

Método de Propagação de Erros

R. Urbano e V. Rodrigues

Introdução

Suponha que em um dado experimento nós medimos os parâmetros x, y, ..., z n vezes. Ou seja,

$$\left. \begin{array}{l} x_{1}, y_{1}, ..., z_{1} \\ x_{2}, y_{2}, ..., z_{2} \\ \vdots & \vdots \\ x_{n}, y_{n}, ..., z_{n} \end{array} \right\} medidas$$

Como discutido anteriormente, não é possível saber qual o valor "verdadeiro" ou "absoluto" destes parâmetros devido aos erros experimentais, instrumentais e estatísticos inerentes ao experimento. No entanto, sabemos que os valores médios \overline{x} , \overline{y} , ..., \overline{z} são aqueles que melhor se aproximam do valor "verdadeiro", dentro de uma faixa de confiança dada por σ_x , σ_y , ..., σ_z :

$$\overline{x} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} x_i \qquad \sigma_x^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (x_i - \overline{x})^2$$

$$\overline{y} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} y_i \qquad \sigma_y^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (y_i - \overline{y})^2$$

$$\vdots \qquad \vdots$$

$$\overline{z} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} z_i \qquad \sigma_y^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (y_i - \overline{y})^2$$

$$(1)$$

Mas como devemos encontrar o valor que se aproxima do "verdadeiro", e a sua faixa de confiabilidade, quando o parmetro que estamos interessados não puder ser medido diretamente, mas sim através de um modelo matemático? Por exemplo, quando queremos obter uma velocidade baseados em medidas diretas de distância e do tempo.

Vamos então supor que queremos encontrar um parmetro genérico w em função de x, y, ..., z:

$$w = w(x, y, ..., z) \tag{2}$$

Uma opção seria calcular todos os w_i para todos os conjuntos $x_i, y_i, ..., z_i$ de medidas e em seguida, calcular a média \overline{w} e σ_w^2

$$\overline{w} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} w_i \qquad \sigma_w^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (w_i - \overline{w})^2$$
(3)

Como devemos calcular todos os valores de w_i , esta operação pode ser bastante trabalhosa, principalmente para um grande número de medidas.

Uma pergunta que podemos fazer é se podemos obter \overline{w} diretamen
nte da média dos parâmetros medidos no experimento:

$$\overline{w} = w(\overline{x}, \overline{y}, ..., \overline{z})? \tag{4}$$

Para responder esta pergunta, vamos considerar a expansão do valor de w_i em séries de potências dos desvios em torno dos valores médios de x, y, ..., z:

$$w_{i} = w(\overline{x}, \overline{y}, ..., \overline{z}) + \left(\frac{\partial w}{\partial x}\right) (x_{i} - \overline{x}) + \left(\frac{\partial w}{\partial y}\right) (y_{i} - \overline{y}) + ... + \left(\frac{\partial w}{\partial z}\right) (z_{i} - \overline{z}) + \left(\frac{\partial^{2} w}{\partial x^{2}}\right) (x_{i} - \overline{x})^{2} + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^{2} w}{\partial y^{2}}\right) (y_{i} - \overline{y})^{2} + ... + \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^{2} w}{\partial z^{2}}\right) (z_{i} - \overline{z})^{2} + ... + ...$$

$$(5)$$

Se a função w varia lentamente (função monotônica), a primeira aproximação, podemos considerar que os termos superiores a segunda ordem são despresíveis, ou seja:

$$\frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 w}{\partial x^2} \right) (x_i - \overline{x})^2 \sim 0 \tag{6}$$

Calculando o valor médio de w usando os valores de w_i obtidos na expansão (5) teremos:

$$\overline{w} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} w_{i}$$

$$= \frac{1}{n} \left[\sum_{i=1}^{n} w(\overline{x}, \overline{y}, ..., \overline{z}) + \sum_{i=1}^{n} \left(\frac{\partial w}{\partial x} \right) (x_{i} - \overline{x}) + \sum_{i=1}^{n} \left(\frac{\partial w}{\partial y} \right) (y_{i} - \overline{y}) + ... + \sum_{i=1}^{n} \left(\frac{\partial w}{\partial z} \right) (z_{i} - \overline{z}) \right]$$

$$(7)$$

Rearranjando os termos da equação (7):

$$\overline{w} = \frac{1}{n} \left[\sum_{i=1}^{n} w(\overline{x}, \overline{y}, ..., \overline{z}) + \left(\frac{\partial w}{\partial x} \right) \sum_{i=1}^{n} (x_i - \overline{x}) + \left(\frac{\partial w}{\partial y} \right) \sum_{i=1}^{n} (y_i - \overline{y}) + ... + \left(\frac{\partial w}{\partial z} \right) \sum_{i=1}^{n} (z_i - \overline{z}) \right]$$
(8)

Nesta expressão os termos à direita da igualdade são nulos, com exceção do primeiro, pois:

$$\frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n}(x_i - \overline{x}) = \frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n}x_i - \frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n}\overline{x} = \overline{x} - \frac{1}{n}n\overline{x} = 0$$
(9)

Desta forma, em primeira aproximação, \overline{w} pode ser obtido usando os valores médios de x, y, ..., z:

$$\overline{w} = w(\overline{x}, \overline{y}, ..., \overline{z})$$
(10)

Agora, vamos usar o mesmo raciocínio para calcular o desvio padrão de w:

$$\sigma_w^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (w_i - \overline{w})^2 \tag{11}$$

Usando w_i obtido em (5) até primeira ordem teremos:

$$(w_{i} - \overline{w})^{2} = [w(\overline{x}, \overline{y}, ..., \overline{z}) + (\frac{\partial w}{\partial x})(x_{i} - \overline{x}) + (\frac{\partial w}{\partial y})(y_{i} - \overline{y}) + ... + (\frac{\partial w}{\partial z})(z_{i} - \overline{z}) + (\overline{w})^{2} = (\frac{\partial w}{\partial x})^{2}(x_{i} - \overline{x})^{2} + (\frac{\partial w}{\partial y})^{2}(y_{i} - \overline{y})^{2} + ... + (\frac{\partial w}{\partial z})(x_{i} - \overline{z})(z_{i} - \overline{z}) + (\frac{\partial w}{\partial z})(x_{i} - \overline{z})(z_{i} - \overline{z}) + (\frac{\partial w}{\partial z})(x_{i} - \overline{z})(z_{i} - \overline{z}) + ...$$

$$(12)$$

Entretanto,

$$2\left(\frac{\partial w}{\partial x}\right)\left(\frac{\partial w}{\partial y}\right)\sum_{i=1}^{n}(x_i-\overline{x})(y_i-\overline{y})=0$$
(13)

Por isso, podemos ignorar os termos cruzados na expressão (12) e escrever σ_w^2 como:

$$\sigma_w^2 = \frac{1}{n} \left[\left(\frac{\partial w}{\partial x} \right)^2 \underbrace{\sum_{i=1}^n (x_i - \overline{x})^2}_{n\sigma_x^2} + \left(\frac{\partial w}{\partial y} \right)^2 \underbrace{\sum_{i=1}^n (y_i - \overline{y})^2}_{n\sigma_y^2} + \dots \right]$$
(14)

Desta forma, podemos calcular σ_w^2 a partir das derivadas primeiras (derivadas parciais) da função w e dos σ^2 de cada valor medido:

$$\sigma_w^2 = \left(\frac{\partial w}{\partial x}\right)^2 \sigma_x^2 + \left(\frac{\partial w}{\partial y}\right)^2 \sigma_y^2 + \dots + \left(\frac{\partial w}{\partial z}\right)^2 \sigma_z^2$$
 (15)

A equação (15) é uma expressão geral para o cálculo do erro propagado do parâmetro w. No entanto, em F-129 devemos sempre considerar o **erro total** envolvido no problema ao invés do desvio padrão σ_w . Portanto, deve-se utilizar a equação

$$\Delta_w^2 = \left(\frac{\partial w}{\partial x}\right)^2 \Delta_x^2 + \left(\frac{\partial w}{\partial y}\right)^2 \Delta_y^2 + \dots + \left(\frac{\partial w}{\partial z}\right)^2 \Delta_z^2$$
 (16)

onde Δw é o erro total da variável w devidamente propagado, e os Δx , Δy , ..., Δz , são os erros totais das variáveis primárias x, y, ..., z.

Referência Bibliográfica:

José Henrique Vuolo, Fundamentos da Teoria de Erros (Editora Edgard Blücher Ltda, São Paulo, 1992).

Exemplo: Cálculo da incerteza do volume de um cilindro:

$$V=\pi LR^2$$
 \overline{R} σ_R^2 σ_L^2 σ_L^2 σ_L^2 σ_L^2

Usando a expressão (15) para encontrar σ_V^2 :

$$\sigma_V^2 = \left(\frac{\partial V}{\partial R}\right)^2 \sigma_R^2 + \left(\frac{\partial V}{\partial L}\right)^2 \sigma_L^2$$

$$\sigma_V^2 = \left(2\pi \ \overline{L} \ \overline{R}\right)^2 \sigma_R^2 + \left(\pi \ \overline{R}^2\right)^2 \sigma_L^2$$
(17)

Podemos ainda dividir os dois lados da igualdade por V^2 :

$$\left(\frac{\sigma_V}{V}\right)^2 = \left(\frac{2\pi L R}{\pi L R^2}\right)^2 \sigma_R^2 + \left(\frac{\pi R^2}{\pi L R^2}\right)^2 \sigma_L^2 \tag{18}$$

$$\left[\left(\frac{\sigma_V}{V} \right)^2 = \left(\frac{2\sigma_R}{R} \right)^2 + \left(\frac{\sigma_L}{L} \right)^2 \right] \tag{19}$$

Ou ainda, em conformidade com F-129, escrever a expressão final na forma:

$$\left[\left(\frac{\Delta_V}{V} \right)^2 = \left(\frac{2\Delta_R}{R} \right)^2 + \left(\frac{\Delta_L}{L} \right)^2 \right] \tag{20}$$