

	Temat:			Nr ćwiczenia
	<i>Wyznaczanie gęstości substancji dla kuli, prostopadłościanu i walca</i>			1
Imię i nazwisko:	Rok, kierunek:	Specjalność:	Data wykonania pomiarów:	
	I rok,			

Zajęcia laboratoryjne: Statystyka i analiza danych pomiarowych.

I. Wprowadzenie do doświadczenia

1. Cel doświadczenia, przyrządy

Celem doświadczenia jest (wpisać).

Przyrządy: waga elektroniczna z rozdzielczością, suwmiarka cyfrowa i analogowa, próbki substancji w kształcie prostopadłościanu i walca.

2. Wprowadzenie teoretyczne

(Wzór dla wielkości pomiarowej/y. Rysunek, schemat układu – jeśli wynika to z charakteru doświadczenia.)

Gęstość substancji z której jest wykonana jest bryła (kula, prostopadłościan, walec) wyznaczamy ze wzoru

$$\rho = \frac{m}{V}, \quad (1)$$

gdzie

m – masa bryły (kuli, prostopadłościanu, walca); V – objętość bryły przy czym:

objętość: kuli – $V_k = \frac{\pi}{6} D_k^3$, walca – $V_w = \frac{\pi}{4} D_w^2 h$, prostopadłościanu – $V_p = abc$,

D_k – średnica kuli, D_w – średnica walca; h – wysokość walca, a, b, c – wymiary prostopadłościanu.

Do obliczeń wartości średnich pomiarów bezpośrednich zastosowany będzie wzór na *średnią arytmetyczną* n wyników pomiarów:

$$\bar{x} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i, \quad (2)$$

gdzie n – liczba pomiarów a x oznacza wielkość mierzoną.

3. Niepewności pomiaru

Pomiary bezpośrednie

Do obliczeń niepewności pomiarów bezpośrednich zastosowane będą następujące wzory: odchylenie standardowe wartości średniej

$$u_A(x) = s_{\bar{x}} = \sqrt{\frac{1}{n(n-1)} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2} \quad (3)$$

całkowita niepewność standardowa pomiaru bezpośredniego

$$u(x) = \sqrt{u_A^2(x) + u_B^2(x)} = \sqrt{s_{\bar{x}}^2 + \frac{(\Delta_d x)^2 + (\Delta_e x)^2}{3}} \quad (4)$$

gdzie

$\Delta_d x$ – niepewność (działki przyrządu) wzorcowania danego przyrządu

$\Delta_e x$ – niepewność eksperymentatora

We wzorach x oznacza wielkość mierzoną bezpośrednio – m, a, b, c, h lub D .

Pomiary pośrednie

Złożoną niepewność standardową $u_c(y)$ wielkości liczonej pośrednio y oblicza się korzystając z prawa przenoszenia niepewności pomiarów bezpośrednich nieskorelowanych w postaci

$$u_c(y) = \sqrt{\sum_{i=1}^N \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 u^2(x_i)} = \sqrt{\sum_{i=1}^N [c_i u(x_i)]^2} \equiv \sqrt{\sum_{i=1}^N u_i^2(y)}, \quad (5)$$

gdzie N – liczba wielkości mierzonych bezpośrednio, c_i – współczynnik wrażliwości, $u_i(y) \equiv |c_i| u(x_i)$ – udziały niepewności.

Wygodnie jest korzystać z prawa propagacji niepewności względnych¹

$$u_{c,r} = \frac{u_c(y)}{|y|} = \sqrt{\sum_{i=1}^N [p_i u_r(x_i)]^2} \quad \left(= \sqrt{\sum_{i=1}^N \left[\left(\frac{c_i x_i}{y} \right) \frac{u(x_i)}{x_i} \right]^2} \right), \quad (6)$$

gdzie p_i – względny współczynnik wrażliwości; $p_i = c_i x_i / y$.

Zaletą prawa przenoszenia niepewności względnych jest nie tylko ułatwienie obliczeń, lecz także bardziej przejrzysta analiza przyczyn niepewności. Obliczając niepewności względne wielkości wejściowych, widzimy, która z nich jest największa – z reguły to ona wnosi największy udział do niepewności złożonej.

W naszym przypadku $y \equiv \rho$ a zależność funkcyjną f określają wzory na ρ . Ponieważ mają postać jednomianu ($y = k x_1^{\alpha_1} x_2^{\alpha_2} \dots x_n^{\alpha_n}$, k – stała) więc wygodnie jest obliczyć niepewność względną wg następującego schematu: obliczamy logarytm funkcji a następnie różniczkę logarytmu tej funkcji. Ponieważ $\ln y = \ln k + \alpha_1 \ln x_1 + \alpha_2 \ln x_2 + \dots + \alpha_n \ln x_n$, więc

$$d(\ln y) = \frac{dy}{y} = \alpha_1 \frac{dx_1}{x_1} + \alpha_2 \frac{dx_2}{x_2} + \dots + \alpha_n \frac{dx_n}{x_n}$$

Z porównania ze wzorem (6) i przyporządkowania $dx_i \rightarrow u(x_i)$ oraz $\alpha_i \rightarrow p_i$ możemy zapisać postać wzoru na względną niepewność pomiaru wielkości y mierzonej pośrednio.

Dla gęstości walca mamy:

$$\rho = m \left(\frac{\pi}{4} D^2 h \right)^{-1} = \frac{4}{\pi} m^1 h^{-1} D^{-2}, \quad \text{więc} \quad \ln \rho = \ln(4\pi^{-1}) + \ln m - \ln h - 2 \ln D. \quad (7)$$

Zatem

$$\frac{d\rho}{\rho} = \frac{dm}{m} + \left(-\frac{dh}{h} \right) + \left(-2 \frac{dD}{D} \right). \quad (8)$$

Z porównania z (8) możemy podać względne współczynniki wrażliwości p_i (zauważmy, że $p_i = \alpha_i$) we wzorze (6) na niepewność standardową względną i dla $u_c(y)$ możemy napisać

$$u_{c,w}(\rho_w) = \bar{\rho}_w \sqrt{\left(\frac{u(m)}{\bar{m}} \right)^2 + \left(-\frac{u(h)}{\bar{h}} \right)^2 + \left(-2 \frac{u(D)}{\bar{D}} \right)^2}. \quad (9)$$

Podobnie postępując dla gęstości kuli i prostopadłościanu otrzymamy

$$u_{c,k}(\rho_k) = \rho_k \sqrt{\left(\frac{u(m)}{\bar{m}} \right)^2 + \left(3 \frac{u(D)}{\bar{D}} \right)^2}. \quad (10)$$

¹ Niepewność względna w *Przewodniku GUM* nie ma oddzielnego oznaczenia. W sytuacjach nie powodujących nieporozumień będziemy stosować zapis z indeksem dolnym „r” tj. $u_r(y) \equiv u(y)/y$.

$$u_{c,p}(\rho_p) = \bar{\rho}_p \sqrt{\left(\frac{u(m)}{\bar{m}}\right)^2 + \left(\frac{u(a)}{\bar{a}}\right)^2 + \left(\frac{u(b)}{\bar{b}}\right)^2 + \left(\frac{u(c)}{\bar{c}}\right)^2}. \quad (11)$$

Zauważmy, że znając współczynniki p_i możemy z (7) obliczyć udziały niepewności $c_i u(x_i)$

$$u_i(\rho) = |c_i| u(x_i) = |p_i| u_r(x_i) \rho. \quad (12)$$

Porównując z (9) widzimy, że dla trzeciej mierzonej bezpośrednio wielkości – D , dla której $i = 3$, mamy $p_i = -2$ i jej udział niepewności jest równy

$$u_D(\rho) = |-2| u_r(D) \rho = \left| -2 \frac{\rho}{D} \right| u(D) = \left| -2 \frac{4}{\pi} \frac{m}{hD^2} \right| u(D),$$

Stąd, współczynnik wrażliwości $c_D = |-8\rho/D| u(D) = |-8m/(\pi hD^2)|$.

Obliczone wartości są potrzebne do zestawienia tzw. **bilansu niepewności pomiaru** co stanowi przyjętą formę raportowania w dokumentacjach.

Złożoną niepewność standardową $u_c(y)$ można obliczyć bez odwoływania się do pochodnych. W tym celu skorzystamy z zalecanego przez *Przewodnik GUM* wzoru:

$$Z_i = \frac{1}{2} [f(x_1, \dots, x_i + u(x_i), \dots, x_N) - f(x_1, \dots, x_i - u(x_i), \dots, x_N)]. \quad (Z1)$$

To znaczy, że wartość $u_i(y)$ ($\equiv c_i u(x_i)$ – udziały niepewności) wyznacza się obliczając zmianę spowodowaną zmianą x_i o $+u(x_i)$ i o $-u(x_i)$. Jako wartość $u_i(y)$ przyjmuje się $|Z_i|$, a jako wartość odpowiedniego współczynnika wrażliwości c_i przyjmuje się $Z_i/u(x_i)$. Oczywiście

$$u_c^2(y) = \sum_{i=1}^N Z_i^2. \quad (Z2)$$

Zauważmy, że wzór (Z2) odpowiada wzorowi (5).

Korzystając z wzorów (Z1) i (Z2) obliczymy niepewność pomiaru dla gęstości walca

$$Z_m = \frac{1}{2} \left(\frac{m + u(m)}{V} - \frac{m - u(m)}{V} \right) = \frac{1}{2} \frac{2u(m)}{V} = \frac{u(m)}{V} = \frac{m}{V} \frac{u(m)}{m} = \rho \frac{u(m)}{m}$$

$$\begin{aligned} Z_h &= \frac{1}{2} \left(\frac{m}{V} \frac{h}{h + u(h)} - \frac{m}{V} \frac{h}{h - u(h)} \right) = \frac{1}{2} \frac{m}{V} \left(\frac{h}{h + u(h)} - \frac{h}{h - u(h)} \right) \\ &= \frac{1}{2} \frac{mh}{V} \cdot \frac{(h - u(h)) - (h + u(h))}{(h + u(h))(h - u(h))} = \frac{1}{2} \rho h \frac{-2u(h)}{h^2 - (u(h))^2} \approx -\rho \frac{u(h)}{h} \end{aligned}$$

Podobnie obliczając otrzymamy

$$Z_D \approx -\rho \frac{2u(D)}{D}.$$

Zatem podstawiając do (Z2) mamy

$$u_c^2(\rho) = |Z_m|^2 + |Z_h|^2 + |Z_D|^2 = \rho^2 \left[\left(\frac{u(m)}{m}\right)^2 + \left(-\frac{u(h)}{h}\right)^2 + \left(-2\frac{u(D)}{D}\right)^2 \right],$$

czyli dokładnie to samo co w (9).

Podobnie postępując obliczamy niepewności pomiaru gęstości dla kuli i prostopadłościanu.

II. Pomiary

Podać niepewności pomiaru typu B (systematyczne) wynikające z użycia suwmiarki i wagi.

$$\Delta_d a = \dots, \quad u_d(a) = \dots, \text{ itd.}; \quad \Delta_d m = \dots, \quad u_d(m) = \dots .$$

Wypisać dane pomiaru w postaci Tabeli.

III. Opracowanie wyników

Najpierw wyznacza się wartości z pomiaru bezpośredniego oraz ich niepewności pomiaru (wartości wpisać lub wkleić z arkusza kalkulacyjnego).

Następnie oblicza się wartości z pomiaru pośredniego oraz ich niepewności pomiaru (wartości wpisać lub wkleić z arkusza kalkulacyjnego).

Zapisać po zaokrągleniu wartość gęstości i jej niepewności oraz niepewność względną.

Zapisać również niepewności pomiaru otrzymane z obliczeń dla metody NKP, metody elementarnej.

Ocena zgodności wyników

Porównać wyniki korzystając z suwmiarki cyfrowej i analogowej. Odnieść się do danych tablicowych.

IV. Zestawienie wyników danych pomiarów bezpośrednich i pośrednich

Przedstawić zestawienie w postaci tabeli (oddzielnie dla prostopadłościanu i walca)

Tabela – patrz ostatnia strona

V. Dyskusja wyników

Uzyskana w doświadczeniu wartość gęstości prostopadłościanu (...)

VI. Wnioski

Najlepiej w punktach. Porównać niepewności otrzymane różnymi metodami: z prawa propagacji niepewności, metoda elementarna, metoda NKP (dane przedstawić w postaci tabeli).

Dopisek – porównywanie wyników

Chcąc porównać otrzymane wyniki z wynikiem tablicowym x^T , korzystamy z przedziałowego **kryterium zgodności wyników pomiarów**, czyli sprawdzamy czy dla naszych wyników spełniona jest nierówność:

$$\left| \bar{x} - x^T \right| \leq u(\bar{x}) + u(x^T). \quad (12)$$

Jeżeli powyższa nierówność nie zachodzi, należy zastąpić niepewność u przez *niepewność rozszerzoną* U . Jeśli i wówczas ta nierówność nie jest spełniona to znaczy, że wyniki nie są zgodne.

Niepewność rozszerzona (*expanded uncertainty*) – zdefiniowana przez „wielkość określającą przedział wokół wyniku pomiaru, taki że można oczekiwać, iż obejmie on dużą część wartości, które w uzasadniony sposób można przyporządkować wielkości mierzonej.”

Obie niepewności są powiązane zależnością $U = k u$, gdzie k – współczynnik rozszerzenia. Współczynnik rozszerzenia k zależy od liczby pomiarów oraz poziomu ufności (określany jest często mianem *współczynnika Studenta-Fishera $t_{n,a}$*), w większości przypadków przyjmujemy $k = 2$.

Nierówność (12) możemy stosować dla wartości otrzymanych różnymi metodami pomiarów, wówczas sprawdzamy czy spełniona jest nierówność:

$$\left| \bar{x} - \bar{x}' \right| \leq u(\bar{x}) + u(\bar{x}'). \quad (13)$$

Jeżeli powyższa nierówność nie zachodzi, postępujemy jak zostało opisane powyżej.

Tabela 1. Bilans niepewności wyznaczenia gęstości dla walca. Pomiar suwmiarką: cyfrową – a), analogową – b).

Rodzaj pomiaru	Symbol i jednostka wielkości mierzonej	Wartość średnia	Niepewność pomiaru $u(x_i)$	Względna niepewność pomiaru $u_r(x_i)$, %	Względny wsp. wrażliwości p_i , %	Udział niepewności względnej $c_i u_r(x_i)$, %	Udział niepewności $c_i u(x_i)$
Pomiar bezpośredni	m , g						
	a) h , cm						
	b) h , cm						
	a) D , cm						
	b) D , cm						
Pomiar pośredni	a) ρ , kg/m ³						
	b) ρ , kg/m ³						
Wynik oczekiwany	ρ^T , kg/m ³						
Ocena zgodności wyników							

T – dane tablicowe.

Tabela 2. Bilans niepewności wyznaczenia gęstości dla prostopadłościanu. Pomiar suwmiarką: cyfrową – a), analogową – b).

Rodzaj pomiaru	Symbol i jednostka wielkości mierzonej	Wartość średnia	Niepewność pomiaru $u(x_i)$	Względna niepewność pomiaru $u_r(x_i)$, %	Względny wsp. wrażliwości p_i , %	Udział niepewności względnej $c_i u_r(x_i)$, %	Udział niepewności $c_i u(x_i)$
Pomiar bezpośredni	m , g						
	a) a , cm						
	b) a , cm						
	a) b , cm						
	b) b , cm						
	a) c , cm						
	b) c , cm						
Pomiar pośredni	a) ρ , kg/m ³						
	b) ρ , kg/m ³						
Wynik oczekiwany	ρ^T , kg/m ³						
Ocena zgodności wyników							

Tabela 3. Bilans niepewności – porównanie obliczeń metodą elementarną i korzystając ze wzorów (9), (11) – MRZ

Wielkość mierzona	Wartość średnia	Niepewność pomiaru $u(x_i)$			Względna niepewność pomiaru $u_r(x_i)$, %			Względny wsp. wrażliwości p_i , %			Udział niepewności względnej $c_i u_r(x_i)$, %			Udział niepewności $c_i u(x_i)$		
		MEI		MRZ	MEI		MRZ	MEI		MRZ	MEI		MRZ	MEI		MRZ
m , g																
h , cm																
D , cm																
ρ , kg/m ³																
Porównanie z Tab. 1.																

Prostopadłościan

m , g																
a , cm																
b , cm																
c , cm																
ρ , kg/m ³																
Porównanie z Tab. 2.																

Porównanie z Tab. 1 lub 2. Odnieść do odpowiednich wartości w Tabeli 1 i 2 wyrażając w % zmianę względną (tj. $1 - (\text{wartość w Tab. 3})/(\text{wartość w Tab. 1})$).