



Méthodes Statistiques Appliquées à la Qualité et à la Gestion des Risques

Le Contrôle Statistique

Jean Gaudart

Laboratoire d'Enseignement et de Recherche sur le Traitement de l'Information Médicale

jean.gaudart@univmed.fr

Faculté de Médecine Université de la Méditerranée





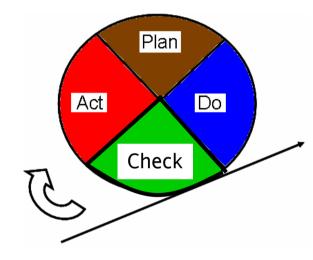
- 1. Principe du contrôle statistique
 - 1.1 Introduction
 - 1.2 Définition
- 2. Qu'est-ce qu'une carte de contrôle?
 - 2.1 Fluctuations d'échantillonnage
 - 2.2 Construction d'une carte de contrôle
- 3. Estimations des paramètres des cartes de contrôle
- 4. Propriétés et utilisation des cartes de contrôles
 - 4.1 Séquences ou « runs »
 - 4.2 Durée moyenne de séquences ou « Average Length Run »
 - 4.3 Compléments
 - 4.4 Quand changer le processus « act »

Principe du Contrôle Statistique

Statistical control process

1.1 Introduction

- Check
 - recueil et analyse d'indicateurs



• Principe

Shewhart ~1920 (pour l'industrie)

- Car

distributi paramètres des

processus \Rightarrow **échantillons** de produits de ce processus

fluctuations d'échantillonnages

lois **statistiques**

Principe du Contrôle Statistique

Statistical control process

1.2 Définitions

- Un processus qui **varie** uniquement de façon **aléatoire** (fluctuations d'échantillonnage) est dit **sous contrôle statistique**.
- Un processus qui varie pour des causes identifiables (non aléatoires) est dit hors contrôle statistique.
- ⇒ régulation de ces causes pour retrouver des fluctuations aléatoires du processus.

NB: la variation d'un processus est identifié par la variation de l'indicateur qui le caractérise

Qu'est-ce qu'une carte de contrôle?

Control Chart

2.1 Fluctuation d'échantillonnage

Exemple: Production de comprimés

poids X des cp, $X \sim \mathcal{N}(\mu = 63 \text{mg}; \sigma = 0.01 \text{ mg})$

<u>1ère étude</u>: tirage au sort de 1 cp tous les jours pendant 1 an

⇒ distribution des valeurs des poids de chaque comprimé

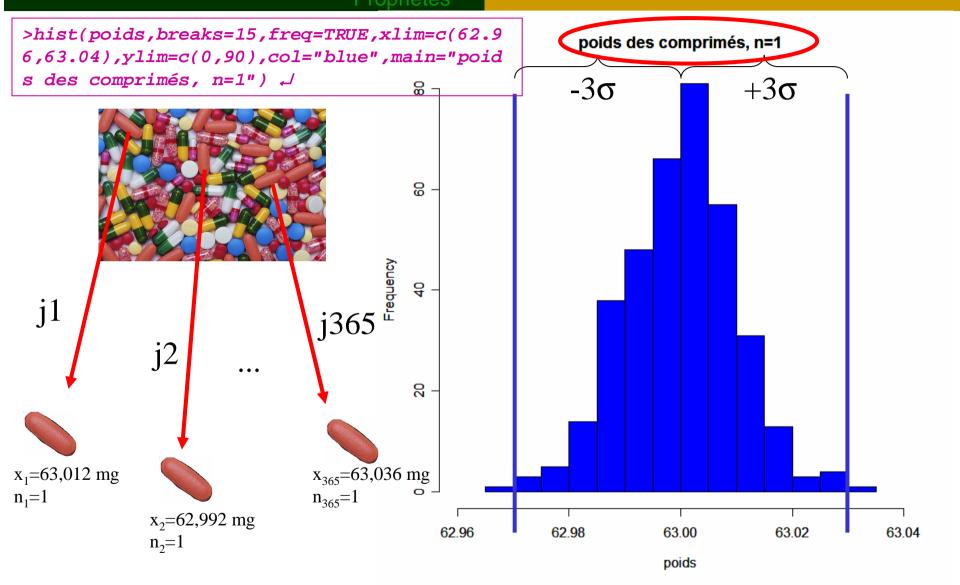
$$X \sim \mathcal{N}(\mu = 63 \text{mg}; \sigma = 0.01 \text{ mg})$$

<u>2ème étude</u>: tirage au sort d'échantillons de 5 cp

⇒ distribution des moyennes des poids de chaque échantillon

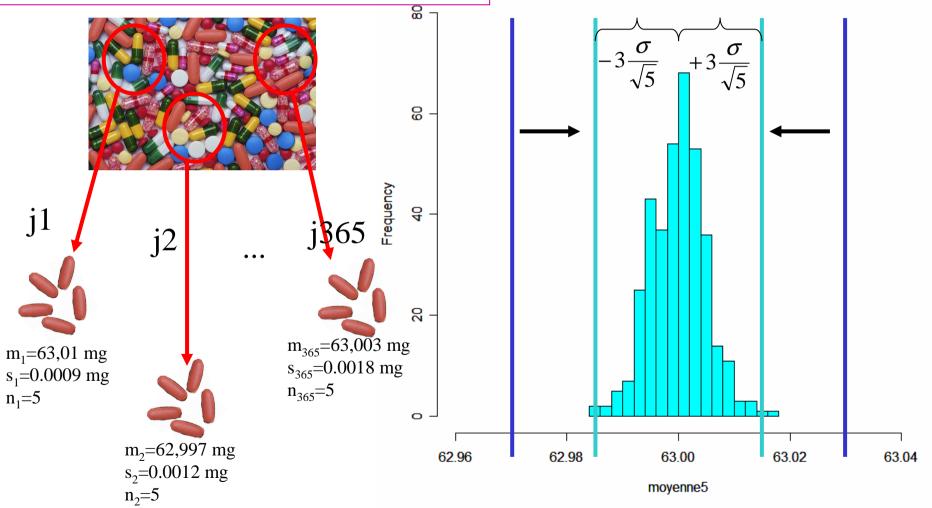
$$\overline{X} \sim \mathcal{N}(\mu = 63 \text{mg}; \frac{\sigma}{\sqrt{5}} = 0.005 \text{ mg})$$

Construction d'une carte de contrôle

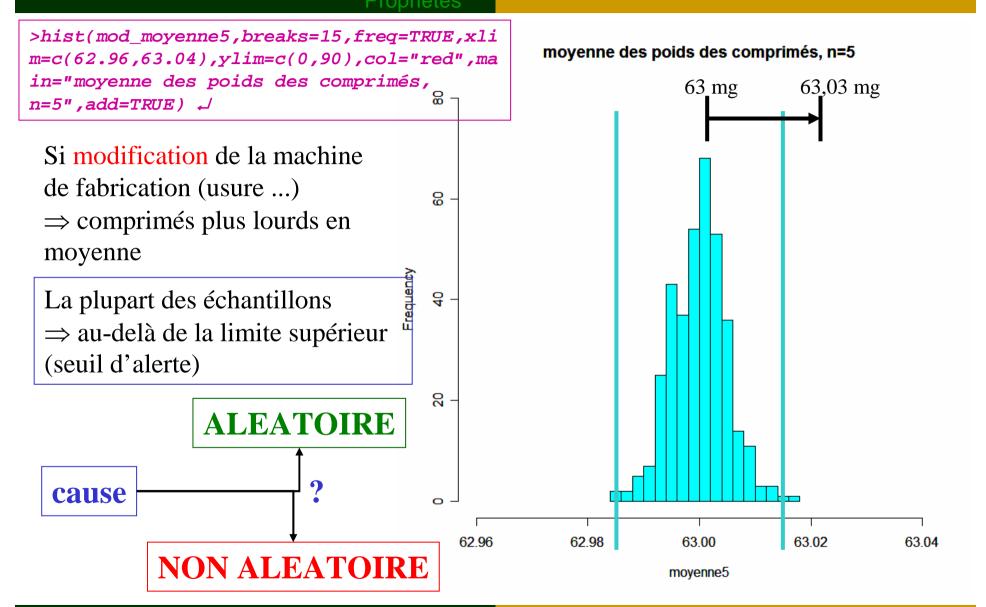


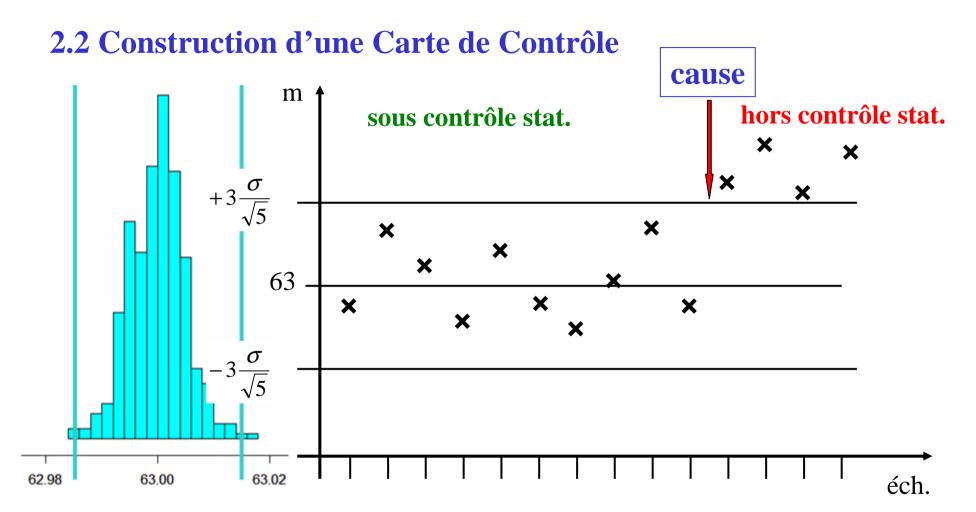
>hist(moyenne5,breaks=15,freq=TRUE,xlim=c(62.96,63.04),ylim=c(0,90),col="cyan",main="moyenne des poids des comprimés, n=5") \(\sqrt{}

moyenne des poids des comprimés, n=5



Construction d'une carte de contrôle







- Distribution de l'indicateur étudié:

poids des comprimé $\sim \mathcal{N}(\mu=63\text{mg}; \sigma=0.01\text{ mg})$

- Processus de fabrication **sous contrôle statistique** lors de la construction de la carte.

→ Choix des limites:

$$\mu \pm 3 \frac{\sigma}{\sqrt{n}} \Rightarrow$$
 Intervalle de fluctuation à 99,73%

autre choix $\mu \pm 1.96 \frac{\sigma}{\sqrt{n}} \Rightarrow$ Intervalle de fluctuation à 95%

Tests statistiques:

Placer une moyenne observée sur une carte de contrôle

= test de comparaison d'une moyenne observée à une moyenne théorique

Risque α dépend des limites de la carte de contrôle.

voir UE MET2

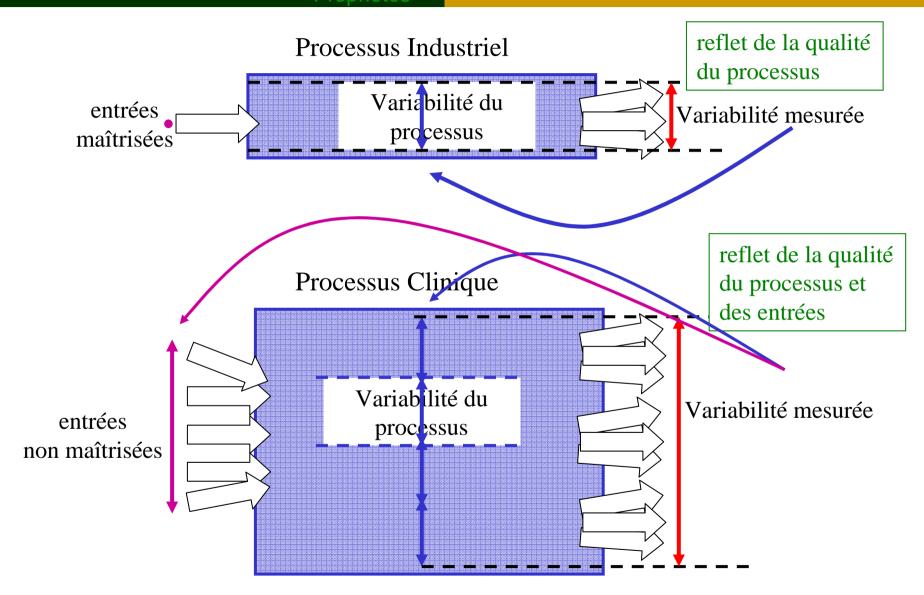
→ Application clinique:

Industrie ⇒ processus *a priori* contrôlé (« entrées » maîtrisé)

Clinique ⇒ grande variabilité des individus (« entrées » non maîtrisable)

(décès de patients malgré des soins optimaux,

survie de patients malgré des soins de qualité médiocre...)



Estimation des paramètres des CC

- 3.1 Principe de l'estimation
- **→** Initialement:

État du processus inconnu

⇒ réduire la variabilité jusqu'à un état de référence acceptable

- → Échantillonnage:
 - ~20 à 25 échantillons de 5 observations
 - conditions d'échantillonnages notées (ex. t°, matériel utilisé, identité...)

tables

- Estimations: pour k échantillons de même taille n
- Estimation de la moyenne
 m_i moyenne de l'échantillon i

$$\hat{\mu} = \frac{\sum_{i=1}^{k} m_i}{k}$$

- Estimation de l'écart-type

s_i écart-type de l'échantillon i

c₄ paramètre issue d'une loi gamma

4n-4

$$\hat{\sigma} = \frac{\sum_{i=1}^{k} s_i}{kc_4}$$

pour n>25,
$$c_4 \approx \frac{4n-4}{4n-3}$$

$$\hat{\mu} \pm 3 \frac{\hat{\sigma}}{\sqrt{n}}$$
 modifiable

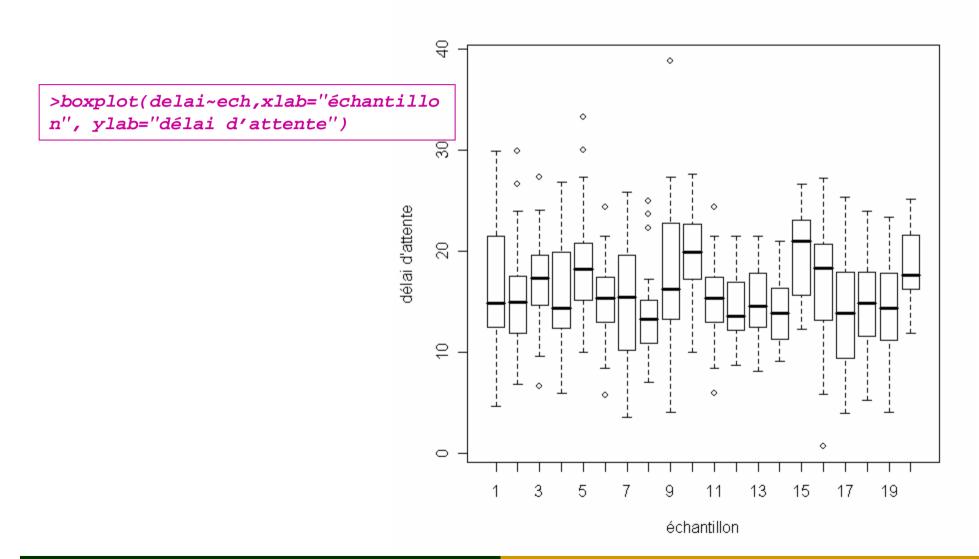
- → Limites de contrôle
- → Placer chaque observation sur la carte
- Supprimer les observations extrêmes _
- → Recommencer l'estimation
- Jusqu'à obtenir un processus stable

3.2 Exemple

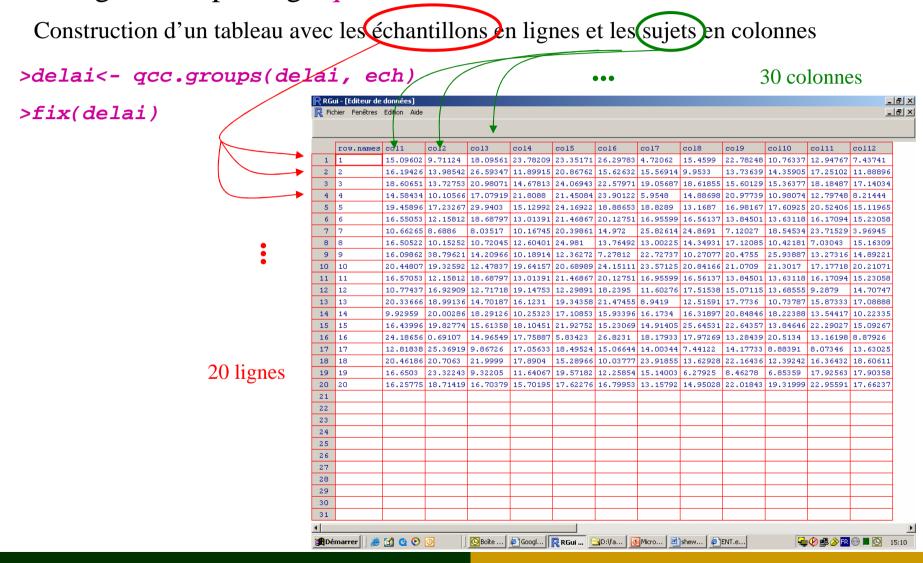


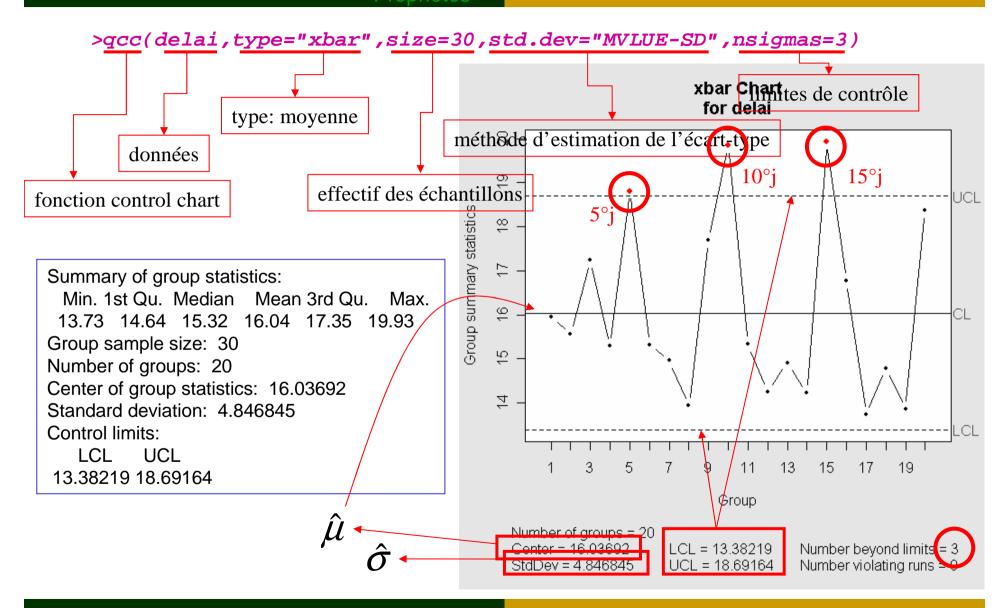
délai d'attente de la prise en charge de patient, en ambulatoire. 20 échantillons, 1 par jour de semaine, pendant 4 semaines, de 30 individus chacun,

```
>at<-read.csv2("C:\\EISIS\\OPT14\\attente.csv",header=TRUE) \diamographi >attach(at) \diamographi >mean(delai[ech==1]) \diamographi >sd(delai[ech==1]) \diamographi \diamographi ...
```



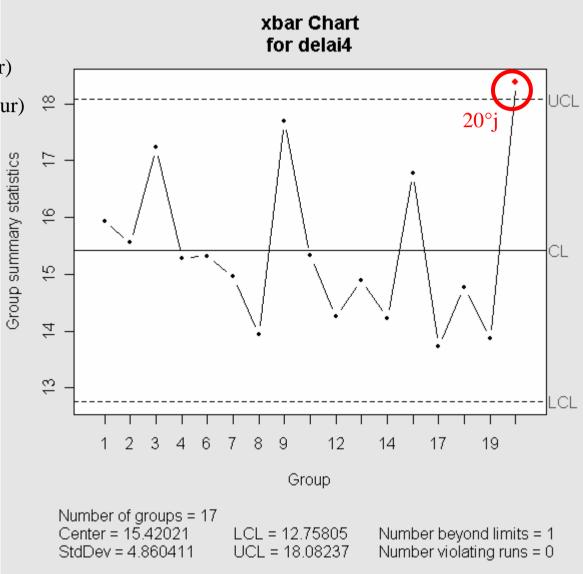
• logiciel R: package qcc





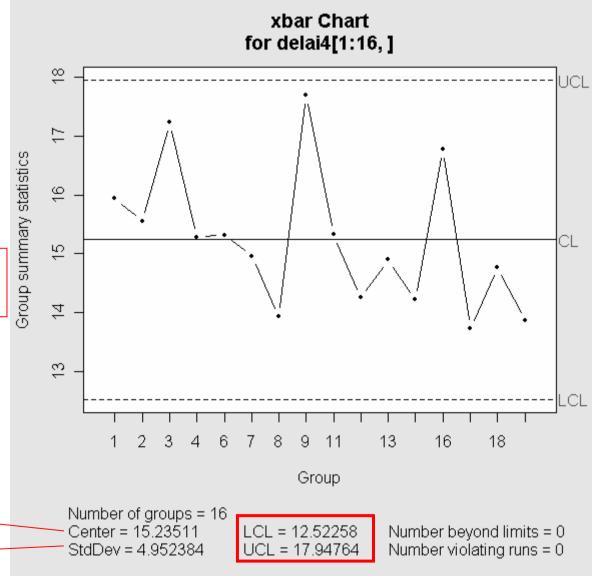
```
>delai2<-delai[-5,]
>delai3<-delai2[-9] (10ème jour)
>delai4<-delai3[-13] (15ème jour)
>qcc(delai4,type="xbar",
```

>qcc(delai4,type="xbar",
size=30,std.dev="MVLUESD",nsigmas=3)



>qcc(delai4[1:16,],type="x
bar",size=30,std.dev="MVLU
E-SD",nsigmas=3)

Processus sous contrôle statistique ⇒ la CC est prête à être utilisée



• Valeurs extrêmes:

Jours 5, 10, 15, 20: les vendredis, délais d'attentes plus long,

- ⇒ afflux de patients pour des surveillances particulières (ECG)
- ⇒ Action: mieux organiser le calendrier des surveillances particulière.

Runs
ALR
Compléments
Act

Propriétés

4.1 Séquences

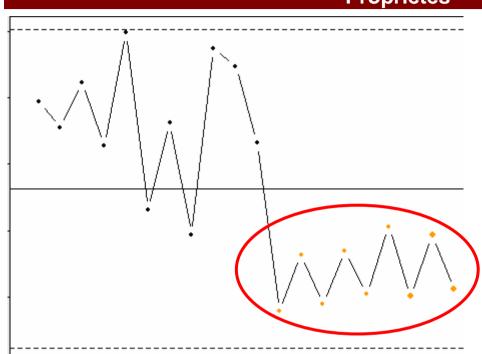
Carte de contrôle construite ⇒ utilisée pour monitorage

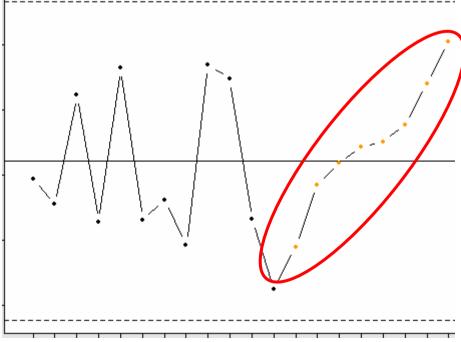
Objectif: reconnaître rapidement et de façon objective si le processus devient hors contrôle statistique.

Repérage de phénomènes

- \rightarrow hors limites,
- → dans les limites: séquences particulières ou runs

Contrôle Statistique Carte de Contrôle Estimation Propriétés Runs
ALR
Compléments
Act







4.2 Durée moyenne de séquences

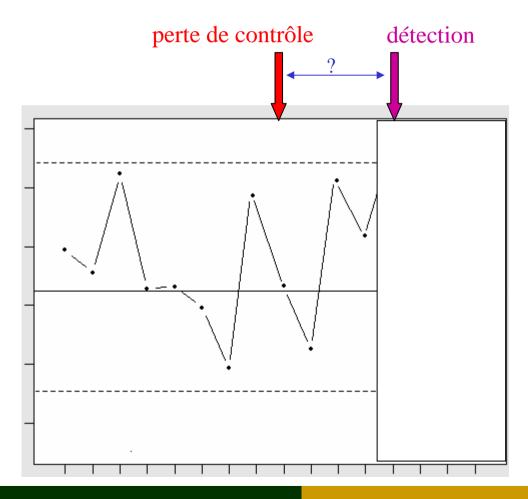
Average Length Run

- Rappel:
 - un processus est sous contrôle aussi longtemps que les valeurs restent entre les limites
 - \Rightarrow probabilité d'observer une valeur extrême: α $p("perte contrôle"/sous contrôle) = p(rejet H0/H0 vraie) = \alpha$
 - un processus devient <u>hors contrôle</u> si les valeurs <u>sortent des limites</u>
 - \Rightarrow probabilité de ne pas détecter la perte de contrôle: β

 $p("sous\ contrôle"/hors\ contrôle) = p(non\ rejet\ H0/H0\ fausse) = \beta$

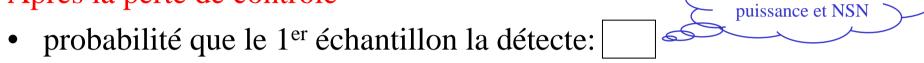
•Question 1:

Quel est le « délai » moyen entre la perte de contrôle et sa détection?



Quel est le délai moyen entre la perte de contrôle et sa détection?

Après la perte de contrôle



• probabilité que le 1^{er} ne la détecte pas ET le 2^{ème} la détecte:

$$\beta \times (1-\beta)$$

• probabilité que seul le 3^{ème} la détecte:

$$\beta \times \beta \times (1-\beta)$$

• probabilité que seul le kème échantillon détecte la perte de contrôle:

$$\beta^{(k-1)} \times (1-\beta)$$

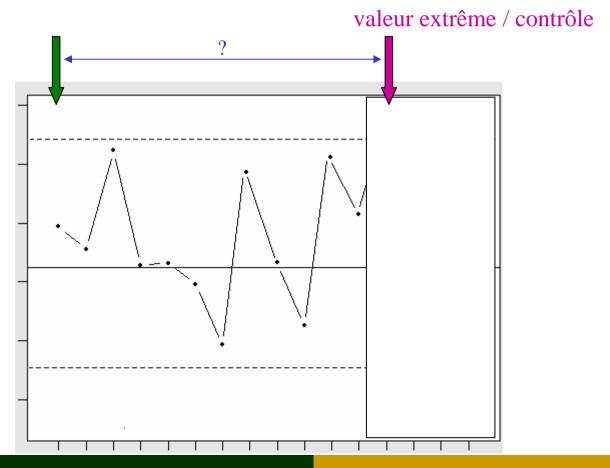
En moyenne, il faut
$$ALR_{1-\beta} = \frac{1}{1-\beta}$$
 échantillons avant de détecter une perte de contrôle



UE MET2

•Question 2:

Pour un processus sous contrôle, quel est le délai moyen avant d'observer une valeur hors limites?



Pour un processus sous contrôle, quel est le délai moyen avant d'observer une valeur hors limites?

Processus sous contrôle

- probabilité que le 1^{er} échantillon soit hors limites:
- probabilité que le 1^{er} soit dans le limites ET le 2^{ème} hors limites:

$$(1-\alpha)\times\alpha$$

• probabilité que seul le 3^{ème} soit hors limites:

$$(1-\alpha)\times(1-\alpha)\times\alpha$$

• probabilité que seul le kème échantillon soit hors limites (à tord):

$$(1-\alpha)^{(k-1)}\times\alpha$$

loi Gamma

En moyenne, il faut $ALR_{\alpha} = \frac{1}{\alpha}$ échantillons avant d'observer une valeur hors limites, alors que le processus est sous contrôle

• En pratique:

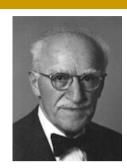
- ⇒ pour une puissance de 80% ⇒ β=0,20 ⇒ $ALR_{1-\beta} = \frac{1}{1-\beta} = 1,25$ ⇒ Si le processus est hors contrôle, on peut s'attendre à le détecter en moyenne au 1^{er} échantillon
- ⇒ pour des limites de contrôle $\pm 3\sigma \Rightarrow \alpha = 0,0027 \Rightarrow ALR_{\alpha} = \frac{1}{\alpha} = 370,37$ ⇒ Si le processus est sous contrôle, on peut s'attendre à observer une valeur hors limites en moyenne au $370^{\text{ème}}$ échantillon

Compléments

Act

4.3 Outils complémentaires





→ Check list:

noter systématiquement les problèmes survenus au cours du monitorage

- ⇒ nombres d'erreurs par types de problèmes
- → Diagramme de V. Pareto^(†1923) / J. Juran^(†2008)
 - 20% des causes produisent 80% des effets
 - diagramme bâton
 ordonné par ordre de fréquences décroissantes
 - + probabilités cumulées

Compléments

Act

Exemple: étude du délai d'attente

Check list \Rightarrow 10 causes d'attentes

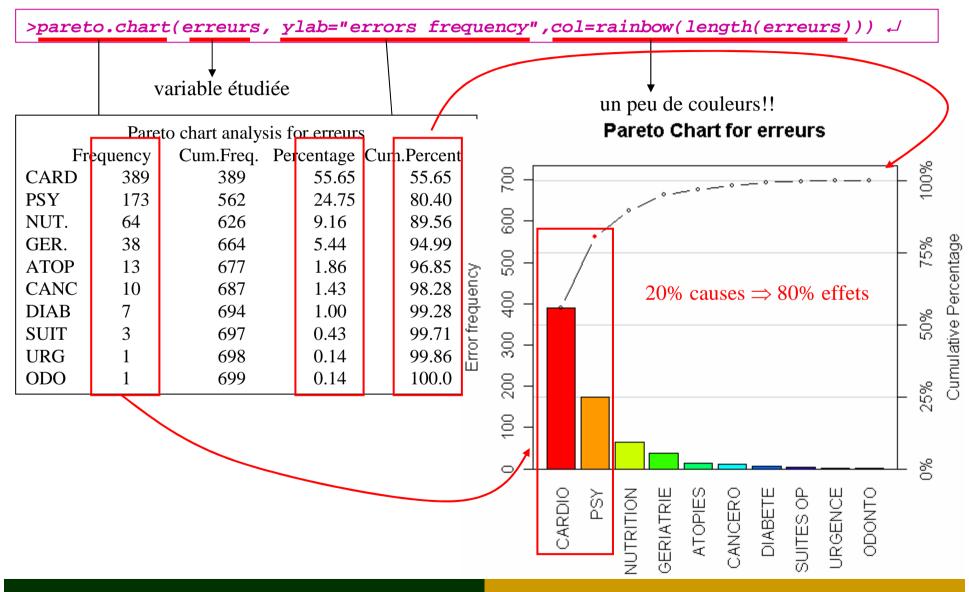
cardiologie, urgence, cancérologie, atopie, odontologie...

 \Rightarrow pour chaque cause,

recherche de patients avec une attente hors limite

Act

Propriétés



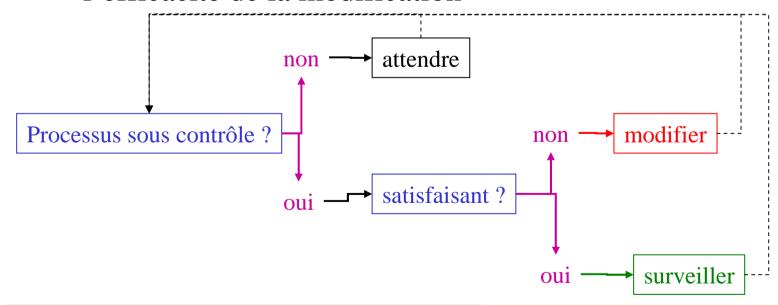
Propriétés

4.4 Quand est-il approprié de modifier un processus?

• Processus change \Rightarrow à modifier

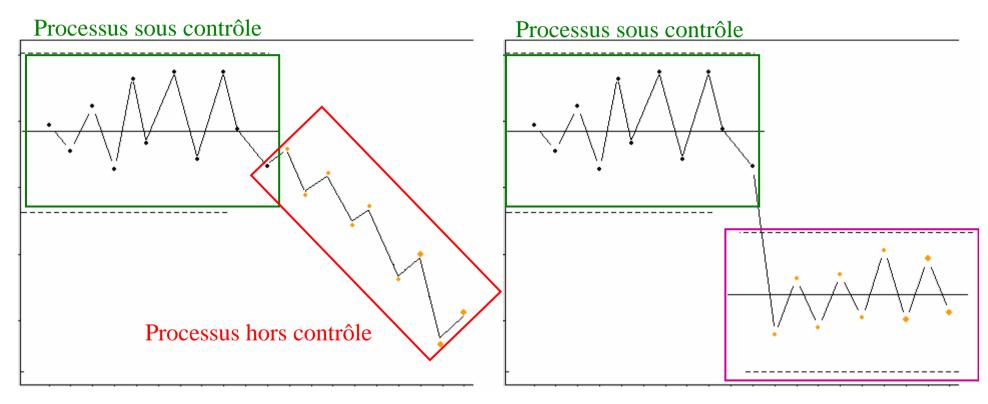
On ne peut modifier qu'un processus stabilisé (sous contrôle) même s'il n'est pas satisfaisant.

Si on modifie un processus hors contrôle, pas de vérification de l'efficacité de la modification



s Act

• Exemples



ATTENDRE

Processus sous contrôle, non satisfaisant CORRIGER

Contrôle Statistique Carte de Contrôle Estimation Propriétés

Un livre de référence:

Winckel P, Zhang NF

Statistical Development of Quality in Medicine

eds. Wiley, Statistics in Practice

jean.gaudart@univmed.fr