

Incertezas e Propagação de Incertezas

Cursos: Biologia
Biologia Marinha
Disciplina: Física
Docente: Carla Silva

Nos cálculos deve:

- Ser coerente nas unidades (converter tudo para S.I. e atender às potências de 10).
- Fazer uma análise dimensional (considerar as dimensões como quantidades algébricas).
- Ter noção da ordem de grandeza.
- Considerar os algarismos significativos.

As incertezas podem corresponder a:

- Uma série de medidas
 - **Aleatórias ou acidentais** – são aquelas que tendem, com igual probabilidade, a tornar as medidas mais elevadas ou menos elevadas – ex: carregar num cronómetro.
 - **Sistemáticas** - são aquelas em que a medida vem sempre influenciada num dos sentidos – ex: termómetro que mede sempre 1°C acima do valor real.
- Uma única medida
 - **De leitura** – são aquelas que estão relacionadas com o aparelho de medida – ex: régua graduada.

A incerteza de leitura...

...é tida, habitualmente, como metade da menor divisão do aparelho (ex: régua graduada); no entanto, também pode ser a menor divisão (ex: cronómetro – descontínuo).

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- **Regra 1** - A medida deve vir sempre acompanhada da incerteza de leitura:

$$\mathbf{x} = \mathbf{x}_{\text{med}} \pm \Delta \mathbf{x}_{\text{leit}}$$

- **Regra 2** – x e Δx devem ter ambos o mesmo nº de casas decimais.

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- Para estimar a incerteza aleatória, realizamos n medidas e admitimos que o valor mais provável é o valor médio, definido por:

$$\bar{x} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i$$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- O desvio de uma medida em relação ao valor médio é, então, dado por:

$$\delta \mathbf{x}_i = \mathbf{x}_i - \bar{\mathbf{x}}$$

- Nesta sequência, define-se desvio médio, que quantifica o efeito das incertezas aleatórias, como:

$$\Delta \mathbf{x}_{\text{obs}} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n |\delta \mathbf{x}_i| = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n |\mathbf{x}_i - \bar{\mathbf{x}}|$$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- ex:

$t(\text{s})$	$\Delta t_{\text{leit}}(\text{s})$
0.45	0.01
0.40	0.01
0.51	0.01
0.47	0.01
0.46	0.01

$$\bar{t} = 0.46 \text{ s} \quad t_{\text{obs}} = 0.03 \text{ s}$$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- O resultado de uma série de medidas pode ser escrito na forma:

$$\mathbf{x} = \bar{\mathbf{x}} \pm \Delta\mathbf{x}_{\text{obs}}$$

- Ou seja, considerando os dados anteriores:

$$\mathbf{t} = 0.46 \pm 0.03 \text{ s}$$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- **Regra 3** - As quantidades x e Δx devem ter ambos o mesmo n° de casas decimais e igual ao de \bar{x} (que é a grandeza que determina o n° de casas decimais).
- A medida deve, então, ser dada da seguinte forma:

$$x = \bar{x} \pm \text{Max}\{\Delta x_{\text{obs}}, \Delta x_{\text{leit}}\}$$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- Se o n° de observações for maior que 10, a incerteza observacional pode vir dada pelo desvio padrão da média ou incerteza padrão:

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

- Neste caso, σ_m substitui Δx_{obs} .

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- O resultado vem, então, dado por:

$$X = \bar{X} \pm \sigma_m$$

com o seguinte significado: existe 67% de probabilidades de o valor real estar

entre $\bar{X} - \sigma_m$ e $\bar{X} + \sigma_m$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- A este respeito, existe também a grandeza desvio padrão, dada por:

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

que dá uma medida da **dispersão** dos valores experimentais.

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- Comparação entre σ e σ_m :

σ_m	σ
incerteza ao assumir-se o valor médio como o valor mais provável	dispersão dos valores experimentais
é dado por: $\frac{\sigma}{\sqrt{n}}$	
$\rightarrow 0$, quando $n \rightarrow \infty$	\rightarrow valor constante, quando $n \rightarrow \infty$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- Em alguns casos, usa-se σ quando $n < 10$ e σ_m quando $n \geq 10$, embora estes critérios variem com o experimentalista.
- Regra 4 – Nos passos intermédios dos cálculos podem considerar-se todas as casas decimais, o arredondamento para o n° de casas decimais correcto faz-se apenas no final.

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- Regra 5 – Na soma e subtracção de várias parcelas o resultado final mantém o nº de casas decimais da parcela que as tiver em menor nº.
- Regra 6 – Se o 1º algarismo a desprezar for menor que 5, o último a ser conservado mantém-se inalterado.

ex: $45.42 \approx 45.4$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- Regra 7 – Se o 1º algarismo a desprezar for maior que 5, ao último a ser conservado acrescenta-se 1.

ex: $45.47 \approx 45.5$

- Regra 8 – Se o 1º algarismo a desprezar for igual a 5, o último a ser conservado deve ser ímpar (par).

ex: $45.45 \approx 45.5$ (45.4)

ex: $45.75 \approx 45.7$ (45.8)

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- O nº de algarismos significativos está relacionado com a escala do instrumento de medida, que, por sua vez, determina a incerteza de leitura e, portanto, o nº de casas decimais a considerar.
- Está também relacionado com a ordem de grandeza do valor a que diz respeito.

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- **Regra 9** – Os zeros à esquerda do 1º algarismo diferente de zero, não são considerados.
- **Regra 10** – Se o último algarismo é zero, ele só conta como algarismo significativo se houver um ponto decimal na expressão (por poder ser ambíguo, deve-se usar a notação científica).
- **Regra 11** – Se o 1º algarismo diferente de zero for maior ou igual a 5, então ele conta como dois algarismos significativos.

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- ex:

	A.S.
0015	2
0,015	2
0.100005	6
150	2
15000	2
300.	3
30.0	3
44.0000	6
55.0000	7
666	4
777000	4
777001	7

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- **Regra 12** – O resultado da multiplicação ou divisão de duas medidas tem o número de algarismos significativos da parcela com menor n° de algarismos significativos.

ex:

$7.24 \times 0.0013 = 0.009412$	(4 x 2) 0.009
$100.01 / 27 = 3.704074...$	(5 x 2) 3.7
$462 / 247 = 1.870445...$	(3 x 3) 1.87
$5.2 \times 10^{26} \times 1.3 \times 10^{-18} = 6.76 \times 10^8$	(3 x 2) 7×10^8
$5.2 \times 10^{26} \times 1.30 \times 10^{-18} = 6.76 \times 10^8$	(3 x 3) 6.8×10^8

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- O nº de algarismos significativos não muda com a unidade de medida escolhida:
ex: $1.23\text{mm} = 0.00123\text{m} = 1.23 \times 10^{-3}\text{m}$
- **Regra 13** – O nº de algarismos significativos de uma grandeza obtida a partir de outras por uma operação arbitrária é dado pela regra da multiplicação (regra 12), excepto se se trata de uma soma simples. O arredondamento faz-se sempre no fim.

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- ex:

$$z(l_1, l_2) = \frac{l_1^2}{\sqrt{l_2}} + \frac{l_2^2}{\sqrt{l_1}}$$

$$l_1 = 3.0 \text{ cm}$$

$$l_2 = 2.20 \text{ cm}$$

$$z = \frac{3.0^2}{\sqrt{2.20}} + \frac{2.20^2}{\sqrt{3.0}} = 8.8623 \text{ cm}^{3/2} = 9 \text{ cm}^{3/2}$$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- Sejam: x_1, x_2, \dots, x_n medidas experimentais afectadas de incertezas $\Delta x_1, \Delta x_2, \dots, \Delta x_n$, e seja $y = y(x_1, x_2, \dots, x_n)$ uma função das medidas x_i , a incerteza associada a y é dada por:

$$\Delta y = \sqrt{\left(\frac{\partial y}{\partial x_1} \Delta x_1\right)^2 + \left(\frac{\partial y}{\partial x_2} \Delta x_2\right)^2 + \dots + \left(\frac{\partial y}{\partial x_n} \Delta x_n\right)^2}$$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- Casos particulares:

$$z = a \pm b \pm c \dots$$

$$(\Delta z)^2 = (\Delta a)^2 + (\Delta b)^2 + (\Delta c)^2 + \dots$$

$$z = abc \dots$$

$$(\Delta z)^2 = z^2 \left[\frac{(\Delta a)^2}{a^2} + \frac{(\Delta b)^2}{b^2} + \frac{(\Delta c)^2}{c^2} + \dots \right]$$

$$z = \frac{a}{b}$$

$$(\Delta z)^2 = \frac{1}{b^2} (\Delta a)^2 + \frac{a^2}{b^4} (\Delta b)^2$$

$$z = a^n$$

$$\Delta z = n \left(\frac{z}{a} \right) (\Delta a)$$

$$z = ka$$

$$\Delta z = k \Delta a$$

$$z = e^{ka}$$

$$\Delta z = kz \Delta a$$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- ex:

$$s = 1.0000 \pm 0.0005 \text{ m (régua graduada em mm)}$$

$$t = 0.46 \pm 0.03 \text{ s}$$

$$s = \frac{1}{2}gt^2 \Leftrightarrow g = \frac{2s}{t^2} \Leftrightarrow g = \frac{2 \times 1.0000}{0.46^2} = 9.45 \text{ m/s}^2 = 9 \text{ m/s}^2$$

$$\Delta g = \sqrt{\left(\frac{2}{t^2} \Delta s\right)^2 + \left(\frac{-2 \times 2s}{t^3}\right)^2 (0.03)^2} = 1.2325 \text{ m/s}^2 = 1 \text{ m/s}^2$$

$$g = 9 \pm 1 \text{ m/s}^2$$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- Pode considerar-se que os factores que aparecem nos cálculos têm uma precisão infinita.
- A precisão da medida vem dada pela razão:

$$\frac{\Delta x}{x}$$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- A precisão pode servir para resolver casos especiais...
- Regra 14 – Numa operação sobre várias grandezas, o valor final deve ter aproximadamente a mesma precisão da grandeza com menor precisão.

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- ex: triângulo rectângulo

Catetos: $a = 3.3 \pm 0.1 \text{ cm}$

$b = 6.6 \pm 0.1 \text{ cm}$

Hipotenusa:

$$h = \sqrt{a^2 + b^2} = \sqrt{3.3^2 + 6.6^2} = 7.37902 \text{ cm} = 7 \text{ cm}$$

$$\Delta h = \sqrt{\left(\frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} \Delta a \right)^2 + \left(\frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}} \Delta b \right)^2} = 0.1 \text{ cm} = 0 \text{ cm}$$

Regras para apresentar e estimar as incertezas associadas a medidas

- Calculando a precisão associada a cada uma das quantidades:

$$\frac{0.1}{3.3} \rightarrow 3.0\%$$

$$\frac{0.1}{6.6} \rightarrow 1.5\%$$

$$\frac{0.1}{7.4} \rightarrow 1.4\%$$

- Como se verifica, a precisão associada ao resultado, embora um pouco mais pequena do que a associada aos dados, é da mesma ordem de grandeza, portanto, é aceitável apresentar o resultado como:

$$h = 7.4 \pm 0.1 \text{ cm}$$