

# Mediciones Indirectas

Diego Luna

April 7, 2017

# Motivación

Cuando se informa el resultado de una medición, se debe proporcionar alguna indicación cuantitativa de la calidad del resultado.

# Motivación

Cuando se informa el resultado de una medición, se debe proporcionar alguna indicación cuantitativa de la calidad del resultado.

Sin esa indicación, los resultados de las mediciones no podrían ser comparados.

De un proceso de medición se obtiene:

$$\textit{Resultado} = \underbrace{\bar{x}}_{\text{mejor estimador}} \pm \underbrace{\Delta x}_{\text{incertidumbre}}$$

De un proceso de medición se obtiene:

$$\textit{Resultado} = \underbrace{\bar{x}}_{\text{mejor estimador}} \pm \underbrace{\Delta x}_{\text{incertidumbre}}$$

- Incertidumbres aleatorias (tipo A): Se cuantifican por análisis estadístico. Por ejemplo, el desvío estándar de la muestra.

De un proceso de medición se obtiene:

$$\textit{Resultado} = \underbrace{\bar{x}}_{\text{mejor estimador}} \pm \underbrace{\Delta x}_{\text{incertidumbre}}$$

- Incertidumbres aleatorias (tipo A): Se cuantifican por análisis estadístico. Por ejemplo, el desvío estándar de la muestra.
- Incertidumbres sistemáticas (tipo B): Siguen tendencia por exceso o por defecto

## Ejemplos de incertidumbres

### Tipo A:

- Ruido de medición
- Repetibilidad

## Ejemplos de incertidumbres

### Tipo A:

- Ruido de medición
- Repetibilidad

### Tipo B:

- Instrumentales (Error de cero, de ganancia)
- Observación (paralaje)
- Ambientales (temperatura de la regla)
- Teóricas (Modelo de medición)



# Definiciones

⇒  $\Delta x$  debe incluir incertidumbres aleatorias y sistemáticas

⇒ Tomamos:  $\Delta x^2 = \sigma_B^2 + \sigma_A^2$

⇒  $\sigma_A$  : algún estimador de la distribución estadística:  $\sigma_{promedio}$ , p. ej.

⇒  $\sigma_B^2 = \sigma_{apreciacion}^2 + \sigma_{interaccion}^2 + \sigma_{definicion}^2$

# Definiciones

⇒  $\Delta x$  debe incluir incertidumbres aleatorias y sistemáticas

⇒ Tomamos:  $\Delta x^2 = \sigma_B^2 + \sigma_A^2$

⇒  $\sigma_A$  : algún estimador de la distribución estadística:  $\sigma_{promedio}$ , p. ej.

⇒  $\sigma_B^2 = \sigma_{apreciacion}^2 + \sigma_{interaccion}^2 + \sigma_{definicion}^2$

- $\sigma_{apreciacion}^2$  : Mínima división del instrumento de medición
- $\sigma_{interaccion}^2$  : Interacción del operador, por ej., el tiempo de reacción.
- $\sigma_{definicion}^2$  : Modelo de medición, por ejemplo  $s = \frac{1}{2}at^2 \Rightarrow a = \frac{2s}{t^2}$

# Tipos de Mediciones

## **Mediciones Directas** ( las que vimos hasta ahora)

Ejemplos:

- Período de un péndulo medido con un cronómetro
- Medición de la mesa con cinta métrica

# Tipos de Mediciones

## Mediciones Directas ( las que vimos hasta ahora)

Ejemplos:

- Período de un péndulo medido con un cronómetro
- Medición de la mesa con cinta métrica

## Mediciones Indirectas ( Clase de hoy)

Ejemplos:

- Medir una velocidad a partir de una distancia y un tiempo:  $v = \frac{s}{t}$
- Determinación de un volúmen.

Lo que acabamos de ver, es para mediciones DIRECTAS

# Mediciones indirectas

¿Qué sucede cuando el resultado de medición es una función de una o más mediciones?

¿Qué sucede cuando el resultado de medición es una función de una o más mediciones?

## Medición indirecta

$$f = f(x_1, x_2, x_3, \dots, x_N)$$

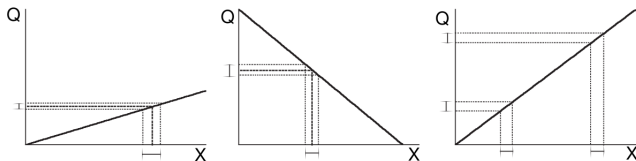
siendo  $x_i$  mediciones directas con sus respectivas incertidumbres  $\Delta x_i$

# Medición indirecta: transformación lineal

## Medición indirecta

$$Q = mX + b$$

Mido  $X$  con una incertidumbre  $\Delta X$  y quiero conocer  $Q$  y  $\Delta Q$



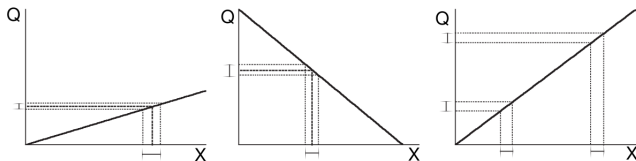


# Medición indirecta: transformación lineal

## Medición indirecta

$$Q = mX + b$$

Mido  $X$  con una incertidumbre  $\Delta X$  y quiero conocer  $Q$  y  $\Delta Q$



Si  $g(X) = Ae^{-\frac{1}{2}\left(\frac{X-\mu}{\sigma}\right)^2}$  y realizo la transformación  $X \rightarrow mX + b \Rightarrow g'(Q)$  también es normal con  $\sigma' = |m| \sigma$

## Medición indirecta: Ejemplo

### Transformación de grados Celsius a Fahrenheit

$$F = \frac{9}{5}C + 32$$

Resultado de medición:  $C = 25^{\circ}C \pm 1^{\circ}C$

## Medición indirecta: Ejemplo

### Transformación de grados Celsius a Fahrenheit

$$F = \frac{9}{5}C + 32$$

Resultado de medición:  $C = 25^{\circ}C \pm 1^{\circ}C$

¿Cuál es el resultado de medición en grados Fahrenheit?

## Medición indirecta: Ejemplo

### Transformación de grados Celsius a Fahrenheit

$$F = \frac{9}{5}C + 32$$

Resultado de medición:  $C = 25^{\circ}C \pm 1^{\circ}C$

¿Cuál es el resultado de medición en grados Fahrenheit?

RESPUESTA:

$$F = 77^{\circ}F \pm \frac{9}{5}^{\circ}F$$

Un caso un poco mas general

## Medición indirecta

$$f = f(x)$$

Siendo  $x$  una medición directa con su incertidumbre  $\Delta x$  y  $f$  una función no-lineal

Un caso un poco mas general

## Medición indirecta

$$f = f(x)$$

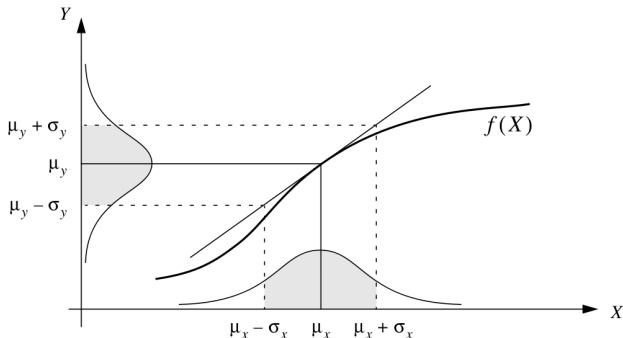
Siendo  $x$  una medición directa con su incertidumbre  $\Delta x$  y  $f$  una función no-lineal

¿Cómo calculo la incertidumbre  $\Delta f$  a partir de  $\Delta x$ ?

# Mediciones indirectas

## RESPUESTA:

Como la función no es lineal, approximo a una recta:



$$\Delta f = \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{\mu_x} (\Delta x)$$

$\left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{\mu_x}$  es la pendiente de la recta evaluada en  $\mu_x$

## Generalización a más de una variable

$$f = f(x_1, x_2, x_3, \dots, x_N)$$

$$\Delta f = \sqrt{\sum_i \left( \frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 (\Delta x_i)^2}$$

- $\frac{\partial f}{\partial x_i}$  : Derivada parcial de  $f$  respecto de  $x_i$
- Esto se conoce como *propagación de incertidumbres por series de Taylor*



## Generalización a más de una variable

$$f = f(x_1, x_2, x_3, \dots, x_N)$$

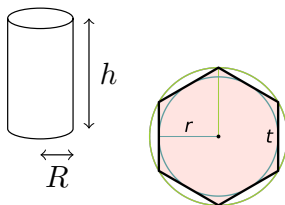
$$\Delta f = \sqrt{\sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial x_i}\right)^2 (\Delta x_i)^2}$$

- $\frac{\partial f}{\partial x_i}$  : Derivada parcial de  $f$  respecto de  $x_i$
- Esto se conoce como *propagación de incertidumbres por series de Taylor*

## Importante: no olvidar supuestos

- Distribución normal
- Variables independientes (no correlacionadas)

# Mediciones indirectas

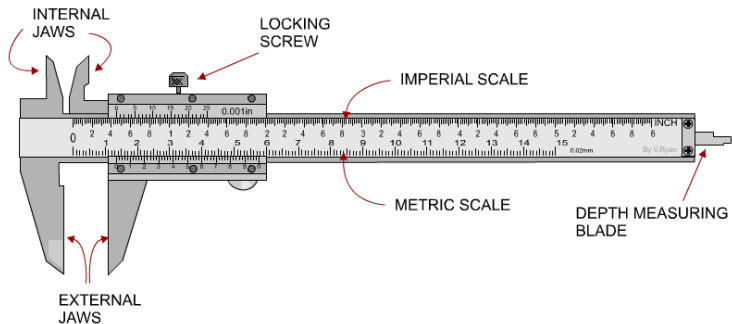


## Práctica del día

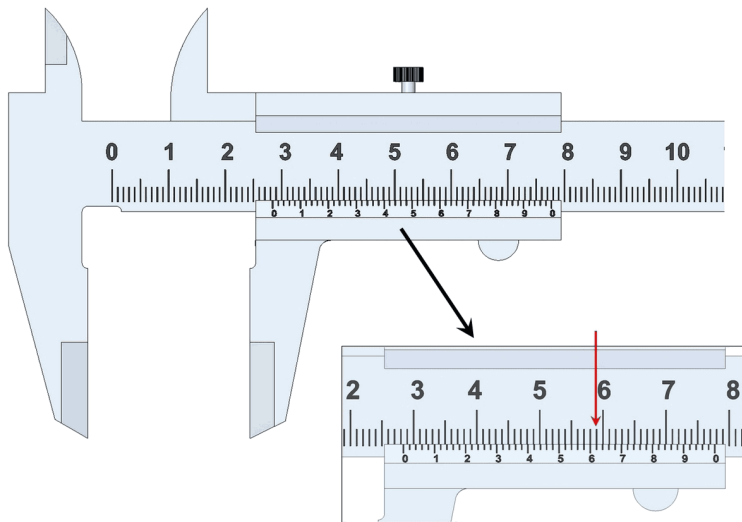
Medir el volumen de una pieza con tres técnicas y calcular las incertidumbre de medición.

- A partir de mediciones dimensionales:  $V = (2\sqrt{3}r^2 - \pi R^2) h$
- Por volumen desplazado:  $V = V_{final} - V_{inicial}$
- A partir de su densidad:  $V = \frac{m}{\rho}$

# Uso de calibre



# Uso de calibre



# Escritura de resultados de medición

Ejemplo: Mido una mesa con una regla. Obtengo  $\bar{x} = 1234,78$  mm y  $\sigma = 3,39$  mm.

**¿Cómo se reporta este resultado?**

# Escritura de resultados de medición

Ejemplo: Mido una mesa con una regla. Obtengo  $\bar{x} = 1234,78$  mm y  $\sigma = 3,39$  mm.

**¿Cómo se reporta este resultado?**

- 1 Redondeo la incertidumbre a una cifra:  $\sigma = 3$  mm

# Escritura de resultados de medición

Ejemplo: Mido una mesa con una regla. Obtengo  $\bar{x} = 1234,78$  mm y  $\sigma = 3,39$  mm.

## ¿Cómo se reporta este resultado?

- 1 Redondeo la incertidumbre a una cifra:  $\sigma = 3$  mm
- 2 Redondeo el valor medio hasta la posición que obtuve en la incertidumbre:  $\bar{x} = 1235$  mm.

# Escritura de resultados de medición

Ejemplo: Mido una mesa con una regla. Obtengo  $\bar{x} = 1234,78$  mm y  $\sigma = 3,39$  mm.

## ¿Cómo se reporta este resultado?

- 1 Redondeo la incertidumbre a una cifra:  $\sigma = 3$  mm
- 2 Redondeo el valor medio hasta la posición que obtuve en la incertidumbre:  $\bar{x} = 1235$  mm.
- 3 Resultado: La longitud de  $L$  de la mesa es  $L = (1235 \pm 3)$  mm.



# Escritura de resultados de medición

Ejemplo: Mido una mesa con una regla. Obtengo  $\bar{x} = 1234,78$  mm y  $\sigma = 3,39$  mm.

## ¿Cómo se reporta este resultado?

- 1 Redondeo la incertidumbre a una cifra:  $\sigma = 3$  mm
- 2 Redondeo el valor medio hasta la posición que obtuve en la incertidumbre:  $\bar{x} = 1235$  mm.
- 3 Resultado: La longitud de  $L$  de la mesa es  $L = (1235 \pm 3)$  mm.

Nota: En este caso, se dice que conocemos  $L$  con 4 cifras significativas.

# Escritura de resultados de medición

Ejemplo: Mido una mesa con una regla. Obtengo  $\bar{x} = 1234,78$  mm y  $\sigma = 3,39$  mm.

## ¿Cómo se reporta este resultado?

- 1 Redondeo la incertidumbre a una cifra:  $\sigma = 3$  mm
- 2 Redondeo el valor medio hasta la posición que obtuve en la incertidumbre:  $\bar{x} = 1235$  mm.
- 3 Resultado: La longitud de  $L$  de la mesa es  $L = (1235 \pm 3)$  mm.

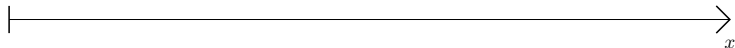
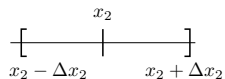
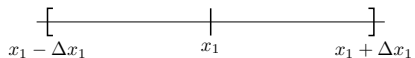
Nota: En este caso, se dice que conocemos  $L$  con 4 cifras significativas.

Ejercicio: Repetir para  $\sigma = 11,3$  mm.

**A MEDIR!**

# Comparabilidad de resultados

## Resultados no-comparables:

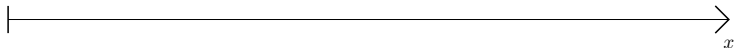


# Comparabilidad de resultados

## Resultados comparables:

$$\left[ \begin{array}{c} \text{---} | \text{---} \\ x_1 - \Delta x_1 \quad x_1 \quad x_1 + \Delta x_1 \end{array} \right]$$

$$\left[ \begin{array}{c} x_2 \\ \text{---} | \text{---} \\ x_2 - \Delta x_2 \quad x_2 + \Delta x_2 \end{array} \right]$$



**En términos matemáticos**

## En términos matemáticos

**Resultados comparables:**

$$|x_2 - x_1| \leq \Delta x_1 + \Delta x_2$$

## En términos matemáticos

### Resultados comparables:

$$|x_2 - x_1| \leq \Delta x_1 + \Delta x_2$$

### Resultados no-comparables:

$$|x_2 - x_1| > \Delta x_1 + \Delta x_2$$



# Incertidumbres relativas

$$x \pm \Delta x$$

# Incertidumbres relativas

$$x \pm \Delta x$$

**Incertidumbre relativa:**

$$\Delta x_{rel} = \frac{\Delta x}{|x|}$$

# Incertidumbres relativas

$$x \pm \Delta x$$

**Incertidumbre relativa:**

$$\Delta x_{rel} = \frac{\Delta x}{|x|}$$

**Incertidumbre porcentual:**

$$\Delta x_{\%} = 100 \times \frac{\Delta x}{|x|} = 100 \times \Delta x_{rel}$$

$$x \pm \Delta x$$

**Incertidumbre relativa:**

$$\Delta x_{rel} = \frac{\Delta x}{|x|}$$

**Incertidumbre porcentual:**

$$\Delta x_{\%} = 100 \times \frac{\Delta x}{|x|} = 100 \times \Delta x_{rel}$$

**Caso particular:**  $f(x, y) = \alpha x^{\beta} y^{\gamma}$

$\Rightarrow \Delta f = \sqrt{\left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 \Delta x^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial y}\right)^2 \Delta y^2}$ ; y se puede demostrar que

$$\frac{\Delta f^2}{f^2} = \beta^2 \frac{\Delta x^2}{x^2} + \gamma^2 \frac{\Delta y^2}{y^2}$$

# Incertidumbres relativas

$$x \pm \Delta x$$

**Incertidumbre relativa:**

$$\Delta x_{rel} = \frac{\Delta x}{|x|}$$

**Incertidumbre porcentual:**

$$\Delta x_{\%} = 100 \times \frac{\Delta x}{|x|} = 100 \times \Delta x_{rel}$$

**Caso particular:**  $f(x, y) = \alpha x^{\beta} y^{\gamma}$

$\Rightarrow \Delta f = \sqrt{\left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 \Delta x^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial y}\right)^2 \Delta y^2}$ ; y se puede demostrar que

$$\frac{\Delta f^2}{f^2} = \beta^2 \frac{\Delta x^2}{x^2} + \gamma^2 \frac{\Delta y^2}{y^2}$$

Tarea: Interpretar los casos  $f(x, y) = xy$  y  $f(x, y) = x/y$

# Referencias

Baird, D. C. (1962). Experimentation: an introduction to measurement theory and experiment design. Prentice Hall.

Fornasini, P. (2008). The uncertainty in physical measurements: an introduction to data analysis in the physics laboratory. Springer Science and Business Media.