




METODE KALIBRASI KELISTRIKAN

INSTRUKSI KERJA LOW OHM METER

STM/IK-KELISTRIKAN/14

APPROVAL BY :

PREPARED	CHECKED	APPROVED
		
Teknisi	Manager Teknis	Wakil Kepala Lab

Tgl. Penerbitan : 1 Maret 2021		Doc. No. : STM/IK-KELISTRIKAN/14		Halaman : 2 dari 12
Tgl. Revisi : -	Revisi : -	Dibuat : Bambang	Diperiksa : Rendra	Disahkan : Rendra
KALIBRASI DC LOW OHM METER			No. Salinan :	Status Dokumen :

Riwayat Revisi

Urutan Revisi	Tanggal	Rincian	Oleh
Pertama Diterbitkan	1 Maret 2021	Prinsip metode kalibrasi mengacu pada SNI ISO/IEC 17025:2017	Bambang

Tgl. Penerbitan : 1 Maret 2021		Doc. No. : STM/IK-KELISTRIKAN/14		Halaman : 3 dari 12
Tgl. Revisi : -	Revisi : -	Dibuat : Bambang	Diperiksa : Rendra	Disahkan : Rendra
KALIBRASI DC LOW OHM METER			No. Salinan :	Status Dokumen :

A. Tujuan

Menerangkan standar prosedur kalibrasi untuk *Low Ohm Meter 4 Wire*.

B. Ruang Lingkup

Prosedur ini ditujukan untuk kalibrasi *Low Ohm Meter 4 Wire*, dimana prosedur kalibrasi tidak disediakan atau tidak diberikan dalam service manual oleh manufaktur maupun pemakai.

C. Jenis & Spesifikasi Alat yang Dikalibrasi

- 1) Rentang pengukuran : 0 mikro Ohm ($\mu\Omega$) ~ 2000 Ohm (Ω)
- 2) Satuan pengukuran : mikro Ohm ($\mu\Omega$), mili Ohm (m Ω), Ohm (Ω), kilo Ohm (k Ω)

D. Daftar Acuan Kalibrasi

- 1) JCGM 100:2008, *“Evaluation of Measurement Data - Guide to the Expression of Uncertainty in Measurement”*
- 2) Instruksi Manual Transmille 9041A & EA015
- 3) Instruksi manual Digital Multimeter GW instek tipe GDM-8261A
- 4) EURAMET cg-15 v3.0 *“Guidelines on the Calibration of Digital Multimeters”*
- 5) KAN Pd-01.3 *“Guide on the Evaluation and Expression of Uncertainty in measurement”*

E. Alat Standar

- 1) *Multi Product Calibrator* merk Transmille, tipe 9041A SN: R1267H17 / ID: ELC001C
- 2) *Digital Multimeter GW Instek tipe GDM-8261A* SN : GEN190885



Gambar 1 : Standar kalibrator Transmille 9041A dan digital multimeter GW instek

F. Perlengkapan Kalibrasi dan Aksesoris

- 1) Kabel konektor
- 2) Obeng (untuk UUT dengan koneksi terminal sekrup)

Tgl. Penerbitan : 1 Maret 2021		Doc. No. : STM/IK-KELISTRIKAN/14		Halaman : 4 dari 12
Tgl. Revisi : -	Revisi : -	Dibuat : Bambang	Diperiksa : Rendra	Disahkan : Rendra
KALIBRASI DC LOW OHM METER			No. Salinan :	Status Dokumen :

G. Kondisi Lingkungan

Kalibrasi inlab :

Suhu ruangan : $23\text{ }^{\circ}\text{C} \pm 3\text{ }^{\circ}\text{C}$

Kelembaban relatif : $55\% \pm 10\%$

Kalibrasi insitu:

Jika tidak dapat dikondisikan sebagaimana kalibrasi inlab, maka kalibrasi dilakukan dengan menyesuaikan kondisi yang ada.

H. Teori Ringkas

Low Ohm Meter 4 Wire merupakan alat ukur yang digunakan untuk mengukur hambatan rendah dengan 4 *tets lead*, dimana 2 *test lead* untuk *supply test current*, dan 2 *test lead* lagi untuk mengukur tegangan yang timbul. Prinsip pengukurannya adalah diberikan sumber arus kepada objek ukur sehingga akan mengeluarkan tegangan listrik. Nilai arus yang diberikan pada *low ohm meter* dan tegangan yang dikeluarkan objek ukur akan dikalkulasi menjadi nilai hambatan.

Berikut ini beberapa definisi yang digunakan dalam proses kalibrasi *Low Ohm Meter*.

- 1) UUT : *Unit Under Test*, merupakan alat ukur yang akan dikalibrasi
- 2) Resolusi : Perbedaan terkecil antara indikasi yang ditampilkan yang dapat dibedakan secara bermakna. (*EURAMET cg-15 v3.0 2.6*)
- 3) Titik Ukur : Nilai dimana besaran ukur dilakukan kalibrasi.
- 4) Pembacaan UUT : Nilai yang terindikasi pada UUT.
- 5) *Full scale range* : Nilai Skala Penuh Rentang, besaran nilai ukur maksimum suatu rentang pada UUT

I. Langkah Kalibrasi

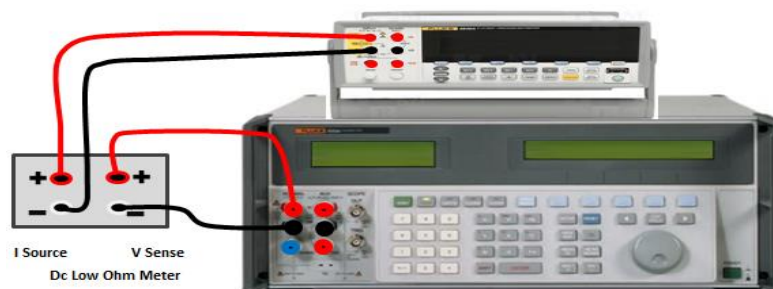
1) Persiapan & Function Test

- a) Jika diperlukan dapat membaca manual standar dan UUT untuk cara pengoperasiannya.
- b) Periksa **sumber tegangan** dari UUT maupun peralatan standar (110V, 220V atau lainnya).
- c) Jika dibutuhkan, gunakan *voltage transformer* (trafo step up/down) untuk mendapatkan sumber tegangan yang sesuai.
- d) Pastikan *switch* UUT dan Standard Calibrator dalam keadaan “OFF”.

Tgl. Penerbitan : 1 Maret 2021		Doc. No. : STM/IK-KELISTRIKAN/14		Halaman : 5 dari 12
Tgl. Revisi : -	Revisi : -	Dibuat : Bambang	Diperiksa : Rendra	Disahkan : Rendra
KALIBRASI DC LOW OHM METER			No. Salinan :	Status Dokumen :

2) Warming Up

- Sambungkan standar Multi Product Calibrator, UUT dan Digital Multimeter (DMM) seperti gambar 2 berikut ini:



Gambar 2 : Rangkaian koneksi UUT dengan standar

- Nyalakan peralatan standar dan UUT lalu lakukan warm-up, kurang lebih selama 30 menit.
- Tekan tombol [Standby] agar tidak ada output lain sebelumnya pada peralatan standar.
- Sementara menunggu warm-up, lakukan pencatatan data UUT seperti identitas dan spesifikasi, sesuai Form Laporan Hasil Kalibrasi untuk parameter Resistansi meter.

3) Prosedur Kalibrasi

- Nyalakan UUT, Pengukuran *Range* terkecil dimulai dari zero dengan cara mengontakkan kutub positif dan negatif probe tegangan UUT. Beberapa UUT memerlukan kabel test current terhubung (tidak open), maka jika ada pesan error berarti perlu dikontakkan antara kutub positif dan negatif test current UUT.
- Tunggu selama minimal 5 detik agar stabil lalu catat pembacaan resistansi UUT.
- Catat juga resolusi UUT pada Form Laporan Hasil Kalibrasi.
- Lepaskan kedua kutub probe tegangan UUT, lalu hubungkan kembali, dan tunggu selama minimal 5 detik agar stabil. Catat kembali pembacaan UUT yang didapat pada Form Laporan Hasil Kalibrasi.
- Ulangi langkah b ~ e hingga didapat 5 data pada titik ukur zero.
- Matikan UUT lalu rangkaikan UUT dengan standar seperti pada gambar 2 di atas. Lakukan pengukuran berikutnya dengan *setting* tegangan output standar sesuai titik ukur 10 % FS (*Full Scale*, nilai skala penuh rentang) untuk UUT digital atau 0,1% FS untuk UUT analog, atau pendekatannya yang tersedia. Catat nilai tegangan transmille yang disetting pada Form Laporan Hasil Kalibrasi. Untuk UUT yang resolusinya tidak memenuhi, pilih titik ukur yang mendekati.

Tgl. Penerbitan : 1 Maret 2021		Doc. No. : STM/IK-KELISTRIKAN/14		Halaman : 6 dari 12
Tgl. Revisi : -	Revisi : -	Dibuat : Bambang	Diperiksa : Rendra	Disahkan : Rendra
KALIBRASI DC LOW OHM METER			No. Salinan :	Status Dokumen :

Misal, range 8 k Ω , resolusi 1 k Ω , maka titik ukur 10% = 0,8 k Ω diambil pada skala terdekat, yakni 1 k Ω . Catat titik ukur yang diambil pada Form Laporan Hasil Kalibrasi.

- g) Tekan tombol [Output On] pada Transmille lalu tekan tombol [Test] pada UUT dan tunggu selama minimal 5 detik agar pembacaan UUT dan standar DMM stabil.
- h) **Untuk UUT Digital**, Catat nilai penunjukan dan resolusi UUT dan standar DMM pada Form Laporan Hasil Kalibrasi.
- i) **Untuk UUT analog**, atur nilai tegangan transmille sedemikian sehingga penunjukan UUT tepat pada skala titik ukur, tunggu selama minimal 5 detik agar stabil. Jika belum tercapai atur ulang dan tunggu 5 detik. Jika sudah tercapai catat nilai nominal standar dan **resolusi terkecil UUT** di titik tersebut pada Form Laporan Hasil Kalibrasi.
- j) Tekan tombol [Standby] pada Transmille sehingga berada pada kondisi standby.
- k) Ulangi langkah f ~ j sampai didapat lima data pengamatan.
- l) Ulangi langkah e ~ k untuk setting output tegangan Transmille sesuai titik ukur 90% FS untuk UUT digital atau 100% FS untuk UUT analog. Khusus range tertinggi UUT digital tambahkan titik ukur 100% FS. Hal ini sesuai permintaan mayoritas pelanggan. Jika tidak dapat dicapai, maka seting output Transmille maksimal yang dapat dicapai dan catat nilai tersebut pada Form Laporan Hasil Kalibrasi. Jika hanya terdapat 3 range atau kurang, tambahkan titik ukur 20%, dan 50% untuk UUT Digital, 1%, dan 10% untuk UUT Analog.
- m) Ulangi langkah e ~ l untuk range tengah, jika ada minimal 3 range, lalu upper range jika ada, baru kemudian range lainnya, hingga semua range terkalibrasi. Urutan ini untuk mendeteksi abnormality seperti penyimpangan yang besar sedini mungkin dan pada level energi yg lebih aman.
- n) Jika terdapat lebih dari 5 rentang ukur, maka titik ukur 10% FS untuk UUT digital atau 0,1% FS untuk UUT analog tidak perlu diambil, kecuali untuk rentang terendah dan tertinggi. Hal ini untuk penyederhanaan sesuai EURAMET cg-15 v3.0 3.4.2.2 .

J. Penginputan Data Hasil Kalibrasi

- 1) Buka file template kalibrasi Electrical pada PC.
- 2) Input semua identitas dan informasi lainnya dari alat.
- 3) Input data hasil pengukuran / kalibrasi .
- 4) Jika semua data telah diisi lengkap, lakukan *Save As* kemudian beri nama *file* dan simpan pada *folder* yang telah ditentukan.

Tgl. Penerbitan : 1 Maret 2021		Doc. No. : STM/IK-KELISTRIKAN/14		Halaman : 7 dari 12
Tgl. Revisi : -	Revisi : -	Dibuat : Bambang	Diperiksa : Rendra	Disahkan : Rendra
KALIBRASI DC LOW OHM METER			No. Salinan :	Status Dokumen :

K. Perhitungan Koreksi

Koreksi dirumuskan:

$$C_i = T_{ist} / T_{isd} - T_{ix}$$

Dengan,

C_i : Koreksi pembacaan alat terhadap Standar.

T_{ist}, isd : Nilai nominal Standar transmille (t) dan DMM (d). Dilakukan koreksi
Jika bias standar signifikan terhadap kebutuhan akurasi pengukuran sesuai JCGM 100:2008, 3.2.3. Diasumsikan jika bias standar $>U_{95}$ standar, maka diperlukan koreksi standar. Jika tidak ada nilai standar yang sama dengan titik ukur, maka digunakan nilai interpolasi linear antara nilai standar terdekat diatas dan dibawah titik ukur.

T_{ix} : Pembacaan UUT

Setiap titik ukur dihitung masing-masing koreksinya (C_i) sesuai rumus diatas .

L. Perhitungan Ketidakpastian

1) Model Matematis Pengukuran

$$y = x / z$$

Sesuai JCGM 100:2008 4.1.4, dimana :

y : Estimasi nilai benar UUT

x, z : Estimasi nilai standar transmille (x) dan DMM (z). Koreksi standar tidak eksplisit diikutsertakan dalam model matematis untuk penyederhanaan. Hal ini sesuai JCGM 100:2008 4.1.2. Namun dalam perhitungan dilakukan koreksi jika bias standar signifikan terhadap kebutuhan akurasi pengukuran sesuai JCGM 100:2008, 3.2.3. Diasumsikan jika bias standar $>U_{95}$ standar, maka diperlukan koreksi standar.

2) Komponen Ketidakpastian Pengukuran

a) Ketidakpastian Pengukuran Berulang (Repeat), $u(rep)$

Merupakan ketidakpastian tipe A, karena diperoleh dari analisa statistik sejumlah observasi UUT. Untuk sejumlah observasi standar DMM ketidakpastian *repeatability* sudah terkandung di dalam ketidakpastian sertifikat kalibrasinya sehingga tidak dihitung kembali. Dengan demikian memiliki tipe distribusi normal dengan pembagi akar kuadrat banyaknya observasi (JCGM 100:2008 4.2.3, 4.2.4). Setiap titik ukur dihitung standar deviasinya (s) sebagai

Tgl. Penerbitan : 1 Maret 2021		Doc. No. : STM/IK-KELISTRIKAN/14		Halaman : 8 dari 12
Tgl. Revisi : -	Revisi : -	Dibuat : Bambang	Diperiksa : Rendra	Disahkan : Rendra
KALIBRASI DC LOW OHM METER			No. Salinan :	Status Dokumen :

komponen ketidak pastian *repeatability*, yang dapat dirumuskan:

$$u(rep) = \frac{s}{\sqrt{n}}$$

dimana :

- s : standar deviasi pembacaan UUT untuk setiap titik ukur, dihitung dengan menggunakan rumus Standar Deviasi.
- n : banyaknya pengukuran dalam satu titik ukur.

Koefisien sensitivitas $u(rep)$ dapat diperoleh dari turunan pertama model matematis sesuai KAN Pd-01.3 Bab 10, p15 :

$$c_1 = dy / dx = 1$$

dimana :

- c_1 : koefisien sensitivitas dari ketidakpastian ke-1
- y : model matematis pengukuran.

Derajat kebebasan ketidakpastian ini dapat dirumuskan sesuai KAN Pd-01.3 Bab 8, p11 :

$$v_1 = n - 1$$

dimana :

- v_1 : derajat kebebasan efektif dari ketidakpastian ke-1
- n : banyaknya pengukuran dalam satu titik ukur.

b) Ketidakpastian Resolusi UUT, $u(res)$

Merupakan ketidakpastian tipe B, karena tidak berasal dari analisa statistik sejumlah observasi. Berasal dari manual UUT / observasi penunjukan UUT, untuk mendapatkan perubahan nilai terkecil yang dapat diamati. Untuk resolusi standar DMM ketidakpastian resolusinya sudah terkandung di dalam ketidakpastian sertifikat kalibrasinya sehingga tidak dihitung kembali. Kemungkinan besar nilai pembacaan UUT berada dimana saja didalam limit ini, sehingga dapat diasumsikan memiliki tipe distribusi *rectangular* dengan pembagi akar kuadrat tiga, dan besarnya (a) adalah setengah dari lebar limit,(JCGM 100:2008 4.3.7). Dengan demikian ketidakpastian Resolusi UUT dapat dihitung dengan rumus :

$$u(res) = \frac{a}{\sqrt{3}}$$

dimana :

- a : 0.5 x resolusi.

$u(res)$ memiliki satuan yang sama dengan nilai standar sehingga koefisien sensitivitas dapat

Tgl. Penerbitan : 1 Maret 2021		Doc. No. : STM/IK-KELISTRIKAN/14		Halaman : 9 dari 12
Tgl. Revisi : -	Revisi : -	Dibuat : Bambang	Diperiksa : Rendra	Disahkan : Rendra
KALIBRASI DC LOW OHM METER			No. Salinan :	Status Dokumen :

diperoleh seperti pada point a) Ketidakpastian Pengukuran Berulang, sehingga diperoleh:

$$c_2 = 1$$

Derajat kebebasan ketidakpastian ini, sesuai KAN Pd-01.3 Bab 9, p15 dapat diasumsikan tidak berhingga, hal ini dikarenakan sangat kecil kemungkinannya nilai penunjukan UUT berada diluar batas resolusi. Dalam hal ini untuk memudahkan dalam perhitungan otomatis, nilai tak berhingga diwakili oleh nilai yang cukup besar, sehingga digunakan:

$$v_2 = 10000$$

c) Ketidakpastian kalibrasi Standar Transmille, $u(Cal_{st})$ dan Standar DMM $u(Cal_d)$

Merupakan ketidakpastian tipe B, karena tidak berasal dari analisa statistic sejumlah observasi. Berasal dari sertifikat kalibrasi standar yang terdefinisi tingkat kepercayaannya, sehingga dapat diasumsikan memiliki tipe distribusi normal dengan pembagi *coverage factor* (k), sesuai KAN Pd-01.3 Bab 9, p14.

Dengan demikian ketidakpastian kalibrasi Standar dapat dihitung dengan rumus :

$$u(Cal_{st, sd}) = \frac{U_{95\ std}}{k_{95\ std}}$$

dimana:

$U_{95\ std}$: ketidakpastian diperluas pada tingkat kepercayaan 95% sesuai sertifikat kalibrasi standar

$k_{95\ std}$: *coverage factor* pada tingkat kepercayaan 95% sesuai sertifikat standar

Koefisien sensitivitas $u(Cal_{st, sd})$ dapat diperoleh dari turunan pertama model matematis sesuai KAN Pd-01.3 Bab 10, p15 :

$$c_{3t} = dy / dx = 1/z$$

$$c_{3d} = dy / dz = -x.z^{-2}$$

dimana :

$c_{3t, d}$: koefisien sensitivitas dari ketidakpastian ke-3

y : model matematis pengukuran.

Derajat kebebasan ketidakpastian ini dapat ditentukan menggunakan table *t-distribution* berdasarkan tingkat kepercayaan dan *coverage factor* (k) sesuai JCGM 100:2008 G.3.4, untuk $k = 2$, diperoleh:

$$v_3 = 60$$

Tgl. Penerbitan : 1 Maret 2021		Doc. No. : STM/IK-KELISTRIKAN/14		Halaman : 10 dari 12
Tgl. Revisi : -	Revisi : -	Dibuat : Bambang	Diperiksa : Rendra	Disahkan : Rendra
KALIBRASI DC LOW OHM METER			No. Salinan :	Status Dokumen :

d) Ketidakpastian *drift* standar $u(Df_s)$

Merupakan ketidakpastian tipe B, karena tidak berasal dari analisa statistik sejumlah observasi. Berasal dari nilai selisih hasil kalibrasi standar terbaru dan sebelumnya (transmille: Cal_{st1} , Cal_{st2} , DMM : Cal_{sd1} , Cal_{sd2}) yang merupakan kondisi drift terbaru standar, di absolutkan karena yang diambil hanya lebarnya, tidak arahnya. Kemungkinan besar nilai benar standar berada dimana saja didalam limit ini, sehingga dapat diasumsikan memiliki tipe distribusi rectangular dengan pembagi akar kuadrat tiga, dan besarnya (a) adalah setengah dari lebar limit,(JCGM 100:2008 4.3.7).

Dengan demikian ketidakpastian kalibrasi Standar dapat dihitung dengan rumus :

$$u(Df_s) = \frac{|Cal_{s1} - Cal_{s2}|}{2\sqrt{3}}$$

$u(Df_{st, sd})$ merupakan besaran pada standar sehingga koefisien sensitivitasnya dapat diperoleh seperti pada point c) Ketidakpastian kalibrasi standar, sehingga diperoleh

$$c_{4t} = 1/z$$

$$c_{4d} = -x.z^{-2}$$

Derajat kebebasan ketidak pastian ini, sesuai KAN Pd-01.3 Bab 9, p15 dapat diasumsikan tidak berhingga, hal ini dikarenakan sangat kecil kemungkinannya nilai output standar diluar batas akurasi. Dalam hal ini untuk memudahkan dalam perhitungan otomatis, nilai tak berhingga diwakili oleh nilai yang cukup besar, sehingga digunakan:

$$v_4 = 10000$$

e) Ketidakpastian Interpolasi Nilai Standar Transmille, $u(Int_{st})$, DMM $u(Int_{sd})$

Merupakan ketidakpastian tipe B, karena tidak berasal dari analisa statistik sejumlah observasi. Berasal dari interpolasi nilai standar pada sertifikat kalibrasi standar $u(Int_{st, sd})$. Limit ketidakpastian ini menggunakan hasil interpolasi seperti yang digunakan pada perhitungan koreksi diatas ($T_{ist, isd}$), dan estimasi nilai benar yang diperoleh dari interpolasi kuadratik (T_{istq} , T_{isdq}), dengan tambahan 1 titik ukur terdekat diatasnya, kecuali pada range tertinggi, menggunakan 1 titik ukur terdekat di bawahnya. Kemungkinan besar nilai benar standar berada dimana saja didalam limit ini, sehingga dapat diasumsikan memiliki tipe distribusi *rectangular* dengan pembagi akar kuadrat tiga, dan besarnya (a) adalah nilai setengah dari lebar limit (nilai absolut), (JCGM 100:2008 4.3.7). Dengan demikian ketidakpastian kalibrasi Standar dapat dihitung dengan rumus :

Tgl. Penerbitan : 1 Maret 2021		Doc. No. : STM/IK-KELISTRIKAN/14		Halaman : 11 dari 12
Tgl. Revisi : -	Revisi : -	Dibuat : Bambang	Diperiksa : Rendra	Disahkan : Rendra
KALIBRASI DC LOW OHM METER			No. Salinan :	Status Dokumen :

$$u(Int_s) = \frac{|T_{is} - T_{isq}|}{2\sqrt{3}}$$

$u(Int_{st, sd})$ merupakan besaran pada standar sehingga koefisien sensitivitasnya dapat diperoleh seperti pada point c) Ketidakpastian kalibrasi standar, sehingga diperoleh

$$c_{5t} = 1/z$$

$$c_{5d} = -x.z^{-2}$$

Derajat kebebasan ketidak pastian ini, sesuai KAN Pd-01.3 Bab 9, p15 dapat diasumsikan tidak berhingga, hal ini dikarenakan sangat kecil kemungkinannya nilai output standar diluar batas ketidakpastian intepolasi. Dalam hal ini untuk memudahkan dalam perhitungan otomatis, nilai tak berhingga diwakili oleh nilai yang cukup besar, sehingga digunakan:

$$v_5 = 10000$$

f) Ketidakpastian Pembulatan Nilai Standar dan UUT , $u(Rnd)$

Merupakan ketidakpastian tipe B, karena tidak berasal dari analisa statistic sejumlah observasi. Berasal dari pembulatan nilai standar dan UUT . Limit ketidakpastian ini menggunakan nilai terbesar selisih akibat pembulatan nilai standar dan UUT (Rnd). Lalu di absolutkan karena yang diambil hanya lebarnya, tidak arahnya. Kemungkinan besar nilai benar standar dan UUT berada dimana saja didalam limit ini, sehingga dapat diasumsikan memiliki tipe distribusi *rectangular* dengan pembagi akar kuadrat tiga, dan besarnya (a) adalah nilai setengah dari lebar limit (nilai absolut), (JCGM 100:2008 4.3.7). Dengan demikian ketidakpastian kalibrasi Standar dapat dihitung dengan rumus :

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

$u(Rnd)$ merupakan besaran yang sama dengan point a) Ketidakpastian Pengukuran Berulang , sehingga diperoleh:

$$c_6 = 1$$

Derajat kebebasan ketidakpastian ini, sesuai KAN Pd-01.3 Bab 9, p15 dapat diasumsikan tidak berhingga, hal ini dikarenakan sangat kecil kemungkinannya nilai output standar diluar batas ketidakpastian Pembulatan. Dalam hal ini untuk memudahkan dalam perhitungan otomatis, nilai tak berhingga diwakili oleh nilai yang cukup besar, sehingga digunakan:

$$v_6 = 10000$$

Tgl. Penerbitan : 1 Maret 2021		Doc. No. : STM/IK-KELISTRIKAN/14		Halaman : 12 dari 12
Tgl. Revisi : -	Revisi : -	Dibuat : Bambang	Diperiksa : Rendra	Disahkan : Rendra
KALIBRASI DC LOW OHM METER			No. Salinan :	Status Dokumen :

3) Ketidakpastian Gabungan, U_c .

Ketidakpastian Gabungan yang dinyatakan dengan rumus :

$$U_c = \sqrt{\sum_{i=1}^n (C_i U_i)^2}$$

dimana :

n : banyaknya komponen ketidakpastian

Bila komponen ketidakpastian diatas dimasukkan kedalam persamaan ketidakpastian baku maka akan diperoleh persamaan berikut :

$$U_c = \sqrt{U(\text{rep})^2 + U(\text{res})^2 + U(\text{Calst})^2 + U(\text{Calsd})^2 + U(\text{Dfst})^2 + U(\text{Dfsd})^2 + U(\text{Intst})^2 + U(\text{Intsd})^2 + U(\text{Rnd})^2}$$

4) Faktor Cakupan, k .

Faktor cakupan, didapat dari tabel t-distribution pada tingkat kepercayaan 95% namun terlebih dahulu menghitung nilai Derajat Kebebasan Efektif, ν_{eff} , sesuai JCGM 100:2008 G.4.1 eq (G.2.b):

$$\nu_{\text{eff}} = \frac{U_c^4}{\frac{U(\text{rep})^4}{\nu_1} + \frac{U(\text{res})^4}{\nu_2} + \frac{U(\text{Calst})^4}{\nu_{3t}} + \frac{U(\text{Calsd})^4}{\nu_{3d}} + \frac{U(\text{Dfst})^4}{\nu_{4t}} + \frac{U(\text{Dfsd})^4}{\nu_{4d}} + \frac{U(\text{Intst})^4}{\nu_{5t}} + \frac{U(\text{Intsd})^4}{\nu_{5d}} + \frac{U(\text{Rnd})^4}{\nu_6}}$$

5) Ketidakpastian Terentang, U_{95} .

Ketidakpastian pengukuran dinyatakan dalam bentuk ketidakpastian terentang pada tingkat kepercayaan 95% (U_{95}) sesuai JCGM 100:2008 6.2.1 eq (18):

$$U_{95} = k \cdot U_c$$

Jika nilai U_{95} terhitung tersebut lebih kecil dari Nilai CMC (*Calibration Measurement Capability*) yang sudah terakreditasi, maka U_{95} menggunakan nilai CMC terakreditasi.

M. Pelaporan Hasil Kalibrasi

Laporkan hasil kalibrasi, perhitungan koreksi dan ketidakpastiannya sesuai Sertifikat Kalibrasi untuk UUT kelistrikan