



## پایش پروفایل خطی در حضور اثرات فضایی

رضا هادی زاده<sup>۱</sup>، علی شهابی<sup>۲</sup>

<sup>۱</sup>کارشناس مرکز آمار ایران

<sup>۲</sup>مانشگاه آراه اسلامی واحد تهران - جنوب

چکیده: در بسیاری از کاربردهای کنترل کیفیت آماری، عملکرد یک فرآیند یا کیفیت محصول بوسیله رابطه بین یک متغیر پاسخ و یک یا چند متغیر مستقل توصیف میشود که در ادبیات کنترل کیفیت آماری به این رابطه پروفایل گویند. در مدل‌های رگرسیون پایه فرض می‌شود که جزء خطا، متغیر تصادفی ناهمبسته، دارای توزیع نرمال با میانگین صفر و واریانس های برابر باشند. اما در برخی حالات این مفروضات نقض می‌شود. در چنین شرایطی به کارگیری روش های معمول بدون توجه به مفروضات نقض شده تسبب نتایج را با خطا مواجه می‌سازد. هنگامی که فرض استقلال جملات خطا نقض شود، بر عملکرد بیشتر نمودارهای کنترل تأثیر می‌گذارد. محققان بسیاری سعی در کاهش این اثر داشته‌اند. در این مقاله راهکاری جهت پایش پروفایل های خطی ساده در حضور خودهمبستگی فضایی در فاز ۲ پیشنهاد شده است و عملکرد آن بوسیله مطالعات شبیه سازی و شاخص متوسط طول دنباله مورد بررسی قرار گرفته است.

واژه‌های کلیدی: پروفایل، خودهمبستگی فضایی، رگرسیون فضایی، متوسط طول دنباله

کد موضوع بندی ریاضی (۲۰۱۰): 62M30, 62P30, 62N10

## ۱ مقدمه

در بسیاری از کاربردهای کنترل کیفیت آماری، عملکرد یک فرآیند یا کیفیت محصول بوسیله رابطه بین یک متغیر پاسخ و یک یا چند متغیر مستقل توصیف میشود که در ادبیات کنترل کیفیت آماری به این رابطه پروفایل گویند. در سالهای اخیر مطالعات زیادی در زمینه پایش پروفایلها صورت گرفته است. محققان بسیاری تلاش نموده‌اند تا جنبه های مختلف تکنیکهای پایش پروفایل ها را بررسی نمایند. پس از آنکه کنگ و آلباین (۲۰۰۰) و کیم و همکاران (۲۰۰۳) روشهایی جهت پایش پروفایل های ساده ارائه نمودند، گوپتا و همکاران (۲۰۰۶) عملکرد روش کیم و همکاران (۲۰۰۳) را بررسی کردند. زو و همکاران (۲۰۰۶) و محمود و همکاران (۲۰۰۷) روشهایی جهت شناسایی نقطه تغییر در پروفایلها ارائه کردند. برای پایش پروفایلهای خطی، سفایی و همکاران (۲۰۰۹) روش  $CUSUM-3$ ،

<sup>۱</sup>رضا هادی زاده، razahadi@zadab@yahoo.com

زانگ و همکاران (۲۰۰۹) روشی بر اساس نسبت درستنمایی، امیری و همکاران (۲۰۱۱) روشی بر مبنای کاهش ابعاد گانگی و لیام (۲۰۱۱) بر اساس فاصله کرنل و ادیبی و همکاران (۲۰۱۴) بر اساس مقدار- $\beta$  ارائه کردند. در منلهای رگرسیون پایه فرض می شود که عبارت باقیمانده متغیرهای تصادفی ناهمبسته، دارای توزیع نرمال با میانگین صفر و واریانس های برابر باشند. اما در برخی حالات یک یا هر دوی این مفروضات نقض می شود. در چنین شرایطی به کارگیری روش های معمول بدون توجه به مفروضات نقض شده تفسیر نتایج را با خطا مواجه می سازد. نورالسا و همکاران (۲۰۰۳) در تحقیقی به بررسی اثر نرمال نبودن داده ها بر پایش پروفایل های خطی ساده در فاز ۲ با در نظر گرفتن روش  $EWMA - R$  و آلباین (۲۰۰۰) پرداخته اند. در ادامه و تکمیل این پژوهش، نورالسا و همکاران (۲۰۱۰) تاثیر نرمال نبودن مشاهدات را بر عملکرد پروفایل های خطی ساده مورد بررسی قرار داده اند. در بسیاری از کاربردهای تجاری و اقتصادی رگرسیون، علوم مهندسی و طبیعی، داده ها بصورت سری زمانی است. برای چنین داده هایی فرض باقیمانده های مستقل یا ناهمبسته اغلب مناسب نمی باشد و معمولا عبارت باقی مانده در طول زمان، مکان و یا بطور کلی در فضا همبسته هستند. یک دلیل اصلی برای خودهمبستگی باقیماندهها در کاربردهای تجاری و اقتصادی رگرسیون که شامل داده های سری زمانی است، حذف یک یا چند متغیر کلیدی از مدل و یا نادیده گرفتن خودهمبستگی بین متغیر های پاسخ و مستقل است. وقتیکه خودهمبستگی بین متغیر های پاسخ و مستقل نادیده گرفته شود، این اثر، خودهمبستگی، عبارات باقیمانده در مدل رگرسیون را تحت تاثیر قرار خواهد داد، آنها دیگر مستقل نخواهند بود و یک همبستگی از نوع خودهمبستگی زمانی یا فضایی بر آنها تجلی پیدا خواهد کرد. اما هنگامیکه باقی مانده ها در پروفایل خطی خودهمبسته باشند، استفاده از روش حداقل مربعات معمول، اثرات مهمی را منجر می شود. اثر عدم استقلال مشاهدات نیز در قالب خودهمبستگی بین پروفایل و دئون پروفایل توسط نورالسا و همکاران (۲۰۰۸) و سلیمانی و همکاران (۲۰۰۹) برای سه رویکرد  $EWMA/R$ ،  $T^2$  و  $EWMA - 3$  به همراه ارائه راهکاری جهت کاهش و یا حذف این مشکل مورد مطالعه قرار گرفته است. برای پایش پروفایل های خطی هنگامی که همبسته هستند، زانگ و همکاران (۲۰۱۴) از روش مدل گوسی و امیری و همکاران (۲۰۱۴) از روش  $MEWMA$  بهره برده اند. سلیمانی و هادی زاده (۲۰۱۴) پروفایل های خطی ساده در حضور خودهمبستگی در گشتاور دوم را بررسی کرده اند. اما در ارتباط با بررسی پروفایلها در حضور خودهمبستگی قضایای تحقیقات کمی صورت گرفته است بطوریکه تنها می توان به کار نیکو و نورالسا (۲۰۱۳) اشاره کرد.

در این مقاله جهت رفع خودهمبستگی فضایی دئون پروفایل های خطی در فاز ۲ راهکاری ارائه شده است. در بخش دوم مقاله مدل خودهمبستگی فضایی دئون پروفایل خطی نشان داده شده است. در بخش سوم روش رفع خودهمبستگی شرح داده شده و در بخش چهارم عملکرد روش پیشنهادی ارزیابی و با روشهای مشابه موجود مقایسه گردیده است. در بخش پایانی نتایج مباحث مطرح شده، ارائه شده است.

## ۲ پروفایل خطی در حضور اثرات فضایی

داده های فضایی (داده های مرتبط با مکان) دارای دو ویژگی همبستگی فضایی و ناهمبستگی فضایی هستند که به این دو ویژگی، اثرات فضایی گفته می شود. با استفاده از تکنیک های کلاسیک رگرسیون نمی توان اثرات فضایی داده ها را تضمین زد. رگرسیون فضایی به ارائه روشهای تضمین، مشخص نمودن مدل و آزمون فرض وقتی که اثرات فضایی وجود دارد، می پردازد. در رگرسیون فضایی فرض بر

این است که جزء اختلال دارای همبستگی فضایی است. بنابراین پروقیل خطی ساده در حضور اثرات فضایی به صورت زیر است:

$$y_{ij} = \alpha + \beta x_{ij} + \omega_{ij}, \quad i = 1, 2, \dots, n, \quad j = 1, 2, \dots, m$$

$$\omega_{ij} = \delta \omega_{ij} + \varepsilon_{ij}, \quad \varepsilon_{ij} \sim N(0, 1) \quad (1.2)$$

که در رابطه (۱.۲)، به جزء اختلال با همبستگی فضایی مرتبه اول،  $\delta$  ضریب خودهمبستگی مرتبه اول و  $\omega$  ماتریس مجاورت فضایی است. رابطه (۱.۲) ساده ترین پروقیل با اثرات فضایی است که در رگرسیون فضایی از آن بتوان مدل *SEM* نام برده می شود. همچنین  $\varepsilon$  یک متغیر تصادفی با توزیع نرمال یا میانگین صفر و واریانس یک است. هنگامی که باقیمانده ها در پروقیل خطی خود همبسته (زمانی یا فضایی) باشند استفاده از روش حداقل مربعات معمول برای برآورد پارامترهای مدل ( $\alpha$  و  $\beta$ )، اثرات مهمی را منجر می شود. بطور کلی وجود اثرات فضایی در پروقیل سبب افزایش حلاکم هشدار اشتباه (افزایش خطای نوع ۱) می گردد. در ادامه به روش رفع اثرات فضایی اشاره می شود.

### ۳ رفع اثرات فضایی

یکی از روشهای رفع اثرات فضایی تبدیل متغیرهای مدل است. لاکتون برای رفع خودهمبستگی (مدل مرتبه اول اتورگرسیون) در پروقیل روشهای مختلفی بر اساس تبدیل متغیرها ارائه شده است که می توان به سلیمانی و همکاران (۲۰۰۹) برای مطالعه بیشتر مراجعه کرد. در این مقاله نیز سعی شده است از روش تبدیل متغیر برای از بین بردن اثرات فضایی موجود در پروقیل استفاده شود. برآوردهای حداقل مربعات معمولی در حالت وجود همبستگی فضایی نا ازیب بوده ولی واریانس برآوردهای پارامترهای مدل  $B = (\alpha, \beta)$  به جای  $\sigma^2(X'X)^{-1}$  از رابطه زیر پیروی می کند:

$$E(\hat{B} - B)E(\hat{B} - B)' = \sigma^2(X'X)^{-1}X'[(I - \delta\omega)'(I - \delta\omega)]^{-1}X(X'X)^{-1} \quad (1.3)$$

که  $\hat{B} = (\hat{\alpha}, \hat{\beta})$  برآوردهای پارامترهای مدل  $B$  می باشد. پراحتی می توان نشان داد که وجود خطاهای خودهمبسته فضایی در مدل *SEM* ناشی از وجود مشاهدات و داده های فضایی است که در مدلسازی لحاظ نشده است. عبارت دیگر می توان مدل ۱.۲ را بصورت زیر نیز نشان داد:

$$y_{ij} = \alpha + \beta x_{ij} + \omega_{ij} \text{ and } \omega_{ij} = \delta \omega_{ij} + \varepsilon_{ij} \rightarrow \omega_{ij} = (I - \delta\omega)^{-1} \varepsilon_{ij}$$

$$\rightarrow (I - \delta\omega)^{-1} y_{ij} = (I - \delta\omega)^{-1} \alpha + \beta (I - \delta\omega)^{-1} x_{ij} + \varepsilon_{ij} \quad (2.3)$$

بنابراین به کمک متغیرهای تبدیل یافته، یک مدل پروقیل خطی ساده استاندارد با باقیمانده های مستقل حاصل شده است.

### ۴ روش پیشنهادی

یکی از راهکارهای رفع اثرات فضایی درون پروقیلها همانطور که توضیح داده شد استفاده از تغییر شکل متغیرهاست. پروقیل خطی ساده مثال کنگ و آلباین (۲۰۰۰)،  $y_{ij} = 3 + 2x_{ij} + \omega_{ij}$ ، را در نظر می گیریم و اثرات فضایی موجود درون پروقیلها را با استفاده

از شبیه سازی بر دو نمودار کنترل  $T^2$  و  $EWMA - 3$  استاندارد و متوسط طول دنباله ( $ARL$ ) بررسی می کنیم.

#### ۱.۴ روش $T^2$

اولین روش بحث شده در اینجا روش نمودار کنترل  $T^2$  مطرح شده توسط کنگ و آلباین (۲۰۰۰) است. اما عرض از مبدأ و شیب در مدل اصلی با متغیرهای تبدیل شده  $\alpha' = \alpha(I - \delta\omega)^{-1}$  و  $\beta' = \beta$ ، بمنظور کاهش دادن اثرات فضایی موجود درون پروفایلها جایگزین می شود. بنابراین آماره  $T^2$  در پروفایل زام بصورت زیر است:

$$T_j^2 = ([\hat{\alpha}'_j, \hat{\beta}'_j] - [\alpha'_j, \beta'_j])^T S^{-1} ([\hat{\alpha}'_j, \hat{\beta}'_j] - [\alpha'_j, \beta'_j]) \quad (1.4)$$

که  $S^{-1}$  از رابطه ۱.۴ قابل محاسبه است. هنگامی که قرآیند تحت کنترل است،  $T_j^2$  توزیع مربع کای دو با ۲ درجه آزادی دارد. بنابراین حد کنترل بالا برای این نمودار  $UCL = \chi^2_{\alpha, 2}$  است که  $\chi^2_{\alpha, 2}$  صدک  $\alpha$  ام در توزیع مربع کای یا دو درجه آزادی است.

#### ۲.۴ روش $EWMA - 3$

در رویکرد کیم و مسکاران (۲۰۰۳) آنها ابتدا مقادیر  $\alpha$  را کد کردند به گونه ای که میانگین مقادیر کد شده برابر صفر شود. این کار آنالیز را ساده و نیاز به رویکرد کنگ و آلباین (۲۰۰۰) یا  $T^2$  را منتهی می سازد. چون برآوردکننده های حداقل مربعات شیب و عرض از مبدأ برای هر نمونه متغیرهای تصادفی مستقل هستند. ما نیز بعد از گذردن مقادیر  $\alpha$ ، فرم جایگزین مدل اصلی در رابطه ۱-۲ را به صورت زیر بنویسیم:

$$y_{ij} = \beta_0 + \beta_1 x_{ij} + \varepsilon_{ij}, \quad i = 1, 2, \dots, n, \quad j = 1, 2, \dots, m \quad (2.4)$$

که  $\alpha' = \alpha - \beta$  و  $\beta_1 = \beta$ ،  $\beta_0 = \alpha + \beta x$  روش پیشنهاد شده توسط آنها در فاز ۲ برای کشف شیفت در پارامترهای مدل، استفاده از نمودارهای کنترل تک متغیر، مجزا بود. آنها از نمودارهای  $EWMA$  برای پایش شیب، عرض از مبدأ و پراکنندگی خطاها استفاده نمودند. مشابه روش آنان، در نمودار  $EWMA$  برای پایش عرض از مبدأ ( $\beta_0$ ) از برآوردکننده عرض از مبدأ ( $b_0$ ) استفاده می شود تا آماره  $EWMA$  محاسبه گردد.

$$EWMA_I(j) = \theta b_{0j} + (1 - \theta)EWMA_I(j - 1), j = 1, 2, \dots, n, (0 < \theta < 1) \text{ and } EWMA_I(0) = \beta_0$$

یک هشدار خارج از کنترل داده میشود به محض اینکه  $EWMA_I(j) < LCL$  یا  $EWMA_I(j) > UCL$  که داریم:

$$LCL = \beta_0 - L_I \sigma \sqrt{\frac{\theta}{(1 - \theta)n}} \quad \text{and} \quad UCL = \beta_0 + L_I \sigma \sqrt{\frac{\theta}{(1 - \theta)n}}$$

بطور مشابه، برای پایش شیب  $\beta_1$ ،  $b_{1j}$  در نمودار  $EWMA$  برای پایش شیب استفاده می شوند.

$$EWMA_S(j) = \theta b_{1j} + (1 - \theta)EWMA_S(j - 1), j = 1, 2, \dots, n, (0 < \theta < 1) \text{ and } EWMA_S(0) = \beta_1$$

و حدود کنترل بالا و پایین نمودار به صورت زیر است:

$$LCL = \beta_1 - L_S \sigma \sqrt{\frac{\theta}{(1 - \theta)n}} \quad \text{and} \quad UCL = \beta_1 + L_S \sigma \sqrt{\frac{\theta}{(1 - \theta)n}}$$

و با استفاده از مقدار  $MSE_j$  و آماره  $EWMA$  برای پایش انحراف استاندارد در رابطه زیر داریم:

$$EWMA_E(j) = \max(\theta \ln(MSE_j) + (1 - \theta)EWMA_E(j - 1), \ln(\sigma_j^2))$$

$$, j = 1, 2, \dots, n, (0 < \theta < 1) \text{ and } EWMA_E(0) = \ln(\sigma_1^2)$$

این روش هنگامی که  $EWMA_E(j)$  بزرگتر از حد بالا می شود هشدار می دهد. بنابراین حد بالا بصورت زیر است:

$$UCL = L_E \sqrt{\frac{\theta \text{var}(MSE_j)}{(2 - \theta)}}$$

### ۵ ارزیابی اثرات فضایی بر پایش پروفایل های خطی ساده

در این بخش به منظور بررسی اثرات فضایی، پروفایل  $y_{ij} = \mu + \sigma x_{ij} + \varepsilon_{ij}$  و  $y_{ij} = \mu + \sigma x_{ij} + \varepsilon_{ij} + \delta x_{ij}$  در نظر می گیریم. اثر فضایی بر متوسط طول دنباله ( $ARL$ ) با استفاده از دو روش، از روشهای شناخته شده در زمینه پایش پروفایل های خطی که عبارتند از رویکرد  $T^2$  و  $EWMA - 3$  مورد مطالعه قرار گرفته است. با استفاده از دو روش فوق اثر این پدیده بر تغییرات در عرض از مبدأ، شیب و انحراف معیار پروفایل مورد بررسی قرار می گیرد. با استفاده از ۱۰۰۰۰ تکرار، حالات ذکر شده شبیه سازی شده و تجزیه و تحلیل شده است. در روش  $T^2$  حد کنترل جهت مستطایی به  $ARL$  تحت کنترل تقریباً ۲۰۰ برابر با  $X_{0.25, 0.25}^2$  است. برای روش  $EWMA - 3$  به منظور رسیدن به مقادیر  $ARL$  تحت کنترل ۲۰۰، حدود کنترل برای حالت اثر فضایی ضعیف ( $\delta = 0.1$ )،  $L_E = 1.527$ ،  $L_S = 4.725$  و  $L_B = 2.875$  و برای حالت اثر فضایی قوی ( $\delta = 0.9$ )،  $L_E = 1.362$ ،  $L_S = 2.12$  و  $L_B = 1.922$  حاصل گردید. نتایج مربوط به بررسی تغییر در عرض از مبدأ، شیب و انحراف معیار برای  $ARL$  کل به ترتیب در جداول ۱، ۲ و ۳ آورده شده است.

جدول ۱: شبیه سازی عملکرد  $ARL$  پس از حذف اثر فضایی در حالت شیفت در عرض از مبدأ.

| روش   | $\delta$   | ۰.۲    | ۰.۳    | ۰.۶    | ۰.۸    | ۱      | ۱.۲    | ۱.۲    | ۱.۶    | ۱.۸    | ۲     |
|-------|------------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|-------|
| $T^2$ | ۰.۱        | ۸۷.۱۲  | ۲۶.۷۲  | ۱۲.۳۳  | ۷.۶۲   | ۶.۵۲   | ۵.۳۲   | ۴.۶۲   | ۳.۶۲   | ۳.۷۲   | ۳.۳۲  |
|       | $EWMA - 3$ | ۶۷.۹۲  | ۲۰.۰۳  | ۱۰.۰۳  | ۶.۹۲   | ۵.۳۲   | ۴.۵۲   | ۳.۹۲   | ۳.۶۲   | ۳.۳۲   | ۳.۱۲  |
| $T^2$ | ۰.۹        | ۱۹۲.۲۲ | ۱۸۶.۲۲ | ۱۸۱.۲۲ | ۱۶۸.۲۲ | ۱۵۱.۲۲ | ۱۳۱.۲۲ | ۱۱۶.۲۲ | ۱۰۱.۲۲ | ۱۰۱.۲۲ | ۷۵.۲۲ |
|       | $EWMA - 3$ | ۱۵۲.۲۲ | ۸۷.۳۲  | ۴۸.۲۲  | ۲۹.۰۲  | ۱۸.۹۲  | ۱۲.۰۲  | ۱۱.۰۲  | ۹.۰۲   | ۷.۸۲   | ۶.۸۲  |

در جدول ۱ نتایج شبیه سازی نشان می دهد برای هر دو حالت خودهمبستگی فضایی ضعیف و قوی، روش  $EWMA - 3$  نسبت به رویکرد  $T^2$  عملکرد مناسب تری را به خصوص در شیفت های بزرگ نشان می دهد.

در جدول ۲ همانطور که ملاحظه می شود نتایج شبیه سازی برای شیفت در شیب نشان می دهد برای هر دو حالت خودهمبستگی فضایی ضعیف و قوی، روش  $EWMA - 3$  نسبت به رویکرد  $T^2$  عملکرد بهتری را مشابهی را نشان می دهد.

جدول ۲: شبیه سازی عملکرد  $ARL$  پس از حذف اثر فضایی در حالت شیفت در شیب -

| روش   | $\delta$ | ۰-۰۲۵  | ۰۵۰۰   | ۰۰۰۷۵ | ۰۰۱   | ۰۰۱۲۵ | ۰۰۱۵  | ۰۰۱۷۵ | ۰۰۲   | ۰۰۲۲۵ | ۰۰۲۵  |
|-------|----------|--------|--------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| $T^2$ | ۰-۱      | ۱۱۳۰۵۶ | ۲۳۰۹۶  | ۲۱۰۱۶ | ۱۳۰۳۶ | ۹۰۹۶  | ۸۰۱۶  | ۶۰۶۶  | ۶۰۲۶  | ۵۰۶۶  | ۵۰۲۶  |
|       | $EWMA-3$ | ۱۱۱۰۱۶ | ۲۳۰۱۶  | ۲۱۰۵۶ | ۱۳۰۸۶ | ۱۰۰۲۶ | ۸۰۲۶  | ۷۰۱۶  | ۶۰۳۶  | ۵۰۷۶  | ۵۰۲۶  |
| $T^2$ | ۰-۹      | ۱۷۶۰۳۶ | ۱۳۲۰۳۶ | ۸۸۰۳۶ | ۵۹۰۳۶ | ۳۹۰۳۶ | ۲۸۰۳۶ | ۲۱۰۳۶ | ۱۷۰۳۶ | ۱۲۰۳۶ | ۱۲۰۳۶ |
|       | $EWMA-3$ | ۱۷۵۰۶۶ | ۱۲۹۰۲۶ | ۸۲۰۲۶ | ۵۵۰۵۶ | ۳۶۰۶۶ | ۲۶۰۲۶ | ۲۰۰۰۶ | ۱۶۰۲۶ | ۱۳۰۵۶ | ۱۱۰۵۶ |

جدول ۳: شبیه سازی عملکرد  $ARL$  پس از حذف اثر فضایی در حالت شیفت در انحراف استاندارد .

| روش   | $\delta$ | ۲۰۱   | ۲۰۱   | ۲۰۱   | ۱۰۶  | ۱۰۸  | ۲    | ۲۰۲  | ۲۰۴  | ۲۰۶  | ۲۰۸  | ۳    |
|-------|----------|-------|-------|-------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| $T^2$ | ۰-۱      | ۳۰۰۸۲ | ۱۱۰۵۲ | ۷۰۰۲  | ۵۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۸۲ |
|       | $EWMA-3$ | ۵۲۰۲۲ | ۲۰۰۶۲ | ۱۰۰۵۲ | ۶۰۹۲ | ۵۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۹۲ |
| $T^2$ | ۰-۹      | ۳۰۰۷۲ | ۱۱۰۶۲ | ۶۰۹۲  | ۵۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۸۲ |
|       | $EWMA-3$ | ۳۹۰۹۲ | ۱۹۰۳۲ | ۱۰۰۲۲ | ۶۰۷۲ | ۵۰۱۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۲۲ | ۲۰۹۲ |

جدول ۳ نتایج شبیه سازی مقادیر  $ARL$  را برای شیفت در انحراف معیار نشان می دهد. بر اساس داده های این جدول برای کلیه مقادیر شیفت و برای هر دو حالت خود همبستگی قوی و ضعیف، رویکرد  $T^2$  عملکرد بهتری نسبت به روش  $EWMA-3$  در تمامی شیفتها دارد.

## بحث و نتیجه گیری

این مقاله، بر روی پروفایلهای خطی ساده در حضور اثرات فضایی متمرکز شده است و به بررسی این پروفایلها در فاز ۲ پرداخته شده است. که در مباحث کنترل کیفیت کمتر بدان توجه شده است. در این مقاله با استفاده از مرور ادبیات و تبدیل متغیرها و پارامترهای موجود در مدل سعی در کاهش این اثر گردیده و با مطالعه شبیه سازی به بررسی عملکرد روش پیشنهادی بر اساس شاخص  $ARL$  و دو نمودار کنترل استاندارد یعنی  $T^2$  و  $EWMA$  پرداخته شده است.

## مراجع

- Adibi A., Montgomery D.C. and Borror C.M. (2014) Phase II monitoring of linear profiles using a P-value approach, *International Journal of Quality Engineering and Technology*, 4.

- Amiri A., Eyyvazian M., Zou C. and Noorossana R. (2011) A parameters reduction method for monitoring multiple linear regression profiles, *International Journal of Advanced Technology*. DOI: 10.1007/S00170-011-3406-3.
- Amiri A., Zou C., Mohammad H. and Doroudyan M.H. (2014) Monitoring correlated profile and multivariate quality characteristics, *Quality and Reliability Engineering International*. 30, 133–142.
- Kang L. and Albin S.L. (2000), On-Line Monitoring When the Process Yields a Linear Profile, *Journal of Quality Technology*. 32, 418-426.
- Kim K., Mahmoud M.A. and Woodall W.H. (2003), On the Monitoring of Linear Profiles, *Journal of Quality Technology*. 35, 317-328.
- Gani W. and Limam M. (2011) An assessment of the kernel-distance based multivariate control chart through an industrial application, *Quality and Reliability Engineering International*. 27, 391–401.
- Gupta S., Montgomery D.C. and Woodall W.H. (2006), Performance evaluation of two methods for online monitoring of linear calibration profiles, *International Journal of Production Research*. 44, 1927–1942.
- Mahmoud M.A., Parker P.A., Woodall W.H. and Hawkins D.M. (2007) A change point method for linear profile data, *Quality and Reliability Engineering International*. 23, 247-268.
- Nikoo M. and Noorossana R. (2013) Phase II monitoring of nonlinear profile variance using wavelet, *Quality and Reliability Engineering International*. 29, 1081-1089.
- Noorossana R., Vaghefi S. A., and Amiri A. (2004) The effect of non-normality on monitoring linear profiles, *In Proceedings of the 2nd International Industrial Engineering Conference*. Riyadh, Saudi Arabia.
- Noorossana R., Vaghefi A. and Dorri M. (2010) Effect of non-normality on the monitoring of simple linear profiles, *Quality and Reliability Engineering International*. 27, 1015-1021.
- Noorossana R., Amiri A. and Soleimani P. (2008) on the monitoring of autocorrelated linear profiles, *Communications in Statistics, Theory and Methods*. 37, 425-442.
- Saghaei A., Melnjoo M. and Amiri A. (2009), A CUSUM-based Method for monitoring simple linear profiles, *The International Journal of Advanced Manufacturing Technology*. DOI: 11.1007/s00170-009-2063-2.
- Soleimani P., Noorossana R. and Amiri A. (2009) Simple linear profile monitoring in the presence of within profile autocorrelation, *Computers and Industrial Engineering*. 57, 1015-1021.

- Soleimani P. and Hadizadeh R. (2014) Monitoring simple linear profiles in the presence of GARCH and non-normality effects, *Proceedings of the 2nd International conference on Control, Decision and Information Technologies*. Metz, France, November 3-5.
- Zhang J., Li Z. and Wang Z. (2009) Control chart based on likelihood ratio for monitoring linear profiles, *Compute Stat Data Anal.* 53, 1440–1448.
- Zhang Y., He Z., Zhang C. and Woodall H. W. (2014) Control charts for monitoring linear profiles with within-profile correlation using Gaussian process models, *Quality and Reliability Engineering International.* 30, 487–501.
- Zou C., Zhang Y. and Wang Z. (2006) Control chart based on change-point model for monitoring linear profiles, *IIE Transactions.* 38, 1093-1103.