end{bmatrix}^T$  قرار داشته و حرکت سینوسی خود را با دامنه  $A$  و سرعت زاویه‌ای  $\omega$  حول نیم خطی که از نقطه  $p_0$  شروع شده و با محور  $x$  زاویه  $\phi$  می‌سازد انجام می‌دهد. برای شبیه‌سازی چنین حرکتی ابتدا معادلات حرکت تهدیدی که در لحظه  $t_0 = 0$  در مبدا مختصات بوده و با مانور سینوسی در امتداد محور  $x$  با سرعت  $v_T(t)$  شروع به حرکت می‌کند را شبیه‌سازی می‌کنیم. اگر موقعیت چنین تهدیدی را در هر لحظه از زمان با  $p_{T1}(t) = \begin{bmatrix} x_{T1}(t) & y_{T1}(t) \end{bmatrix}^T$  نمایش دهیم، رابطه بین طول و عرض جغرافیایی موقعیت و سرعت آن در هر لحظه از زمان با روابط زیر تعیین می‌شود.

$$y_{T1}(t) = A \cdot \sin(w \cdot x_{T1}(t)) \quad (17)$$

$$\dot{x}_{T1}(t)^2 + \dot{y}_{T1}(t)^2 = v_T(t)^2 \quad (18)$$

با جایگذاری رابطه (۱۷) در رابطه (۱۸) به معادله زیر می‌رسیم.

$$\dot{x}_{T1}(t) = f(x_{T1}(t)) = \pm \frac{v_T(t)}{\sqrt{1 + (A \cdot \omega \cdot \cos(w \cdot x_{T1}(t)))^2}} \quad (19)$$

فرم گسسته روابط (۱۷) و (۱۹) مطابق رابطه زیر است.

جدول ۱: لیست تهدیدات اولیه و ترکیب شده شناور

| اشیاء تهدیدکننده | لیست تهدیدات  | نماد     | تهدیدات ترکیب شده                 |                     |
|------------------|---|----------|-----------------------------------|---------------------|
|                  |   |          | تهدیدات میانی                     | تهدید معادل         |
| جزیره            | بر کف نشستن کشتی در نزدیکی جزیره  | $T_{11}$ | صدمه به کشتی ( $T_1$ )            | صدمه                |
|                  | برخورد کشتی با جزیره  | $T_{12}$ |                                   |                     |
| شناور دشمن       | پرتاب پرتابه به سمت کشتی به خاطر نزدیک شدن به شناور دشمن یا ورود به ناحیه ایمن آن ( $P_L$ ) | $E_{21}$ | تخریب کشتی با یک پرتابه ( $T_2$ ) | تخریب شدن کشتی (ET) |
|                  | اصابت پرتابه به کشتی، به شرط اینکه پرتاب شود ( $P_{H L}$ )                                  | $E_{22}$ |                                   |                     |

جدول ۲: تعدادی از پارامترهای موثر در ارزیابی تهدید

| ردیف | نام پارامتر         | نماد | توضیحات                    |
|------|---------------------|------|----------------------------|
| ۱    | Number              | N    | تعداد اهداف                |
| ۲    | Position            | P    | موقعیت شناور و تهدیدات     |
| ۳    | Velocity            | V    | اندازه بردار سرعت تهدید    |
| ۴    | Bearing             | B    | زاویه نسبی تهدید با دارایی |
| ۵    | Maneuver            | MNV  | شاخص مانور هدف             |
| ۶    | Weapon range        | WR   | برد تخریب تسلیحات هدف      |
| ۷    | Platform            | PF   | نوع و کلاس هدف             |
| ۸    | Range               | R    | فاصله نسبی دارایی با تهدید |
| ۹    | Course              | C    | زاویه بردار سرعت تهدید     |
| ۱۰   | Height              | H    | ارتفاع هدف                 |
| ۱۱   | Sea Condition       | SC   | شرایط دریا                 |
| ۱۲   | Voice Communication | VC   | برقراری مکالمه صوتی        |

در مرجع [۳۶] بلدرهیچ نشان داده است که چگونه می توان با بعضی از پیش فرض ها تابع احتمال رخداد تهدید "تخریب شناور با پرتابه ( $T_2$ )" را برحسب فاصله کشتی تا تهدید،  $d_k(x(t), y(t))$ ، مدل سازی کرد. در این مقلله فرض می شود که احتمال رخداد تهدید  $k$ ام قبلا در فرآیند ارزیابی تهدید مطابق روابط زیر به صورت به صورت تابعی از فاصله کشتی تا تهدید ارزیابی شده و پارامترهای این مدل شامل  $(r_{0k}, R_k, \alpha_k)$  به عنوان ورودی به فرآیند شبیه سازی صحنه عملیات وارد می شوند. در جدول (۳) مقادیر این پارامترها برای تهدیدات مختلف ارائه شده اند.

$$d_k(x, y) = \sqrt{(x - x_k)^2 + (y - y_k)^2} \quad (23)$$

جدول ۳: سطوح، معیارها و مقادیر پیشنهادی ارزیابی شدت تهدیدات

| سطح         | نوع اثرات و معیارهای   |                    |  | شدت     |
|-------------|--|--------------------|--|---------|
|             | جانی   | مالی               | محیطی  |         |
| فاجعه انگیز | مرگ یا صدمه کلی و دائمی به افراد                             | خسارت کلی مالی     | صدمات محیطی                                      | 0.9-1   |
|             |  | $L_1 < M$          | برگشت ناپذیر و ناقض قوانین و مقررات              |         |
| بحرانی      | صدمه زیاد به افراد، صدمه جزئی دائمی، یا صدمات یا بیماری شغلی | خسارت زیاد مالی    | صدمات محیطی                                      | 0.5-0.9 |
|             |  | $L_2 < M \leq L_1$ | برگشت پذیر و ناقض قوانین و مقررات                |         |
| جزئی        | صدمه زیاد به افراد، صدمه جزئی دائمی، یا صدمات یا بیماری شغلی | خسارت جزئی مالی    | صدمات محیطی جزئی                                 | 0.2-0.5 |
|             |  | $L_3 < M \leq L_2$ | و برگشت پذیر که قوانین و مقررات را نقض نمی کنند. |         |

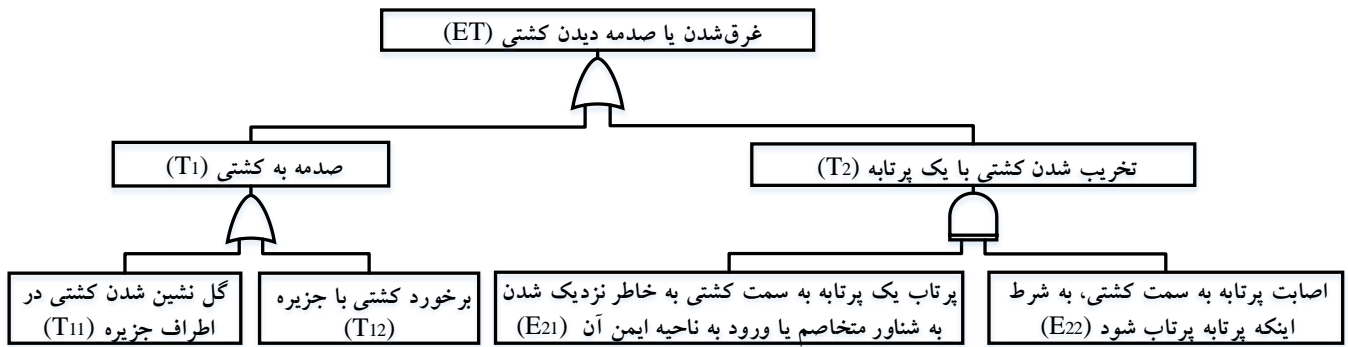
$$P[d_k(x(t), y(t))] = \begin{cases} 1 & d_k(x(t), y(t)) \leq R_k \\ e^{-\frac{d_k(x(t), y(t)) - R_k}{r_{0k}}} & d_k(x(t), y(t)) > R_k \end{cases} \quad (24)$$

$$0 \leq \alpha_k \leq 1$$

اما شدت هر تهدید تابعی از اثرات وقوع آن بر شناور است. در بعضی از مقالات [۳۶]، این پارامتر برابر مقدار بیشینه آن ( $S_k(t) = 1$ ) است. اما در این مقاله شدت هر یک از تهدیدات با معیارهای معرفی شده در جدول (۳) تعیین شده اند. در این جدول مقادیر عددی شدت توسط مولف مقاله پیشنهاد شده، اما دسته بندی و معیارهای ارزیابی سطوح مختلف شدت مطابق مرجع [۵]، به عنوان پرکاربردترین مرجع ایمنی سیستم در سطح دنیا، است.

#### ۷- مدل جدید ارزیابی برآیند ریسک همه تهدیدات

الگوریتم پیشنهادی جدید در این مقاله برای تعیین برآیند ریسک تهدیدات شناور به شرح زیر است:



شکل ۳: مدل درخت خطا جهت ترکیب تهدیدات (شناور نظامی دیگر و جزیره) شناور

### ۷-۲- معیار جدید ارزیابی برآیند ریسک همه تهدیدات

در این مقاله معیار جدید پیشنهادی ارزیابی برآیند ریسک همه تهدیدات "ریسک تهدید معادل" است. اگر تعداد کل تهدیدات حاضر در صحنه عملیات برابر  $m$  باشد، این معیار در هر لحظه از زمان و در هر نقطه با روابط غیرخطی زیر مدل‌سازی می‌شود.

$$r_t(t) = S_t(t) \cdot O_t(t) \quad (0 \leq r_t(t) \leq 1) \quad (26)$$

$$S_t(t) = S[ET(t)] \quad (0 \leq S_t(t) \leq 1) \quad (27)$$

$$O_t(t) = P_t(t) = P[ET(t)] = f(P_k(t), t) \quad k \in \{1, 2, \dots, m\}, (0 \leq O_t(t) \leq 1) \quad (28)$$

در روابط بالا متغیرهای شدت،  $S_t(t)$ ، و احتمال وقوع،  $P_t(t)$ ، معادل همه تهدیدات به ترتیب برابر شدت و احتمال وقوع "تهدید معادل همه تهدیدات" می‌باشند. در این رابطه تابع  $f(P_k(t), t)$  تابعی غیرخطی از احتمال وقوع هر یک از تهدیدات است. برای محاسبه مقدار این تابع ابتدا در نمودار FTA احتمال وقوع رویدادهای میانی و در نهایت احتمال وقوع "تهدید معادل همه تهدیدات"، به کمک روابط استاندارد موجود بین احتمالات وقوع رویدادهای ورودی و خروجی هر یک از گیت‌های در نمودار FTA، که در مرجع [۴۲] به طور کامل ارائه شده‌اند، محاسبه می‌شوند. به طور مثال دو رابطه‌ای که در شبیه‌سازی‌های انجام‌شده در این مقاله از آنها استفاده شده است، رابطه بین احتمالات وقوع رویداد خروجی و احتمال وقوع  $\cap$  رویداد مستقل ورودی گیت‌های OR و AND هستند که به ترتیب با روابط (۲۹) و (۳۰) تعیین می‌شوند.

$$P_o(OR) = 1 - \prod_{k=1}^n (1 - P_k) \quad (29)$$

$$P_o(AND) = \prod_{k=1}^n P_i \quad (30)$$

تعیین درست پارامتر شدت چالش مهمی جهت ارزیابی صحیح برآیند ریسک تهدیدات است. در بعضی از مراجع [۳۶] این پارامتر همواره برابر حداکثر مقدار آن ( $S_t(t) = 1$ ) در نظر گرفته شده‌اند، که بدیهی است این روش همیشه مطلوب نیست.

۱- هر تهدید را به عنوان یک رویداد در نظر بگیریم.

۲- همه تهدیدات را در فضای رویدادها با یکدیگر ترکیب کرده و یک رویداد معادل با عنوان "تهدید معادل همه تهدیدات" ایجاد کنید.

۳- احتمال وقوع و شدت رخداد "تهدید معادل" را ارزیابی کنید.

۴- برآیند ریسک همه تهدیدات را برابر ریسک "تهدید معادل" قرار دهید.

در ادامه نحوه پیاده‌سازی الگوریتم فوق به طور کامل تشریح خواهد شد. برای تضمین ایمنی شناور باید مسیر حرکت آن به گونه‌ای انتخاب شود که برآیند ریسک تهدیدات در هر نقطه از آن مطابق رابطه (۱) همواره از سطح مجاز ریسک تعیین‌شده کمتر باشد.

### ۷-۱- ترکیب تهدیدات و ایجاد تهدید معادل

در این مقاله برای ترکیب تهدیدات شناور و ایجاد "تهدید معادل" از آنالیز FTA استفاده شده است. برای آشنایی بیشتر با رویه‌ها و مثال‌های عملی در مورد تشکیل نمودار FTA و روش‌های کیفی و کمی تحلیل آن به مراجع [۴-۵ و ۴۲-۴۴] مراجعه فرمایید.

در روش FTA نحوه ترکیب تهدیدات به این ترتیب است که مطابق شکل (۳) و با در نظر گرفتن رابطه علت و معلولی بین تهدیدات، ابتدا تهدیدات موجود در پایین‌ترین سطح درخت خطا را به کمک منطق بولی و توسط گیت‌های AND و OR با هم ترکیب کرده و تعدادی رویداد میانی به وجود می‌آوریم، سپس این فرآیند را تا ترکیب همه رویدادهای میانی و تشکیل "تهدید معادل" ادامه می‌دهیم. به طور مثال در شکل (۳) "تهدید معادل" با شناسه ET نشان‌دهنده شده و منطق بولی حاکم بر ترکیب رویدادها، مطابق روابط زیر است.

$$\begin{aligned} ET &= (T_1 \cup T_2) \\ T_1 &= (T_{11} \cup T_{12}) \\ T_2 &= (E_{21} \cap E_{22}) \end{aligned} \quad (25)$$

جدول ۴: پارامترهای موقعیت اولیه و مانور تهدیدات کشتی مورد مطالعه

| تهدید            | جزیره     |        | شناور نظامی |
|------------------|-----------|--------|-------------|
|                  | اول و دوم | اول    | دوم         |
| سناریو           | 63000     | 35000  | 35000       |
| $x_T(0) (m)$     | 30000     | 40000  | 40000       |
| $y_T(0) (m)$     | 0         | 10000  | 8000        |
| $A (m)$          | 0         | 6.0e-5 | 12.0e-5     |
| $\omega (Rad/m)$ | 0         | 60     | -30         |
| $\varphi (Deg.)$ | 0         | 60     | 15          |
| $v_T (m/s)$      | -         | 4500   | 10000       |
| $ST (Sec.)$      |           |        |             |

جدول ۵: پارامترهای مربوط به ارزیابی ریسک تهدیدات اولیه شناور

| نماد     | پارامترهای توابع احتمال وقوع هر یک از تهدیدات اولیه شناور |       |          | شدت ( $S_k$ ) |
|----------|---|-------|----------|---------------|
|          | $\alpha_k$  | $R_k$ | $r_{0k}$ |               |
| $T_{11}$ | 1   | 5000  | 2000     | 0.8           |
| $T_{12}$ | 1   | 5000  | 0        | 0.9           |
| $E_{21}$ | 0.8   | 3000  | 15000    | 1             |
| $E_{22}$ | $\alpha_k = P_{H L} = 0.8$                                |       |          |               |

جدول ۶: پارامترهای ورودی برنامه شبیه‌سازی (حالت ساکن و پویا)

| پارامتر              | مقدار                |
|----------------------|----------------------|
| $(x_0, y_0)$         | (0, 0)               |
| $(x_f, y_f)$         | (80000 m, 80000 m)   |
| $C_{max}$            | 0.2 (Deg/m)          |
| $(x_{min}, x_{max})$ | (-20000 m, 100000 m) |
| $(y_{min}, y_{max})$ | (-20000 m, 100000 m) |
| ALR                  | 0.1                  |
| $\beta$              | 0.3                  |

جدول ۷: مقادیر ریسک تهدیدات در نقطه P از صحنه عملیات کشتی

| موقعیت (meter)                             | P1 (54000, 33000) | P2 (58000, 32000) |
|--|-------------------|-------------------|
| $r_{T_{11}}$                               | 0.0052            | 0.7709            |
| $r_{T_{12}}$                               | 0                 | 0                 |
| $r_{T_2}$                                  | 0.2132            | 0.8672            |
| $r_t$ : معیار ریسک تهدید معادل همه تهدیدات | 0.2184            | 0.9674            |
| $r_t$ : معیار میانگین ریسک تهدیدات         | 0.0728            | 0.2921            |

تهدیدات در صحنه عملیات برای کشتی که در شکل (۴-الف) نمایش داده شده است. (۲) نمودار ده سطحی ریسک پایه صحنه عملیات کشتی که در شکل (۴-ب) ارائه شده است. نه مقدار مرزی

در مرجع [۳۴] برآیند شدت هر تهدید برابر میانگین وزنی شدت آن تهدید بر هر یک از المان‌های شبکه قدرت در نظر گرفته شده است. اما باید توجه کرد که میانگین وزنی اثرات چند تهدید ممکن است از برآیند اثر آنها کمتر بوده و به همین دلیل همیشه معیار خوبی برای ارزیابی برآیند اثر تهدیدات نباشد.

به طور مثال هنگامی که یک شناور توسط یک تهدید تخریب شده و توسط تهدید دیگر آسیب جزئی ببیند، برآیند اثر وقوع همزمان دو تهدید تخریب شناور است. به عنوان مثال دیگر ممکن است اثر رخداد دو تهدید مستقل از هم هنگامی که شناور به تنهایی با هر یک از آنها مواجه شود جزئی باشد، اما اثر رخداد همزمان هر دو بر شناور فاجعه انگیز باشد. بنابراین می‌توان نتیجه‌گیری کرد که  $S_t(t)$  باید در رابطه نامساوی زیر صدق کند.

$$0 \leq \text{Max}[S_k(t)] \leq S_t(t) \leq 1 \quad k \in \{1, 2, \dots, m\} \quad (31)$$

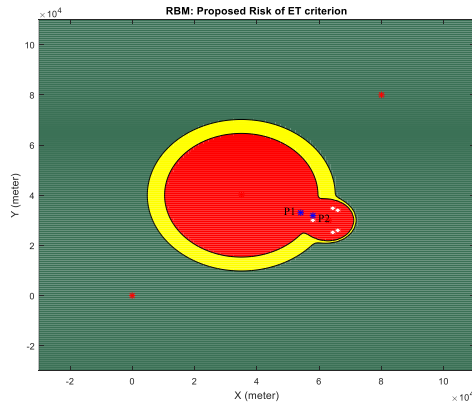
در معیار ارائه شده در این مقاله، برآیند شدت تهدیدات مطابق رابطه (۲۷) برابر شدت "تهدید معادل" می‌باشد، که برای ارزیابی آن باید اثر وقوع همزمان همه تهدیدات بر شناور لحاظ گردد. بنابراین این معیار، قید بیان شده با رابطه بالا را برآورده می‌کند.

## ۸- ارائه نتایج

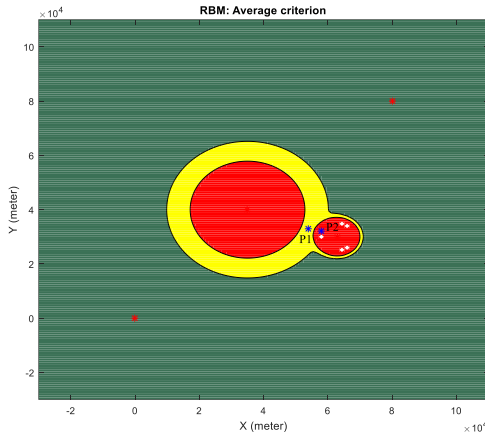
در این بخش نتایج شبیه‌سازی ریسک پایه صحنه عملیات در دو حالت ساکن و پویا ارائه شده‌اند. در حالت ساکن تهدیدات حاضر در صحنه عملیات ثابت در نظر گرفته شده و نقشه ریسک پایه برای صحنه عملیات کشتی به کمک معیار جدید و معیارهای قبلی ارزیابی برآیند ریسک تهدیدات ارزیابی، رسم و مقایسه شده و به این ترتیب مزایای استفاده از معیار جدید نسبت به معیارهای قبلی تصدیق می‌شود. در حالت پویا شناور تهدیدکننده حاضر در صحنه عملیات در دو سناریوی مختلف دارای مانور در نظر گرفته شده و نقشه پویای ریسک پایه صحنه عملیات برای کشتی مورد مطالعه ترسیم شده است. در حالت پویا تنها از معیار پیشنهادی جدید در شبیه‌سازی استفاده شده است. برای دستیابی به این نتایج یک برنامه شبیه‌سازی به زبان Matlab نوشته شده است.

**ورودی‌های شبیه‌سازی:** در جدول (۴) مقادیر پارامترهای مربوط به موقعیت اولیه و مانور اجسام تهدیدکننده کشتی مورد مطالعه در دو سناریوی مختلف ارائه شده‌اند. در جدول (۵) مقادیر پارامترهای ورودی  $\alpha_k, R_k, r_{0k}$  و  $S_k$  مربوط به احتمال و شدت وقوع تهدیدات اولیه شناور ارائه شده‌اند. در جدول (۶) نیز مقادیر سایر پارامترهای ورودی به برنامه شبیه‌سازی کشتی مانند محدوده صحنه عملیات و مقدار قابل پذیرش ریسک ارائه شده‌اند.

**خروجی‌های شبیه‌سازی:** در حالت ساکن خروجی‌های برنامه شبیه‌سازی عبارتند از: (۱) نمودار سه بعدی برآیند ریسک



(الف) معیار پیشنهادی ریسک تهدید معادل همه تهدیدات

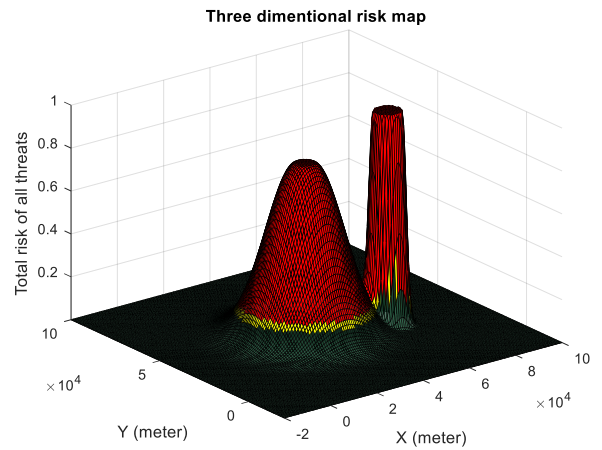


(ب) معیار میانگین ریسک همه تهدیدات

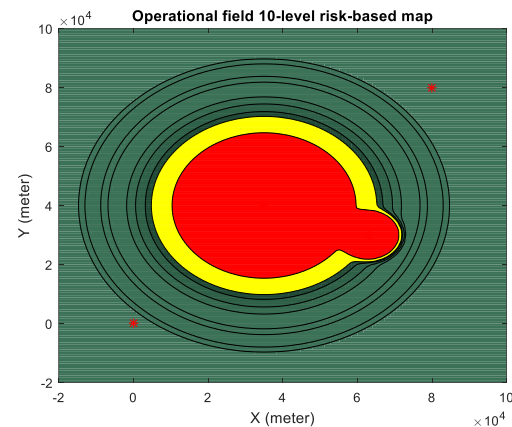
شکل ۵: نمودارهای ریسک پایه صحنه عملیات رسم شده با دو معیار مختلف ارزیابی برآیند ریسک تهدیدات

### ۸-۱- تحلیل نتایج

با مشاهده شکل‌های (۴-ب) و (۵-الف) می‌توان فهمید که نقشه ریسک-پایه صحنه عملیات می‌تواند نقش مهمی در تعیین آسان و سریع مسیرهای ایمن و بهینه داشته باشد. به طور مثال چون هر مسیری که از ناحیه قرمز رنگ عبور کند مسیری نا ایمن تلقی می‌شود، ناخدا می‌تواند با ملاحظه این نقشه به راحتی مسیرهای نا ایمن را شناسایی کرده و با هدایت صحیح کشتی از قرار گرفتن آن در این مسیرهای نا امن جلوگیری کرده و نهایتاً مانع از ایجاد خطر برای کشتی شود. همچنین حتی اگر امکان استفاده از الگوریتم‌های هوش مصنوعی که غالباً پیچیده و زمان بر هستند برای ناخدا فراهم نباشد، او می‌تواند تنها با مشاهده این نقشه و با تکیه بر هوش طبیعی خویش مسیر ایمن بهینه مورد نظر (مانند کوتاه‌ترین مسیر ایمن یا ایمن‌ترین مسیر ایمن) را در حداقل زمان و با دقت قابل قبولی تشخیص داده و روی نقشه رسم کند.



(الف) نمودار سه بعدی برآیند ریسک تهدیدات



(ب) نمودار ده سطحی ریسک پایه صحنه عملیات

شکل ۴: دو نوع نمودار نمایش برآیند ریسک صحنه عملیات

ریسک در نظر گرفته شده برای رسم این نمودار عبارتند از:

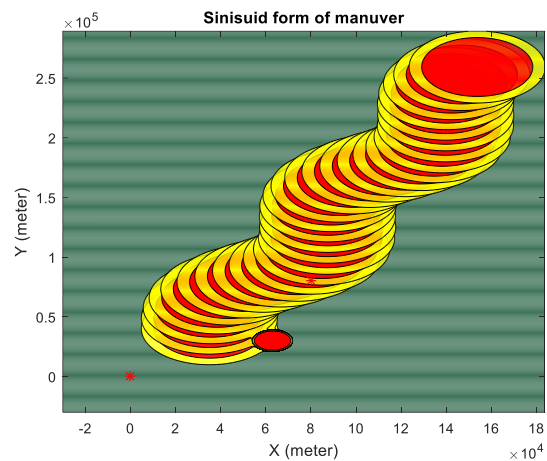
$(r_1, r_2, \dots, r_n) = AIR * [1.0, 3.0, 2.0, 1.0, 0.05, 0.01, 0.005, 0.001, 0.0005]$   
 (۳) نمودارهای ریسک پایه صحنه عملیات کشتی که در شکل (۵) به‌ازای  $(\beta = 0.3)$  با دو معیار متفاوت رسم شده‌اند. در نمودار (۵-الف) معیار جدید ریسک تهدید معادل، و در نمودار (۵-ب) معیار قدیمی میانگین ریسک تهدیدات برای ارزیابی برآیند ریسک تهدیدات کشتی استفاده شده‌اند. (۴) در جدول (۷) مقادیر ریسک تهدیدات  $r_{T1}$  و  $r_{T2}$  و مقادیر برآیند ریسک تهدیدات،  $r_T$ ، به‌ازای دو معیار پیشنهادی و معیار میانگین ریسک تهدیدات در دو نقطه از صحنه عملیات ارائه شده‌اند. اما چون معیار مجموع ریسک تهدیدات نرمالیزه نیست، امکان مقایسه این معیارها با آن وجود نداشته است. در حالت پویا خروجی‌های برنامه شبیه‌سازی، نمودارهای ریسک پایه پویای صحنه عملیات کشتی هستند که به‌ازای  $(\beta = 0.3)$  در شکل (۶-الف) برای سناریوی اول و در شکل (۶-ب) برای سناریوی دوم مانور شناور تهدیدکننده با پارامترهای مشخص شده در جدول (۴) ارائه شده‌اند.

در جدول (۷) مقدار ریسک تهدید دوم،  $R_{i2}$ ، به خوبی نشان می‌دهد که نقطه P1 ناایمن است، زیرا در این حالت قید دوم ایمنی که با رابطه (۱) بیان می‌شود، برآورده نشده است. اما مقدار برآیند ریسک تهدیدات،  $R_i$ ، که با معیار "میانگین ریسک تهدیدات" ارزیابی شده این نقطه را ایمن نشان می‌دهد. بنابراین معیار میانگین ریسک تهدیدات نمی‌تولند به عنوان معیاری جهت تضمین عملکرد ایمن شناور استفاده شود. اما معیار پیشنهادی به خوبی ناایمن بودن نقطه P1 را در این حالت نشان داده است. همچنین در نقطه P2 نیز میانگین ریسک تهدیدات از مقدار ریسک مربوط به تهدیدات T11 و T2 کمتر است. مقایسه نمودارهای ریسک پایه صحنه عملیات کشتی در شکل (۵) این نتایج را تصدیق می‌کند. چرا که نمودار (۵-ب) که به کمک معیار قدیمی "میانگین ریسک تهدیدات" ترسیم شده است ناحیه نا ایمن را کوچک‌تر از مقدار واقعی آن که در نمودار (۵-الف) و به کمک معیار پیشنهادی ترسیم شده است نشان می‌دهد. این مسئله می‌تواند باعث به اشتباه انداختن ناخدای کشتی در تعیین صحیح مسیر ایمن و در نهایت ایجاد خطر برای کشتی شود. از طرف دیگر چون معیار قدیمی "مجموع ریسک تهدیدات" عددی نرمالیزه نبوده و در نتیجه امکان مقایسه آن با سطح قابل پذیرش ریسک وجود ندارد، برای تضمین ایمنی سیستم نیز قابل استفاده نیست. اما معیار جدید "ریسک تهدید معادل" معرفی شده نه تنها می‌تواند جهت تضمین ایمنی سیستم به کار رود بلکه چون اساس محاسبه آن ترکیب تهدیدات با یکدیگر است به آنچه که به طور واقعی در میدان عملیات اتفاق می‌افتد نزدیک‌تر است.

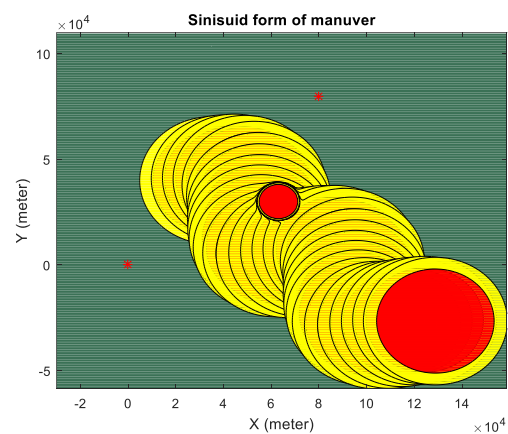
برای تصدیق کاربردی بودن نقشه RBM، از تعدادی از افراد خبره در حوزه ناوبری شناور نظرخواهی شد. خلاصه نظرات این خبرگان نیز به این صورت است که اگر تهدیدات ساکن یا کند باشند، استفاده از این نقشه بسیار مفید است، اما اگر اهداف سریع باشند، برای مسیریابی ایمن علاوه بر نقشه RBM و هوش طبیعی کاپیتان، حتما باید از الگوریتم‌های مسیریابی ایمن استفاده شود.

## ۹- جمع‌بندی

در این مقاله نمودارهای جدیدی تحت عنوان نمودار  $n$  سطحی ریسک پایه صحنه عملیات و نمودار ریسک پایه صحنه عملیات، RBM، معرفی شدند. از جمله کاربردهای اصلی این نمودارها جداسازی و نمایش نواحی ناایمن و ایمن صحنه عملیات، و همچنین مسیر ایمن شناور است. در حالتی که تهدیدات ثابت بوده یا دارای مانور کمی باشند و زمان یا امکانات کافی برای پیاده‌سازی الگوریتم‌های پیچیده و زمان‌بر مسیریابی ایمن و بهینه وجود نداشته باشند، این نقشه‌ها می‌توانند به کاپیتان جهت تعیین سریع و نسبتاً دقیق مسیر ایمن کشتی کمک کنند. اما اگر در حالت



الف) سناریوی اول



ب) سناریوی دوم

شکل ۶: نمودارهای پویای ریسک پایه صحنه عملیات مربوط به دو سناریوی مشخص شده در جدول ۴

همچنین مطابق شکل (۶) نمودارهای ریسک پایه صحنه عملیات این قابلیت را دارند که به صورت پویا رسم شده و به کمک آنها مانور تهدیدات نیز نمایش داده شود. در این نمودارها علاوه بر نواحی ایمن، نواحی اکیدا ایمن نیز قابل تشخیص هستند.

در این شکل‌ها نواحی سبز رنگ اکیدا ایمن هستند، و این به این معنی است که این نواحی در همه لحظات برای حضور کشتی ایمن بوده و هر مسیری که به طور کامل در این نواحی قرار گیرد مسیر اکیدا ایمن خواهد بود.

به طور مثال با ملاحظه شکل (۶-الف) مشاهده می‌شود که نقطه مقصد فقط برای بازه زمانی کوتاهی، در ناحیه نا ایمن قرار دارد. بنابراین اگر کاپیتان سرعت کشتی را به نحوی تنظیم کند که در این بازه زمانی وارد این ناحیه نا ایمن نشود، بی‌نهایت مسیر ایمن بین مبدا و مقصد در ناحیه ایمن وجود خواهد داشت، که می‌تواند از بین آنها مسیری که طول و در نتیجه زمان و انرژی لازم برای طی آن کمترین تفاوت را با کوتاه‌ترین مسیر موجود بین نقطه مبدا و مقصد دارد، انتخاب کند.

6- B. Khaleghi, A. Khamis, F. O. Karray, and S. N. Razavi, (2013), *Multisensor data fusion: A review of the state-of-the-art*, Information fusion, vol. 14, pp. 28-44.

7- M. Liggins II, D. Hall, and J. Llinas, (2008), *Handbook of multisensor data fusion: theory and practice*, Second edition ed. CRC press.

8- S. K. Das, (2008), *High-level data fusion*, Artech House.

9- A. Lehtikoinen, M. Hänninen, J. Storgård, E. Luoma, S. Mäntyniemi, and Sakari Kuikka, (2015), *A bayesian network for assessing the collision induced risk of an oil accident in the gulf of finland*, Environmental science & technology, vol. 49, pp. 5301-5309.

10- J. J. Dabrowski and J. P. De Villiers, (2015), *Maritime piracy situation modelling with dynamic Bayesian networks*, Information fusion, vol. 23, pp. 116-130.

11- X. Ximeng, Y. Rennong, and F. Ying, (2018), *Situation assessment for air combat based on novel semi-supervised naive Bayes*, Journal of Systems Engineering and Electronics, vol. 29, no. 4, pp. 768-779.

12- R. M. A. Valdés, V. F. G. Comendador, L. P. Sanz, and A. R. Sanz, (2018), *Prediction of aircraft safety incidents using Bayesian inference and hierarchical structures*, Safety science, vol. 104, pp. 216-230.

13- W. Xing-zhu, (2016), *Network information security situation assessment based on bayesian network*, International Journal of Security and its Applications, vol. 10, no. 5, pp. 129-38.

14- Z. Kun, K. Weiren, L. Peipei, S. Jiao, L. Yu, and Z. Jie, (2018), *Assessment and sequencing of air target threat based on intuitionistic fuzzy entropy and dynamic VIKOR*, Journal of Systems Engineering and Electronics, vol. 29, no. 2, pp. 305-310.

15- F. Jinfu, Z. Qiang, H. Junhua, and L. An, (2019), *Dynamic assessment method of air target threat based on improved GIFSS*, Journal of Systems Engineering and Electronics, vol. 30, no. 3, pp. 525-534.

16- J. Chen, G.-h. Yu, and X.-g. Gao, (2012), *Cooperative threat assessment of multi-aircrafts based on synthetic fuzzy cognitive map*, Journal of Shanghai Jiaotong University (Science), vol. 17, no. 2, pp. 228-232.

7- E. Azimirad and J. Haddadnia, (2015), *A new data fusion instrument for threat evaluation using of fuzzy sets theory*, International Journal of Computer Science and Information Security, vol. 13, no. 4, p. 19.

18- L. Snidaro, I. Visentini, and K. Bryan, (2015), *Fusing uncertain knowledge and evidence for maritime situational awareness via Markov Logic Networks*, Information Fusion, vol. 21, pp. 159-172.

19- F. Liu, D. Deng, and P. Li, (2017), *Dynamic context-aware event recognition based on Markov logic networks*, Sensors, vol. 17, no. 3, p. 491.

بلادرنگ میزان مانور هدف زیاد باشد، استفاده از الگوریتم‌های مسیریابی ایمن در کنار نقشه RBM ضروری است.

علاوه بر این در این مقاله یک الگوریتم و تابع معیار جدید جهت ارزیابی برآیند ریسک تهدیدات در صحنه عملیات پیشنهاد شدند. در انتها نیز برآیند ریسک تهدیدات حاضر در صحنه عملیاتی کشتی مورد مطالعه در دو حالت پایا و پویا به کمک الگوریتم و معیار جدید و معیار قدیمی میانگین ریسک تهدیدات مورد ارزیابی و مقایسه قرار گرفته و نتایج حاصل از آن به کمک نمودارهای RBM نمایش داده شدند.

با مقایسه نمودارهای RBM ترسیم‌شده با معیارهای فوق می‌توان فهمید که شاخص مجموع ریسک و میانگین ریسک تهدیدات نمی‌توانند جهت تضمین ایمنی مسیر سیستم به کار روند، چرا که شاخص میانگین ریسک تهدیدات معمولاً ناحیه ناایمن را کوچکتر از مقدار واقعی نشان داده و ممکن است باعث شود نقاطی از مسیر انتخابی برای حرکت شناور در نقاط ناایمن قرار گیرند، و شاخص مجموع ریسک تهدیدات نیز عددی نرمالیزه نیست که بتوان آن را با مقدارقابل پذیرش ریسک مقایسه کرد. اما روش و معیار پیشنهادی در این مقاله که براساس ترکیب رویدادها هستند، چون با آنچه که در میدان به‌طور واقعی رخ می‌دهد کاملاً انطباق دارند، ناحیه ناایمن را به درستی تعیین کرده و می‌توانند در تعیین مسیر ایمن بهینه شناور مورد استفاده قرار گیرند.

## کلید واژگان

- 1- Acceptable Level of Risk (ALR)
- 2- Bayesian Network
- 3- Markov Model
- 4- Evidence theory
- 5- Attack
- 6- Verifying alerts
- 7- Asset Value
- 8- Risk Based Map (RBM)
- 9- Fault Tree Analysis (FTA)
- 10- Curvature

## مراجع

- 1- U. DoD, (2012), *Mil-std-882e, department of defense standard practice for system safety*, US Department of Defense.
- 2- C. A. Ericson, (2015), *Hazard analysis techniques for system safety*, Second edition, John Wiley & Sons.
- 3- B. ISO, (2018), *31000, (2018) Risk management—Principles and guidelines*, International Organization for Standardization, Geneva, Switzerland.
- 4- S. Fazel, (2013), *Dependability engineering, Prediction methods*, Daneshnegar. (In Persian)
- 5- S. Fazel, (2010), *Analysis and control of failures and hazards from the view of reliability and safety*, Sarvenegar. (In Persian)

- simulation*, Aerospace Science and Technology, vol. 67, pp. 49-53.
- 33- H. Asgari, S. Haines, and O. Rysavy, (2017), *Identification of threats and security risk assessments for recursive Internet architecture*, IEEE Systems Journal, vol. 12, no. 3, pp. 2437-2448.
- 34- E. Ciapessoni, D. Cirio, G. Kjølle, S. Massucco, A. Pitto, and M. Sforna, (2016), *Probabilistic risk-based security assessment of power systems considering incumbent threats and uncertainties*, IEEE Transactions on Smart Grid, vol. 7, no. 6, pp. 2890-2903.
- 35- Q. Zhang, C. Zhou, Y.-C. Tian, N. Xiong, Y. Qin, and B. Hu, (2017), *A fuzzy probability bayesian network approach for dynamic cybersecurity risk assessment in industrial control systems*, IEEE Transactions on Industrial Informatics, vol. 14, no. 6, pp. 2497-2506.
- 36- F. Bolderheij, F. G. Absil, and P. van Genderen, (2005), *A risk-based object-oriented approach to sensor management*, In 7th International Conference on Information Fusion, 2005: IEEE.
- 37- R. r. Xi, X. c. Yun, Z. y. Hao, and Y. z. Zhang, (2016), *Quantitative threat situation assessment based on alert verification*, Security and Communication Networks, vol. 9, no. 13, pp. 2135-2142,.
- 38- S. Kumar and B. K. Tripathi, (2016), *Modelling of threat evaluation for dynamic targets using bayesian network approach*, Procedia Technology, vol. 24, pp. 1268-1275.
- 39- S. Kumar, A. M. Dixit, (2012), *Threat evaluation modelling for dynamic targets using fuzzy logic approach*, International conference on computer science and engineering.
- 40- M. Stamatelatos, W. Vesely, J. Dugan, J. Fragola, J. Minarick, and J. Railsback, (2002), *Fault tree handbook with aerospace applications*, Nasa Office of safety and mission assurance.
- 41- Z. Zhou and Q. Zhang, (2017), *Model event/fault trees with dynamic uncertain causality graph for better probabilistic safety assessment*, IEEE Transactions on Reliability, vol. 66, no. 1, pp. 178-188.
- 42- S. Kabir, (2017), *An overview of fault tree analysis and its application in model based dependability analysis*, Expert Systems with Applications, vol. 77, pp. 114-135.
- 43- S. Fazel, V. Bahadori, (2008), *Reliability modelling and evaluation of a solid fuel propulsion system using fault tree analysis method*, In the 8th international conference of Iranian aerospace society, Isfahan. (In persian)
- 20- L. Yue, R. Yang, J. Zuo, H. Luo, and Q. Li, (2019), *Air target threat assessment based on improved moth flame optimization-gray neural network model*, Mathematical Problems in Engineering, vol. 2019.
- 21- G. Wang, L. Guo, and H. Duan, (2013), *Wavelet neural network using multiple wavelet functions in target threat assessment*, The Scientific World Journal, vol. 2013.
- 22- M. K. Allouche, (2005), *Real-time use of Kohonen's self-organizing maps for threat stabilization*, Information Fusion, vol. 6, no. 2, pp. 153-163.
- 23- Y. Zhou, Y. Tang, and X. Zhao, (2019), *A novel uncertainty management approach for air combat situation assessment based on improved belief entropy*, Entropy, vol. 21, no. 5, p. 495.
- 24- A. Benavoli, B. Ristic, A. Farina, M. Oxenham, and L. Chisci, (2009), *An application of evidential networks to threat assessment*, IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems, vol. 45, no. 2, pp. 620-639.
- 25- Y. Jinyong, L. Keke, and W. Wenjing, (2017), *Ship-aircraft joint situation assessment by using fuzzy dynamic Bayesian network*, In 2017 IEEE International Conference on Unmanned Systems (ICUS), 2017: IEEE, pp. 220-224.
- 26- P. Badida, Y. Balasubramaniam, and J. Jayaprakash, (2019), *Risk evaluation of oil and natural gas pipelines due to natural hazards using fuzzy fault tree analysis*, Journal of Natural Gas Science and Engineering, vol. 66, pp. 284-292.
- 27- M. Yazdi, F. Nikfar, and M. Nasrabadi, (2017), *Failure probability analysis by employing fuzzy fault tree analysis*, International Journal of System Assurance Engineering and Management, vol. 8, pp. 1177-1193.
- 28- B. Li, (2018), *Navigation risk assessment scheme based on fuzzy Dempster-Shafer evidence theory*, International Journal of Advanced Robotic Systems, vol. 15, no. 5.
- 29- E. Azimirad and J. Haddadnia, (2016), *A new model for threat assessment in data fusion based on fuzzy evidence theory*, International Journal of Advances in Intelligent Informatics, vol. 2, no. 2, pp. 54-64.
- 30- H. Lee, B. J. Choi, C. O. Kim, J. S. Kim, and J. E. Kim, (2017), *Threat evaluation of enemy air fighters via neural network-based Markov chain modeling*, Knowledge-Based Systems, vol. 116, pp. 49-57.
- 31- S. Haiwen and X. Xiaofang, (2019), *Threat evaluation method of warships formation air defense based on AR (p)-DITOPSIS*, Journal of Systems Engineering and Electronics, vol. 30, no. 2, pp. 297-307.
- 32- S. Ma, H. Zhang, and G. Yang, (2017), *Target threat level assessment based on cloud model under fuzzy and uncertain conditions in air combat*