DOI:10.16450/j.cnki.issn.1004-6801.2021.06.009

多变量因果驱动的系统服役安全状态评估方法

谢军太^{1,2}, 王 伟^{1,2}, 高智勇^{1,2}, 高建民^{1,2}, 蒋家东³ (1.西安交通大学中国西部质量科学与技术研究院 西安,710049) (2.西安交通大学机械制造系统工程国家重点实验室 西安,710049) (3.国家市场监管总局质量基础效能研究重点实验室 北京,100028)

摘要 针对传统状态评估侧重于关键生产单元,未考虑监测变量间的因果关系对状态评估精度的影响等问题,提出 一种基于多变量因果驱动的复杂机电系统服役安全状态评估方法。从频域角度将广义偏定向相干分析法用于系统 变量之间的因果测度分析,建立反映系统实时运行状态的因果网络模型。基于该模型,从多维统计的角度利用网络 平均路径长度、聚类系数和网络结构熵提取系统的关键运行特征,并通过融合形成反映系统服役状态的综合指数。 选取某化工企业实际运行过程中典型机组的故障数据进行验证,结果表明,相对于单一维度的状态评估指标,融合 后形成的综合指数能够更加全面、准确地反映系统服役状态演化。

关键词 因果网络模型;状态评估;服役安全;复杂机电系统 中图分类号 TH17

引 言

流程工业生产过程复杂,各生产单元之间高度 关联耦合,是一类典型的复杂机电系统^[1]。为了保 证系统的正常运行,通常会在系统中安装大量传感 器来对系统的运行状态进行实时监测和控制。这些 监测数据蕴含了系统丰富的状态演化信息,可用于 系统服役状态评估。但是复杂机电系统规模庞大, 以系统单一监测指标为主的状态评估方法无法从全 局的角度对系统的服役状态进行有效的表征,导致 对系统的运行状态把握不准确,容易形成过调度或 调度不及时,造成系统的生产效率下降或停车等事 故,进而给企业带来严重的经济损失^[2]。

流程工业复杂机电系统服役状态的演化通常体 现为多变量耦合状态的改变^[35]。当系统正常运行 时,监测变量之间耦合关系处于相对稳定的状态;当 系统发生异常或故障时,监测变量之间的耦合关系 会发生变化,而且异常或故障往往会按照某种模式 进行定向传递^[6]。传统状态评估方法因其未能充分 考虑故障传播的因果效应,影响其建模和评估精度。

为了准确反映系统服役过程中的故障因果传播 效应,需要对多维监测变量之间的因果测度进行分

析,通过量化系统异常发生前后因果网络拓扑结构 的变化实现系统服役状态的准确评估。目前,基于 数据的因果关系分析方法主要有:格兰杰因果分析 法^[7-8]、贝叶斯网络方法^[9]和偏定向相干性方法(partial directed coherence, 简称 PDC)^[10]等。贝叶斯网 络方法在计算变量间因果关系时依赖于大量先验知 识,在实际的生产系统中难以获得,故利用贝叶斯网 络方法难以实现系统变量的因果测度分析。基于时 域的格兰杰因果关系分析方法和基于频域的PDC 方法虽然可以对经济^[11]、医学^[10]领域多变量间的因 果关系进行分析,但当系统存在多变量之间互为因 果时,格兰杰因果关系分析方法仅从两两变量的因 果关系角度进行检验,忽略了其他变量之间的影响, 可能产生间接因果的判定^[12]; PDC 方法抗噪性较 差,无法直接应用于具有强噪声特点的复杂机电系 统监测变量因果网络建模。广义偏定向相干性分析 (generalized partial directed coherence,简称GPDC) 方法^[13]基于PDC方法提出,通过对时间序列方差进 行归一化,增强PDC方法的抗噪声性能,故可将其 应用于复杂机电系统的因果网络建模。

笔者针对现有状态评估方法未考虑监测变量间 的因果关系,进而导致复杂机电系统服役状态评估

^{*} 国家重点研发计划资助项目(2019YFF0217500);国家质量监督检验检疫总局质量基础设施效能研究重点实验室开放 研究课题基金资助项目(KF20180301) 收稿日期:2019-12-03;修回日期:2020-05-24

结果不精确的问题,提出一种多变量因果驱动的系统服役状态评估方法,从系统监测变量之间的因果关系分析角度出发,构建反映系统实时运行状态演化信息的因果网络模型,通过融合反映网络模型拓扑结构演化的多维特征,建立定量评估系统状态异常综合指数,实现系统服役状态的有效评估。

1 基础理论

1.1 广义偏定向相干性方法

GPDC是Baccala提出的一种分析变量之间因 果关系的方法^[13],该方法通过构建多变量自回归 (multivariate autoregressive,简称MVAR)模型来对 变量间的因果关系进行分析。其优势是可以检测出 多变量系统中各变量之间的直接因果,同时对时间 序列方差进行了归一化,避免了由于时间序列量纲 水平不同而导致的因果测度分析失真的现象,其基 本原理^[14]如下。

1) MVAR模型。对于一组长度为*L*的时间序 列 $y(n) \in R^{M}$,其中:*M*为时间序列的个数;*n*= 1,2,…,*L*为变量的长度。可以用*p*阶的多变量自 回归模型进行充分表示

$$\begin{bmatrix} y_1(n) \\ \vdots \\ y_M(n) \end{bmatrix} = \sum_{r=1}^{p} A_r \begin{bmatrix} y_1(n-r) \\ \vdots \\ y_M(n-r) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} w_1(n) \\ \vdots \\ w_M(n) \end{bmatrix}$$
(1)

其中:[$w_1 \cdots w_M$]^T = w,是一个不相关的白噪声向量,其协方差矩阵为 $\Lambda = \text{diag}(\lambda_i^2); A_r$ 为一个 $M \times M$ 的系数矩阵, $r = 1, 2, \dots, p_o$

实值参数 a^{kk}反映了滞后阶次为r时,时间序列 k 和 i之间的关联影响关系

$$A_{r} = \begin{bmatrix} a_{11}^{r} & \cdots & a_{1M}^{r} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{M1}^{r} & \cdots & a_{MM}^{r} \end{bmatrix}$$
(2)

2)参数估计。通常可以使用不同的方法(如 Akaike 信息准则(AIC)和 Schwarz 贝叶斯准则 (SBC))估计 MVAR模型的最佳阶数p。在时间序 列的分析中,SBC方法优于 AIC 方法,故笔者选取 SBC方法估计 MVAR模型的最佳阶数p。

3) GPDC 测度的计算。首先, 对系数矩阵 A, 进行傅里叶变换得

$$A(f) = A(0) + \sum_{k=1}^{p} A(k) e^{-j2\pi j T}$$
(3)

在频率f处第j个变量对第i个变量因果测度为

$$x_{ij}(f) = \frac{\left(\frac{1}{\lambda_i}\right) \bar{A}_{ij}(f)}{\sqrt{\sum_{m=1}^{M} \left(\frac{1}{\lambda_m^2}\right) \left|\bar{A}_{mj}(f)\right|^2}}$$
(4)

其中: $\overline{A}_{ij}(f)$ 为矩阵 $\overline{A}(f) = 1 - A(f)$ 的一个元素; $x_{ij}(f)$ 为监测变量 x_j 对监测变量 x_i 的因果测度值, 经过归一化后,其取值区间为[0,1]。

由于GDPC方法将时间序列的噪声干扰进行 归一化,分析结果不会因变量量纲不同而受影响,算 法适应能力强。

1.2 复杂网络全局特征分析

复杂网络作为研究复杂系统的动力演化行为的 手段,其网络具有丰富的全局特征,常用的特征 如下。

1) 平均路径长度。平均路径长度从节点之间的 距离角度出发,所度量的是网络节点之间的信息传 播效率^[15]。两节点之间的最短路径*d_{ij}定义为从节* 点*i*到节点*j*所经过的最短距离;网络的平均路径长 度*L*定义为所有节点对之间最短路径的平均值,即

$$L = \frac{1}{N(N-1)} \sum_{i \neq j} d_{ij} \tag{5}$$

其中:N为因果网络中的节点总数。

平均路径长度作为复杂网络的全局特征指标, 可以定量地描述网络节点之间的通信链路长短,对 网络中节点空间的分布进行度量。

2)聚类系数。聚类系数是用存在三角关系的 节点密度度量网络演化过程中节点的聚集程度。对 于网络中的一个节点*i*,其聚类系数*C_i*定义为网络 中存在实际连接节点*i*的邻接点与所有可能的连接 点的比值^[16]。即

$$C_i = \frac{2e_i}{k_i(k_i - 1)} \tag{6}$$

其中:k_i为节点i的度;e_i表示与节点i之间存在实际 连通关系的邻接点数。

整个网络的聚类系数C为所有节点的聚类系数 C,的均值,定义为

$$C = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} C_i \tag{7}$$

其中:N为网络中的节点数。

聚类系数的大小仅与网络的拓扑结构有关,当 网络中边的权重发生变化,但整体的拓扑结构不变 时,其网络的聚类系数亦不发生变化。

3)网络结构熵。熵是一种无序性度量,网络结 构熵从网络的异构性、非标度性角度出发,可以有效 表征系统拓扑结构演化,其表达式^[17]为

$$\widehat{E} = \frac{-2\sum_{i=1}^{N} P(k_i) \ln P(k_i) - \ln 4(N-1)}{2\ln N - \ln 4(N-1)} \quad (8)$$

其中: P(k_i)为网络中各节点的点强度分布;k_i为节 点 i 的点强度;N为网络中所有节点的数目。

2 系统服役安全状态评估流程

流程工业复杂机电系统由多个生产装置构成, 其各单元设备之间根据物料或信息存在着一定的耦 合关系。当系统服役状态发生变化时,其局部各监 测变量之间的因果关系也会发生变化。基于这一原 理,可以建立复杂机电系统拓扑网络模型,通过观察 拓扑网络模型演化过程特征实现系统服役状态评 估。如图1所示,首先,应用GPDC方法对复杂机电 系统监测变量进行因果网络建模,根据一定的规则 对所建立的因果网络模型进行简化:其次,基于简化 后的因果网络模型,提取平均路径长度、聚类系数和 网络结构熵等反映复杂网络全局拓扑特征的度量参 数,对因果网络模型演化进行量化表征;最后,根据 不同维度特征异常波动信息,重构系统的异常状态 空间,实现多维度特征的有效融合,形成表征系统服 役安全状态的服役安全异常指数(performance safety anomaly index,简称PSAI)。





2.1 系统因果网络建模

复杂机电系统因果网络建模以各监测变量为节 点,变量之间的因果测度为边权,构建有向加权网 络。系统服役状态的动态变化可以通过各变量之间 的因果测度值*c_{ij}*来体现。系统正常运行时,各监测 变量之间的耦合关系波动较小,故因果测度值*c_{ij}*也 会稳定在一个较小的阈值范围内。当系统发生故障 时,各监测变量之间的耦合关系会发生非常剧烈的 波动。

 1)数据预处理:通过监测数据的归一化和小波 降噪,降低噪声对后续因果分析的影响。

 网络构建:对于一个n维监测时间序列 x₁, x₂, …, x_n,利用GPDC方法计算各变量之间因果 测度c_{ii},形成n×n的因果关系矩阵C

$$C = \begin{pmatrix} c_{11} & c_{12} & c_{13} & \cdots & c_{1n} \\ c_{21} & c_{22} & c_{23} & \cdots & c_{2n} \\ c_{31} & c_{32} & c_{33} & \cdots & c_{3n} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ c_{n1} & c_{n2} & c_{n3} & \cdots & c_{nn} \end{pmatrix}$$
(9)

其中:每个元素 c_{ij}代表变量 i 和 j 之间的因果测度 关系。

由于GPDC方法计算两变量之间双向因果,故 得到的因果关系矩阵可有效反映变量间因果关系。

2.2 系统网络模型简化

两变量因果关系是相互的,即 c_{ii}和 c_{ji}的值可能 都不为零,会使有向网络构建过程中网络的拓扑结 构变得复杂。为了简化因果网络模型,将变量间净 因果作为网络构建依据。定义变量 j和 i净因果为

$$\operatorname{cnet}_{ij} = c_{ij} - c_{ji} \tag{10}$$

净因果 cnet_{ij}的正负代表了变量 *i* 与变量 *j* 之间 的因果方向。当 cnet_{ij}值为正时,因果方向为从变量 *j*到变量 *i*;反之,因果方向为从 *i*到 *j*。 cnet_{ij}的绝对值 为边的权重。

2.3 系统网络模型的多维特征提取

流程工程复杂机电系统的因果网络模型对于其 服役状态具有较好的表征能力,能准确反映实际生 产系统的工作机理,而基于复杂网络的全局特征提 取可以将网络的状态演化进行量化。当网络的拓扑 结构发生变化时,其全局特征参数也在发生变化。 笔者选取复杂网络的平均路径长度、聚类系数和网 络结构熵等作为系统因果网络拓扑特征的度量 参数。

2.4 系统异常指数模型的构建

当因果网络拓扑结构发生变化时,其异常状态 可能被某个全局特征进行表征,也可能在多个维度 上的全局特征都发生异常波动。因此,因果网络在 单个维度上的统计特征无法对网络拓扑结构的变化 进行全面表征,需要根据多个维度上的特征异常波 动信息构建系统的异常状态空间,实现系统服役状 态量化评估,具体步骤如下:

 1)根据系统正常运行阶段的监测数据,计算各 个维度上的全局特征度量参数,确定各维度特征的 安全阈值,计算其安全阈值区间的宽度 d_i;

2)用系统实时运行数据构建因果网络模型,提 取该网络每个维度上的特征 T_i;

3) 计算各维度特征值超出安全阈值的限度s_i

$$s_i = y_i/d_i \tag{11}$$

其中:yi为第i个维度上,特征值超出安全阈值的值。

4) 将各个维度上的特征异常限度进行组合,构成系统的异常向量S

$$\boldsymbol{S} = [\mathbf{s}_1, \mathbf{s}_2, \cdots, \mathbf{s}_n] \tag{12}$$

求取S的模PSAI = |S|,即为系统的异常指数

$$PSAI = \sqrt{s_1^2 + s_2^2 + \dots + s_n^2}$$
(13)

当系统服役处于正常状态时,各维度特征值都 在其安全阈值内波动,每个维度的特征异常程度s_i 都为0,最终融合后的系统异常指数PSAI也为0。 当系统服役状态出现异常时,即使某个阶段的统计 特征处于安全阈值区间内,但从多个维度的特征进 行观测,其他维度的特征已经超出了安全阈值,即其 特征异常程度s_i>0,因此系统异常指数PSAI>0。

3 实例验证

3.1 监测数据获取及预处理

应用某煤化工企业一次压缩机组故障停车前 13天监测数据进行验证。该故障可描述为:因机组 空压机透平轴封泄漏,高温气体辐射到电液转换器 上,电液转换器的信号电缆被烤引起信号受阻,最终 导致高位阀无法动作,进气流量失控,机组被迫手动 停车。机组先后出现多次异常。首次异常出现后, 由于系统自身存在调节机制,状态自动得到部分恢 复。但随故障持续恶化,机组出现更严重的异常,经 过紧急人工调整,在一定程度上恢复了运行,但系统 还是处于持续的异常状态,如此反复导致系统被迫 停车检修。选用与故障相关的20个监测变量如表1 所示。

表1 压缩机组监测变量 Tab.1 Compressor unit monitoring variable

编号	变量名称	变量描述	单位
1	PSE7655	空压机组汽机转速	r/min
2	A_AFI7650	汽机新汽流量	t/h
3	A_API7622	增压机3段排气压力	MPa
4	A_API7602	空压机排气压力	MPa
5	A_EPIC7655	汽机抽汽压PID输出	%
6	PSE7656	空压机组汽机转速	r/min
7	A_API7602	空压机排气压力	MPa
8	A_RSPEED	空压机组转速测量值	r/min
9	A_API7604	空压机排气压力	MPa
10	A_API7611	增压机1段进气压力	MPa
11	A_API7614	增压机2段排气压力	MPa
12	A_APRATIO	增压机-段压比	
13	A_ATI7611	增压机1段进气温度	°C
14	A_ATI7642	增压机止推正推瓦温	°C
15	A_RZI7634	增压机轴位移	mm
16	G_ATE_0403	主汽阀后蒸汽温度	°C
17	G_AVIR_0401	轴承座振动	mm/s
18	A_AFI7611	增压机进气流量	$\mathrm{Nm}^{3}/\mathrm{h}$
19	A_RKI7630	空压机键相	r/min
20	A_RKI7650	汽轮机键相	r/min

由于上述监测数据直接从分布式控制系统中获得,会受到环境中噪声的干扰,故在进行因果测度分析之前,需要对监测数据进行降噪处理,笔者采用小 波降噪的方法对监测数据进行降噪处理。

3.2 多变量因果驱动的系统网络建模

系统状态演化过程中监测变量之间的因果测度 一直处于波动变化。根据GPDC方法原理,一般认 为GPDC测度大于0.2时,两监测点之间才存在因 果关系;小于0.2时则认为两变量之间不存在因果。 为了观察监测变量之间的因果测度演变情况,选取 部分变量之间的GPDC测度随时间变化的趋势曲 线进行分析,如图2所示。



Fig.2 GPDC change graph between partial variables

当系统服役于正常状态时,监测变量1~16之 间的GPDC测度明显小于0.2,属于弱因果;而系统 服役状态演变过程中GPDC测度发生较为剧烈的 波动,其因果关系在因果和非因果之间不断切换,因 果测度变化是复杂机电系统耦合网络模型拓扑结构 不断演变的动因。对于与该故障相关程度较弱的监 测变量因果关系,如监测变量4和19,这两个变量之 间的GPDC测度变化则相对较小,在系统的状态演 化过程中,其变量间因果测度一直处于弱因果状态。

用 GPDC 方法分别计算系统正常状态下(滑动 窗口 50)和异常状态下(滑动窗口 90)两两变量之间 的因果测度,生成多变量因果关系矩阵,对复杂机电 系统的因果网络模型进行构建。图 3(a,b)分别为 系统正常和异常运行状态下的因果网络模型。

当系统正常运行时,各监测变量之间联系密切; 当系统发生异常时,由于系统部分功能衰弱,改变了 变量之间的信息传递渠道,进而导致部分关键节点 的连接度变小。图3(a)中,与大量节点连通的核心 节点主要有节点4、节点5和节点6,这3个节点所代 表的是空压机排气压力、汽机抽汽压力和转速的监 测数据,这些参数是直接影响工况的关键参数,它们 的高连接度也说明了该耦合网络模型能够在一定程 度上反映系统的生产机理和工况状态。



通过观察变量间的因果网络模型演变可以发现 系统运行状态的改变,但由于网络模型较为复杂,其 无法直观定量判定系统是否处于异常和异常的程 度,故需要提取能够有效反映因果网络模型的相关 特征,对网络模型的演变进行量化表征。

3.3 多维特征融合的系统服役状态评估

基于所建立的因果网络模型,分别用平均路径 长度、聚类系数和网络结构熵等网络的全局特征度 量参数以及式(13)计算综合异常指数对系统的异常 演变过程进行量化,分析相对于单一特征度量参数, 基于多维特征融合的异常指数在量化分析系统状态 异常演变过程中的优势。 1) 基于单一特征的服役状态评估。

分别利用式(5)、式(7)和式(8)对连续滑动时间 窗建立系统耦合网络并进行特征提取,得到系统服 役状态演化过程中平均路径长度、聚类系数和网络 结构熵的变化曲线,如图4(a,b,c)所示。从图中可 以看出,在系统正常运行时,3个特征均在一定范围 内稳定波动,该特征阈值范围作为系统服役过程异 常状态判定的依据;当系统发生异常状态时,其波动 阈值超出安全阈值区间,且异常状态越严重,波动的 幅度就会越剧烈。

系统发生故障(滑动窗口60)后,虽然3个维度 特征的变化曲线都明显超出了正常阈值空间,但通 过观察图4(a,b,c)可以发现,3个维度上的特征均 有部分落在正常阈值空间内,因而通过单一特征无 法对系统故障发展过程进行有效度量。

2) 基于异常指数的服役状态评估。

利用2.4节中所提出的系统异常指数模型构建 方法对所提取的因果网络多维特征进行融合,融合 后的异常指数 PSAI 随系统故障演化趋势如图4(d) 所示。

图 4(d)中滑动窗口步长为 100 min。在故障发展过程中,压缩机组在系统性停车之前一段时间(滑动窗口 60 以后),系统处于不同程度的异常状态。 这也说明了相对于单一维度特征,归一化后的多维 网络特征度量指标对于系统的异常状态表征更加连续,对系统的状态演化具有更好的识别能力。





4 结 论

 1)针对复杂机电系统状态变化迅速,而传统的状态评估方法对系统运行状态评估不精确的问题, 提出一种多变量因果驱动的复杂机电系统服役状态 评估方法。该方法引入广义相干性分析方法对系统 监测变量之间的因果关系进行实时分析,建立反映 系统服役状态的因果网络模型。在此基础上,提取 因果网络多维特征,并进行融合形成精确表征系统 服役状态的异常指数PSAI,用于综合量化表征系统 服役状态演化过程,避免因单一网络特征难以全面 准确评估系统真实的服役状态而产生误报的问题。

2)应用某化工企业压缩机组的故障发展过程 状态监测数据进行验证,结果表明,所提出的方法能 够实现复杂机电系统服役过程中的实时因果网络建 模,且相比于单一特征,融合后的特征对系统的服役 状态具有更好的量化表征能力。在大型复杂机电系 统服役状态评估过程中可以快速对系统网络模型进 行构建,为系统精准调度提供实时的决策依据。

参考文献

- [1] WANG R X, GAO X, GAO J M, et al. An information transfer based novel framework for fault root cause tracing of complex electromechanical systems in the processing industry [J]. Mechanical Systems and Signal Processing, 2018, 101:121-139.
- [2] XIE J T, GAO J M, GAO Z Y, et al. Application research of multivariate linkage fluctuation analysis on condition evaluation in process industry [J]. Science China Technological Sciences, 2018, 61(3):1-11.
- [3] KUMAR S P L. Knowledge-based expert system in manufacturing planning: state-of-the-art review [J]. International Journal of Production Research, 2019, 57(15/16): 4766-4790.
- [4] 冯龙飞,高建民,高智勇,等.基于 DCCA-NSEn 的系统耦合网络建模与评估[J].振动、测试与诊断,2019,39(5):1046-1052.
 FENG Longfei, GAO Jianmin, GAO Zhiyong, et al. System coupling network modeling and evaluation based on DCCA-NSEn[J]. Journal of Vibration, Measurement & Diagnosis, 2019, 39(5): 1046-1052. (in Chinese)
- [5] TONG C, SONG Y, YAN X. Distributed statistical process monitoring based on four-subspace construction and bayesian inference [J]. Industrial & Engineering Chemistry Research, 2013, 52(29):9897-9907.
- [6] HAN P P, ZHANG Y, WANG L, et al. Model reduction of DFIG wind turbine system based on inner coupling analysis[J]. Energies, 2018, 11: 3234.
- [7] GUPTA P, SINGH A. Causal nexus between foreign direct investment and economic growth: a study of BRICS nations using VECM and Granger causality test
 [J]. Journal of Advances in Management Research, 2017, 13(2):179-202.
- [8] HU M, LI W, LIANG H. A copula-based granger causality measure for the analysis of neural spike train data [J]. IEEE/ACM Transactions on Computational Biology & Bioinformatics, 2018, 15(2):562-569.
- [9] SIERRA L A, YEPES V, GARCIA T, et al. Bayesian network method for decision-making about the social sustainability of infrastructure projects[J]. Journal of Cleaner Production, 2018, 176:521-534.
- [10] JANWATTANAPONG P, CABRERIZO M, CHEN F, et al. Classification of interictal epileptiform

discharges using partial directed coherence [C] //IEEE International Conference on Bioinformatics &-Bioengineering. Washington D C, USA: IEEE, 2018.

- [11] ZHAO X, SUN Y, LI X, et al. Multiscale transfer entropy: measuring information transfer on multiple time scales [J]. Communications in Nonlinear Science & Numerical Simulation, 2018,62:202-212.
- [12] QIN Y, TAO J. Brain efficient connectivity analysis of attention based on the granger causality method [J]. Journal of Biomedical Engineering, 2016, 33 (1): 56-60.
- [13] OMIDVARNIA A, AZEMI G, BOASHASH B, et al. Measuring time-varying information flow in scalp EEG signals: orthogonalized partial directed coherence
 [J]. IEEE Transactions on Biomedical Engineering, 2014, 61(3):680-693.
- [14] MI X, CHENG N, ZHANG T. Performance comparison between gPDC and PCMI for measuring directionality of neural information flow [J]. Journal of Neuroscience Methods, 2014, 227:57-64.
- [15] MAO G, NING Z. Fast approximation of average shortest path length of directed BA networks [J]. Physica A Statistical Mechanics & Its Applications, 2017, 466:243-248.
- [16] YUAN Z, CHONG W. Identification of essential proteins using improved node and edge clustering coefficient [C]//Proceedings of the 37th Chinese Control Conference. Wuhan, China:[s.n.],2018.
- [17] GAO X E, LI K Q, CHEN B. Invulnerability measure of a military heterogeneous network based on network structure entropy [J]. IEEE Access, 2017, 6: 6700-6708.



第一作者简介:谢军太,男,1984年5月 生,助理研究员、硕士生导师。主要研究 方向为装备制造与服役质量控制、系统 安全可靠性分析、智能诊断与运维决策 等。曾发表《基于 SOM 复杂机电系统服 役过程动态标记方法》(《振动、测试与诊 断》2020年第40卷第2期)等论文。 E-mail:xiejuntai@xjtu.edu.cn

通信作者简介:高智勇,男,1973年4月 生,教授、博士生导师。主要研究方向为 智能制造与智能质量、质量安全可靠性、 信息质量控制、工业安全与大数据分 析等。

E-mail:zhygao@mail.xjtu.edu.cn