



PACI841 – Mémo Métrologie – SNI4 Luc Marechal



1. Unités et symboles

- Symboles en minuscules sauf si l'unité provient d'un savant
- Toujours un espace entre la valeur numérique et le symbole





2. Chiffres significatifs

- Tous les chiffres non nuls sont significatifs
- Les zéros placés en tête ne sont pas significatifs.
- Les zéros encadrés ou en queue sont significatifs.
- La notation x10 met en évidence le nombre de chiffres significatifs.
- Multiplication ou division : le résultat doit comporter le même nombre de chiffres significatifs que la mesure qui en a le moins dans le calcul.
- Addition ou soustraction : le résultat doit avoir autant de décimales que la valeur qui en a le moins dans le calcul.





3. Approximation décimale ou arrondi (Règle de Gauss)

- \bullet Les chiffres 0, 1, 2, 3 et 4 sont arrondis à l'entier inférieur.
- Les chiffres 5, 6, 7, 8 et 9 sont arrondis à l'entier supérieur.
- Si le nombre se termine par un 5 ou par un 5 suivi de zéros, on choisit le nombre se terminant par un chiffre pair

4. Mesure & métrologie : Vocabulaire de base et Définitions

Document de référence	Guide to the Expression of Uncertainty in Measurement (GUM 1995)			
Grandeur	Attribut d'un phénomène, d'un corps ou d'une substance qui est susceptible d'être distinguée qualitativement et mesurée quantitativement			
Mesurage	Ensemble d'opérations ayant pour but de déterminer la valeur d'une grandeur.			
Mesurande	Grandeur particulière soumise à un mesurage.			
Résultat	Valeur attribuée à un mesurande, obtenue par mesurage.			
Erreur de mesure	Écart entre la valeur mesurée et la valeur vraie.			
Répétabilité	Étroitesse de l'accord entre les résultats des mesurages successifs du même mesurande, mesurages effectués dans la totalité des mêmes conditions de mesure . Les conditions de répétabilité sont : • même mode opératoire • même lieu • répétition durant une courte période de temps • même instrument de mesure utilisé dans les même condition			
Reproductibilité	Étroitesse de l'accord entre les résultats des mesurages successifs du même mesurande, mesurages effectués en faisant varier les conditions de mesure. Il faut spécifier les conditions que l'on fait varier, par exemple : • le principe de mesure • l'observateur • l'étalon de référence • le lieu • les conditions d'utilisation • le temps			
Incertitude de mesure	Paramètre, associé au résultat d'un mesurage, qui caractérise la dispersion des valeurs « qui pourraient raisonnablement » être attribuées au mesurande. Le paramètre peut être, par exemple, un écart-type.			
Intervalle de confiance	Intervalle qui a le plus de chance de contenir la vraie valeur de la grandeur que l'on mesure.			
Incertitude-type	u(x) : incertitude exprimée à partir de l'écart-type sur la valeur moyenne. (estimateur s)			
Incertitude élargie	${f U}$: incertitude donnée avec un niveau de confiance de X%			
Incertitude relative	$\frac{\boldsymbol{v}}{ \boldsymbol{x} }$ (pas d'unité)			

5. Mesure & métrologie

Faculté d'un instrument à donner des mesures répétables Fidélité

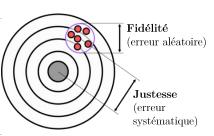
(Erreur aléatoire)

Faculté d'un instrument à donner des mesures dont la moyenne Justesse

est proche de la valeur vraie (Erreur systématique)

(quantifie la reproductibilité de l'instrument).

Exactitude Concept qualitatif qui combine la justesse et la fidélité



6. Qualité des instruments de mesure



Juste mais pas fidèle (valeurs centrées mais dispersées) Erreurs aléatoires



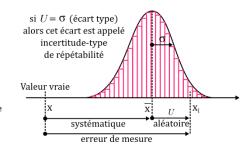
Fidèle, mais pas juste Erreurs systématiques



(valeurs centrées mais resserrées) Erreurs aléatoires et systématiques



Erreurs faibles



7. Evaluation des incertitudes

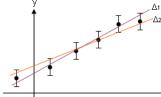
- On fait une série de meure (conditions de répétabilité)
- On estime l'incertitude sur les coefficients d'une droite de régression linéaire

TYPE A

Répétabilité: Incertitude-type = $u(x) = \frac{S(x)}{\sqrt{n}}$

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

Droite de régression linéaire : $u(a) = s(a) = \sqrt{\frac{\sigma_0^2}{N\sigma_{vol}^2}}$



$$u(b) = s(b) = \sqrt{\frac{\sigma_0^2}{N} + \left(1 + \frac{(\bar{x})^2}{\sigma_{Nx}^2}\right)}$$

$$\sigma_0^2 = \frac{N}{N-2} (1 - r^2) \sigma_{Ny}^2$$



DROITEREG(données Y; données X; 1; 1)

а	b
u(a)	u(b)
R²	σn

• On ne fait qu'une seule mesure



- Choisir l'intervalle de variation [-a;+a]
- Choisir la loi de probabilité pour estimer u(x):

$$x(x) = \frac{1}{3}$$

$$x(x) = \frac{1}{3}$$

Normale $u(x) = \frac{a}{3}$ Uniforme $u(x) = \frac{a}{\sqrt{3}}$ Dérivée arc sinus $u(x) = \frac{a}{\sqrt{2}}$

indic. num

$$u(x) = \frac{\sqrt{3}}{\sqrt{2}}$$

grand. sinus

Cas courants

Appareil analogique de classe C, de calibre Xmax C.Xmax100

u(x) estimé par

Appareil numérique

VL = Valeur lue

Dernier digit = Plus petite variation perceptible à l'affichage x% VL + y dernier digit $\sqrt{3}$

Appareil à graduée ou résolution q

graduation $\sqrt{12}$ $\sqrt{12}$

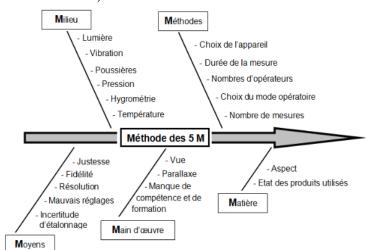
Constructeur indique une précision $\pm \Delta x$ ou une tolérance t

 $\sqrt{3}$ $\sqrt{3}$

Constructeur fournit u(x)

utilise directement u(x)

Identifier les sources d'incertitude (méthode des 5M)



- Type $A \ge 30$ mesures \Rightarrow loi normale suffit
- Type A < 30 mesures ⇒ il existe d'autres sources d'incertitude que la répétabilité seule

Mesurande ou paramètre étudié	Valeur moyenne	Unité	Source d'incertitude	Méthode d'évaluation: type A / type B	Loi choisie: normale, uniforme,?	s ou valeur de la demi-étendue a	$u_i(x)$
			source 1				$u_1(x)$
X			source 2				$u_2(x)$
			totale	composition			$u_c(x)$

9. Incertitude Composée : $u_c(x)$

Mesure influencées par plusieurs sources d'erreurs. \Rightarrow On évalue l'incertitude $u_i(x)$ pour chacune des sources

Incertitude globale composée : $u_c(x) = \sqrt{\sum_{i=1}^n u_i^2(x)}$

Exemple: $u^2(x) = u_{rép}^2(x) + u_{lec}^2(x) + u_{pré}^2(x)$

- $u_{rép}(x)$: incertitude type lié à la prise de mesure successive dans des conditions de répétabilité
- $-u_{lec}(x)$: incertitude type liée à la lecture sur l'instrument (affichage, graduation ...)
- $u_{pr\acute{e}}(x)$: incertitude type liée à la tolérance, précision, classe de l'appareil de mesure

10. Propagation des incertitudes

Cas d'un mesurage indirect.

Mesurande y issu de plusieurs paramètres liés par une relation mathématique du type $y=f(x_1,\ x_2,\ ...,\ x_n)$

Loi de propagation :
$$u_c(y) = \sqrt{\sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial f}{\partial x_i}.u(x_i)\right)^2}$$

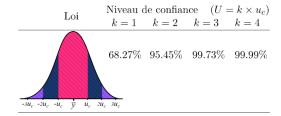
Cas usuels

- $y = x_1 + x_2$ ou $y = x_1 x_2$ \Rightarrow $u_c(y) = \sqrt{u^2(x_1) + u^2(x_2)}$ y = k.x \Rightarrow $u_c(y) = k.u(x)$ $y = x_1.x_2$ ou $y = \frac{x_1}{x_2}$ \Rightarrow $\frac{u_c(y)}{y} = \sqrt{\left(\frac{u(x_1)}{x_1}\right)^2 + \left(\frac{u(x_2)}{x_2}\right)^2}$ $y = k.x^n$ ou $y = k.x^{-n}$ \Rightarrow $\frac{u_c(y)}{y} = |n| \frac{u(x)}{x}$ $y = k.x_1^{\alpha}.x_2^{\beta}.x_3^{\gamma}$ \Rightarrow $\frac{u_c(y)}{y} = \sqrt{\alpha^2 \left(\frac{u(x_1)}{x_1}\right)^2 + \beta^2 \left(\frac{u(x_2)}{x_2}\right)^2 + \gamma^2 \left(\frac{u(x_3)}{x_3}\right)^2}$

11. Expression du résultat d'une mesure

$$X = (x_{mov} \pm U)$$
 unité SI , (niveau de confiance)

 $U = k. u_c(x)$ Si pas spécifié on suppose k=2 par défaut



90%

6.31

2.35

2.02

1.89

1.83

 $\frac{1.79}{1.73}$

4

10

20

95%

3.18

2.37

2.26

2.09

99%

63.7

5.84

4.03

3.5

3.25

- k: facteur d'élargissement. Dépend du niveau de confiance demandé :
- Pour un nombre de mesures $N \ge 30$ et un niveau de confiance de 95%, on prend k = 2.
- \bullet Par contre pour N < 30 la valeur de k doit être majoré pour prendre en compte le manque de fiabilité dû au faible nombre de mesures.

On prend alors la valeur de cas issue du tableau de la loi de Student

Arrondi de l'incertitude-type

- 2 chiffres significatifs : si le premier chiffre non nul de u(x) est 1,2 ou 3
- 1 chiffres significatif : si le premier chiffre non nul de u(x) est ≥ 4

$$0,0128 \rightarrow 0,013$$
Pr chiffre non nul = 1 2 chiffres significatifs

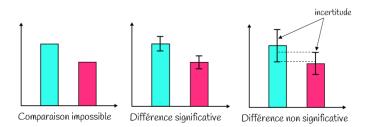
0,0428 -> 0,04 ** chiffre non nul = 4 1 chiffres significatifs

Valeur numérique annoncée

- Un nombre de chiffres significatifs cohérent avec l'incertitude-type
- Même unités pour la valeur et l'incertitude
- 1 On note d'abord la valeur de x avec beaucoup de chiffres significatifs, car c'est cette valeur non arrondie qu'il faudra réutiliser pour faire des calculs qui font intervenir x.
- 2 On note l'incertitude U avec 1 (ou 2) chiffre significatif en utilisant les règles d'arrondis. (Il est inutile d'être plus précis car U est une estimation de l'erreur, elle-même entachée d'incertitude.)
- 3 On écrit x avec autant de chiffres après la virgule que U. (Et on écrit x et U avec la même puissance de 10.)

12. Comparaison de résultats

Seule la prise en compte des incertitudes permet une comparaison



Ecart relatif : comparaison à une valeur de référence :
$$E = \left| \begin{array}{c} x_{réf} - x \\ x_{réf} \end{array} \right|$$

avec les règles d'arrondissage

Comparaison entre valeur expérimentale et valeur théorique : Pourcentage d'erreur =
$$\left| \frac{valeur \, exp-valeur \, théo}{valeur \, théo} \right| \ge 100\%$$

Résumé

1. Identifier les incertitudes	Une source \Rightarrow Type A / Type B				
- Remplir le tableau des sources d'incertitude	Plusieurs sources \Rightarrow Composition				
2. Plusieurs sources d'incertitude pour chaque paramètre - Loi de composition des incertitudes	$u_c(x) = \sqrt{\sum_{i=1}^n u_i^2(x)}$				
 3. Plusieurs paramètres ⇒ répercuter les incertitudes Loi de propagation 	$u_c(y) = \sqrt{\sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \cdot u(x_i)\right)^2}$				
4. Ecrire correctement le résultat final					
- choisir k (par défaut k=2)	$\mathbf{X} = (\ \mathbf{x} \pm \mathbf{U}\)$ unité				
 pour U : 1 chiffre significatif (voire 2) pour x on enlève les chiffres noyés dans l'erreur 	avec $U = k.u_c(x)$				