

مبنای مقایسه داده نشده (باید تخمین زده شود)	مبنای مقایسه داده شده	مبنای مقایسه داده شده	نوع نمودار
<p>حدود کنترل \bar{X} :</p> $C.L._{\bar{X}} = \bar{\bar{X}}$ $U.C.L._{\bar{X}} = \bar{\bar{X}} + A_2 \bar{R}$ $L.C.L._{\bar{X}} = \bar{\bar{X}} - A_2 \bar{R}$ <p>حدود کنترل R :</p> $C.L._R = \bar{R}$ $U.C.L._R = D_4 \bar{R}$ $L.C.L._R = D_3 \bar{R}$	<p>بعد از قرارگرفتن تمامی نقاط بین حدود کنترل، $E(X^*)$ و S_{X^*} به صورت زیر تخمین زده می شوند:</p> $E(X^*) = \bar{\bar{X}}$ $S_{X^*} = \frac{\bar{R}}{d_2}$	<p>حدود کنترل \bar{X} :</p> $C.L._{\bar{X}} = E(X^*)$ $U.C.L._{\bar{X}} = E(X^*) + A S_{X^*}$ $L.C.L._{\bar{X}} = E(X^*) - A S_{X^*}$ <p>حدود کنترل R :</p> $C.L._R = d_2 S_{X^*}$ $U.C.L._R = D_2 S_{X^*}$ $L.C.L._R = D_1 S_{X^*}$	<p>نمودار کنترل \bar{X}, R</p>
<p>حدود کنترل \bar{X} :</p> $C.L._{\bar{X}} = \bar{\bar{X}}$ $U.C.L._{\bar{X}} = \bar{\bar{X}} + A_1 \bar{S}$ $L.C.L._{\bar{X}} = \bar{\bar{X}} - A_1 \bar{S}$ <p>حدود کنترل S :</p> $C.L._S = \bar{S}$ $U.C.L._S = B_4 \bar{S}$ $L.C.L._S = B_3 \bar{S}$	<p>بعد از قرارگرفتن تمامی نقاط بین حدود کنترل، $E(X^*)$ و S_{X^*} به صورت زیر تخمین زده می شوند:</p> $E(X^*) = \bar{\bar{X}}$ $S_{X^*} = \frac{\bar{S}}{c_2}$	<p>حدود کنترل \bar{X} :</p> $C.L._{\bar{X}} = E(X^*)$ $U.C.L._{\bar{X}} = E(X^*) + A S_{X^*}$ $L.C.L._{\bar{X}} = E(X^*) - A S_{X^*}$ <p>حدود کنترل S :</p> $C.L._S = c_2 S_{X^*}$ $U.C.L._S = B_2 S_{X^*}$ $L.C.L._S = B_1 S_{X^*}$	<p>نمودار کنترل \bar{X}, S</p>
<p>حدود کنترل P :</p> $C.L._P = \bar{P}$ $U.C.L._P = \bar{P} + 3\sqrt{\frac{\bar{P}(1-\bar{P})}{n}}$ $L.C.L._P = \bar{P} - 3\sqrt{\frac{\bar{P}(1-\bar{P})}{n}}$	<p>حدود کنترل P :</p>	<p>حدود کنترل P :</p> $C.L._P = P'^*$ $U.C.L._P = P'^* + 3\sqrt{\frac{P'^*(1-P'^*)}{n}}$ $L.C.L._P = P'^* - 3\sqrt{\frac{P'^*(1-P'^*)}{n}}$	<p>نمودار کنترل P</p>

<p>حدود کنترل $nP(K)$:</p> $C.L._{nP} = n\bar{P}$ $U.C.L._{nP} = n\bar{P} + 3\sqrt{n\bar{P}(1-\bar{P})}$ $L.C.L._{nP} = n\bar{P} - 3\sqrt{n\bar{P}(1-\bar{P})}$	<p>حدود کنترل $nP(K)$:</p> $C.L._{nP} = nP'^*$ $U.C.L._{nP} = nP'^* + 3\sqrt{nP'^*(1-P'^*)}$ $L.C.L._{nP} = nP'^* - 3\sqrt{nP'^*(1-P'^*)}$	<p>نمودار کنترل nP (K)</p>
<p>حدود کنترل C :</p> $C.L._C = \bar{C}$ $U.C.L._C = \bar{C} + 3\sqrt{\bar{C}}$ $L.C.L._C = \bar{C} - 3\sqrt{\bar{C}}$	<p>حدود کنترل C :</p> $C.L._C = C'^*$ $U.C.L._C = C'^* + 3\sqrt{C'^*}$ $L.C.L._C = C'^* - 3\sqrt{C'^*}$	<p>نمودار کنترل C</p>
<p>حدود کنترل U :</p> $C.L._U = \bar{U}$ $U.C.L._U = \bar{U} + 3\sqrt{\frac{\bar{U}}{n}}$ $L.C.L._U = \bar{U} - 3\sqrt{\frac{\bar{U}}{n}}$	<p>حدود کنترل U :</p> $C.L._U = U'^*$ $U.C.L._U = U'^* + 3\sqrt{\frac{U'^*}{n}}$ $L.C.L._U = U'^* - 3\sqrt{\frac{U'^*}{n}}$	<p>نمودار کنترل U</p>