

### Opgave 5.54 Inleveropgave DATA-V week 5. Oussama Benchikhi 6930263

- a. De vergelijking die we hebben gevonden voor de hoogte H is  $H = H_d + H_0 - A_0 \cdot \tan(a) - H_k$ . Met  $H_d$ ,  $H_0$ ,  $H_k$ ,  $A_0$  parameters zoals ze aangegeven in de opgave en met  $a$  als de hoek die de kijker maakt.
- b. We gebruiken nu de variatie methode. Om de waarde van het hoogste punt in Nederland te berekenen hebben we eerst de beste schatter van de hoogste waarde nodig, deze waarde krijg je door de vergelijking van  $a$  in te vullen met de beste schatter van elke parameter. Om de onzekerheid hierin te vinden moeten we de partiele onzekerheden bepalen. Vervolgens kun je de onzekerheid in de  $H$  vinden door de kwadratische optelling van partiele onzekerheden te gebruiken.

Als we de vergelijking uit opgave a invullen met de beste schatters van elke parameter krijgen we:

$$321.9 + 2 - 140 \cdot \tan(0) - 1.5 = 322.4 \text{ meter.}$$

Als we nu alle partiele onzekerheden gaan berekenen moeten we de volgende functies gaan invullen en uitwerken op door de functie te berekenen rondom  $\hat{i} \pm \sigma_i/2$  voor elke variabele  $i = H_d, H_0, A_0, a, H_k$ .

Voor  $a$  moesten we eerst de boogminuut omzetten naar radialen door het te vermenigvuldigen met  $\pi/180$ .

Dit allemaal uitwerken geeft ons de volgende partiele onzekerheden:

Parameter	Partiele onzekerheid
$H_d$	0.01 meter
$H_0$	0.005 meter
$A_0$	0 meter
$a$	0.0163 meter
$H_k$	0.005 meter

Door middel van de kwadratische optelling van de partiele onzekerheden krijgen we voor de onzekerheid in  $H$  de waarde 0.02 meter.

Dus  $H = 322.40 \pm 0.02$  meter

- c. Als we alle partiele onzekerheden (uitgerekend bij b) en hun bijdrage aan de totale onzekerheid in  $H$  bekijken kunnen we zien dat de partiele onzekerheid ten gevolge van de hoek  $\alpha$  het grootste is en dus dominant is in de kwadratische som, verbetering van de hoek  $\alpha$  en die minder onzeker maken is dus de eerste prioriteit.
- d. Nu gaan we een tussenpunt gebruiken om het hoogste punt in Nederland te vinden. Om de nieuwe vergelijking te vinden hebben we 2 verschillend opgesteld om daaruit vervolgens  $H_t$  te elimineren.

$$\begin{aligned} H &= H_t + H_1 - H_k - 0.5 \cdot A_0 \cdot \tan(a) \\ H_t &= H_d + H_2 - H_k - 0.5 \cdot A_0 \cdot \tan(a) \end{aligned}$$

$H_t$  is hierin de hoogte van het punt T.

Door in de eerste vergelijking voor  $H_t$  de tweede vergelijking in te vullen krijgen we dus als nieuwe vergelijking:

$$H_h = H_d + H_1 + H_2 - 2H_k - A_0 \tan(a)$$

H<sub>1</sub> is de gemeten hoogte van de meetlat op punt T en H<sub>2</sub> is de gemeten hoogte van de meetlat op punt D.

- e. Met dezelfde methode die ook gebruikt is bij antwoord van b gaan we nu de nieuwe onzekerheid in de hoogte vinden. We weten dat voor H<sub>1</sub> en H<sub>2</sub> dezelfde onzekerheden gelden als voor H<sub>0</sub>, 0.005 meter.

In de vergelijking staat er 2\*H<sub>k</sub> en dus wordt de nieuwe onzekerheid van H<sub>k</sub> twee keer zo groot.

Dit geeft ons dus voor alle partiele onzekerheden:

Parameter	Partiele onzekerheid
H <sub>d</sub>	0.01 meter
H <sub>1</sub>	0.005 meter
A <sub>0</sub>	0 meter
a	0.0163 meter
H <sub>k</sub>	0.01 meter
H <sub>2</sub>	0.005 meter

Dit alles weer kwadratisch optellen geeft ons een nieuwe onzekerheid van 0.0227 meter, dit is groter dan de onzekerheid bij b, die was namelijk op drie decimalen afgerond gelijk aan 0.0203.

- f. Bij e kun je zien dat de onzekerheid toeneemt, en dat het dus niet handig is om meerdere tussenpunten te gebruiken, de onzekerheid neemt toe omdat je meerdere factoren hebt die je systeem om de hoogte te meten meer kans geven voor fouten.