## E DIN EN 9721:2020-09 (D/E)

Erscheinungsdatum: 2020-07-31

Luft- und Raumfahrt - Allgemeine Empfehlungen für die integrierte Prüfungs-(BIT)-Architektur in einem integrierten System; Deutsche und Englische Fassung prEN 9721:2020

Aerospace series - General recommendation for the BIT Architecture in an integrated system; German and English version prEN 9721:2020

Inha	ıt	Seite
Europ	äisches Vorwort	4
Einlei	tung	
1	Anwendungsbereich	
_	9	
2	Normative Verweisungen	<i>6</i>
3	Begriffe und Abkürzungen	6
3.1	Begriffe	
3.2	Abkürzungen	
4	BIT-Beteiligte	14
4.1	BIT-Spezifizierer	
4.2	BIT-Entwerfer/Entwickler	
4.3	Betrieblicher Nutzer	14
4.4	Instandhaltungstechniker	<b>1</b> 4
4.5	Technischer Leiter des Systems	15
4.6	Fachkraft	
4.7	Einsatzdatentechniker	15
5	Systemvorgaben	15
5.1	Systementwurf	15
5.2	BIT-Schnittstellenfunktion	16
5.2.1	Die Alarmfunktion	16
5.2.2	Die Diagnosefunktion	
5.2.3	Integrierte Rekonfiguration	
5.2.4	Die Instandhaltungsfunktion	
5.2.5	Die Datenaufzeichnung für die Nachanalysefunktion	
5.3	Technische Systemzustände	
5.4	Funktionsarten eines Systems	
5.5	Systemkonfiguration	
5.5.1 5.5.2	Betriebliche Systemkonfiguration	
5.5.2 5.5.3	Technische KonfigurationParametrierung des <i>BIT</i>	
5.5.3	5	
6	Arten und Metriken des BIT	
6.1	Allgemeines	
6.2	Die verschiedenen Arten von BIT	
6.2.1	Hochlauf-BIT oder Einschalt-BIT (PBIT)	
6.2.2	Eingeleitetes BIT (IBIT) oder angefordertes BIT (DBIT)	
6.2.3	Kontinuierliches BIT (CBIT)	
6.2.4	Externes BIT (EBIT)	
6.2.5	Instandhaltungs- <i>BIT (MBIT)</i> Zusammenfassung der Eigenschaften der verschiedenen Arten von <i>BIT</i>	
6.2.6 6.3	Die Metriken	
0.3 631	Rolle der mathematischen Definitionen der Metriken	

6.3.2	Erkennungsrate	
6.3.3	Eingrenzungsrate	
6.3.4	Durch das BIT verursachte Steigerungsrate der Unzuverlässigkeit	28
6.3.5	Fehlalarmraten, Fehlalarmraten bei einwandfreiem Betrieb	28
7	Anwendung von internen Prüfverfahren (BIT)	34
7.1	Während der Entwicklung	
7.2	Während der Produktion	
7.3	Während des Einsatzes	
7.3.1	Im Betriebszustand	
7.3.2	Im Instandhaltungsbetrieb	
7.3. <u>2</u> 7.4	Während der Validierung bei der Reparatur	
8	Architektur von internen Prüfverfahren (BIT)	
8.1	Die allgemeingültigen Funktionen der BIT	
8.1.1	Allgemeines	
8.1.2	BIT-Erkennungsfunktion	
8.1.3	BIT-Supervisor-Funktion	
8.2	Die verschiedenen Architekturen der BIT-Funktion	
8.2.1	Allgemeines	
8.2.2	Verteilte BIT-Architektur	
8.2.3	Zentralisierte BIT-Architektur	
8.2.4	Wahl der BIT-Architektur	
8.3	Topologie der ausgetauschten Daten	
8.4	Spezifikationsprozess	
8.4.1	Entscheidungen des Systementwurfs: wesentliches Ziel und Aufwand	
8.4.2	Der BIT-Spezifikationsprozess	
8.5	Allgemeine Modellierungs- und Konfigurationssprache	
8.5.1	Einleitung	
8.5.2	Allgemeine Informationen	
8.5.3	Beschreibung der Sprachtabellen	
8.5.4	Funktionssprache	
8.5.5	Instanziierungsprozess des Modells	
8.6	Entwicklungsprozess und Validierung/Verifizierung eines BIT-Systems	58
9	Prognose	
9.1	Ziel der Prognose	
9.2	Organisation der Prognose	
9.3	Für die Prognose genutzte Daten aus dem BIT	59
10	Schlussfolgerungen	60
Anhar	ng A (informativ) Beispiele	61
A.1	Betriebseffizienz und Leistung	
A.1.1	Beispiel 1: Wie ist ein Baum schnell zu fällen?	
A.1.2	Beispiel 2: Wie kann ein Stück Butter sauber abgeschnitten werden?	
A.2	Beispiel für die Berechnung einiger Metriken	
A.2.1	Allgemeines	
A.2.2	Berechnung der Erkennungsraten	
A.2.3	Berechnung der Eingrenzungsraten	
A.3	Diagnose des einwandfreien Betriebs gegenüber der Diagnose des Ausfalls	
A.3 A.4	Beispiel für die Fortpflanzung der Diagnosewerte im Fall einer einfachen Architektur	
A.4 A.5	Hypothese der ErgodizitätHypothese der Ergodizität	
	Berechnungsbeispiel für die Bewertung der <i>NFF</i> -Rate – kein Fehler festgestellt	
A.6 A.7	Ablaufdiagramm der Ereignisse	
	ng B (informativ) Liste der Empfehlungen	
	turhinweise	
Stichv	vortverzeichnis	90