

MATAVIMŲ REZULTATAI

MATAVIMŲ
REZULTATŲ
PAKLAIIDOS IR JŲ
ĮVERTINIMAS

I. Matavimas – tai palyginimas.

1. Tiesioginiai matavimai :

masės,
ilgio,
temperatūros,
laiko.

2. Netiesioginiai matavimai :

ploto,
tūrio,
greičio ir t.t.

II. Matavimų paklaidos:

a) pagal atsiradimo priežasties rūšį:

- sisteminės, *(įvertinamos)*
- atsitiktinės, *(įvertinamos)*
- grubūs netikslumai; *(neįvertinamos)*

b) pagal skaičiavimo tipą:

- absoliutinės paklaidos Δx ,
- santykinės paklaidos ε .

- x_o – tikrasis dydis
- x - išmatuotasis dydis
- Δx – absoliutinė paklaida

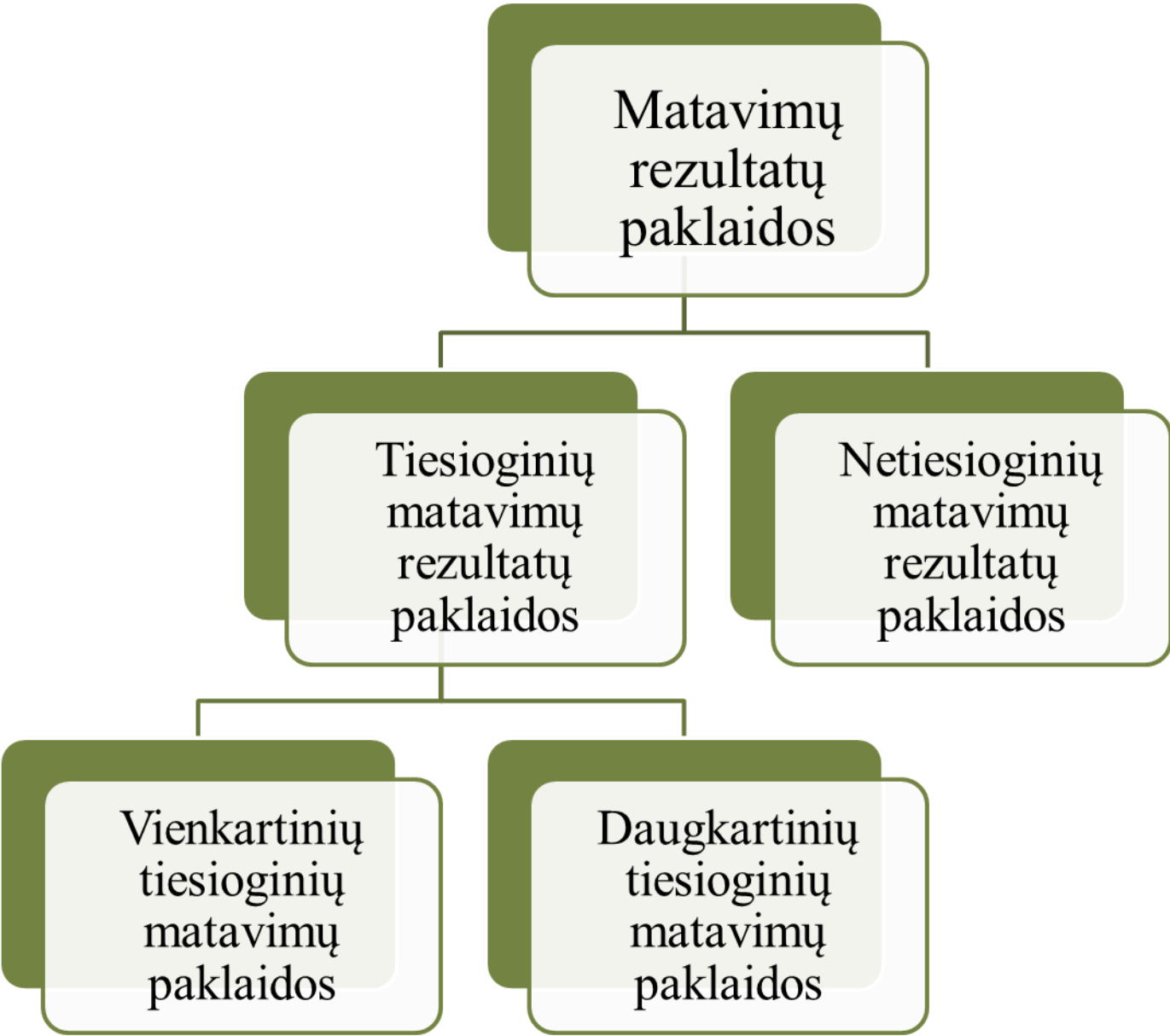
$$\Delta x = | x_o - x |$$

- $\varepsilon = \Delta x / x$ – santykinė paklaida

Tikrojo dydžio užrašymas:

$$x_o = (x \pm \Delta x)$$

Matavimų
rezultatų
paklaidos



```
graph TD; A[Matavimų rezultatų paklaidos] --> B[Tiesioginių matavimų rezultatų paklaidos]; A --> C[Netiesioginių matavimų rezultatų paklaidos]; B --> D[Vienkartinių tiesioginių matavimų paklaidos]; B --> E[Daugkartinių tiesioginių matavimų paklaidos];
```

The diagram is a hierarchical flowchart illustrating the classification of measurement result errors. It starts with a root node 'Matavimų rezultatų paklaidos' (Measurement result errors) at the top. This node branches into two main categories: 'Tiesioginių matavimų rezultatų paklaidos' (Direct measurement result errors) on the left and 'Netiesioginių matavimų rezultatų paklaidos' (Indirect measurement result errors) on the right. The 'Tiesioginių' node further branches into two sub-categories: 'Vienkartinių tiesioginių matavimų paklaidos' (Single direct measurement errors) and 'Daugkartinių tiesioginių matavimų paklaidos' (Multiple direct measurement errors). All nodes are contained within light green rounded rectangles with dark green borders, set against a white background with a light green border. The text is in a black serif font.

Tiesioginių
matavimų
rezultatų
paklaidos

Netiesioginių
matavimų
rezultatų
paklaidos

Vienkartinių
tiesioginių
matavimų
paklaidos

Daugkartinių
tiesioginių
matavimų
paklaidos

I. Vienkartinių tiesioginių matavimų rezultatų paklaidos

- **LINIUOTĖS MATAVIMO
PAKLaida:**

- ▣ $\Delta \ell = 1 \text{ mm}$

- **SLANKMAČIO MATAVIMO
PAKLaida:**

- ▣ $\Delta D = 0,1 \text{ mm}$

- ▣ $\Delta D = 0,05 \text{ mm}$

- **MIKROMETRO MATAVIMO
PAKLaida:**

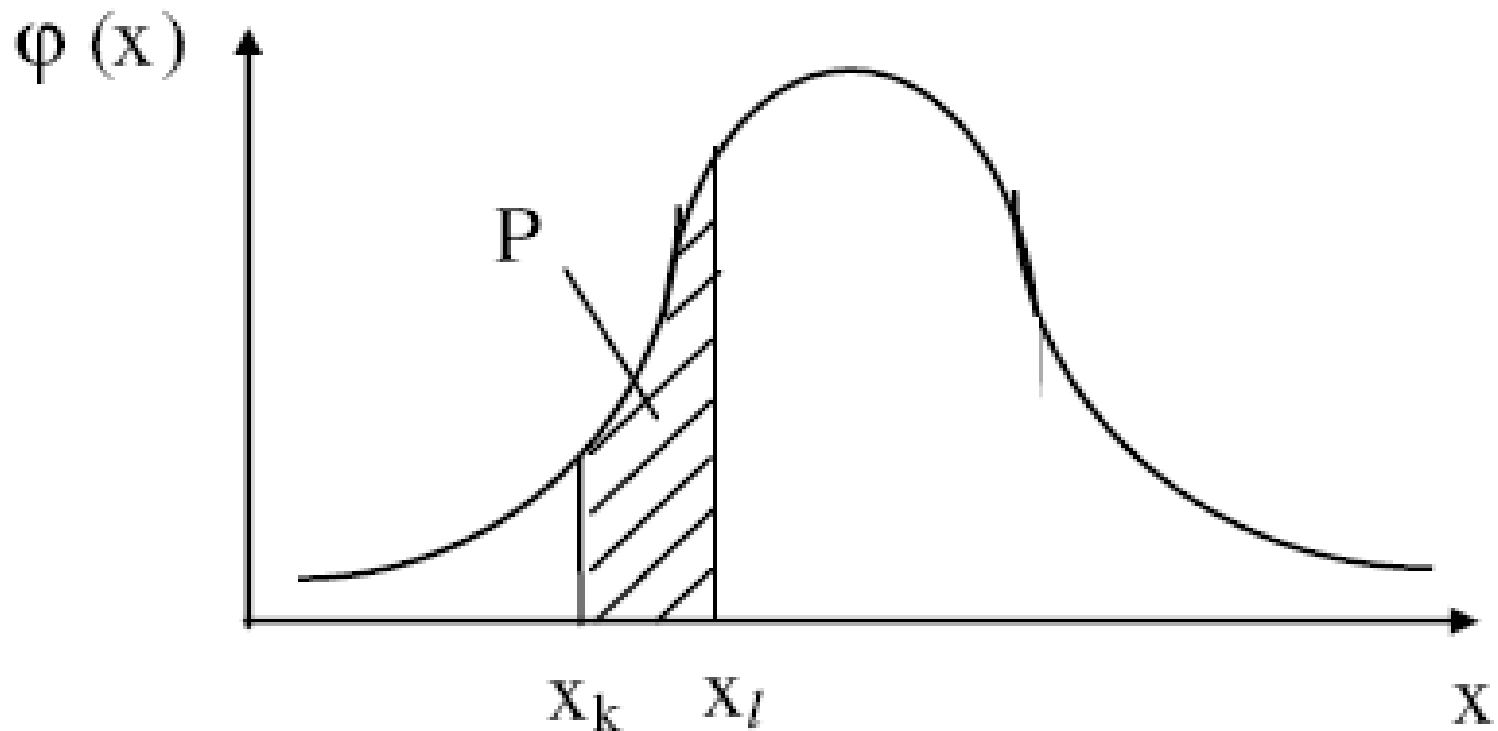
- ▣ $\Delta D = 0,01 \text{ mm}$

- **SVARSTYKLIŲ PAKLAIDA:**
 - $\Delta m = 0,05 \text{ g}$
- **SEKUNDOMETRO PAKLAIDA:**
 - $\Delta t = 0,2 + 0,2 = 0,4 \text{ s}$
- **TERMOMETRO PAKLAIDA:**
 - $\Delta t^{\circ} = 1^{\circ} \text{ C}$

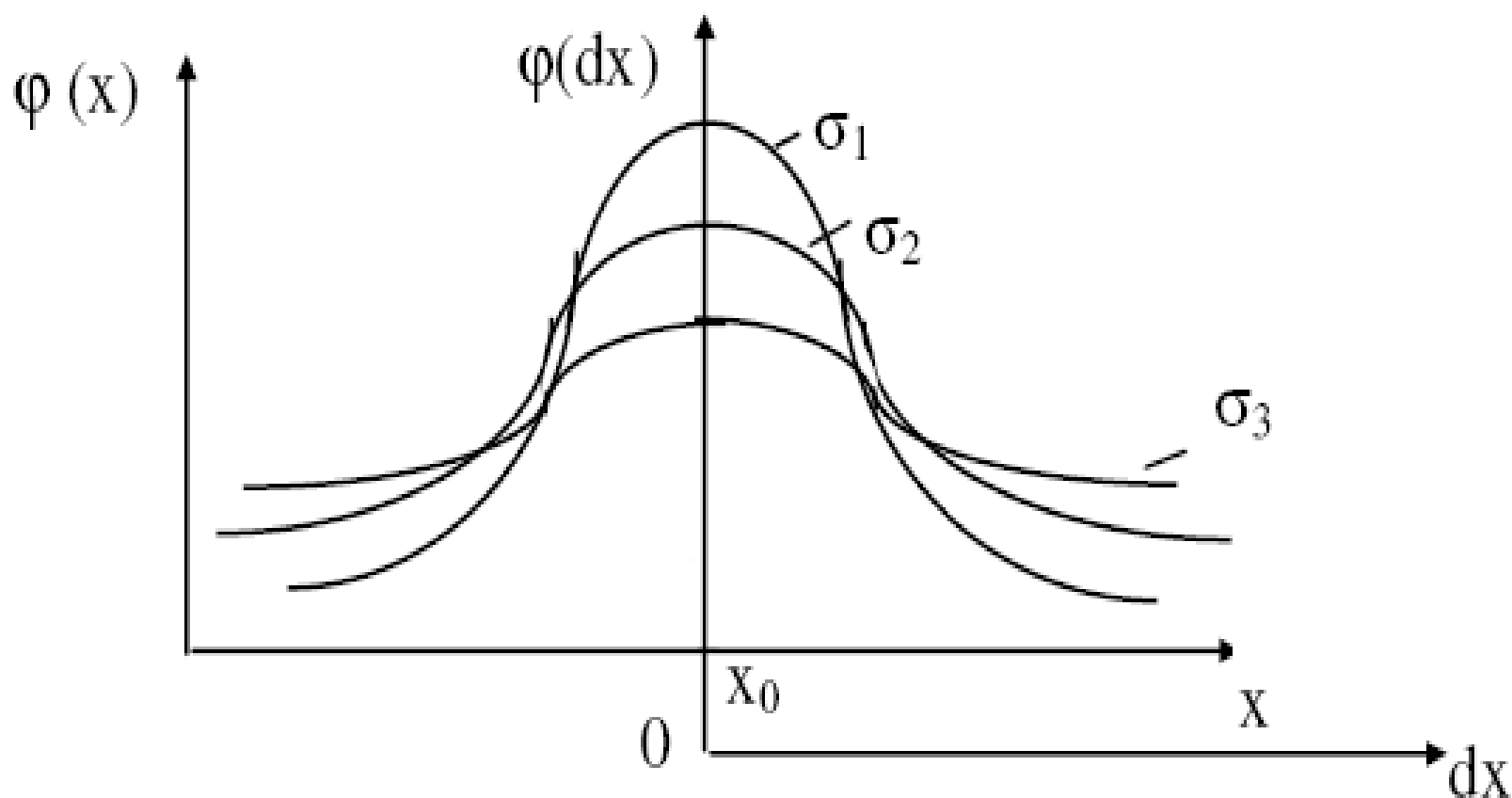
Atsitiktinių paklaidų skaičiavimo
teorija (*Gauso*) yra pagrįsta
dviem teiginiais:

- **Lygaus absoliutinio didumo, bet priešingų ženklų paklaidos yra vienodai tikimos.**
- **Kuo didesnis paklaidos absoliutinis didumas, tuo toji paklaida yra mažiau tikima.**

Normalinio pasiskirstymo kreivė



Atskirų matavimų ir jų paklaidų pasiskirstymas



P – pasiklovimo tikimybė

- Tai tikimybė, kad matuojamojo dydžio reikšmė x yra tarp $(x - \Delta x)$ ir $(x + \Delta x)$.

$$P = \int_{-\infty}^{+\infty} f(\Delta x) \cdot d(\Delta x) = 1$$

- Intervalą nuo
 $(x - \Delta x)$ iki $(x + \Delta x)$
vadiname
pasikliautiniu intervalu.

II. Daugkartinių tiesioginių matavimų atsitiktinių paklaidų skaičiavimas

1. Atliekame ***n*** matavimų:

x_1, x_2, \dots, x_n (***n***- matavimų skaičius).

2. Randame išmatuoto ***x*** dydžio **aritmetinį vidurkį**:

$$\bar{x} = \frac{x_1 + x_2 + \dots + x_n}{n}$$

3. Randame **standartinę** paklaidą:

$$S_x = \sqrt{\frac{(\bar{x} - x_1)^2 + (\bar{x} - x_2)^2 + \dots + (\bar{x} - x_n)^2}{n \cdot (n-1)}} =$$
$$= \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^n (\bar{x} - x_i)^2}{n \cdot (n-1)}}$$

4. Naudojantis dėstytojo nurodyta pasikliovimo tikimybe P ir atliktų matavimų skaičiumi n , randame lentelėse **Stjudento koeficientą** (kai matavimų skaičius $n < 25$):

$$t_{P, n-1}$$

5. Randame matuojamojo dydžio
absoliutinę paklaidą:

$$\Delta x_p = t_{p,n-1} \cdot S_x$$

III. Netiesioginių matavimų rezultato paklaidos skaičiavimo formulės išvedimo **algoritmas**

1. Ieškomojo dydžio matematinę išraiškos formulę **logaritmuojame natūriniu logaritmu** (*$\ln x$*).
2. Gautąją išraišką **diferencijuojame** (*dx/x*).
3. Jei yra reikalinga, diferencijuojame dar kartą.

4. Diferencialo ženklą keičiame į pokytį ($d \rightarrow \Delta$).
5. Gautus minusus, pakeičiame į plusus, kadangi skaičiuosime pokyčio absoliutinį didumą.
6. Išreiškiame dydžio absoliutinės maksimalios paklaidos skaičiavimo formulę (Δx_{max}).

Norėdami rasti realią paklaidą:

7. $\Delta x/x$ išraiškoje kiekvieną abiejų lygybės pusių narių keliame kvadratu.
8. Iš abiejų lygybės pusių traukiame kvadratinę šaknį.
9. Išreiškiame realią absoliutinę paklaidą Δx .

REZULTATO IR JO PAKLAIDOS APVALINIMAS

1. Paklaida ir rezultatas išreiškiami tais pačiais matavimo vienetais ir ta pačia eile.
2. **Paklaida apvalinama iki pirmo arba antro reikšminio skaičiaus.**
3. Tokiu pat tikslumu, kaip ir paklaida, apvalinamas rezultatas.

REZULTATO UŽRAŠYMAS

$$x = \left(\bar{x} \pm \Delta \bar{x}_p \right)$$

Siūloma literatūra

- K.Jankauskas. **Matavimų paklaidos ir jų įvertinimas**, Klaipėda, 1994.
- V.Bulbenkienė, K.Jankauskas, O.Kubiliūnienė, J.Vaupšas, M.Žadvvydas. **Fizikos laboratoriniai darbai** (I dalis), Klaipėda, 2005.