

六西格玛控制(下) -特殊控制图及习题讲解

2022

六西格玛黑带课程培训





見 录

- 2 累积和控制图
- **2** 指数加权滑动平均控制图
- **预控制**
- 4 习题讲解

两类错误

第一类错误

第二类错误

- □ 虚发警报 α
- ─ 过程正常而点子偶然超出 控制限外,判断过程异常
- 圆漏发警报 β
- □ 过程异常而点子落在控制 限内,不能判断过程异常

常规控制图:先定α,再定β。

在3σ方式下,α=0.27%,容易导致漏发警报的概率增加。

- 常规休哈特控制图存在着对过程小偏移不灵敏的缺陷。
- > CUSUM控制图的诞生正是为了解决过程小偏移的质量控制问题。
- ▶ 设计思想:用"平均链长"(average run length, ARL)控制两类错误, 对过程的判断是以历次观测结果为依据,对观测数据加以累积。这样 可以充分利用数据所提供的信息,对发现过程的小偏移特别有效。

> 使用条件:

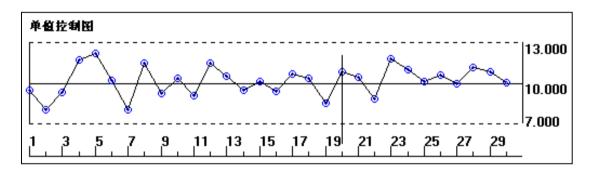
生产是连续的,按时间次序获得的样本代表了随时间推移的过程质量水平,并且生产过程的质量水平是处在一个稳定的状态;

一旦由于一些异常因素使质量突然发生了变化,那么过程在为调整之前就将维持在这一状态,直到采取措施。

> 示例:

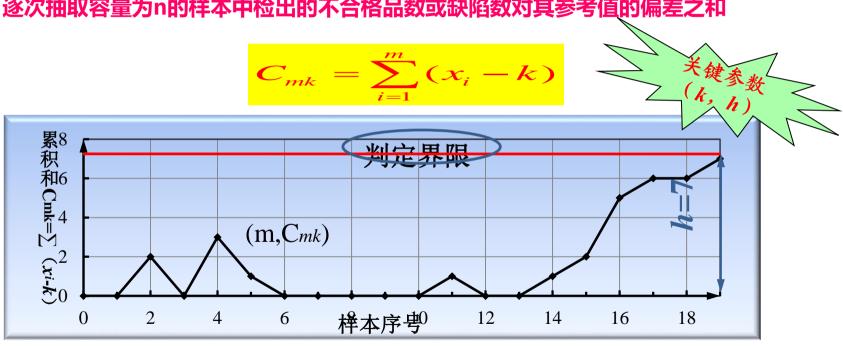
序号	原始观测值	序号	原始观测值	序号	原始观测值
1	9.45	11	9.03	21	10.40
2	7.99	12	11.47	22	8.83
3	9.29	13	10.51	23	11.79
4	11.66	14	9.40	24	11.00
5	12.16	15	10.08	25	10.10
6	10.18	16	9.37	26	10.58
7	8.04	17	10.62	27	9.88
8	11.46	18	10.31	28	11.12
9	9.20	19	8.52	29	10.81
10	10.34	20	10.84	30	10.02

- ightharpoonup 前20个观测值随机地取自均值为 μ =10、方差为 σ^2 =1的正态分布。
- ho 后10个观测值随机地取自均值为 μ =10.5、方差为 σ^2 =1的正态分布



▶累积和:概念

逐次抽取容量为n的样本中检出的不合格品数或缺陷数对其参考值的偏差之和



≻统计量Cmk,在过程处于稳态和偏移时的两种情况:

- a)过程处于受控状态,Cmk作为随机变量,应在控制界线下方波动
- b) 如果过程运行中逐渐失控,那么有两种可能:
 - 一是发生向上偏移,过程均值增大
 - 二是发生向下偏移,过程均值降低

▶判定准则:

对过程是否正常的判定,取决于局部累积和的点(m, C_{mk})是否落在判定界限内,判定界限有参数h来确定

Cmk<0 过程判稳

Cmk>h 过程判异

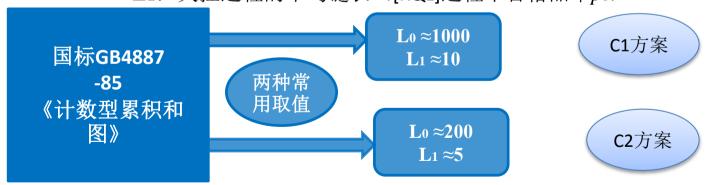
- ➤ 平均链长ARL (Average Run Length): 对某一个确定的质量特性水平, 控制图从开始进行控制直到发出警报信号为止所抽取的平均样本数。
- ▶ 过程处于稳态时,均值控制图的ARL为 370=1/0.0027,即过程处于稳态时,平均每370个样本中会产生一个失控的信号,即存在一个界外点。
- ▶ 显然,过程处于稳态时,ARL越长越好;过程出现异常时,ARL越短越好

▶平均链长(L): 概念

给定的质量水平,累积和控制图从开始到发出警报为止所抽取的平均样本数

ightharpoons **The Marker of Marker** ho **The Marker of Marker of Marker** ho **The Marker of Marke**

L1: 失控过程的平均链长([RQL]过程不合格品率 p_1)



举例 例子8-4:

项目团队在夹具磨铣工序的过程控制中,每半小时抽检一个样本,按控制测量的要求,产品的不合格品率不应超过**6%**,并且希望对异常的生产过程能在半天中检测出来,按要求制定累积和控制图。

a) 确定方案:

要求半小时检一次,半天能检出,则L1 <8,所以选用C2方案

b) 按规范确定po和p1

规范要求不合格品率不应超过6%,取p1=5%,根据过去经验取p0=2.1%

c) 确定样本大小n和控制图参数

从 C_2 方案中找出与 p_1/p_0 最接近的值为2.3或2.5,取2.5,则可知: $T_0=1.0$,h=5,k=1.5,样本容量 $n=T_0/p_0=48$ 。





累积和方案的计算(k=1.5, h=5)



序号m	不合格品数xm	对参考值的偏差(xm-k)	偏差的累积和Cm
1	1	-0.5	-0.5*
2	2	0.5	0.5
3	2	0.5	1.0
4	0	-1.5	-0.5*
5	0	-1.5	-1.5*
6	0	-1.5	-1.5*
7	0	-1.5	-1.5*
8	2	0.5	0.5
9	0	-1.5	-1.0*
10	1	-1.5	-0.5*
11	2	0.5	0.5
12	4	2.5	3.0
13	2	0.5	3.5
14	2	0.5	4.0
15	3	1.5	5.5**

累积和控制图



指数加权移动平均控制图 EWMA

》继1954年佩基(Page)提出累积和CUSUM控制图之后, 1959年罗伯特(Robert)又提出另一种能够有效控制过程小 偏移的方法:EWMA(Exponentially Weighted Moving Average,指数加权滑动平均)控制图,同样充分利用了所有 的历史数据,且对数据的处理更有特色。

指数加权滑动平均控制图

用来监测过程小偏移的控制图工具,广泛用于小样本检验

指数加权滑动平均控制图的基本原理如下:

设x1,x2...为相互独立的随机变量,则指数加权移动平均控制图统计量:

 $Z_{t}=\lambda x_{t}+(1-\lambda)Z_{t-1}$

式中,Zt为当前时刻的EWMA统计量,

Zt-1为上一时刻的EWMA统计量

Zo=μo为EWMA统计量的初值;

xt为当前时刻的观测值。



权重因子λ

当 $\lambda \to 1$ 时,则 x_t 的权重趋近于1,此时 Z_t 的值是由 x_t 来确定

当 λ=1时,指数加权移动平均控制图则演变为常规控制图-单

值 x控制图

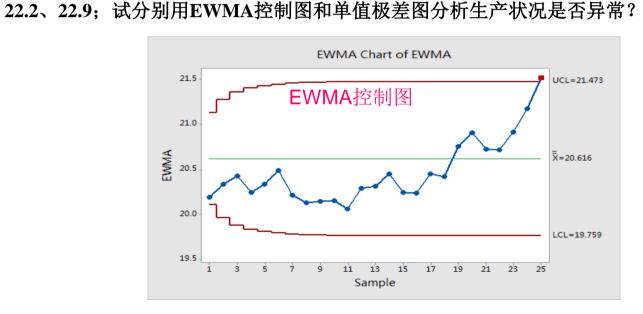
EWMA控制图的控制线为:

UCL=
$$\hat{\mu}$$
+3 $\hat{\sigma}\sqrt{\lambda/(2-\lambda)}$
LCL= $\hat{\mu}$ -3 $\hat{\sigma}\sqrt{\lambda/(2-\lambda)}$

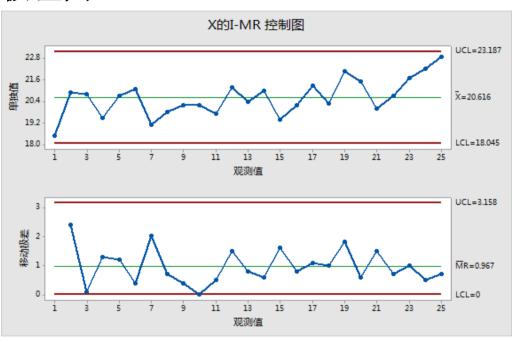
λ常用取值: 0.08、0.10、0.15、0.2



举例:

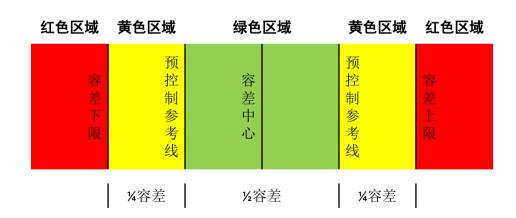


单值-极差图



预控制

- 预控制是一种探测和预防失效的控制图方法
- 采用不同的彩色作为编码,中心区域是绿色的,警戒区域是黄色的,容差范围以外的额区域是红色的。



预控制的规则

- > 规则1:
- 第一个样本落在绿色区域,不用采取行动-继续运行
- ➤ 规则2:
- 第一个样本落在黄色区域,那么检查第二个
- 如果第二个样本落在绿色区域,那么继续运行
- 如果第二个样本落在黄色区域的同一边,那么调整流程设定
- 如果第二个样本落在黄色区域的另一边,那么停止流程调查变异原因
- ▶ 规则3:
- 任意样本落入红色区域,那么停止流程。调查变异原因,调整或重新设定流程。证明流程合格后回到规则1

预控制

- 抽样频率由以下考虑因素决定,例如:
- 流程改变的频率
- 流程自然变化的频率
- 操作者经验
- > 建议检验频率为:

两次测量之间的分钟数=两次过程调整之间的小时数*10

历年考题1:

在控制图的应用中,可以灵敏地检测出过程均值发生的小偏移的控制图有()

答案: BC

- A、平均值和极差控制图
- B、累积和(CUSUM)控制图
- C、指数加权滑动平均(EWMA)控制图
- D、单值和移动极差控制图

历年考题 2:

下面关于积累和控制图(CUSUM)的描述,正确的是()

答案 AC

- A、累积和控制图对发现过程小偏移更有效
- B、累积和控制图对发现过程的变异增大更有效
- C、累积和控制图可以和常规控制图联合使用
- D、和常规控制图联合使用时,增加累积和控制图后 并不会增加原来犯第一类错误的概率

注:题目换成EWMA,答案完全一样

