MOOC Statistique pour ingénieur Thème 2 : échantillonnage, estimation

Vidéo 5 : Contrôle statistique

F. Delacroix M. Lecomte

Institut Mines-Télécom École Nationale Supérieure des Mines de Douai



Sommaire

- 1 Principe des cartes de contrôle
- 2 Cartes de contrôle de l'écart-type
- Cartes de contrôle de la moyenne
- Efficacité des cartes de contrôle

Principe des cartes de contrôle

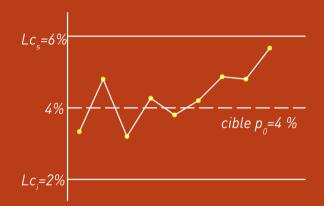


Walter Shewhart (1891 - 1967)



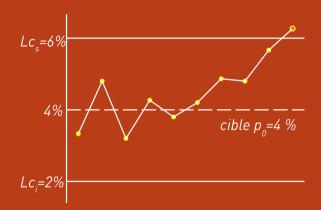
Principe des cartes de contrôle

- Limites de contrôle inférieure et supérieure Lc_i et Lc_s
- Report des estimations du paramètre sur différents échantillons successifs



Principe des cartes de contrôle

- Limites de contrôle inférieure et supérieure Lc_i et Lc_s
- Report des estimations du paramètre sur différents échantillons successifs
- Détection des points «hors contrôle»



Exemple : fabrication d'un médicament

X=masse d'un comprimé



Exemple: fabrication d'un médicament

X=masse d'un comprimé

Si le processus est maîtrisé,
$$\mathit{X} \sim \mathcal{N}\left(\mu, \sigma^2\right)$$
 où $\left\{ egin{array}{ll} \mu &=& 63\,\mathrm{mg} \\ \sigma &=& 0, 1\,\mathrm{mg} \end{array} \right.$

Mise en place de deux cartes de contrôle aux objectifs différents :

- sur la moyenne : détection d'un décentrage
- sur l'écart-type : recherche de l'origine d'une dispersion anormale

Sommaire

- 1 Principe des cartes de contrôle
- Cartes de contrôle de l'écart-type
- Cartes de contrôle de la moyenne
- Efficacité des cartes de contrôle

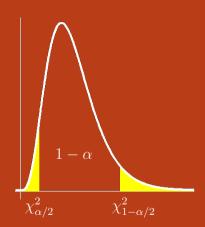
Limites de contrôle de la carte de l'écart-type

Rappels:

- S²=variance empirique de l'échantillon
- $Z = \frac{n S^2}{\sigma^2} \sim \chi_{n-1}^2$

Intervalle de probabilité : soient $\chi^2_{\alpha/2}$ et $\chi^2_{1-\alpha/2}$ tels que

$$\mathbb{P}\left(\chi_{\alpha/2}^2 \le Z \le \chi_{1-\alpha/2}^2\right) = 1 - \alpha$$



Limites de contrôle de la carte de l'écart-type

Rappels:

- S²=variance empirique de l'échantillon
- $Z = \frac{n S^2}{\sigma^2} \sim \chi_{n-1}^2$

Intervalle de probabilité : soient $\chi^2_{\alpha/2}$ et $\chi^2_{1-\alpha/2}$ tels que

$$\mathbb{P}\left(\chi_{\alpha/2}^2 \le Z \le \chi_{1-\alpha/2}^2\right) = 1 - \alpha$$

$$\mathbb{P}\left(\sigma\sqrt{\frac{\chi_{\alpha/2}^2}{\mathsf{n}}} \leq \mathsf{S} \leq \sigma\sqrt{\frac{\chi_{1-\alpha/2}^2}{\mathsf{n}}}\right) = 1-\alpha$$

Définition

Limites inférieure et supérieure de contrôle de σ :

$$Lc_i(\sigma) = \sigma \sqrt{\frac{\chi^2_{\alpha/2}}{n}} \quad Lc_s(\sigma) = \sigma \sqrt{\frac{\chi^2_{1-\alpha/2}}{n}}$$

Exemple: fabrication d'un médicament

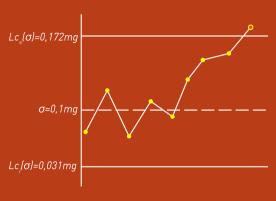
$$egin{aligned} \mathcal{L} c_{i}(\sigma) &= \sigma \sqrt{rac{\chi_{lpha/2}^{2}}{n}} \ \mathcal{L} c_{s}(\sigma) &= \sigma \sqrt{rac{\chi_{1-lpha/2}^{2}}{n}} \end{aligned}$$

Avec $\sigma = 0, 1 \, \text{mg}$ et n = 10,

$$\chi^2_{\alpha/2} = 0,972 \quad \text{et} \quad \chi^2_{1-\alpha/2} = 29,666$$

on obtient

$$Lc_i(\sigma) = 0,031 \, mg$$
 $Lc_s(\sigma) = 0,172 \, mg$





Sommaire

- 1 Principe des cartes de contrôle
- 2 Cartes de contrôle de l'écart-type
- 3 Cartes de contrôle de la moyenne
- 4 Efficacité des cartes de contrôle

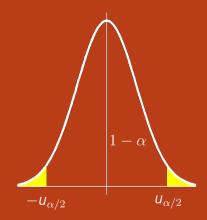
Limites de contrôle de la carte de la moyenne

Rappels:

- \overline{X} =moyenne empirique
- $U = \frac{\overline{X} \mu}{\sigma / \sqrt{n}} \sim \mathcal{N}(0, 1)$

Soit $u_{\alpha/2}$ tel que

$$\mathbb{P}\left(-u_{\alpha/2} \le U \le u_{\alpha/2}\right) = 1 - \alpha$$



Limites de contrôle de la carte de la moyenne

Rappels:

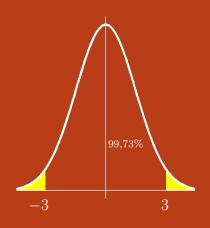
- \overline{X} =moyenne empirique
- $\bullet U = \frac{\overline{X} \mu}{\sigma / \sqrt{n}} \sim \mathcal{N}(0, 1)$

Soit $u_{\alpha/2}$ tel que

$$\mathbb{P}\left(-u_{\alpha/2} \le U \le u_{\alpha/2}\right) = 1 - \alpha$$

Pour $\alpha=0,27\%$ on a $u_{\alpha/2}=3$. Intervalle de probabilité pour \overline{X} à $1-\alpha=99,73\%$:

$$\mu - 3\frac{\sigma}{\sqrt{n}} \le \overline{X} \le \mu + 3\frac{\sigma}{\sqrt{n}}$$



Limites de contrôle de la carte de la moyenne

Rappels:

- \overline{X} =moyenne empirique
- $U = \frac{\overline{X} \mu}{\sigma / \sqrt{n}} \sim \mathcal{N}(0, 1)$

Soit $u_{\alpha/2}$ tel que

$$\mathbb{P}\left(-u_{\alpha/2} \le U \le u_{\alpha/2}\right) = 1 - \alpha$$

Pour $\alpha=0,27\%$ on a $u_{\alpha/2}=3$. Intervalle de probabilité pour \overline{X} à $1-\alpha=99,73\%$:

$$\mu - 3\frac{\sigma}{\sqrt{n}} \le \overline{X} \le \mu + 3\frac{\sigma}{\sqrt{n}}$$

Définition

Limites inférieure et supérieure de contrôle de μ :

$$Lc_i(\mu) = \mu - 3\frac{\sigma}{\sqrt{n}}$$
$$Lc_s(\mu) = \mu + 3\frac{\sigma}{\sqrt{n}}$$



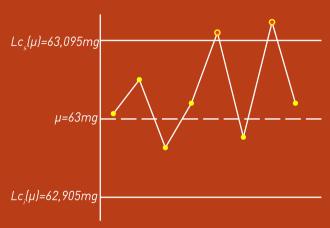
Exemple: fabrication d'un médicament

$$\mathcal{L}c_i(\mu) = \mu - 3\frac{\sigma}{\sqrt{n}}$$
 $\mathcal{L}c_s(\mu) = \mu + 3\frac{\sigma}{\sqrt{n}}$

Avec $\mu=63\,\mathrm{mg}$, $\sigma=0,1\,\mathrm{mg}$ et n=10, on obtient

$$Lc_i(\mu) = 62,905 \, mg$$

 $Lc_s(\mu) = 63,095 \, mg$



Sommaire

- 1 Principe des cartes de contrôle
- 2 Cartes de contrôle de l'écart-type
- Cartes de contrôle de la moyenne
- Efficacité des cartes de contrôle

Efficacité des cartes de contrôle

2 risques d'erreur :

α	risque de conclure à un déréglage alors que le processus est bien réglé, fixé lors du calcul des limites de contrôle
β	risque de ne pas déceler de déréglage alors que celui-ci existe

 $1-\beta$ =probabilité de déceler un déréglage existant

Cas de la carte de contrôle de la moyenne

On suppose que (μ et σ étant connus):

- si le processus est bien maîtrisé, $X \sim \mathcal{N}\left(\mu, \sigma^2\right)$
- si le processus est décentré d'une quantité $k\sigma$, $X\sim\mathcal{N}\left(\mu+k\sigma,\sigma^2\right)$

On a

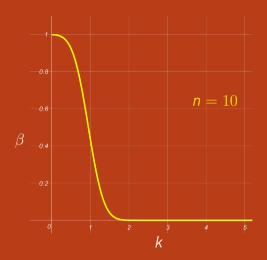
$$\beta = \mathbb{P}\left(Lc_i(\mu) \le \overline{X} \le Lc_s(\mu)\right)$$
$$= \Phi\left(3 - k\sqrt{n}\right) - \Phi\left(-3 - k\sqrt{n}\right)$$

La courbe $k \mapsto \beta(k)$ est la courbe d'efficacité à n fixé.

$$\beta = \Phi(3 - k\sqrt{n}) - \Phi(-3 - k\sqrt{n})$$

Pour n = 10:

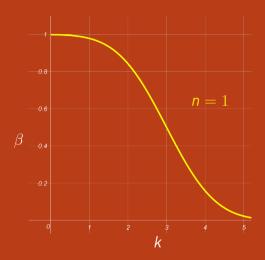
k	eta
0	1
0,5	0,9220
0,75	0,7351
1	0,4355
1,25	0,1703
1,5	0,0406
1,75	0,0056
2	0,0004
3	0,0000





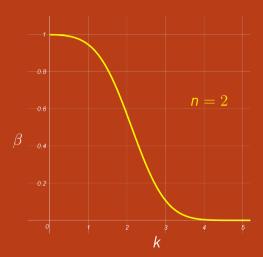
$$\beta = \Phi(3 - k\sqrt{n}) - \Phi(-3 - k\sqrt{n})$$

En faisant varier n on obtient plusieurs courbes.



$$\beta = \Phi(3 - k\sqrt{n}) - \Phi(-3 - k\sqrt{n})$$

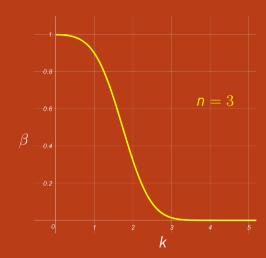
En faisant varier n on obtient plusieurs courbes.



$$\beta = \Phi(3 - k\sqrt{n}) - \Phi(-3 - k\sqrt{n})$$

En faisant varier *n* on obtient plusieurs courbes.

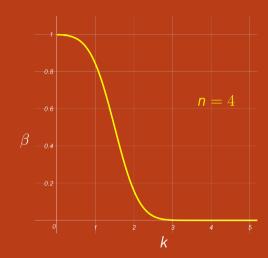
Valeurs acceptables de β : entre 5 et 20%.



$$\beta = \Phi(3 - k\sqrt{n}) - \Phi(-3 - k\sqrt{n})$$

En faisant varier *n* on obtient plusieurs courbes.

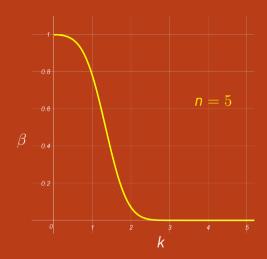
Valeurs acceptables de β : entre 5 et 20%.



$$\beta = \Phi(3 - k\sqrt{n}) - \Phi(-3 - k\sqrt{n})$$

En faisant varier *n* on obtient plusieurs courbes.

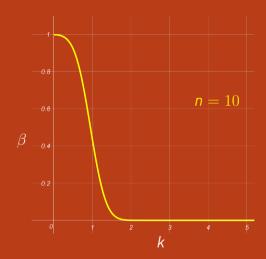
Valeurs acceptables de β : entre 5 et 20%.



$$\beta = \Phi(3 - k\sqrt{n}) - \Phi(-3 - k\sqrt{n})$$

En faisant varier *n* on obtient plusieurs courbes.

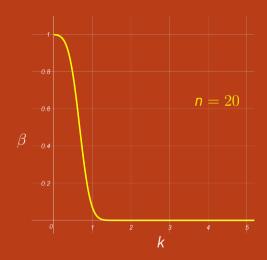
Valeurs acceptables de β : entre 5 et 20%.



$$\beta = \Phi(3 - k\sqrt{n}) - \Phi(-3 - k\sqrt{n})$$

En faisant varier *n* on obtient plusieurs courbes.

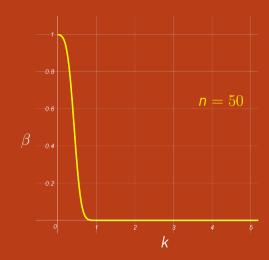
Valeurs acceptables de β : entre 5 et 20%.



$$\beta = \Phi(3 - k\sqrt{n}) - \Phi(-3 - k\sqrt{n})$$

En faisant varier *n* on obtient plusieurs courbes.

Valeurs acceptables de β : entre 5 et 20%.



Détermination d'un échantillon optimal

Exemple

Pour k = 1 et $\beta = 0, \overline{20}$, on peut choisir n = 15.

