# 신뢰성 물리학 분석을 활용한 수출형 K2전차 전장품 신뢰성 평가 사례연구

ISSN 2671-4744(Print) ISSN 2671-9673(Online)

Case Study on Reliability Evaluation of Electronic Equipment of Export-type K2 Main Battle Tank via Reliability Physics Analysis

문성목<sup>†</sup>, Seongmok Moon 현대로템, 디펜스솔루션연구소, 책임연구원 Senior Research Engineer, Defense Solution R&D Center, Hyundai Rotem Company 김인수, Insoo Kim 현대로템, 디펜스솔루션연구소, 책임연구원 Senior Research Engineer, Defense Solution R&D Center, Hyundai Rotem Company 김호범, Hobum Kim 현대로템, 디펜스솔루션연구소, 책임연구원 Senior Research Engineer, Defense Solution R&D Center, Hyundai Rotem Company 권형안, Hyeongahn Kwon 엑슬리트엣지, 대표이사 CEO, ExleetEdge Co. LTD

#### Abstract

In this study, a reliability physics analysis (RPA) is performed to evaluate the reliability of the principal electronic equipment for export-type K2 main battle tanks. The purpose of the RPA is to ensure the reliability of electronic equipment operating under the harsh environment and operational conditions of the Middle East. Based on the RPA results, the potential failure risk factors are identified in advance at the electronic equipment design stage, and whether the reliability target of a 5% failure probability over 10 years is achieved is evaluated. For the RPA, the harmonic vibration, shock, and temperature conditions of the STANAG standard are applied. In particular, CFD analysis inside the K2 main battle tank crew room and a conjugated heat transfer analysis of the electronic equipment are performed to obtain the temperature data of PCB devices under Middle Eastern environmental conditions. A reliability analysis of solder fatigue, PTH fatigue, shock, and harmonic vibrations in harsh Middle Eastern environments for existing products is performed, based on which many potential problems are identified. Subsequently, the overall reliability is improved by referring to supplementary measures for solving problems derived from existing products in a detailed preliminary prototype design. In the next stage, the completed detailed prototype design faithfully addresses the problems identified in the preliminary prototype reliability analysis, thus satisfying the target life with a failure probability of 5% over 10 years. In the future, we shall conduct an accelerated life test until an actual failure occurs and obtain the life data of the electronic equipment to analyze the cause of failure.

keywords : Reliability Physics Analysis(RPA), Sherlock, Export-type K2 Main Battle Tank, Physics of Failure(PoF), Printed Circuit Board(PCB)

**† Corresponding Author :** Seongmok Moon

Tel: +82-031-596-9521, email: seongmmoon@hyundai-rotem.co.kr

Hyundai Rotem Company, 37, Cheoldobangmulgwan-ro, Uiwang-si, Gyeonggi-do, Republic of Korea Received April 9th. 2024 Revised May 14th. 2024 Accepted June 10th. 2024 Published June 30th. 2024

# 1. 서론

향후 K2전차의 중동 수출형 버전에 설치될 전장 품의 신뢰성을 평가하기 위하여 전장품의 취약점을 미리 파악하고 설계단계에서 전장품 수명을 예측하 기 위해 신뢰성 물리학 분석(Reliability Physics Analysis, RPA) 기법이 활용되었다. 특히 중동지방 의 운영개념 및 가혹한 운용환경을 충족하도록 주요 전장품에 대한 환경요구조건 만족여부에 대한 확인 이 필요하다. 따라서 중동지역에서 운용될 경우 신뢰 성이 약화될 것으로 판단되어 신뢰성 확보 및 기대 수명을 예측하기 위해 신뢰성 물리학 분석기법을 적 용하여 전장품 신뢰성 평가를 수행하였다. 이를 위하 여 신뢰성의 전반적인 수준 향상을 위해 신뢰성 물 리학 분석도구인 ANSYS Sherlock 소프트웨어(이 하 Sherlock)를 활용하여 설계단계에서 내재된 고 장 위험요소를 파악하여 위험 완화조치를 개조개발 완성시제 전에 적용하였다[1]. Sherlock을 이용한 신뢰성 수명예측기법은 자동차, 우주항공, 조선, 해 양, 국방 등 다양한 분야에서 적용되고 있으며, 이를 통한 보다 신뢰성 있는 전장품 설계에 활용되고 있다.

Malendele et al.[2]는 미래 자동차 전장품에 내 장되는 9개 FPBGA(Fine Pitch Ball Grid Array) 의 인쇄회로기판(Printed Circuit Board, PCB)에 대하여 PSD(Power Spectrum Density)로 정의된 Random 진동 프로파일로 PCB의 고장에 대해 시험 값과 예측결과를 비교하였다. Sherlock에서 사용하 는 수정된 Steinberg 모델을 이용하여 Random 진 동환경에서의 PCB 수명을 예측하였으며, 예측값과 시험결과와의 정량적 오차가 있지만 솔더 수명의 위 치 예측성에 있어서는 시험결과와 일치하였다. Park et al.[3]은 우주용 전장품의 발사진동 환경에서 PCB기판의 솔더접합부 피로수명 예측결과와 발사 진동 수명시험 및 단면 SEM 촬영결과와 비교하였으 며, 이를 통하여 최대 6.9%의 오차만을 보여주면서 전장품 솔더접합부에 대한 수명예측에 있어서 Sherlock의 유효함을 입증하였다. Cha et al.[4]는

함정 격실 내 캐비닛 내부 랙조립체에 장착되는 FPGA(Field Programmable Gate Array) 보드에 대하여 실제 운용환경 및 신뢰성 목표를 고려한 온 도, 진동 그리고 충격 프로파일을 설정하여 6개 고장 유형에 대한 신뢰성 평가를 수행하였다. 이를 통한 신뢰성 취약점을 도출하였고 신뢰성 목표를 만족시 키기 위한 설계 대안을 제시하였다. Kim et al.[5]은 해양 환경조건의 수중에 매설하는 회로카드조립체 (Printed Board Assembly, PBA)에 대하여 MIL STD-810G 규격[6]에서의 운용온도조건인 -32 ~ +43℃ 구간의 온도 프로파일을 적용하였고, 국내 원 전발전소에서 분석한 4가지 원전지역 중 가장 가혹 한 지역의 지진 프로파일의 진동조건을 적용하였다. 이를 통하여 Solder Fatigue, PTH(Plated Through Hole) Fatigue 그리고 Random 진동에 대하여 분 석하고 설계 개선사항을 도출하여 신뢰성이 있는 설 계임을 입증하였다. Cha et al.[7]는 운용환경이 항 온/항습시설의 탄약고가 아닌 외부환경에 노출되어 있는 선상탄의 중앙처리보드에 대하여 신뢰성 물리 학 분석 방법론을 활용하고 신뢰성 향상을 위한 방 안을 검토하였다. 국내 실정에 맞는 큰 일교차의 외 부 환경온도 프로파일을 적용하여 Solder Fatigue 및 PTH Fatigue의 취약부위를 확인하였으며, 체계 개발 초기 단계에서부터 신뢰성 향상을 위한 노력을 하고 적정한 정비주기 산출을 통해 예비정비를 함으 로써 가용도를 높였다.

본 연구는 중동 수출형 K2전차의 주요 전장품 10 종[8] 중 현수제어기 내부에 장착된 PCB 4종류에 대하여 4가지 고장유형으로 RPA를 수행하였다. 현 재 운용중인 현수제어기에 대하여 가혹한 중동 환경 조건에서의 신뢰성 분석을 수행하였고, 이를 통해 도 출된 잠재된 고장 위험요소들에 대하여 충실히 보완 하였다. 그 다음의 예비시제 단계에 이어 최종적인 완성시제 단계에서는 10년간 고장확률 5% 이하의 목표수명(*B*<sub>5</sub>≥10년)이 충족되도록 신뢰성 설계를 수행하였다[9].

# 2. 신뢰성 물리학 분석

### 2.1. RPA 도구 Sherlock 개요

본 연구에서 적용된 RPA 도구인 Sherlock은 전 자장치의 설계 데이터와 부품 명세를 바탕으로 정확 한 PCB 및 조립품 모델을 만든 후 그것이 실제 환경 에서 겪게 될 조건들을 고장 물리(Physics of Failure, PoF)를 기반으로 시뮬레이션하여 설계 초 기 단계에서 제품의 고장을 빠르고 정확하게 예측한 다. Figure 1은 일반적으로 신뢰성 물리학 분석을 수행하기 위한 전반적인 업무절차를 도식화한 그림 이다. 첫 번째 단계에서는 전장품 회로 설계. 부품 명세, enclosure 설계, 해석조건(온도, 진동, 충격) 등과 같은 전장품 모델링에 필요한 입력자료를 수집 한다. 다음 단계에서는 CFD(Computational Fluid Dynamics) 분석을 위해 단순화된 3차원 모델(PCB 조립품 모델, Enclosure 모델)을 작업하여 이를 통해 분석된 CFD 결과로 Thermal Map을 작성하게 된 다. Thermal Map은 Sherlock에서 다루는 고장 요 인들에 대해 분석하기 위한 입력자료로 활용되며, 그 결과로 나타난 수명 예측 곡선과 부품별 수명 예측표 를 살펴 잠재된 고장 위험을 식별하고 이에 대한 보완 책을 수립한다. 위와 같은 과정은 제품의 개발기가동 안 신뢰성 목표를 달성하기까지 반복적으로 적용한다.



Figure 1. RPA Procedure

#### 2.2. RPA 고장유형

기본적으로 RPA에서 다루는 고장유형은 크게 열/ 진동/충격에 의한 3가지의 고장유형으로 나눌 수 있 다. 열적인 요인으로는 Solder Fatigue와 PTH Fatigue로 다시 구분할 수 있으며, 진동에 의한 요 인으로는 Harmonic/Random/Resonance로 나눌 수 있다. 본 연구에서는 전장품의 고장을 유발시키는 요인들 중 가장 비중이 큰 4가지 분석(Solder Fatigue, PTH Fatigue, Harmonic 진동, 충격)에 중점을 두 었다. Figure 2는 "Handbook for Robustness Validation of Automotive Electrical/Electronic Modules[10]"에서 인용한 것으로 실제 자동차 운행 시 전장품 고장 발생에 가장 큰 영향을 미치는 원인 들을 도식화한 그림이다. 4가지 고장 발생 원인 중 온도에 의한 환경요인이 55%를 차지할 정도로 가장 큰 영향을 끼치는 것으로 나타났다. 특히, 본 연구에 서 다루는 체계운용 온도조건이 가혹한 환경의 중동 지역인 점을 감안한다면 보다 높은 신뢰성 설계를 위해 실제 운용환경을 고려한 가혹한 조건의 운용환 경 프로파일을 설정하여 분석할 필요가 있다.



Figure 2. Sources of Stress for Electronic Equipment[10]

#### 2.2.1. Solder Fatigue 분석

전자부품과 보드를 연결하는 Solder Joint는 주 위 온도가 변화하면 접촉부위의 열팽창계수가 서로 다르기 때문에 각각 온도에 따라 수축과 팽창하는 정도가 서로 다르기 마련이다. 이와 같은 이유로 연 결 부위에 전단력이 발생하고 그 피로가 오랫동안 반복되면 Figure 3에서 보여준 바와 같이 결과적으 로 균열이 발생하여 고장의 원인이 된다[11].





#### 2.2.2. 진동 분석

진동에 의해 회로기판이 휘면 Solder에 변형이 생 기거나(Figure 4(a)) 부품의 Lead도 휘게 되어 (Figure 4(b)) 고장이 유발된다[11].





#### 2.2.3. 기계적 충격 분석

기계적 충격(낙하, 충돌, 격발, 타격, 폭발 등)은 전장품의 연결부위에 심각한 변위나 변형을 야기시 켜 고장을 유발한다. 충격으로 인한 고장은 누적된 피로 때문에 생기는 고장과 보드에 작용한 과부하(변 형이 Critical Strain보다 커진 경우)로 인한 고장이 있을 수 있다. 기계적 충격 및 진동환경에서의 수명 예측을 위해 Steinberg 모델을 사용하고 있으며, Sherlock에서는 변위 대신에 변형률을 기반으로 기 계적 충격 및 진동에 의한 수명을 예측하고 있다[4].

#### 2.2.4. PTH Fatigue 분석

PTH는 Via를 통해 PCB 적층구조 내의 회로들을 연결해 주는 역할을 하는데, Figure 5에서 보여주는 바와 같이 원통형의 구리와 PCB를 이루는 물질들 간의 열팽창계수 차이로 인해 온도 변화에 따라 피 로가 누적되어 원통 형태의 PTH 허리나 연결 부위 가 끊기는 현상으로 고장이 야기될 수 있다. 이 현상 은 PCB의 Via와 관련된 문제 중 가장 많이 발생하 는 유형이다[12].



Figure 5. Failure Mechanism by PTH Fatigue[12]

## 2.3. 결합 고장확률 곡선

앞에서 설명한 여러 가지 분석방법으로 구한 고장 확률 곡선은 각각 그 분석에서 관심을 가진 고장 유 발 요인에 대한 고장확률을 예측하여 보여주는 것이 다. Sherlock은 이렇게 분석한 각각의 고장 유발 요 인이 합쳐진 전체적인 고장확률이 어떻게 예측되는 지도 보여주는데 그때의 고장확률은 다음과 같은 식 으로 정의된다.

결합된 신뢰도는 각각의 분석 신뢰도들의 곱으로 구한다.

$$R = R_1 \times R_2 \times \dots \times R_n$$
  
=  $(1 - PoF_1) (1 - PoF_2) \cdots (1 - PoF_n)$   
(2)

위의 식으로부터 결합된 고장확률은 다음과 같이 구할 수 있다.

$$PoF = 1 - R$$
  
= 1 - (1 - PoF<sub>1</sub>)(1 - PoF<sub>2</sub>) ··· (1 - PoF<sub>n</sub>)  
(3)

#### 2.4. 연구절차

#### 2.4.1. RPA 수행절차

Figure 6은 K2전차 무기체계 개조개발에서 RPA 를 수행하기 위한 절차를 도식화한 그림이다. 개조개 발 완성제품(Completed Product)에 대한 최종 설 계안을 확보하기 위하여 현재 K2전차에서 운용 중 인 현수제어기의 기존제품(Existing Product)에 대 한 혹독한 중동 환경조건에서의 신뢰성 분석으로부 터 시작되었다. 기존제품에 대한 Solder Fatigue, PTH Fatigue, 충격 그리고 Harmonic 진동조건의 신뢰성 분석을 통하여 도출된 잠재된 문제점에 대해 보완할 방안들을 찾아 보완책을 제시하였다. 이를 예 비시제(Preliminary Prototype) 상세설계안에 반 영하여 전체적인 신뢰성 향상을 도모하였다. 그 다음 단계에서 기존제품과 예비시제의 신뢰성 분석을 통 해 도출된 문제점들에 대한 보완책들을 완성시제 (Completed Prototype)에 충실히 보완함으로써



Figure 6. RPA Procedure for K2 Main Battle Tank

최종적인 완성제품은 신뢰성 목표인 수명 10년간 고 장확률 5% 이하를 충족하도록 설계되었다.

#### 2.4.2. RPA를 위한 분석대상

RPA를 수행하기 위해 선정된 분석대상은 K2전차 에 장착된 주요 전장품 10종 중 현수제어기이며, 대 상 보드수는 4가지 종류이다. 현수제어기는 차량의 현수시스템을 제어하는 장치로서 시스템 제어연산 및 감시를 통해 차량 자세제어 기능, 궤도장력 조절 을 수행한다. Table 1은 RPA에 적용된 대상 전장품 및 PCB를 나타낸 것이다.

Table 1. Electronic Equipment & PCB List for RPA



#### 2.4.3. RPA를 위한 분석조건

본 연구에서는 중동 수출형 K2전차 현수제어기에 대한 신뢰성 목표를 10년간 고장확률 5% 이하의 목 표수명(*B*<sub>5</sub>≥10년) 충족여부로 판단하였다. 여기서 임무 수행 시간은 연간 152시간을 가동하는 것으로 가정하였다. 이와 같은 신뢰성 목표 달성 여부를 평 가하기 위하여 본 연구에서는 아래와 같은 분석조건 에 대하여 RPA를 수행하였다.

• 무기체계 주변의 온도조건

무기체계 운용 시 주변의 온도조건은 STANAG-2895 규격[13] A1(Extreme Hot Dry) 지역에서의 기후 조건을 근거로 Figure 7에서와 같은 온도 프로파일 로 설정되었다. Figure 2에서 살펴본 바와 같이 무 기체계 운용 시 온도조건은 고장 발생원인 중에 가 장 밀접한 관련이 있을 것으로 판단되며, 특히 중동 지역의 가혹한 환경조건을 고려하여 STANAG 규격 의 A1지역 기후조건을 적용하였다.



Figure 7. Temperature Profile for RPA

#### • 진동조건

진동조건은 MIL-STD-810C 규격[14]을 근거로 진동 조건을 설정하였으며 Table 2에서와 같이 3축 별 주파수 범위에 따라 진동 프로파일을 적용하였다. 5~500~5Hz의 주파수 범위에 대해 사이클당 15분 씩 진동을 가한다. 그리고 아래의 Table 2에 규정된 조건으로 3개의 직교축 상의 각 방향에 대해 총 180 분(12사이클)간 진동을 가한다. 대상 보드들 중 고유 진동수가 500Hz 이상인 것들은 요구 진동 프로파일 의 주파수 범위 밖에 있어서 Sherlock이 Harmonic 진동 해석으로 취약성을 탐지할 수 없다. 이와 같은 경우에는 Figure 8에서와 같이 501~2,000Hz 구간 에 아주 작은 크기의 진동값(0.0001G)을 임의로 추가해 만든 진동 프로파일을 적용해 문제를 해결 하였다.

#### Table 2. Vibration Conditions for RPA

| Axis                       | Frequency<br>Range [Hz]       | Amplitude                      |  |  |
|----------------------------|-------------------------------|--------------------------------|--|--|
| Vertical                   | 5 ~ 25<br>25 ~ 51<br>51 ~ 500 | ±1.0g<br>0.762mm D.A.<br>±4.0g |  |  |
| Transverse or<br>Longitude | 5 ~ 25<br>25 ~ 36<br>36 ~ 500 | ±1.0g<br>0.762mm D.A.<br>±2.0g |  |  |



Figure 8. Vibration Profile for RPA

#### • 충격조건

충격조건은 MIL-STD-810C 규격[14]을 근거로 Figure 9에서 보여준 바와 같이 운행 시 충격과 발 포 충격에 대하여 각각 6개 축방향(x, y, z축 방향 및 그 반대방향)의 반정현파 충격하중 프로파일을 적 용하였다. 운행 시 충격조건과 발포 충격조건은 Figure 9에 명시된 바와 같이 각각 30G/100G의 충격가속도 및 11ms/1.5ms의 지속시간 조건으로 총 18회 충격을 가한다.



Figure 9. Shock Profile for RPA

#### 2.4.4. PCB 온도조건

본 연구에서는 RPA를 수행하기 위한 온도조건을 크게 두 가지로 나누어 복합적으로 적용하였는데 첫 번째는 무기체계 운용 시 주변의 온도조건 적용을 위한 STANAG-2895 규격[13]이고, 또 하나는 중동 환경에서 무기체계 운용조건에서의 PCB 각 소자 온 도값 데이터 정보를 얻기 위한 Thermal Map 적용 이다. 본 연구에서는 현수제어기의 각 PCB Thermal Map을 도출하기 위해 중동 환경조건에서의 K2전차 승무원실 내부열유동해석 및 현수제어기 단품수준에 서의 복합열전달해석(Conjugated Heat Transfer) 을 수행하였다.

#### • 현수제어기 주변온도 도출

Figure 10(a)은 중동지역에서의 무기체계 운용온 도 55℃ 조건 및 냉방장치 미작동 상태에서의 K2 전차 실내 전장품 표면온도 분포를 나타내고 있다. 무기체계 운용 시 전장품 발열량 및 중동지역에서의 태양복사량[13]을 고려하였으며, 이 해석결과로부터 현수제어기 주변온도값(64.5℃)을 도출하였다. Figure 10(b)은 K1A1전차 냉방장치 성능시험의 해 석검증을 위하여 수행했던 해석결과이며, 각 승무원 측정위치별 온도값을 해석결과와 비교하였다[15]. 측 정위치별 시험값과 해석값간의 오차는 0.2~1.5℃ 범위이며, 이를 통하여 K2전차 승무원실 내에서의 전장품 주변온도 평가에 대한 사전 검증과정을 거 쳤다.



Figure 10. Surface Temperature Contours for Electronic Equipment of Main Battle Tank[°C]

#### • PCB Thermal Map 도출

Figure 11은 현수제어기 회로카드조립체 표면온 도분포를 나타내고 있다. 현수제어기 내부는 메인보 드에 회로카드조립체들이 병렬로 장착된 형상을 보 여주고 있다. K2전차 승무원실 내부열유동해석으로 부터 도출된 현수제어기 주변온도값(64.5℃)을 해석 조건에 적용하였으며, Enclosure를 포함한 복합열 전달해석을 수행하였다. PCB 소자 내부에서 발생하 는 열의 대부분은 열전도에 의해 외부로 방출되며, 현수제어기 Enclosure 내부 유동영역의 평균온도는 87.4℃인 것으로 나타났다. 이것은 RPA 수행을 위 하여 중동 환경조건에서의 PCB 소자의 온도정보를 얻기 위해 87.4℃의 가혹한 주변 온도조건이 적용되 었음을 의미한다. Figure 12는 현수제어기 RPA 수 행을 위하여 적용된 4가지 PCB에 대한 Thermal Map을 보여주고 있다.



Figure 11. Surface Temperature Contours for PBA of Suspension Controller[°C]



Figure 12. Thermal Map for PCB of Suspension Controller[℃]

# 3. 신뢰성 물리학 분석 결과

#### 3.1. 기존제품 분석결과

#### 3.1.1. 분석결과 종합

현수제어기는 Table 1에서 보여준 바와 같이 주 제어보드\_CPU, 주제어보드\_COM, 입출력신호처리 보드, 전원공급보드로 구성되어 있으며 4가지 분석 조건에 대하여 RPA를 수행하였다. Figure 13은 RPA 수행을 위한 각 PCB별 해석모델을 보여주고 있다.



Figure 13. RPA Model for PCB of Suspension Controller

현재 K2전차에서 운용 중인 현수제어기 기존제품 에 대하여 가혹한 중동 환경조건에서의 신뢰성 분석 을 수행하였고, Figure 14에서 나타난 바와 같이 현수 제어기 4종류의 PCB에 대한 4가지 고장요인에 따른 고장확률 곡선을 보여주고 있다. 주제어보드\_COM 을 제외하고 나머지 PCB들은 신뢰성 목표인 10년간 5% 이하의 고장확률을 훨씬 상회하고 있는 결과를 보여주고 있다. 특히 입출력신호처리보드는 고장확 률 100%의 심각한 신뢰성 수준을 보여주고 있다.



Figure 14. Probability of Failure for PCB of Existing Product

| PCB<br>Board      | Failure Mode   | RPA<br>Result | Problematic Device   |
|-------------------|----------------|---------------|--|
|                   | Solder Fatigue | Fail          | J14  |
| Main              | Shock          |               | U86  |
|                   | Vibration      | Pass          |  |
| _010              | PTH Fatigue    |               |  |
| N 4 - i           | Solder Fatigue |               |  |
| Control<br>_COM   | Shock          | Dooo          |  |
|                   | Vibration      | Pass          |  |
|                   | PTH Fatigue    |               |  |
|                   | Solder Fatigue | Pass          |  |
|                   | Shock          |               | U43  |
| Signal<br>Process | Vibration      | Fail          | U35, U8, U36, U4,<br>U43, U38, U19, U42,<br>U40, U37, U44, U6,<br>U46, U41, U45, U46 |
|                   | PTH Fatigue    | Pass          |  |
|                   | Solder Fatigue | Pass          |  |
| Power             | Shock          | Fail          | C31, <mark>C</mark> 4, C1, C2  |
| Supply            | Vibration      | Page          |  |
|                   | PTH Fatigue    | r d55         |  |

| Table 3. R | esults of | of | RPA | for | Existina | Product |
|------------|-----------|----|-----|-----|----------|---------|
|------------|-----------|----|-----|-----|----------|---------|

#### 3.1.2. 주제어보드\_CPU 분석결과

Table 3에서 보여준 바와 같이 주제어보드\_CPU 의 J14소자는 Solder Fatigue 분석결과로 신뢰성 목표인 수명 10년간 고장확률 5% 이하의 목표수명 (*B*<sub>5</sub>≥10년)을 약간 상회하는 수준인 약 6%인 것으 로 나타났다. 그리고 U86소자는 충격 분석결과로 고 장확률이 약 3.4% 수준이며 10년간 5% 이하의 고 장확률을 충족하는 것으로 확인되었다.

#### 3.1.3. 주제어보드\_COM 분석결과

Figure 15에서 보여준 바와 같이 주제어보드 \_COM의 신뢰성 분석결과로 수명 10년간 고장확률 5% 이하를 만족하는 것으로 나타났다.



Figure 15. Probability of Failure for Main Control\_COM of Existing Product

#### 3.1.4. 입출력신호처리보드 분석결과

Table 3에서 보여준 바와 같이 입출력신호처리 보드의 U43소자는 충격분석 결과로 수명 10년간 고장확률이 7.6%인 것으로 나타나 신뢰성 목표인 10년간 고장확률 5% 이하를 상회하는 것으로 확인 되었다. 그리고 Harmonic 진동조건에 대하여 분 석한 결과, Table 3에서와 같이 16개 소자는 10년 간 고장확률 5% 이하를 만족하지 못하는 것으로 나 타났으며, 특히 Table 4에서 보여준 바와 같이 12 개 소자는 10년간 고장확률이 100%인 것으로 확 인되었다.

# Table 4. Life Prediction for Signal Process of Existing Product Finite Finit Finit Finit

| RefDes | Package          | Part Type | Side | Solder    | Max Disp | Max Strain | Damage | TTF (years) | Failure Prob |
|--------|------------------|-----------|------|-----------|----------|------------|--------|-------------|--------------|
| U35    | QFP-44 (MO-108A  | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 6.8E-1   | 2.4E-3     | 5.9E2  | 0.0         | 100.0        |
| U8     | SSOP-36 (MO-15   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 2.8E-1   | 2.4E-3     | 5.2E2  | 0.0         | 100.0        |
| U36    | QFP-44 (MO-108A  | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 7.1E-1   | 2.2E-3     | 2.5E2  | 0.0         | 100.0        |
| U4     | SSOP-36 (MO-15   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 1.2E-1   | 2.1E-3     | 1.3E2  | 0.1         | 100.0        |
| U43    | 324 F-BGA        | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 3.7E-1   | 3.4E-3     | 4.3E1  | 0.2         | 100.0        |
| U38    | SSOP-28 (MO-15   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 3.6E-1   | 1.7E-3     | 1.2E1  | 0.8         | 100.0        |
| U19    | SOIC-16 (MS-013) | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 4.1E-1   | 1.6E-3     | 7.6E0  | 1.3         | 100.0        |
| U42    | TSSOP-48 (MO-1   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 1.6E-1   | 1.6E-3     | 6.8E0  | 1.5         | 100.0        |
| U40    | TSSOP-48 (MO-1   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 8.4E-2   | 1.6E-3     | 6.4E0  | 1.6         | 100.0        |
| U37    | QFP-44 (MO-108A  | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 4.7E-1   | 1.6E-3     | 5.7E0  | 1.8         | 100.0        |
| U44    | TSSOP-48 (MO-1   | IC        | TOP  | \$3SN37PB | 9.2E-2   | 1.5E-3     | 3.5E0  | 2.9         | 100.0        |
| U6     | SOIC-16 (MS-013) | IC        | TOP  | 65SN37PB  | 2.4E-1   | 1.5E-3     | 3.3E0  | 3.1         | 100.0        |
| U46    | TSSOP-48 (MO-1   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 1.5E-1   | 1.4E-3     | 1.3E0  | 7.4         | 91.3         |
| U41    | TSSOP-48 (MO-1   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 2.8E-1   | 1.4E-3     | 1.1E0  | 9.2         | 72.6         |
| U45    | TSSOP-48 (MO-1   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 4.5E-2   | 1.4E-3     | 1.0E0  | 9.7         | 67.1         |
| U47    | TSSOP-48 (MO-1   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 7.6E-2   | 1.3E-3     | 7.0E-1 | 14.3        | 29.1         |
| U16    | SOIC-16 (MS-013) | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 5.5E-1   | 1.2E-3     | 2.6E-1 | 37.9        | 1.8          |
| U9     | SSOP-20 (MO-15   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 4.3E-1   | 1.2E-3     | 2.6E-1 | 38.0        | 1.8          |
| U10    | SSOP-20 (MO-15   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 3.4E-1   | 1.2E-3     | 2.0E-1 | 50.3        | 0.8          |
| U11    | SSOP-20 (MO-15   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 2.1E-1   | 1.2E-3     | 1.7E-1 | 58.4        | 0.5          |
| U48    | TSSOP-48 (MO-1   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 3.3E-2   | 1.2E-3     | 1.7E-1 | 60.2        | 0.5          |
| U14    | SSOP-20 (MO-15   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 4.4E-1   | 1.2E-3     | 1.3E-1 | 74.5        | 0.2          |
| TC18   | KEMET-X          | CAPACITOR | TOP  | 63SN37PB  | 2.6E-2   | 1.1E-3     | 5.3E-2 | >100        | 0.0          |
| U23    | SOIC-16 (MS-013) | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 7.5E-1   | 1.0E-3     | 3.3E-2 | >100        | 0.0          |
| L4     | 1206             | INDUCTOR  | TOP  | 63SN37PB  | 4.3E-2   | 1.6E-3     | 2.1E-2 | >100        | 0.0          |
| U26    | SOIC-16 (MS-013) | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 4.4E-1   | 9.2E-4     | 9.0E-3 | >100        | 0.0          |
| U21    | SSOP-16 (MO-13   | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 1.4E-1   | 9.1E-4     | 8.3E-3 | >100        | 0.0          |
| U7     | PDIP-08 (MO-095  | IC        | TOP  | 63SN37PB  | 1.8E-1   | 9.1E-4     | 8.2E-3 | >100        | 0.0          |

#### 3.1.5. 전원공급보드 분석결과

Table 5는 전원공급보드에 대하여 충격분석결과 로 도출된 부품별 수명예측표를 보여준 것으로 4개 소자(C31, C4, C1, C2)는 수명 10년간 고장확률 5% 이하를 만족하지 못한 것으로 나타났다.

 Table 5. Life Prediction for Power Supply of Existing

 Product

| RefDes | Package      | Part Type | Side | Max Disp | Max Strain | TTF (years) 🔺 | Failure Prob | Failure Prob / Cycle |
|--------|--------------|-----------|------|----------|------------|---------------|--------------|----------------------|
| C31    | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 1.5E-2   | 1.7E-2     | 5.6           | 83.0         | 2.4E1                |
| C4     | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 8.6E-3   | 8.2E-3     | 24.5          | 33.5         | 6.3E0                |
| C1     | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 1.2E-2   | 7.2E-3     | 27.1          | 30.9         | 4.8E0                |
| C2     | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 9.2E-3   | 4.5E-3     | 89.7          | 10.6         | 1.7E0                |
| C20    | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 9.2E-3   | 2.6E-3     | >100          | 1.4          | 2.4E-1               |
| C14    | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 4.5E-3   | 2.3E-3     | >100          | 0.7          | 1.1E-1               |
| C25    | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 6.0E-3   | 1.7E-3     | >100          | 0.1          | 2.5E-2               |
| C15    | 1206         | CAPACITOR | TOP  | 4.6E-4   | 2.1E-3     | >100          | 0.0          | 1.0E-3               |
| CMF4   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 4.0E-3   | 6.2E-4     | >100          | 0.0          | 3.7E-5               |
| C42    | AVX-D        | CAPACITOR | TOP  | 1.9E-3   | 6.5E-5     | >100          | 0.0          | 3.6E-12              |
| U5     | CDIP FILT    | IC        | TOP  | 1.8E-4   | 1.1E-4     | >100          | 0.0          | 1.5E-7               |
| C41    | AVX-D        | CAPACITOR | TOP  | 2.6E-3   | 6.7E-5     | >100          | 0.0          | 4.5E-12              |
| C44    | 2220         | CAPACITOR | TOP  | 1.3E-4   | 8.1E-6     | >100          | 0.0          | 0.0E0                |
| CMF9   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 1.7E-3   | 1.4E-4     | >100          | 0.0          | 3.1E-9               |
| C43    | 2220         | CAPACITOR | TOP  | 9.0E-5   | 3.7E-6     | >100          | 0.0          | 0.0E0                |
| CMF8   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 6.0E-3   | 2.1E-4     | >100          | 0.0          | 3.8E-8               |
| C46    | 1206         | CAPACITOR | TOP  | 1.9E-3   | 2.4E-5     | >100          | 0.0          | 0.0E0                |
| CMF7   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 5.5E-3   | 2.2E-4     | >100          | 0.0          | 4.4E-8               |
| C45    | 1206         | CAPACITOR | TOP  | 1.7E-3   | 1.7E-5     | >100          | 0.0          | 0.0E0                |
| CMF6   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 1.1E-3   | 1.5E-4     | >100          | 0.0          | 4.7E-9               |
| C48    | 2220         | CAPACITOR | TOP  | 2.7E-3   | 3.0E-5     | >100          | 0.0          | 2.2E-14              |
| CMF5   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 8.6E-4   | 1.7E-4     | >100          | 0.0          | 7.9E-9               |
| C47    | 2220         | CAPACITOR | TOP  | 3.0E-3   | 2.8E-5     | >100          | 0.0          | 1.1E-14              |

#### 3.2. 예비시제 분석결과

#### 3.2.1. 분석결과 종합

현수제어기 기본제품에 대하여 가혹한 중동환경조 건에 대하여 신뢰성 분석을 한 결과로 주제어보드 \_COM을 제외한 나머지 PCB들은 신뢰성 목표인 수 명 10년간 고장확률 5% 이하를 만족하지 못하는 것 으로 나타났다. 심지어 입출력신호처리보드는 고장확 률 100%의 심각한 신뢰성 수준을 보여주고 있다. 이 를 통하여 도출된 잠재된 문제점들에 대해 충실히 보 완책을 마련하였고, 그 다음 단계에서 예비시제 상세 설계안에 반영함으로써 전체적인 신뢰성 수준이 향상 되었다. Figure 16과 Table 6에서 보여준 바와 같이 현수제어기 기존제품과 예비시제에 대한 4종류의 PCB 분석결과를 비교하였을 때, 전반적으로 기존제 품의 분석결과보다 더 나은 신뢰성 결과를 보여주고 있다.



Figure 16. Probability of Failure for PCB of Preliminary Prototype

| PCB<br>Board    | Failure Mode   | RPA<br>Result | Problematic<br>Device |
|-----------------|----------------|---------------|-----------------------|
|                 | Solder Fatigue | Fail          | J14                   |
| Main            | Shock          |               | U86                   |
| CPU             | Vibration      | Pass          |                       |
| _010            | PTH Fatigue    |               |                       |
| N.4 .           | Solder Fatigue |               |                       |
| Main<br>Control | Shock          | Page          |                       |
|                 | Vibration      | Fd55          |                       |
| _00111          | PTH Fatigue    |               |                       |
|                 | Solder Fatigue | Page          |                       |
| Signal          | Shock          | Fd55          |                       |
| Process         | Vibration      | Fail          | U19, U7               |
|                 | PTH Fatigue    | Pass          |                       |
|                 | Solder Fatigue | Pass          |                       |
| Power           | Shock          | Fail          | C31, C4, C1           |
| Supply          | Vibration      | Page          |                       |
|                 | PTH Fatigue    | Fass          |                       |

Table 6. Results of RPA for Preliminary Prototype

#### 3.2.2. 주제어보드\_CPU 분석결과

예비시제 단계에서 주제어보드\_CPU의 설계안과 해석조건이 동일하기 때문에 10년간 고장확률이 동 일하였다. 신뢰성 목표를 충족시키지 못한 요인에 대 해서는 완성시제 단계에서 보완하였다.

#### 3.2.3. 주제어보드\_COM 분석결과

3.1.3절에서 설명한 바와 같이 기존제품에서의 주 제어보드\_COM은 신뢰성 분석결과로 수명 10년간 고장확률 5% 이하를 만족하는 것으로 나타났기 때 문에 설계안 변경 없이 동일한 조건으로 진행되었다.

#### 3.2.4. 입출력신호처리보드 분석결과

Figure 17에서 보여준 바와 같이 예비시제 단계 에서 입출력신호처리보드의 진동해석 결과로서 보 드의 중앙 부근이 진동에 매우 취약한 것으로 확인 되었다. 진동에 대해 신뢰성 향상을 위한 보완책으 로 PCB 측면 양단 가장자리를 지지해 줄 수 있는 프레임 혹은 마운트 포인트를 설치하는 방안, 몰딩 재질 변경 혹은 면적/높이 증가와 같은 방안들이 있 다[11]. 본 연구에서는 중앙 부근에 마운트 포인트 를 추가함으로써 중앙 부근을 강화할 수 있는 보완 책을 제시하였다. Table 4와 Table 7의 빨간 음영 부분을 서로 비교해 보면 결과적으로 입출력신호처 리보드의 진동분석결과는 기존제품에 비해 크게 개 선된 것으로 나타났으며, U19소자를 제외하고 수명 10년간 고장확률 5% 이하를 모두 충족하는 것으로 확인되었다.



Figure 17. RPA Results for Signal Process of Preliminary Prototype

Table 7. Life Prediction for Signal Process of<br/>Preliminary Prototype

| RefDes | Package           | Part Type | Side | Solder   | Max Disp | Max Strain | Damage | TTF (years) 🔺 | Failure Prob |
|--------|-------------------|-----------|------|----------|----------|------------|--------|---------------|--------------|
| U19    | TSSOP-48 (MO-1    | IC        | TOP  | 63SN37PB | 1.3E-1   | 1.4E-3     | 1.5E0  | 6.5           | 97.6         |
| U7     | QFP-48            | IC        | TOP  | 63SN37PB | 4.9E-1   | 1.2E-3     | 2.1E-1 | 47.8          | 0.9          |
| U43    | QFP-64 (MS-026B   | IC        | TOP  | 63SN37PB | 2.3E-1   | 1.2E-3     | 1.4E-1 | 69.1          | 0.3          |
| U1     | BGA324_P0_8MM     | IC        | TOP  | 63SN37PB | 3.6E-1   | 8.4E-4     | 1.4E-1 | 71.5          | 0.3          |
| U22    | TSSOP-48 (MO-1    | IC        | TOP  | 63SN37PB | 9.4E-2   | 1.1E-3     | 7.0E-2 | >100          | 0.0          |
| U14    | TSSOP-14 (MO-1    | IC        | TOP  | 63SN37PB | 6.8E-1   | 1.0E-3     | 3.4E-2 | >100          | 0.0          |
| U12    | TSSOP-14 (MO-1    | IC        | TOP  | 63SN37PB | 7.1E-1   | 1.0E-3     | 2.7E-2 | >100          | 0.0          |
| U15    | QFP-48            | IC        | TOP  | 63SN37PB | 4.6E-1   | 1.0E-3     | 2.7E-2 | >100          | 0.0          |
| U45    | TSSOP-16 (MO-1    | IC        | TOP  | 63SN37PB | 2.2E-1   | 9.6E-4     | 1.6E-2 | >100          | 0.0          |
| U23    | TSSOP-48 (MO-1    | IC        | TOP  | 63SN37PB | 5.7E-2   | 9.5E-4     | 1.5E-2 | >100          | 0.0          |
| U38    | SOIC-8 (MS-012BA) | IC        | TOP  | 63SN37PB | 7.3E-2   | 9.5E-4     | 1.4E-2 | >100          | 0.0          |
| U13    | QFP-48            | IC        | TOP  | 63SN37PB | 5.8E-1   | 9.3E-4     | 1.1E-2 | >100          | 0.0          |
| U47    | SSOP-16 (MO-13    | IC        | TOP  | 63SN37PB | 2.0E-1   | 9.3E-4     | 1.1E-2 | >100          | 0.0          |
| U55    | TSSOP-14 (MO-1    | IC        | TOP  | 63SN37PB | 1.3E-1   | 9.2E-4     | 9.6E-3 | >100          | 0.0          |
| U54    | SOIC-16 (MO-046   | IC        | TOP  | 63SN37PB | 2.0E-1   | 8.8E-4     | 5.7E-3 | >100          | 0.0          |
| U49    | TSSOP-14 (MO-1    | IC        | TOP  | 63SN37PB | 2.0E-1   | 8.7E-4     | 5.5E-3 | ≻100          | 0.0          |
| U51    | RU-20 (MO-153AC)  | IC        | TOP  | 63SN37PB | 4.6E-1   | 8.6E-4     | 4.8E-3 | >100          | 0.0          |
| U26    | MSOP-08 (MO-18    | IC        | TOP  | 63SN37PB | 6.9E-1   | 8.6E-4     | 4.4E-3 | >100          | 0.0          |
| U56    | TSSOP-14 (MO-1    | IC        | TOP  | 63SN37PB | 6.8E-2   | 8.4E-4     | 3.7E-3 | >100          | 0.0          |
| U46    | SOIC-8 (MS-012AA) | IC        | TOP  | 63SN37PB | 2.0E-1   | 8.4E-4     | 3.6E-3 | >100          | 0.0          |
| U24    | SOIC-8 (MS-012AA) | IC        | TOP  | 63SN37PB | 6.4E-1   | 8.3E-4     | 2.9E-3 | >100          | 0.0          |
| U6     | TSSOP-14 (MO-1    | IC        | TOP  | 63SN37PB | 5.8E-1   | 8.3E-4     | 2.9E-3 | >100          | 0.0          |
| U50    | RU-20 (MO-153AC)  | IC        | TOP  | 63SN37PB | 5.1E-1   | 8.0E-4     | 2.0E-3 | >100          | 0.0          |

#### 3.2.5. 전원공급보드 분석결과

Table 3을 살펴보면 기존제품에서의 전원공급보드 의 RPA 수행결과는 충격조건에 매우 취약한 것으로 나타났으며, 이에 대한 보완책으로 Molding 재질을 대체하는 것으로 제시되었다. 기존제품에서 사용된 Molding 재질은 Dow Corning의 3145RTV였으나 부드러운 Molding 특성으로 인하여 여전히 충격에 취약하였다. 그리하여 몇 가지 Molding 재질 후보군 들 중에서 Henkel Loctite의 Hysol ES1002 물성치 를 적용하여 분석한 결과, Table 5와 Table 8의 빨간 음영부분을 서로 비교하였을 때 충격조건에 대한 고장 확률이 크게 개선된 것을 확인할 수 있다.

 Table
 8.
 Life
 Prediction
 for
 Power
 Supply
 of

 Preliminary
 Prototype
 Prototype</t

| RefDes | Package      | Part Type | Side | Max Disp | Max Strain | TTF (years) | Failure Prob | Failure Prob / Cycle |
|--------|--------------|-----------|------|----------|------------|-------------|--------------|----------------------|
| C1     | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 1.3E-2   | 8.0E-3     | 14.4        | 50.1         | 5.9E0                |
| C31    | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 2.0E-2   | 7.4E-3     | 31.8        | 27.0         | 5.1E0                |
| C4     | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 9.8E-3   | 3.6E-3     | ≻100        | 5.3          | 8.6E-1               |
| C20    | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 1.0E-2   | 3.1E-3     | >100        | 3.1          | 5.2E-1               |
| C2     | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 7.8E-3   | 2.5E-3     | >100        | 1.1          | 1.7E-1               |
| C14    | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 3.4E-3   | 1.7E-3     | ≻100        | 0.2          | 2.1E-2               |
| C25    | RADIAL-10X25 | CAPACITOR | TOP  | 7.4E-3   | 1.6E-3     | ≻100        | 0.1          | 1.2E-2               |
| CMF4   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 4.3E-3   | 6.5E-4     | >100        | 0.0          | 5.3E-5               |
| C42    | AVX-D        | CAPACITOR | TOP  | 1.9E-3   | 6.5E-5     | >100        | 0.0          | 3.6E-12              |
| U5     | CDIP FILT    | IC        | TOP  | 1.5E-4   | 1.2E-4     | ≻100        | 0.0          | 2.1E-7               |
| C41    | AVX-D        | CAPACITOR | TOP  | 2.7E-3   | 6.5E-5     | ≻100        | 0.0          | 3.6E-12              |
| C44    | 2220         | CAPACITOR | TOP  | 1.2E-4   | 1.8E-4     | >100        | 0.0          | 2.0E-9               |
| CMF9   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 1.8E-3   | 1.6E-4     | >100        | 0.0          | 6.2E-9               |
| C43    | 2220         | CAPACITOR | TOP  | 8.1E-5   | 5.2E-6     | ≻100        | 0.0          | 0.0E0                |
| CMF8   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 6.1E-3   | 2.3E-4     | ≻100        | 0.0          | 6.0E-8               |
| C46    | 1206         | CAPACITOR | TOP  | 2.0E-3   | 2.1E-5     | >100        | 0.0          | 0.0E0                |
| CMF7   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 5.5E-3   | 2.3E-4     | >100        | 0.0          | 6.0E-8               |
| C45    | 1206         | CAPACITOR | TOP  | 1.7E-3   | 2.0E-5     | ≻100        | 0.0          | 0.0E0                |
| CMF6   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 1.1E-3   | 1.5E-4     | ≻100        | 0.0          | 4.7E-9               |
| C48    | 2220         | CAPACITOR | TOP  | 2.7E-3   | 2.8E-5     | >100        | 0.0          | 1.1E-14              |
| CMF5   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 8.7E-4   | 1.5E-4     | >100        | 0.0          | 4.3E-9               |
| C47    | 2220         | CAPACITOR | TOP  | 3.0E-3   | 2.9E-5     | ≻100        | 0.0          | 1.1E-14              |
| CMF3   | DIP IND      | INDUCTOR  | TOP  | 7.4E-3   | 3.2E-4     | ≻100        | 0.0          | 5.6E-7               |
| C49    | 1206         | CARACITOR | TOP  | 165.2    | 1 55 5     | >100        | 0.0          | 0.050                |

#### 3.3. 완성시제 분석결과

#### 3.3.1. 분석결과 종합

Figure 18은 완성시제 단계에서의 현수제어기를 4가지 분석요인에 대하여 각 PCB 별 고장확률 곡선

을 나타내고 있다. 예비시제의 신뢰성 분석을 통해 도출된 문제점들에 대한 보완책들을 최종적으로 완 성시제 상세설계안에 충실히 보완하였다. 이로써 현 수제어기 PCB에 따른 개별적인 신뢰성 분석결과는 Figure 18과 Table 9에서 보여준 바와 같이 수명 10년간 신뢰성 목표인 고장확률 5% 이하를 충족하 는 것으로 나타났으나 결합된 신뢰성 분석결과는 약 6% 정도의 고장확률을 보여주고 있다.



Figure 18. Probability of Failure for PCB of Completed Prototype

Table 9. Results of RPA for Completed Prototype

| PCB<br>Board           | Failure Mode   | RPA<br>Result | Problematic<br>Device |
|------------------------|----------------|---------------|-----------------------|
|                        | Solder Fatigue |               |                       |
| Main                   | Shock          | Page          | U86                   |
| CPU                    | Vibration      | Fd55          |                       |
|                        | PTH Fatigue    |               |                       |
|                        | Solder Fatigue |               |                       |
| Main<br>Control<br>COM | Shock          | Page          |                       |
|                        | Vibration      | 1 055         |                       |
|                        | PTH Fatigue    |               |                       |
|                        | Solder Fatigue |               |                       |
| Signal                 | Shock          | Pace          |                       |
| Process                | Vibration      | 1 035         | L2                    |
|                        | PTH Fatigue    |               |                       |
|                        | Solder Fatigue |               |                       |
| Power                  | Shock          | Page          |                       |
| Supply                 | Vibration      | 1 055         |                       |
|                        | PTH Fatigue    |               |                       |

#### 3.3.2. 주제어보드\_CPU 분석결과

Table 10에서 나타난 바와 같이 완성시제 단계에 서 주제어보드\_CPU의 RPA 수행결과로서 수명 10 년간 고장확률 5% 이하는 만족하는 것으로 나타났 다. 충격분석에서 U86소자는 10년간 고장확률이 3.4%로 신뢰성 목표인 5% 이하를 만족하는 것으로 확인되었다.

기존제품에서 주제어보드\_CPU의 J14소자는 Solder Fatigue 분석결과로 고장확률이 약 6% 수준 인 것으로 확인되었으며, 이에 대한 보완책으로는 라 미네이트 변경, 패드 사이즈 확대, 볼납 높이 증가 및 Solder 변경과 같은 4가지 방안이 있는 것으로 알려져 있다[7]. 본 연구에서는 예비시제 모델링에서 사용된 J14의 재질 물성치값이 과도하게 보수적으로 설정된 것이 확인되어 완성시제에서 더 적합한 재질 물성치값으로 조정하였다. 이와 같은 보완책을 Solder Fatigue 분석에 반영하여 기존제품에서 약 6% 수준의 고장확률에서 최종적으로 신뢰성 목표인 10년간 5% 이하를 만족하도록 설계하였다.

#### Table 10. Life Prediction for Main Control\_CPU of Completed Prototype

| RefDes | Package         | Part Type | Side | Max Disp | Max Strain | TTF (years) | Failure Prob | Failure Prob / Cycle |
|--------|-----------------|-----------|------|----------|------------|-------------|--------------|----------------------|
| U86    | 484-FBGA        | IC        | TOP  | 3.5E-2   | 1.1E-3     | >100        | 3.4          | 5.7E-1               |
| U58    | 1440-FCBGA      | IC        | TOP  | 3.5E-2   | 1.3E-3     | >100        | 0.9          | 1.5E-1               |
| U87    | 96-FBGA         | IC        | TOP  | 3.6E-2   | 5.6E-4     | >100        | 0.0          | 2.3E-3               |
| U70    | CBGA-837        | IC        | TOP  | 3.7E-2   | 7.4E-4     | >100        | 0.0          | 1.6E-3               |
| U7     | 256-FTBGA       | IC        | BOT  | 2.5E-2   | 4.2E-4     | >100        | 0.0          | 1.3E-3               |
| U13    | 78-TFBGA        | IC        | BOT  | 2.1E-2   | 4.2E-4     | >100        | 0.0          | 2.5E-4               |
| U8     | 90+46L MCM-8S   | IC        | BOT  | 2.2E-2   | 3.0E-4     | >100        | 0.0          | 1.8E-4               |
| U46    | 78-TFBGA        | IC        | TOP  | 2.1E-2   | 3.9E-4     | >100        | 0.0          | 1.7E-4               |
| U12    | 78-TFBGA        | IC        | BOT  | 1.1E-2   | 3.8E-4     | >100        | 0.0          | 1.4E-4               |
| U47    | 78-TFBGA        | IC        | TOP  | 1.1E-2   | 3.8E-4     | >100        | 0.0          | 1.3E-4               |
| U65    | SOIC-12 (MO-226 | IC        | TOP  | 2.4E-2   | 5.1E-4     | >100        | 0.0          | 1.2E-4               |
| U73    | SOIC-12 (MO-226 | IC        | TOP  | 1.4E-2   | 5.1E-4     | >100        | 0.0          | 1.2E-4               |
| U16    | 78-TFBGA        | IC        | BOT  | 2.5E-2   | 3.5E-4     | >100        | 0.0          | 8.0E-5               |
| U52    | 78-TFBGA        | IC        | TOP  | 2.5E-2   | 3.2E-4     | >100        | 0.0          | 4.8E-5               |
| U67    | 78-TFBGA        | IC        | TOP  | 1.2E-2   | 3.1E-4     | >100        | 0.0          | 4.0E-5               |
| R448   | 0402            | RESISTOR  | BOT  | 1.4E-4   | 7.2E-6     | >100        | 0.0          | 0.0E0                |
| R449   | 0402            | RESISTOR  | BOT  | 1.4E-4   | 6.6E-6     | >100        | 0.0          | 0.0E0                |
| R446   | 0402            | RESISTOR  | BOT  | 8.3E-3   | 9.3E-6     | >100        | 0.0          | 0.0E0                |
| R447   | 0402            | RESISTOR  | BOT  | 7.5E-3   | 1.4E-5     | >100        | 0.0          | 0.0E0                |
| R444   | 0402            | RESISTOR  | BOT  | 2.8E-3   | 4.6E-5     | >100        | 0.0          | 0.0E0                |
| R445   | 0402            | RESISTOR  | BOT  | 2.9E-2   | 1.1E-4     | >100        | 0.0          | 2.2E-13              |
| R442   | 0402            | RESISTOR  | BOT  | 1.4E-4   | 1.1E-5     | >100        | 0.0          | 0.0E0                |
| R443   | 0603            | RESISTOR  | BOT  | 1.4E-4   | 8.1E-6     | >100        | 0.0          | 0.0E0                |
| R451   | 0402            | RESISTOR  | BOT  | 2.7E-2   | 7.4E-5     | >100        | 0.0          | 1.1E-14              |
| R452   | 0402            | RESISTOR  | BOT  | 9.9E-3   | 2.2E-5     | >100        | 0.0          | 0.0E0                |
| R450   | 0402            | RESISTOR  | BOT  | 2.4E-2   | 9.2E-5     | >100        | 0.0          | 5.6E-14              |
| R437   | 0402            | RESISTOR  | BOT  | 5.0E-4   | 2.1E-5     | >100        | 0.0          | 0.0E0                |

#### 3.3.3. 주제어보드\_COM 분석결과

3.2.3절에서 설명했던 바와 같이 완성시제 단계에 서의 주제어보드\_COM은 동일한 설계안 및 분석조 건으로 신뢰성 분석을 진행하였고 수명 10년간 고장 확률 5% 이하를 만족하는 것으로 나타났다.

#### 3.3.4. 입출력신호처리보드 분석결과

예비시제 단계에서 입출력신호처리보드의 중앙 부근에 마운트 포인트를 추가함으로써 Harmonic 진동해석결과는 크게 개선된 것으로 나타났으나, 취 약부위는 여전히 존재하였다. 따라서 중앙 부근에 마운트 포인트를 3개 추가함으로써 Figure 19에 나 타난 바와 같이 중앙 부근에서 더욱 안정된 진동특 성을 보여주었다. 그리고 Table 11에서 보여준 바 와 같이 L2소자가 가장 취약한 것으로 나타났으나, 수명 10년간 고장확률이 3%인 것으로 확인되어 신 뢰성 목표인 10년간 5% 이하는 달성한 것으로 나타 났다.



Figure 19. RPA Results for Signal Process of Completed Prototype

 
 Table 11. Life Prediction for Signal Process of Completed Prototype

| RefDes | Package         | Part Type | Side | Max Disp | Max Strain | TTF (years) | Failure Prob | Failure Prob / Cycle |
|--------|-----------------|-----------|------|----------|------------|-------------|--------------|----------------------|
| L2     | C-BEND-7360-38  | INDUCTOR  | TOP  | 9.2E-3   | 2.6E-3     | >100        | 3.0          | 3.6E-1               |
| U1     | BGA-168         | IC        | TOP  | 2.1E-1   | 1.3E-3     | >100        | 0.4          | 7.4E-2               |
| L4     | C-BEND-7360-38  | INDUCTOR  | TOP  | 2.2E-2   | 1.9E-3     | >100        | 0.4          | 6.8E-2               |
| L3     | C-BEND-7360-38  | INDUCTOR  | TOP  | 2.2E-2   | 1.9E-3     | >100        | 0.4          | 6.4E-2               |
| L1     | C-BEND-7360-38  | INDUCTOR  | TOP  | 4.9E-3   | 1.8E-3     | >100        | 0.3          | 5.7E-2               |
| P2     | PDIP-64 (MO-016 | PLUG CO   | TOP  | 1.1E-3   | 3.7E-4     | ≻100        | 0.0          | 3.7E-3               |
| P1     | PDIP-64 (MO-016 | PLUG CO   | TOP  | 1.2E-3   | 3.6E-4     | ≻100        | 0.0          | 3.4E-3               |
| U86    | TSSOP-48 (MO-1  | IC        | TOP  | 1.9E-1   | 8.7E-4     | >100        | 0.0          | 1.9E-3               |
| U18    | TSSOP-48 (MO-1  | IC        | TOP  | 2.9E-2   | 5.2E-4     | >100        | 0.0          | 7.5E-5               |
| U23    | TSSOP-48 (MO-1  | IC        | TOP  | 5.0E-2   | 4.9E-4     | >100        | 0.0          | 5.0E-5               |
| J1     | MO-078          | JACK      | TOP  | 5.3E-2   | 4.4E-4     | >100        | 0.0          | 3.2E-5               |
| U43    | QFP-64 (MS-026B | IC        | TOP  | 8.8E-2   | 4.4E-4     | >100        | 0.0          | 2.5E-5               |
| U19    | TSSOP-48 (MO-1  | IC        | TOP  | 6.0E-2   | 4.3E-4     | >100        | 0.0          | 2.3E-5               |
| U83    | QFP-44 (MS-022A | IC        | TOP  | 2.0E-1   | 4.2E-4     | ≻100        | 0.0          | 1.9E-5               |
| R206   | 0603            | RESISTOR  | TOP  | 6.5E-2   | 9.3E-5     | ≻100        | 0.0          | 1.7E-12              |
| R327   | 0603            | RESISTOR  | TOP  | 3.5E-3   | 4.4E-5     | >100        | 0.0          | 1.1E-14              |
| R569   | 0603            | RESISTOR  | TOP  | 4.2E-2   | 2.1E-4     | >100        | 0.0          | 3.1E-10              |
| R328   | 0603            | RESISTOR  | TOP  | 3.1E-3   | 5.0E-5     | >100        | 0.0          | 3.3E-14              |
| R325   | 0603            | RESISTOR  | TOP  | 2.6E-3   | 3.8E-5     | >100        | 0.0          | 1.1E-14              |
| R326   | 0603            | RESISTOR  | BOT  | 3.3E-3   | 4.6E-5     | >100        | 0.0          | 2.2E-14              |
| R202   | 0603            | RESISTOR  | TOP  | 8.1E-2   | 6.7E-5     | >100        | 0.0          | 2.1E-13              |
| R323   | 0603            | RESISTOR  | BOT  | 1.4E-2   | 5.0E-5     | >100        | 0.0          | 3.3E-14              |
| R203   | 0603            | RESISTOR  | TOP  | 9.1E-2   | 9.5E-5     | ≻100        | 0.0          | 2.0E-12              |
| R324   | 0603            | RESISTOR  | TOP  | 2.8E-3   | 3.2E-5     | ≻100        | 0.0          | 0.0E0                |
| R321   | 0603            | RESISTOR  | BOT  | 1.4E-2   | 5.1E-5     | ≻100        | 0.0          | 3.3E-14              |
| R563   | 0603            | RESISTOR  | TOP  | 6.0E-2   | 1.9E-4     | >100        | 0.0          | 1.6E-10              |
| R201   | 0603            | RESISTOR  | TOP  | 7.3E-2   | 3.5E-5     | >100        | 0.0          | 0.0E0                |

#### 3.3.5. 전원공급보드 분석결과

Table 6에서 보여준 바와 같이 예비시제 단계에서 전원공급보드의 Molding 재질로 Henkel Loctite의 Hysol ES1002 물성치를 적용하여 분석한 결과로서 충격조건에 관한 고장확률이 크게 개선되었지만, 여 전히 고장확률 5% 이하를 만족시키지 못하는 소자 들이 있는 것으로 확인되었다. 따라서 이에 대한 보 완책으로 Molding 재질을 Hitech Korea의 HT-130DL로 변경하였을 때 Table 12의 초록 음영부분 에서 알 수 있듯이 수명 10년간 고장확률 5% 이하 를 모두 만족하는 것으로 나타났다.

 
 Table 12. Life Prediction for Power Supply of Completed Prototype

| RefDes | Package   | Part Type | Side | Max Disp | Max Strain | TTF (years) 🔺 | Failure Prob | Failure Prob / Cycle |
|--------|-----------|-----------|------|----------|------------|---------------|--------------|----------------------|
| C42    | AVX-D     | CAPACITOR | TOP  | 1.7E-3   | 2.4E-4     | >100          | 0.0          | 1.5E-8               |
| U5     | CDIP FILT | IC        | TOP  | 2.2E-4   | 1.1E-4     | >100          | 0.0          | 1.7E-7               |
| C41    | AVX-D     | CAPACITOR | TOP  | 2.4E-3   | 2.4E-4     | >100          | 0.0          | 1.6E-8               |
| C44    | 2220      | CAPACITOR | TOP  | 2.0E-4   | 1.9E-4     | >100          | 0.0          | 2.6E-9               |
| CMF9   | DIP IND   | INDUCTOR  | TOP  | 1.6E-3   | 2.5E-4     | >100          | 0.0          | 1.2E-7               |
| C43    | 2220      | CAPACITOR | TOP  | 8.3E-5   | 5.2E-6     | >100          | 0.0          | 0.0E0                |
| CMF8   | DIP IND   | INDUCTOR  | TOP  | 7.4E-3   | 2.4E-4     | >100          | 0.0          | 8.0E-8               |
| C46    | 1206      | CAPACITOR | TOP  | 2.2E-3   | 2.7E-5     | >100          | 0.0          | 0.0E0                |
| CMF7   | DIP IND   | INDUCTOR  | TOP  | 6.4E-3   | 2.7E-4     | >100          | 0.0          | 1.9E-7               |
| C45    | 1206      | CAPACITOR | TOP  | 1.9E-3   | 2.4E-5     | ≻100          | 0.0          | 0.0E0                |
| CMF6   | DIP IND   | INDUCTOR  | TOP  | 1.2E-3   | 2.5E-4     | ≻100          | 0.0          | 1.1E-7               |
| C48    | 2220      | CAPACITOR | TOP  | 2.8E-3   | 3.3E-5     | ×100          | 0.0          | 3.3E-14              |
| CMF5   | DIP IND   | INDUCTOR  | TOP  | 9.1E-4   | 2.5E-4     | ≻100          | 0.0          | 1.3E-7               |
| C47    | 2220      | CAPACITOR | TOP  | 2.7E-3   | 3.4E-5     | ≻100          | 0.0          | 3.3E-14              |
| CMF4   | DIP IND   | INDUCTOR  | TOP  | 2.1E-3   | 2.0E-4     | >100          | 0.0          | 2.8E-8               |
| CMF3   | DIP IND   | INDUCTOR  | TOP  | 3.6E-3   | 3.9E-4     | >100          | 0.0          | 1.9E-6               |
| C49    | 1206      | CAPACITOR | TOP  | 1.5E-3   | 1.4E-5     | >100          | 0.0          | 0.0E0                |
| CMF2   | DIP IND   | INDUCTOR  | TOP  | 3.4E-3   | 3.5E-4     | >100          | 0.0          | 1.1E-6               |
| CMF1   | DIP IND   | INDUCTOR  | TOP  | 1.7E-3   | 2.4E-4     | >100          | 0.0          | 9.8E-8               |
| C51    | 2220      | CAPACITOR | TOP  | 5.6E-3   | 3.8E-5     | >100          | 0.0          | 7.8E-14              |
| C50    | 1206      | CAPACITOR | TOP  | 1.5E-3   | 1.1E-5     | >100          | 0.0          | 0.0E0                |
| R1     | 1206      | RESISTOR  | TOP  | 1.9E-4   | 4.2E-6     | >100          | 0.0          | 0.0E0                |
| C53    | 1206      | CAPACITOR | TOP  | 1.7E-3   | 1.9E-5     | >100          | 0.0          | 0.0E0                |
| R2     | 1206      | RESISTOR  | TOP  | 1.2E-3   | 3.6E-5     | >100          | 0.0          | 1.1E-14              |
| C52    | 2220      | CAPACITOR | TOP  | 4.2E-3   | 3.6E-5     | >100          | 0.0          | 5.6E-14              |
| C55    | 2220      | CAPACITOR | TOP  | 6.2E-4   | 6.5E-6     | >100          | 0.0          | 0.0E0                |

## 4. 결론

본 연구에서는 중동 수출형 K2전차에 장착될 주 요 전장품 10종 중 현수제어기 내부의 PCB 4종류에 대한 신뢰성을 평가하기 위하여 RPA 기법을 활용하 였다. 특히 중동지역의 가혹한 운용환경조건에서 전 장품 신뢰성의 전반적인 수준 향상을 위해 RPA 도 구인 ANSYS Sherlock을 활용하였으며, 이를 통하 여 설계단계에서 내재된 고장 위험요소를 미리 파악 하여 위험 완화조치를 완성시제 상세설계에 충분히 반영하였다.

RPA 수행을 위하여 MIL-STD-810C 규격의 Harmonic 진동조건과 충격조건 및 STANAG-2895 규격의 온도조건을 적용하였다. 특히 중동 환경에서 무기체계 운용조건에서의 PCB 각 소자 온도 데이터 정보를 얻기 위하여 중동 외기조건에서의 K2전차 승무원실 내부열유동해석 및 현수제어기 단품수준에 서의 복합열전달해석을 수행하였다. 냉방장치 미작 동 상태에서 전장품 발열량 및 중동지역에서의 태양 복사량을 고려하여 K2전차 승무원실 내부열유동해 석을 수행하였으며, 이 해석결과로부터 현수제어기 주변온도값을 도출하였다. 이를 통하여 도출된 현수 제어기 주변온도값을 Enclosure를 포함한 복합열전 달해석에 적용하였고, 각 PCB에서 도출된 Thermal Map을 RPA 수행에 활용하였다.

우선 현수제어기 기존제품에 대하여 가혹한 중동 환경조건에서의 Solder Fatigue, PTH Fatigue, 충 격, 그리고 Harmonic 진동에 대한 신뢰성 분석을 수행하였고, 이를 통하여 잠재된 고장 위험요소를 도 출할 수 있었다. 기존제품을 통해서 도출된 문제점에 대한 보완책을 그 다음 예비시제 상세설계안에 반영 하였고 그로 인해 전체적인 신뢰성 향상을 도모하였 다. 그리고 그 다음 단계에서 기존제품과 예비시제의 신뢰성 분석을 통해서 도출된 문제점들에 대한 보완 책들을 최종적으로 완성시제 상세설계안에 충실히 보완함으로써 신뢰성 목표인 10년간 고장확률 5% 이하의 목표수명(*B*₅≥10년)이 충족되도록 신뢰성 설계를 수행하였다.

향후 해당장치에 대한 무고장 가속수명시험이 아 닌 실제 고장이 발생할 시점까지의 가속수명시험을 실시하여 예측수명결과를 확보할 수 있다면 RPA 수 명분석 결과와 비교하여 일치성에 관한 검증을 해 볼 필요가 있다. 또한 그 전이라도 가용한 실물의 반 응을 직접 특성화하여 RPA 시뮬레이션에 반영하는 과정을 통해 RPA 수명분석의 정확도를 더 높일 수 있을 것으로 전망된다.

#### 후 기

본 연구는 국방기술진흥연구소의 무기체계 개조 개발지원사업 "중동 수출형 K2전차 주요장치 개조 개발(과제번호 : F190014)"사업의 지원으로 수행되 었으며 이에 감사드립니다.

#### 참고문헌

- Moon, S., Kim, I. S., Kim, H. J., & Kwon, H. A, "A Study on the Reliability Evaluation of Middle East Export-type K2 Tank Electrical Equipment", *Fall Conference of the Korean Reliability Society*, pp. 29–29, 2022.
- 2 Malendele, P., Park, S., & Han, C., "Application and Validation of Sherlock with Steinberg's Model for Life Prediction of BGA on Printed Circuit Board Under Random Vibration", *Proceedings of KSME Annual Meeting*, pp. 1732–1736, 2021.
- Park, T., Park, J., Park, H., & Oh, H., "Structural Reliability Evaluation on Solder Joint of BGA and TSSOP Components under Random Vibration Using Reliability and Life Prediction Tool of Sherlock", *Journal of the Korean Society for Aeronautical and Space Science*, 45(12), pp. 1048–1058, 2017.
- <sup>4</sup> Cha, J., Park, K., Lee, K., Bak, B., Kim, H., & Kwon, H., "A Study on Design for Reliability for the PBA of Warship based on Reliability Physics Analysis", *Journal of the Korea Academia–Industrial Cooperation Society*, 20(12), pp. 535–545, 2019.
- 5 Kim, J., Lee, K., Yoon, H., Lee, S., Heo, J., & Kwon, H., "Reliability Design Analysis for Underwater Buriened PBA Based on PoF", *Journal of Applied Reliability*, 17(4), pp. 280–288, 2017.
- MIL-STD-810G Environmental Engineering Considerations and Laboratory Tests, Part One Annex C-3, US Department of Defense, 2008.
- Cha, J., Lee, Y., Koh, H., Jo, S., Kim, G., & Yoon, Y., "A Case Study on the Reliability Design of Missile CPU-board with Reliability Physics", *Journal of Applied Reliability*, 22(2), pp. 164–177, 2022.
- B Moon, S., Choi, B., Choi, H., & Kim, Y., "Reliability Evaluation of Export-type K2 Tank Electronic Equipment by Acceleration Life Test", *Journal of Defense Quality Society*, 5(1), pp. 102–110, 2023.
- Kim, H., Moon, S., & Sung, H., "A Study on the Reliability Evaluation Method for Electronic Equipment of Export-type K2 Tank", *KIMST Annual Conference Proceedings*, pp. 512–513, 2023.

- Colman, B., Handbook for Robustness Validation of Automotive Electrical/Electronic Modules, ZVEI, Electronic Components and Systems Division, 2013.
- 11 ANSYS Inc., Sherlock Theory Reference, 2021.
- 12 Alter Technology, https://wpo-altertechnology.com/t hermomechanical-failures-in-plated-through-vias-pt vs/, 2024, 03, 29
- STANAG 2895 Extreme Climatic Conditions and Derived Conditions for Use in Defining Design/Test Criteria for NATO Forces Materiel, North Atlantic Treaty Organization, 1990.
- MIL-STD-810C Environmental Test Methods, Method 514.2 Vibration, US Department of Defense, 1975.
- Moon, S., Kwon, S. W., An, S. H., Lee, K. H., & Kang, H. S., "A Numerical Study for Evaluation of Thermal Comfort in the Cabin Room of the Tracked Vehicle", *KIMST Annual Conference Proceedings*, pp. 1641–1642, 2013.

# imal & Article inagement Syst