

DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL.....	i
HALAMAN PENGESAHAN.....	ii
HALAMAN PERNYATAAN.....	iii
HALAMAN PERSEMBAHAN.....	iv
PRAKATA.....	v
DAFTAR ISI.....	vii
DAFTAR TABEL.....	ix
DAFTAR GAMBAR.....	x
DAFTAR LAMPIRAN.....	xi
INTISARI.....	xii
ABSTRACT.....	xiii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
1.1 Latar Belakang.....	1
1.2 Batasan Masalah.....	2
1.3 Tujuan Penulisan.....	2
1.4 Tinjauan Pustaka.....	3
1.5 Metode Penulisan.....	3
1.6 Sistematika Penulisan.....	4
BAB II LANDASAN TEORI.....	5
2.1 Variabel Random.....	5
2.1.1 Variabel random diskrit dan kontinu.....	5
2.1.2 Harga harapan.....	6
2.1.3 Variansi dan kovariansi.....	7
2.2 Distribusi Probabilitas Bersama.....	8
2.3 Probabilitas dan Harga Harapan Bersyarat.....	9
2.4 Fungsi Pembangkit Momen.....	11
2.5 Distribusi Bernoulli.....	11
2.6 Distribusi Binomial.....	13
2.7 Distribusi Geometrik.....	14
2.8 Deret Geometri.....	19
2.9 Estimasi Parameter.....	20
2.9.1 Estimasi titik.....	20
2.9.2 Metode maksimum <i>Likelihood</i>	21
2.10 Ketaksamaan Markov.....	22
2.11 Uji Kesesuain Distribusi (Kolmogorov-Smirnov).....	22
2.12 Uji Asumsi Kerandoman Data.....	23
2.13 Pengendalian Kualitas Statistik.....	24
2.14 Grafik Pengendali.....	24
2.14.1 Grafik pengendali sifat/atribut.....	26
2.14.2 Fungsi karakteristik operasi dan <i>average run length</i>	28
BAB III GRAFIK PENGENDALI ATRIBUT BERBASIS DISTRIBUSI GEOMETRIK DENGAN ESTIMASI BATAS PENGENDALI.....	30
3.1 Grafik Pengendali Geometrik.....	30
3.1.1 Grafik pengendali Geometrik k-sigma.....	31

3.1.2 Grafik pengendali Geometrik dengan parameter model diketahui	32
3.1.3 Grafik pengendali Geometrik dengan estimasi parameter model	34
3.2 Desain Grafik Pengendali Geometrik	37
3.3 Perhitungan <i>Average Run Length</i>	38
3.3.1 Mencari <i>false alarm rate</i>	38
3.3.2 Distribusi <i>run length</i> dan <i>average run length</i> (ARL)	39
3.4 Metode Pemotongan untuk Menghitung FAR dan ARL	41
3.5 Algoritma Grafik Pengendali Geometrik dengan Estimasi Batas Pengendali	42
3.6 Algoritma <i>False Alarm Rate</i> dan <i>Average Run Length</i> untuk Grafik Pengendali Geometrik	43
BAB IV GRAFIK PENGENDALI GEOMETRIK UNTUK MENGONTROL JUMLAH BAGIAN SESUAI DIANTARA DUA BAGIAN TIDAK SESUAI	44
4.1 Deskripsi Data	44
4.2 Asumsi Data	44
4.2.1 Asumsi kerandoman data	44
4.2.2 Asumsi data berdistribusi geometrik	45
4.3 Nilai Estimasi Parameter	47
4.4 Desain Grafik Pengendali Geometrik k-sigma	47
4.5 Desain Grafik Pengendali Geometrik	48
4.6 <i>Average Run Length</i> Grafik Pengendali Geometrik	49
4.7 Perbandingan Grafik Pengendali Geometrik dengan Grafik Pengendali Geometrik k-sigma	51
BAB V KESIMPULAN DAN SARAN	54
5.1 Kesimpulan	54
5.2 Saran	55
DAFTAR PUSTAKA	56
LAMPIRAN	58