

$\sigma_{Repl s}$	0,2	mm
$\sigma_{Refl s}$	0,1	mm
$\sigma_{Verz t}$	5,00E-05	s
$\sigma_{Abtast t}$	5,00E-05	s

Normverteilung $\sqrt{G} = 1$; Rechteckverteilung $\sqrt{G} = \sqrt{\frac{1}{3}}$; Dreiecksverteilung $\sqrt{G} = \sqrt{\frac{1}{6}}$

$$C_s = \frac{dV}{ds} \sim \frac{1}{t}$$

$$C_t = \frac{dV}{dt} \sim \frac{s}{-t^2}$$

Freiheitsgrade (Prüfung auf Normalverteilung)
 Rechteckverteilung/Dreiecksverteilung $V = \infty$
 Normalverteilung $\rightarrow V = \text{Anzahl der Messungen}$

$$U_{k=2} = \sqrt{u^2_{Repl} + u^2_{Refl} + u^2_{Verz t} + u^2_{Abtast t}}$$

Mathematische Grundlage der Messunsicherheitsberechnung

Was ist die mathematische Grundlage der Messunsicherheitsberechnung?

Natürlich die **Gaußsche Fehlerfortpflanzung**

$$\Delta f = \sqrt{\sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot \Delta x_i \right)^2}$$

Damals noch Fehler, statt Unsicherheit genannt.

Partielle Ableitung der Funktion $f(x_1, x_2, x_2 \dots x_n)$ nach den einzelnen Messunsicherheitsinflüssen x_i .

Unsicherheit oder Standardabweichung der Größe (x).



„Das Ergebnis habe ich schon, jetzt brauche ich nur noch den Weg, der zu ihm führt.“

Carl Friedrich Gauß (1777-1855)

Mathematische Grundlagen der Messunsicherheitsberechnung

Fehlerfortpflanzung nach Gauß

$$\Delta f = \sqrt{\sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot x_i \right)^2}$$

Heutige Berechnungsmethode der erweiterten Messunsicherheit ($U_{k=2}$) für nicht korrelierte Eingangsgrößen

$$U = k \cdot \sqrt{\sum_{i=1}^n (c_i \cdot \sqrt{G} \cdot x_i)^2} \rightarrow \text{ca. 95 \% Prozent der Anwendungsfälle}$$

und für korrelierte Eingangsgrößen

$$U_{k=2} = k \cdot \sqrt{\sum_{i=1}^n (c_i \cdot \sqrt{G} \cdot x_i)^2 + 2 \cdot \sum_{i=1}^{n-1} \sum_{j=i+1}^n p_{i,j} \cdot c_i \cdot c_j \cdot \sqrt{G_i + G_j} \cdot x_i + x_j}$$

Erweiterungsfaktor (k), in der Regel ist k=2 für ein Vertrauensbereich von 95%

Sensitivitätskoeffizient (c_i)

$$c_i = \frac{\partial f}{\partial x_i} \quad (\text{Partielle Ableitung, wie bei Fehlermethode nach Gaus.})$$

Standardmessunsicherheit (U_i)

$$U_i = \cdot \sqrt{G} \cdot x_i$$

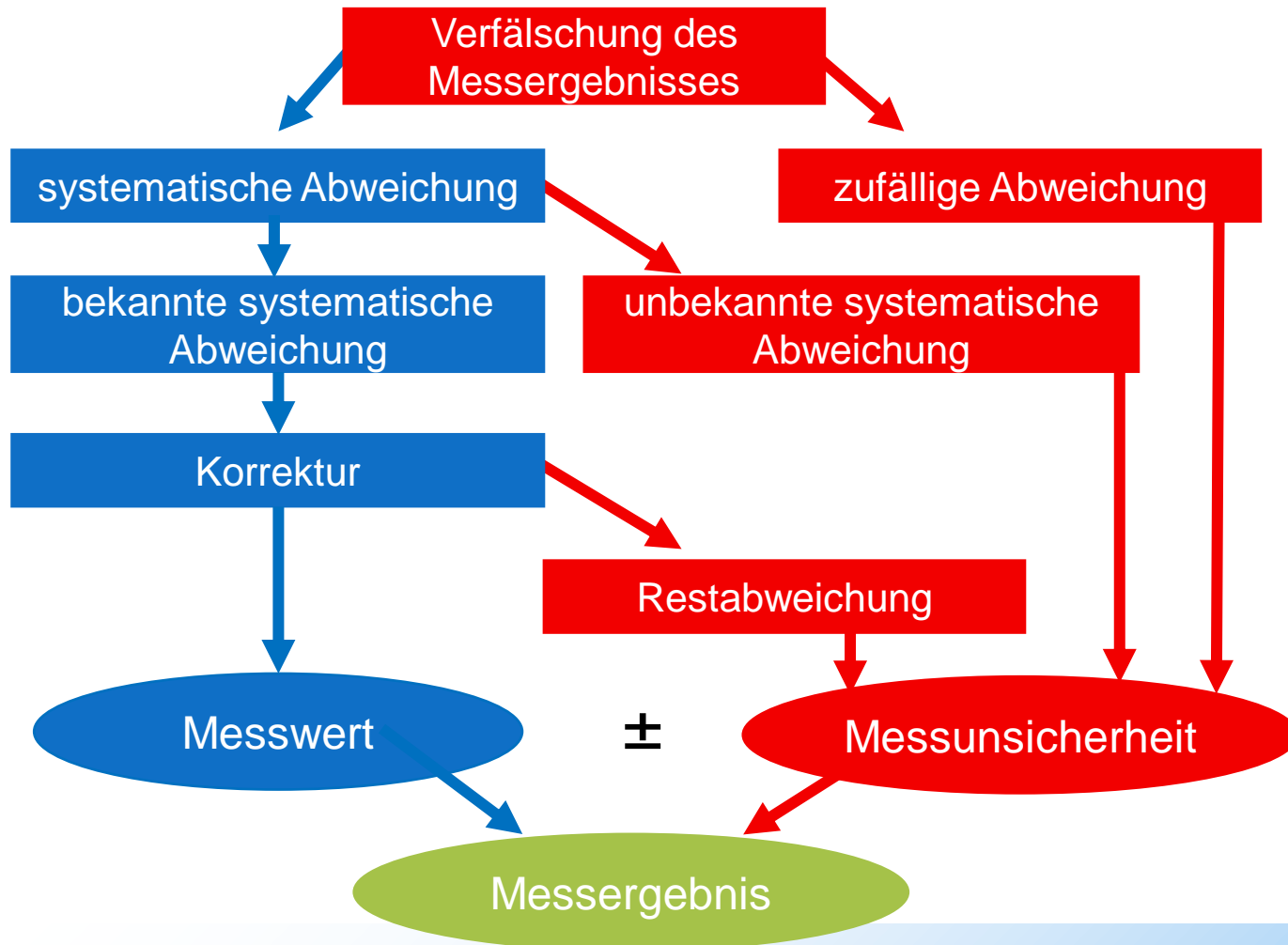
Gewichtsfaktor (\sqrt{G}) in Abhängigkeit von der Wahrscheinlichkeitsdichtefunktion

Normalverteilung $\sqrt{G} = 1$

Rechteckverteilung $\sqrt{G} = \sqrt{\frac{1}{3}} = 0,57735$

Dreiecksverteilung $\sqrt{G} = \sqrt{\frac{1}{6}} = 0,40882$

Art der Abweichung

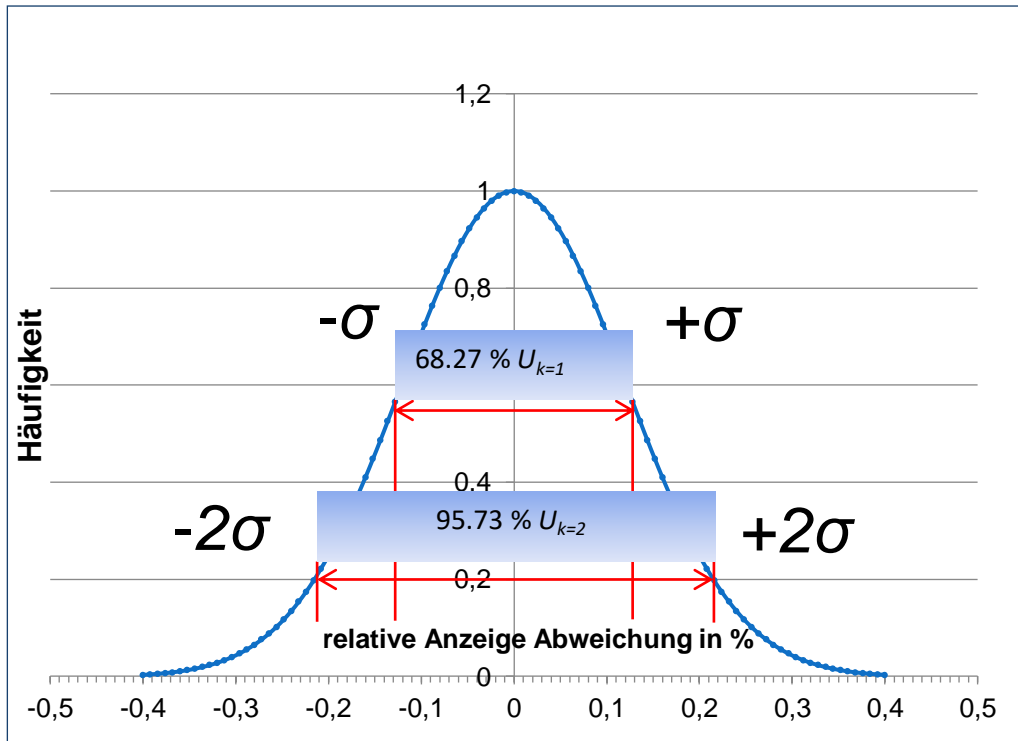


Beispiele

systematische Abweichung
Ein falsch eingestellter Messverstärker produziert einen konstanten prozentualen Fehler.
unbekannte systematische Abweichung
Temperaturdrift eines Kraftaufnehmers
zufällige Abweichung
Das Rauschen eines Messsignals
Restabweichung
Interpolationsfehler einer Fehlerkorrektur

Erweiterte und kombinierte Messunsicherheit

Normalverteilung



Die bei der Kraftkalibrierung ermittelte Anzeigeabweichung

Messunsicherheitsbeiträge aus Kalibrierscheinen oder anderen Bescheinigungen angegebene Werte ...

$U_{(k=1)} \triangleq$ kombinierte Messunsicherheit (1σ)

$$U_{(k=1)} = \sqrt{u_1^2 + u_1^2 + u_1^2 \dots + u_n^2}$$

$U_{(k=1)} \cdot 2 \triangleq U_{(k=2)}$ erweiterte Messunsicherheit (2σ)

Beispiel Kraftkalibrierung

$\delta_{wp,KG}$ Wiederholpräzision (Empirische Standardabweichung des Mittelwertes)

$$\delta_{wp,KG} = \frac{\sigma}{\sqrt{n}}$$

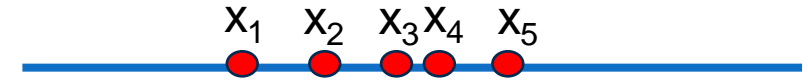
$$\begin{aligned}\bar{x} &= \frac{x_1 + x_2 + x_3 + \dots + x_n}{n} = \frac{\sum_{i=1}^n x_i}{n} \\ &= \frac{796 + 798 + 799 + 801 + 802}{5} \\ &= \mathbf{799,2 \text{ N}}\end{aligned}$$

$$\sigma = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2}{n - 1}}$$

$$\sigma = \sqrt{\frac{(796 - 799,2)^2 + (798 - 799,2)^2 + (799 - 799,2)^2 + (801 - 799,2)^2 + (802 - 799,2)^2}{(5 - 1)}}$$

$$\sigma = \mathbf{2,39 \text{ N}}$$

$$\begin{aligned}\delta_{wp,KG} &= \frac{2,39}{\sqrt{5}} \\ &= \mathbf{1,07 \text{ N}}\end{aligned}$$



n = 5 (Anzahl der Messungen)

- X₁ 796 N
- X₂ 798 N
- X₃ 799 N
- X₄ 801 N
- X₅ 802 N

