実験計画(Design of experiments)

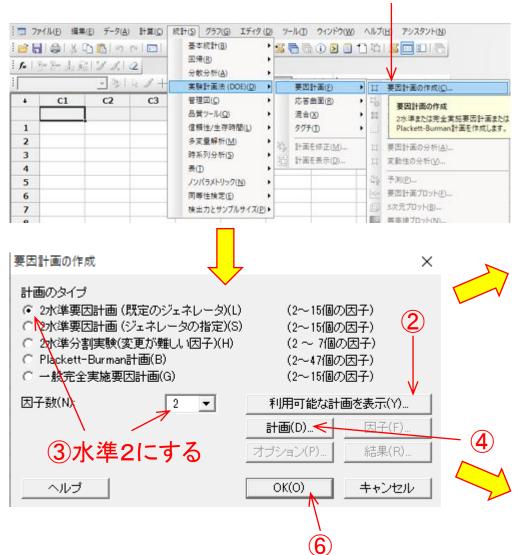
Minitabに搭載の機能

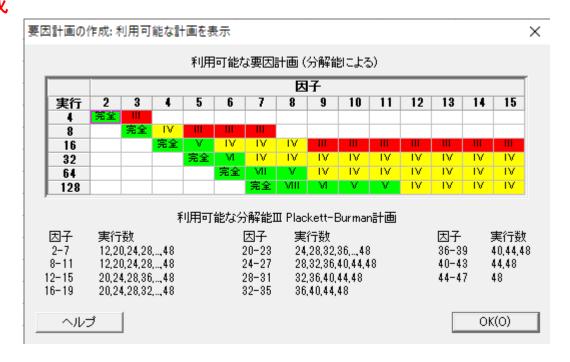
スクリーニング計画

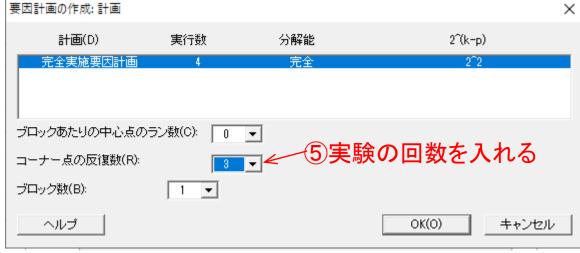
要因計画 一 応答曲面計画 混合計画 タグチ計画

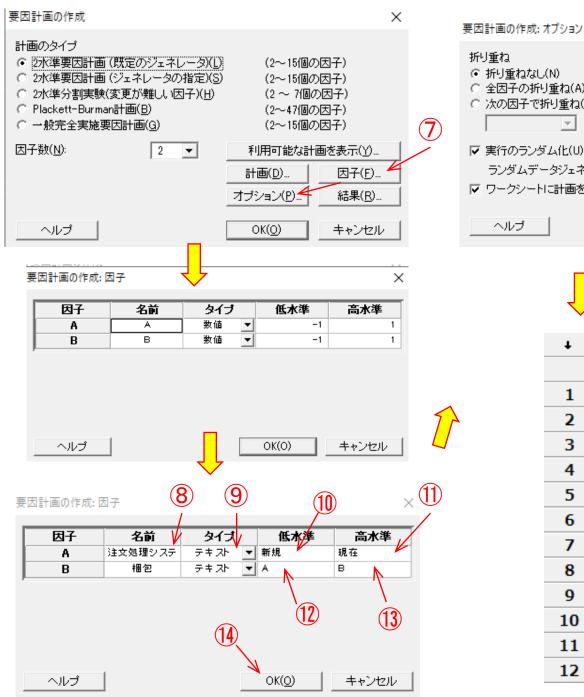
> 注文品の配送準備に要する時間を短縮できる可能性 のある2つの因子(注文処理システムと梱包工程)につ いて実験計画法により実験して効果を確認する

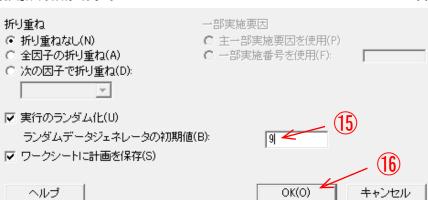
①統計→実験計画法→要因計画→要因計画の作成











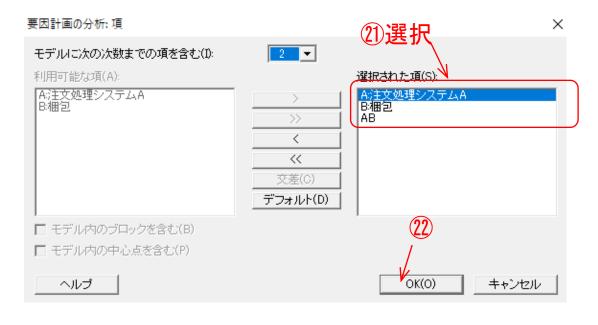
①ランダムの場合はこの順番に実験し、データインプット

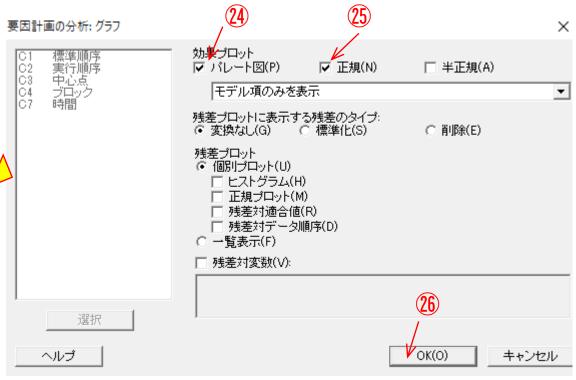
+	C1	Ç 2	C3	C4	C5-T	C6-T	с7
	標準順序	実行順序	中心点	ブロック	注文処理システムA	梱包	時間
1	9	1	1	1	新規	Α	14.06
2	12	2	1	1	現在	В	13.78
3	10	3	1	1	現在	Α	14.64
4	3	4	1	1	新規	В	7.97
5	1	5	1	1	新規	Α	12.52
6	5	6	1	1	新規	Α	12.57
7	7	7	1	1	新規	В	9.41
8	4	8	1	1	現在	В	13.81
9	11	9	1	1	新規	В	9.62
10	8	10	1	1	現在	В	13.89
11	2	11	1	1	現在	Α	14.72
12	6	12	1	1	現在	Α	13.89

18統計→実験計画法→要因計画→要因計画の分析









②セッションウィンドウ出力結果

因子回帰: 時間対注文処理システムA, 梱包

分散分析



モデル要約

自由度調整 R二乗 8 R二乗 済みR二乗 (予測) 91.46% 86.02% 91.46% 98.02%

コード化係数

_		1-0.00	1条数の煙			
項	効果	係数	準誤差	t値	p値	٧IF
項 定数		12.573	0.193	65.20	0.000	
注文処理システムA	3.097	1.548	0.193	0.110	0.000	1.00
梱包 注文処理システムA#梱包	-2.320	-1.160	0.193	-6.01	0.000	1.00
注文処理システムA#梱包	1.730	0.865	0.193	4.49	0.002	1.00

非コード化単位の回帰式

時間 = 12.573 + 1.548 注文処理システムA - 1.160/ 梱包 + 0.865 注文処理システムA*梱包

多重回帰式

交絡構造

因子 名前

A 注文処理システムA B 梱包

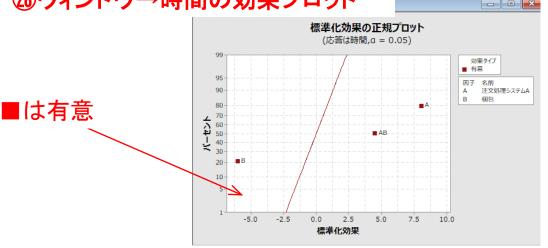
別名

I A B AB

有意(α0.05より小さいので)

- ・注文処理システム(注文処理システム)と梱包工程(梱包)の主効果
- ・注文処理システムと梱包工程(注文処理システム*梱包)の交互作用効果

28ウィンドウ→時間の効果プロット



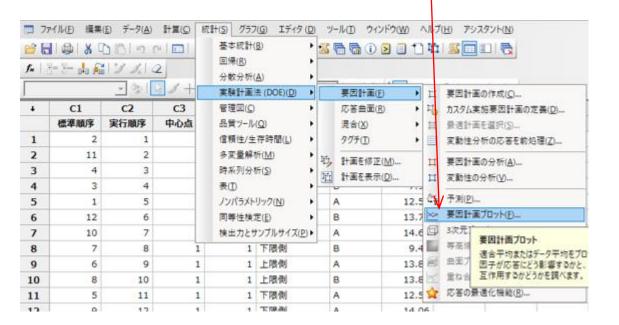
効果が0であるという帰無仮説を検定するt統計量

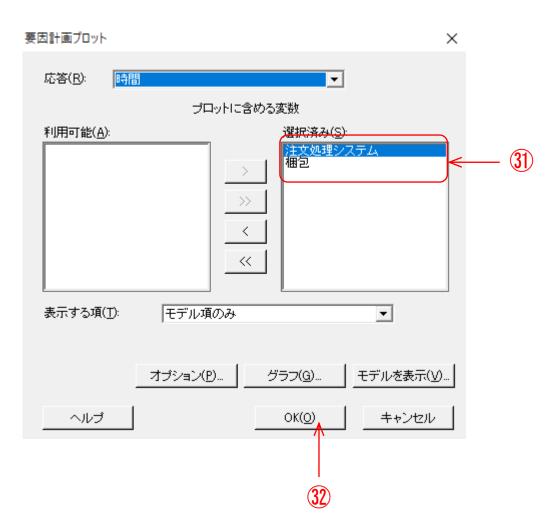
29ウィンドウ→時間の効果パレート図

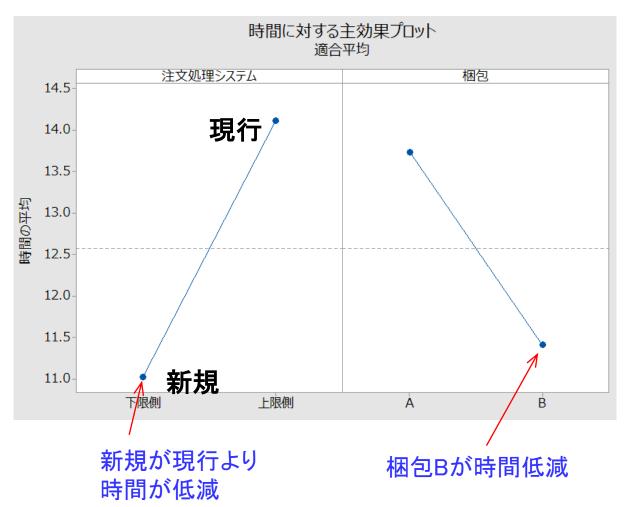


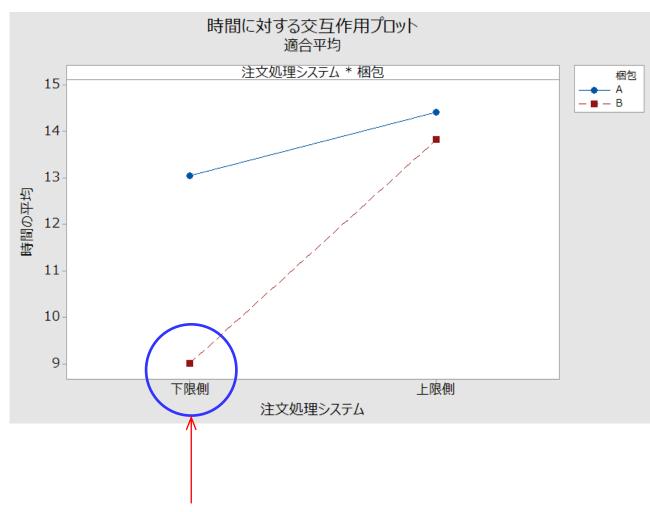
4	C1	C2	C3	C4	C5-T	C6-T	C7	2	C8	C9	C10
	標準順序	実行順序	中心点	ブロック	注文処理システム	梱包	時期				
1	2	1	1	1	上限側	A	14.	ステータス: モデルは現在のデータを使用します。 モデルタイプ: 階乗 応答: 時間 項: 注文処理システム 相思 注文処理システム*相思			
2	11	2	1	1	下限側	В	9.				
3	4	3	1	1	上限側	В	13.				
4	3	4	1	1	下限例	В	7.				
5	1	5	1	1	下限側	A	12.				
6	12	6	1	1	上限側	В	13.	78			
7	10	7	1	1	上限例	A	14.	64			

③統計→実験計画法→要因計画→要因計画プロット







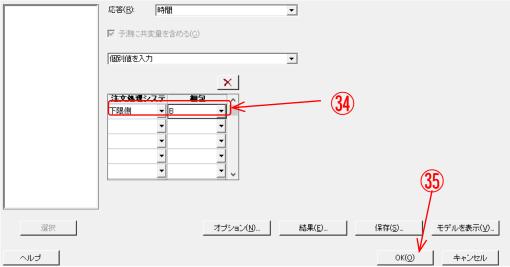


新規注文システムで梱包Bは9時間なので一番効率的な方法であることがわかる

③統計→実験計画法→要因計画→予測



予測する



時間の予測

非コード化単位の回帰式

時間 = 12.573 + 1.548 注文処理システム - 1.160 梱包 + 0.865 注文処理システム*梱包

変数 設定 注文処理システム 下限側 梱包 B

適合値 9

適合値の標 準誤差 95%信頼区間 95%予測区間 0.385710 (8.11055, 9.88945) (7.22110, 10.7789)

36予測値9時間と表示