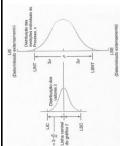
Limites de Controle, Limites de Especificação e Limites Naturais de **Tolerância**



Limites de controle: quiados pela variabilidade natural do processo LINT e LSNT, limites

Os Limites de Especificação: são determinados externamente. Especificados pela gerência, pelos eng. de produção pelo cliente ou pelos planejadores do produto

EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais

M. E. S. Taqueda



Cartas de controle básicas para **Variáveis**

Wheeler (1995) fornece o gráfico XmR para a maioria das aplicações em tempo real que envolvem a coleta periódica de dados. Ele sugere o seguinte:

- Carta de valores individuais para atingir uma resposta oportuna para qualquer mudança local do processo:
- Cartas de valores de amplitudes móveis(XmR) quando é mais importante conhecer as tendências recentes do que responder a mudanças repentinas

EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais

M. E. S. Taqueda



Cartas de controle básicas para Variáveis

Carta de valores Individuais é normalmente referida como Carta I ou Carta X

Uma carta moving- range (ampliturde móvel) acompanha esta carta. Portanto, Cartas I-mR ou XmR

Para valores individuaisa média de n pontos é simplesmente

$$\bar{x} = \frac{\sum_{1}^{n} x}{n}$$

. $\bar{x} = \frac{\sum_1^n x_i}{n}$ Os valores adjacentes são usados para determinar o moving Range, ou seja:

FPLISP/2018 - F A ans Processos Industriais

M. E. S. Taqueda

3



Cartas de controle básicas para Variáveis

Os valores adjacentes são usados para determinar o moving Range, ou seja:

$$MR_1 = |x_2 - x_1|$$
 $MR_2 = |x_3 - x_2|, \cdots$

$$\overline{MR} = \frac{\sum_{1}^{m} MR_{i}}{1} = \frac{(MR_{1}) + (MR_{2}) + \cdots (MR_{m})}{1}$$

$$LC = \bar{x}$$
 $LCS = \bar{x} + \frac{3(\overline{MR})}{d_2} = \bar{x} + 2,66(\overline{MR})$

$$LCI = \bar{x} - \frac{3(\overline{MR})}{d_2} = \bar{x} - 2,66(\overline{MR})$$

EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais M. E. S. Taqueda

Cartas de controle básicas para Variáveis

Carta X barra e R

$$LC = \overset{=}{x} \quad LSC = \overset{=}{\overline{x}} + A_2 \overset{=}{R} \quad LIC = \overset{=}{x} - A_2 \overset{=}{R}$$

$$LC = \bar{R} \qquad \qquad LCS = D_4 \bar{R}$$

Lembrar que para carta de valores individuais

$$LC = \overline{x}$$
 $LSC = \overline{x} + 2.66(\overline{MR})$ $LIC = \overline{x} - 2.66(\overline{MR})$

EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais

EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais



Cartas de controle básicas para Atributos

Tipos:

Unidades defeituosas - Binomial: p chart & np chart Defeitos - Poisson: c chart e u Chart Cálculo dos limites de controle

- O desvio padrão usado para calcular os limites do gráfico de controle para dados de variáveis é calculado a partir dos dados
- O desvio padrão de equações binomiais e de distribuição de Poisson é dependente da média dos dados (não a dispersão de dados como com dados de variáveis).

Devido a isso, o desvio padrão para um controle de atributo que usa a distribuição binomial ou Poisson será derivado de uma fórmula baseada na média.

EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais



Cartas de controle básicas para Atributos

Suposições inerentes

- Para os gráficos de controle baseados em distribuição binomial e Poisson, assume-se que, quando um processo está sob controle, as probabilidades subjacentes permanecem fixadas ao longo do tempo.
- Isso não acontece com muita frequência, o que pode ter um impacto forte nas distribuições binomial e de Poisson baseado nos limites da carta de controle quando o tamanho da amostra é grande

A implicação é que o processo está fora de controle na maioria das vezes, quando na realidade os limites de controle não refletem a verdadeira variabilidade de causa comum do processo. Remédios

- Carta XmR da taxa de falha quando o tamanho da amostra do subgrupo é similar
- Carta Z & MR quando o tamanho do subgrupo difere (ver capítulo 10)
- · Carta XmR considerando tempo entre falhas baixas taxas de falha

EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais

M. E. S. Taqueda

Cartas de controle básicas para Atributos

M. E. S. Taqueda

Carta p: fração de não conformidade

$$p = \frac{x}{n}$$

 $\bar{p} = \frac{\sum_{i=1}^{m} p_i}{m}$

Com m no mínimo 20 a 25

$$LC = \bar{p} \qquad LSC = \bar{p} + 3 \sqrt{\frac{\bar{p}(1 - \bar{p})}{n}}$$

$$LIC = \bar{p} - 3 \sqrt{\frac{\bar{p}(1 - \bar{p})}{n}}$$

O LIC não pode ser inferior a zero. Se ocorrer limite-o a zero

EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais

M. E. S. Taqueda

9



Um dos problemas frequentes é que a amostra pode não ser igual. Então usa-se um tamanho médio para a amostra, e o valor de p médio é calculado

$$\bar{p} = \frac{\sum_{1}^{m} D_{i}}{\sum_{i}^{m} n_{i}}$$

Então os limites, tornam-se

$$LC = \vec{p}$$
 $LSC = \vec{p} + 3\sqrt{\frac{\vec{p}(1-\vec{p})}{n_i}}$
 $LIC = \vec{p} - 3\sqrt{\frac{\vec{p}(1-\vec{p})}{n_i}}$

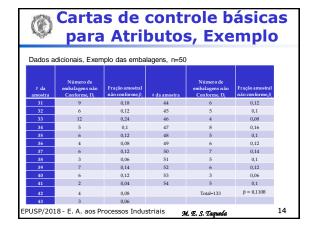
EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais

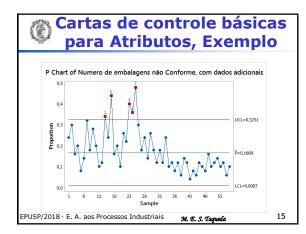
M. E. S. Taqueda

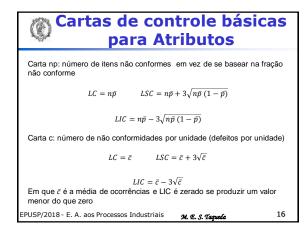
10

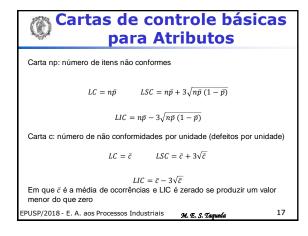


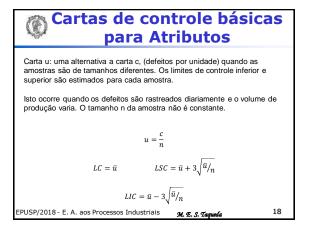














Cartas de controle básicas para Atributos

GRÁFICO *p* ou da Proporção (Fração) de itens Defeituosos, usada para a porcentagem de unidades não-conformes na amostra. As amostras não necessitam serem de tamanho constante. Aqui importa o **número de itens com algum defeito**, não importando quantos defeitos haja em cada item.

GRÁFICO *np* ou do Número Total de itens Defeituosos, para o número de unidades não-conformes na amostra. E de fácil manuseio por qualquer operador. As amostras devem obrigatoriamente ser de tamanho constante.

GRÁFICO c ou de Número de Defeitos por unidade ou grupo, para o número de não conformidade numa amostra. Também conhecida como Carta de Defeitos Diversos. As amostras devem ter tamanhos constantes.

GRÁFICO u ou de número médio de Defeitos por Unidade, para o número de não conformidades por amostra considerada como uma unidade. As amostras não necessariamente devem ter o mesmo tamanho.

EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais

M. E. S. Taqueda



Gráfico	Linha Média	Limites de Controle
P	$\overline{p} = \frac{\sum\limits_{i=1}^{m} d_i}{\sum\limits_{i=1}^{m} n_i}$	$\overline{p} \pm 3\sqrt{\frac{\overline{p}(1-\overline{p})}{n_i}}$
np	$n \overline{p}$	$n\overline{p} \pm 3\sqrt{n\overline{p}(1-\overline{p})}$ $\overline{c} \pm 3\sqrt{\overline{c}}$
с	$\overline{c} = \frac{\sum_{i=1}^{m} c_i}{m}$	$\bar{c} \pm 3\sqrt{\bar{c}}$
и	$\overline{n} = \frac{\sum_{i=1}^{m} c_i}{\sum_{i=1}^{m} n_i}$	$\overline{u} \pm 3\sqrt{\frac{\overline{u}}{n_t}}$

n que: m - número de amostras; n_i - tamanho de cada amostra i;

 c_i - número total de defeitos em todas as unidades da amostra i;

di - número de peças defeituosas na amostra i.

EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais M. E. S. Taqueda

20



Cartas de controle básicas para Atributos

Às vezes uma unidade do produto pode apresentar mais de um defeito e tem-se o interesse em controlar o número de defeitos por unidade, representado pela letra "c". A principal diferença com relação ao gráfico p, é que este último se utiliza da contagem de unidades defeituosas, não se preocupando com a quantidade de defeitos.





EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais

M. E. S. Taqueda

21



Cartas de controle básicas para Atributos

Metodo 1

Estimativa "Longo prazo" de σ . A abordagem padrão para calcular o desvio padrão de uma amostra (s) é usar a equação:

$$\hat{\sigma} = \sqrt{\sum_{i=1}^{n} \frac{(x_i - \overline{x})^2}{n-1}}$$

Às vezes, os programas de computador aplicam um termo de correção de viés para a esta estimativa, dividindo a equação anterior por $c_4(n-1)$.

 Os valores tabulados para c₄ a n-1 podem ser determinados a partir da Tabela J.

EPUSP/2018 - E. A. aos Processos Industriais

M. E. S. Taqueda

22

