

$$\text{RPZ} = \text{Aufretenshäufigkeit} \times \text{Entdeckungs-Mögl.} \times \text{Auswirkungen}$$

Dabei bedeuten:

- Auftretenshäufigkeit** = gewichtete Wahrscheinlichkeit, dass des Ereignis eintritt (normierte Skala von 1–10).
- Entdeckungsmöglichkeit** = gewichtete Wahrscheinlichkeit, dass wir den Fehler entdecken, bevor des Produkt unsere Firma verlässt (normierte Skala von 1–10).
- Auswirkungen** = Auswirkungen, wenn der Fehler auftritt (normierte Skala von 1–10).

Die Risikoprioritätszahl (RPZ) stellt demnach ein Mass für die Gefährdung dar. Am gefährlichsten sind Ereignisse, die häufig eintreten, die wir nicht entdecken und die weitreichende Auswirkungen haben. Hier müssen wir mit hoher Priorität nach Abhilfemassnahmen suchen. Für Ereignisse hingegen, die selten eintreten, die wir mit hoher Sicherheit entdecken, noch bevor das Produkt unsere Firma verlassen hat und die keine grossen Auswirkungen haben, lohnt es sich nicht, Zeit zu verschwenden.

In der Tabelle 10.5.2.2 sind die Kriterien für die Zuordnung zu den Skalen (1–10) dargestellt.

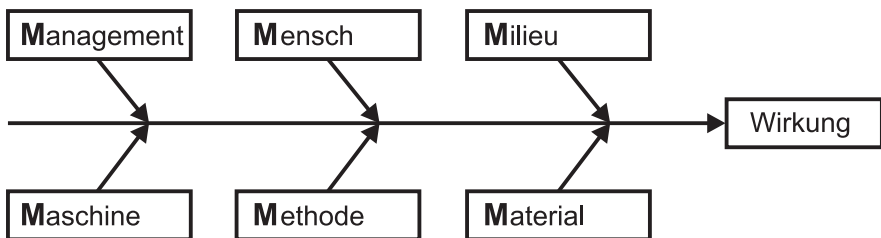


Abb. 10.5.2.2 Das Ishikawa-Diagramm als wirksames Hilfsmittel zur Analyse möglicher Fehlerursachen.

*Sabotage  
üben!*

Statt nach möglichen Fehlerursachen zu suchen, kann man sich auch überlegen, wie man das System sabotieren könnte. Womit liesse es sich stören oder ganz zum Absturz bringen? Solche Überlegungen machen im Allgemeinen den Beteiligten Spass und führen in einem nächsten Schritt zu innovativen Abhilfemassnahmen, die das zu verhindern wissen.

Altschuller spricht bei diesem Vorgehen von der „antizipierenden Fehlererkennung“ oder der „provozierenden antizipierenden Fehlererkennung“. Die gefundenen Probleme kann man anschliessend z.B. mit TRIZ-Methoden weiterbearbeiten.