$$\left(\sum_{i=1}^{n} p_i\right) x = \sum_{i=1}^{n} p_i l_i$$

可得最小二乘法处理的结果

$$x = \frac{\sum_{i=1}^{n} p_i l_i}{\sum_{i=1}^{n} p_i} = \frac{p_1 l_1 + p_2 l_2 + \dots + p_n l_n}{p_1 + p_2 + \dots + p_n}$$
(5-37)

这正是不等精度测量时加权算术平均值原理所给出的结果。对于等精度测量有

$$p_1 = p_2 = \cdots = p_n = p$$

则由最小二乘法所确定的估计量为

$$x = \frac{p_1 l_1 + p_2 l_2 + \dots + p_n l_n}{p_1 + p_2 + \dots + p_n} = \frac{p(l_1 + l_2 + \dots + l_n)}{np} = \frac{\sum_{i=1}^{n} l_i}{n}$$
 (5-38)

此式与等精度测量时算术平均值原理给出的结果相同。

由此可见,最小二乘法原理与算术平均值原理是一致的,算术平均值原理可以看做是最 小二乘法原理的特例。

第三节 精度估计

对测量数据最小二乘法处理的最终结果,不仅要给出待求量的最可信赖的估计量,而且还要确定其可信赖程度,即应给出所得估计量的精度。

一、测量数据的精度估计

为了确定最小二乘估计量 x_1 , x_2 , …, x_t 的精度,首先需要给出直接测量所得测量数据的精度。测量数据的精度也以标准差 σ 来表示。因为无法求得 σ 的真值,因而只能依据有限次的测量结果给出 σ 的估计值 $\hat{\sigma}$,所谓给出精度估计,实际上是求出估计值 $\hat{\sigma}$ 。

(一) 等精度测量数据的精度估计

设对包含 t 个未知量的 n 个线性测量参数方程组(5-7)进行 n 次独立的等精度测量,获得了 n 个测量数据 l_1 , l_2 , …, l_n 。其相应的测量误差分别为 δ_1 , δ_2 , …, δ_n ,它们是互不相关的随机误差。因为一般情况下真误差 δ_1 , δ_2 , …, δ_n 是未知的,只能由残余误差 v_1 , v_2 , …, v_n 给出 σ^2 的估计量。

可以证明 $\left(\sum_{i=1}^{n} v_i^2\right)/\sigma^2$ 是自由度为 (n-t) 的 χ^2 变量。根据 χ^2 变量的性质,有

$$E\left\{\frac{\sum_{i=1}^{n} v_i^2}{\sigma^2}\right\} = n - t \tag{5-39}$$

因而

$$E\left\{\frac{\sum_{i=1}^{n} v_i^2}{n}\right\} = \frac{n-t}{n}\sigma^2$$

由此可知,若仿照式(5-39)的结果,取残余误差平方的平均值作为 σ^2 的估计量 $\hat{\sigma}^2$,则所得 $\hat{\sigma}^2$ 将对 σ^2 有系统偏移,即

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{\sum_{i=1}^n v_i^2}{n}$$

将不是 σ^2 的无偏估计量。因为

$$E\left\{\frac{\sum_{i=1}^{n} v_i^2}{n} \frac{n}{n-t}\right\} = E\left\{\frac{\sum_{i=1}^{n} v_i^2}{n-t}\right\} = \sigma^2$$

所以,可取

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{\sum_{i=1}^n v_i^2}{n-t} \tag{5-40}$$

作为 σ^2 的无偏估计量。习惯上,这个估计量也写成 σ^2 ,即

$$\sigma^2 = \frac{\sum_{i=1}^{n} v_i^2}{n-t} \tag{5-41}$$

因而测量数据的标准差的估计量为

$$\hat{\sigma} = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{n} v_i^2}{n-t}} \tag{5-42}$$

一般写成

$$\sigma = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{n} v_i^2}{n-t}} \tag{5-43}$$

例 5-3 试求例 5-1 中铜棒长度的测量精度。

已知残余误差方程为

$$v_i = \begin{bmatrix} l_i - 1999.97 \times (1+0.0000183t_i/^{\circ}C) \end{bmatrix} \text{mm} \quad (i=1,2,\cdots,6)$$
将 t_i , l_i 值代人上式,可得残余误差为

$$\begin{split} v_1 &= \left[\,2000,\, 36-1999,\, 97\times (\,1+0,\, 0000183\times 10\,)\,\,\right]\,\mathrm{mm} = 0,\, 03\,\mathrm{mm} \\ v_2 &= \left[\,2000,\, 72-1999,\, 97\times (\,1+0,\, 0000183\times 20\,)\,\,\right]\,\mathrm{mm} = 0,\, 02\,\mathrm{mm} \\ v_3 &= \left[\,2000,\, 80-1999,\, 97\times (\,1+0,\, 0000183\times 25\,)\,\,\right]\,\mathrm{mm} = -0,\, 08\,\mathrm{mm} \\ v_4 &= \left[\,2001,\, 07-1999,\, 97\times (\,1+0,\, 0000183\times 30\,)\,\,\right]\,\mathrm{mm} = 0\,\mathrm{mm} \\ v_5 &= \left[\,2001,\, 48-1999,\, 97\times (\,1+0,\, 0000183\times 40\,)\,\,\right]\,\mathrm{mm} = 0,\, 05\,\mathrm{mm} \\ v_6 &= \left[\,2001,\, 60-1999,\, 97\times (\,1+0,\, 0000183\times 45\,)\,\,\right]\,\mathrm{mm} = -0,\, 02\,\mathrm{mm} \end{split}$$

$$\sum_{i=1}^{6} v_i^2 = 0.0106 \text{mm}^2$$

因 n=6, t=2

于是可得标准差为

$$\sigma = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{6} v_i^2}{n-t}} = \sqrt{\frac{0.0106}{6-2}} \text{mm} = 0.051 \text{mm}$$

(二) 不等精度测量数据的精度估计

不等精度测量数据的精度估计与等精度测量数据的精度估计相似,只是公式中的残余误 差平方和变为加权的残余误差平方和,测量数据的单位权方差的无偏估计为

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{\sum_{i=1}^n p_i v_i^2}{n-t} \tag{5-44}$$

通常习惯写成

$$\sigma^2 = \frac{\sum_{i=1}^{n} p_i v_i^2}{n-t}$$
 (5-45)

故测量数据的单位权标准差为

$$\sigma = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{n} p_i v_i^2}{n-t}} \tag{5-46}$$

二、最小二乘估计量的精度估计

最小二乘法所确定的估计量 x_1 , x_2 , …, x_l 的精度取决于测量数据的精度和线性方程组所给出的函数关系。对给定的线性方程组,若已知测量数据 l_1 , l_2 , …, l_n 的精度,就可求得最小二乘估计量的精度。

下面首先讨论等精度测量时最小二乘估计量的精度估计。

设有正规方程

$$\begin{split} \sum_{i=1}^{n} a_{i1} a_{i1} x_{1} + \sum_{i=1}^{n} a_{i1} a_{i2} x_{2} + \cdots + \sum_{i=1}^{n} a_{i1} a_{ii} x_{i} &= \sum_{i=1}^{n} a_{i1} l_{i} \\ \sum_{i=1}^{n} a_{i2} a_{i1} x_{1} + \sum_{i=1}^{n} a_{i2} a_{i2} x_{2} + \cdots + \sum_{i=1}^{n} a_{i2} a_{ii} x_{i} &= \sum_{i=1}^{n} a_{i2} l_{i} \\ & \vdots \\ \sum_{i=1}^{n} a_{ii} a_{i1} x_{1} + \sum_{i=1}^{n} a_{ii} a_{i2} x_{2} + \cdots + \sum_{i=1}^{n} a_{ii} a_{ii} x_{i} &= \sum_{i=1}^{n} a_{ii} l_{i} \end{split}$$

现要给出由此方程所确定的估计量 x_1 , x_2 , …, x_l 的精度。为此,利用不定乘数法求出 x_1 , x_2 , …, x_l 的表达式,然后再找出估计量 x_1 , x_2 , …, x_l 的精度与测量数据 l_1 , l_2 , …, l_n 精度的关系,即可得到估计量精度估计的表达式。

设有不定乘数 d_{11} , d_{12} , …, d_{1t} ; d_{21} , d_{22} , …, d_{2t} ; …; d_{t1} , d_{t2} , …, d_{u} (共 $t \times t \uparrow$)。 为求 x_1 , 令 d_{11} , d_{12} , …, d_{1t} 分别去乘上面的正规方程中的第 1, 2, …, t 式,得

$$d_{11} \sum_{i=1}^{n} a_{i1} a_{i1} x_{1} + d_{11} \sum_{i=1}^{n} a_{i1} a_{i1} x_{2} + \dots + d_{11} \sum_{i=1}^{n} a_{i1} a_{it} x_{t} = d_{11} \sum_{i=1}^{n} a_{i1} l_{i}$$

$$d_{12} \sum_{i=1}^{n} a_{i2} a_{i1} x_{1} + d_{12} \sum_{i=1}^{n} a_{i2} a_{i2} x_{2} + \dots + d_{12} \sum_{i=1}^{n} a_{i2} a_{it} x_{t} = d_{12} \sum_{i=1}^{n} a_{i2} l_{i}$$

$$\vdots$$

$$d_{1t} \sum_{i=1}^{n} a_{it} a_{i1} x_{1} + d_{1t} \sum_{i=1}^{n} a_{it} a_{i2} x_{2} + \dots + d_{1t} \sum_{i=1}^{n} a_{it} a_{it} x_{t} = d_{1t} \sum_{i=1}^{n} a_{it} l_{i}$$

将上面的方程组各式的左右两边分别相加得

$$\sum_{r=1}^{t} d_{1r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} a_{i1} x_{1} + \sum_{r=1}^{t} d_{1r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} a_{i2} x_{2} + \dots + \sum_{r=1}^{t} d_{1r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} a_{i1} x_{t} = \sum_{r=1}^{t} d_{1r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} l_{i}$$

选择 d_{11} , d_{12} , …, d_{11} 值, 使之满足如下条件:

$$\sum_{r=1}^{t} d_{1r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} a_{i1} = 1$$

$$\sum_{r=1}^{t} d_{1r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} a_{i2} = 0$$

$$\vdots$$

$$\sum_{r=1}^{t} d_{1r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} a_{it} = 0$$

$$(5-47)$$

则

$$\begin{aligned} x_1 &= \sum_{r=1}^t d_{1r} \sum_{i=1}^n a_{ir} l_i \\ &= d_{11} \sum_{i=1}^n a_{i1} l_i + d_{12} \sum_{i=1}^n a_{i2} l_i + \dots + d_{1t} \sum_{i=1}^n a_{it} l_i \\ &= \left[d_{11} a_{11} + d_{12} a_{12} + \dots + d_{1t} a_{1t} \right] l_1 + \left[d_{11} a_{21} + d_{12} a_{22} + \dots + d_{1t} a_{2t} \right] l_2 + \dots \\ &+ \left[d_{11} a_{n1} + d_{12} a_{n2} + \dots + d_{1t} a_{nt} \right] l_n \end{aligned}$$

$$d_{11}a_{11} + d_{12}a_{12} + \dots + d_{1t}a_{1t} = h_{11}$$

$$d_{11}a_{21} + d_{12}a_{22} + \dots + d_{1t}a_{2t} = h_{12}$$

$$\vdots$$

$$d_{11}a_{21} + d_{12}a_{22} + \dots + d_{1t}a_{2t} = h_{1n}$$

则

$$x_1 = h_{11}l_1 + h_{12}l_2 + \dots + h_{1n}l_n \tag{5-48}$$

因 l_1 , l_2 , …, l_n 为相互独立(因而互不相关)的正态随机变量,且为等精度的,即 $\sigma_1 = \sigma_2$ = … = $\sigma_n = \sigma$,则有

$$\sigma_{x1}^2 = h_{11}^2 \sigma_1^2 + h_{12}^2 \sigma_2^2 + \dots + h_{1n}^2 \sigma_n^2 = (h_{11}^2 + h_{12}^2 + \dots + h_{1n}^2) \sigma^2$$
 (5-49)

将等式右端 σ^2 的系数展开,并适当地合并同类项,注意到不定乘数 d_{11} , d_{12} , … , d_{1i} 的选择条件式(5-47),最后可得

$$\sigma_{x1}^2 = d_{11}\sigma^2$$

同样,再用 d_{21} , d_{22} ,…, d_{2i} 分别去乘正规方程各式,将乘得的各式相加,按 x_1 , x_2 ,

…, x, 合并同类项得

$$\sum_{r=1}^{t} d_{2r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} a_{i1} x_{1} + \sum_{r=1}^{t} d_{2r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} a_{i2} x_{2} + \dots + \sum_{r=1}^{t} d_{2r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} a_{i1} x_{t} = \sum_{r=1}^{t} d_{2r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} l_{i}$$

适当选择 d_{21} , d_{22} , …, d_{2i} , 使之满足如下条件:

$$\sum_{r=1}^{t} d_{2r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} a_{i1} = 0$$

$$\sum_{r=1}^{t} d_{2r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} a_{i2} = 1$$

$$\vdots$$

$$\sum_{r=1}^{t} d_{2r} \sum_{i=1}^{n} a_{ir} a_{ii} = 0$$

$$(5-50)$$

则可求得 x2 的表达式,由此得

$$\sigma_{x2}^2 = d_{22}\sigma^2$$

依此类推,可得 σ_x^2 ,…, σ_x^2 。

由上所述,可给出下面的结果:

设 d_{11} , d_{12} , …, d_{1i} ; d_{21} , d_{22} , …, d_{2i} ; …; d_{i1} , d_{i2} , …, d_{ii} 分别为下列各方程组的解:

$$\sum_{i=1}^{n} a_{i1}a_{i1}d_{11} + \sum_{i=1}^{n} a_{i1}a_{i2}d_{12} + \dots + \sum_{i=1}^{n} a_{i1}a_{ii}d_{1i} = 1$$

$$\sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{i1}d_{11} + \sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{i2}d_{12} + \dots + \sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{ii}d_{1i} = 0$$

$$\vdots$$

$$\sum_{i=1}^{n} a_{ii}a_{i1}d_{11} + \sum_{i=1}^{n} a_{ii}a_{i2}d_{12} + \dots + \sum_{i=1}^{n} a_{ii}a_{ii}d_{1i} = 0$$

$$\sum_{i=1}^{n} a_{i1}a_{i1}d_{21} + \sum_{i=1}^{n} a_{i1}a_{i2}d_{22} + \dots + \sum_{i=1}^{n} a_{i1}a_{ii}d_{2i} = 0$$

$$\sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{i1}d_{21} + \sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{i2}d_{22} + \dots + \sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{ii}d_{2i} = 1$$

$$\vdots$$

$$\sum_{i=1}^{n} a_{ii}a_{i1}d_{21} + \sum_{i=1}^{n} a_{ii}a_{i2}d_{22} + \dots + \sum_{i=1}^{n} a_{ii}a_{ii}d_{2i} = 0$$

$$\vdots$$

$$\sum_{i=1}^{n} a_{i1}a_{i1}d_{i1} + \sum_{i=1}^{n} a_{i1}a_{i2}d_{2} + \dots + \sum_{i=1}^{n} a_{i1}a_{ii}d_{ii} = 0$$

$$\vdots$$

$$\sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{i1}d_{i1} + \sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{i2}d_{2} + \dots + \sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{ii}d_{ii} = 0$$

$$\vdots$$

$$\sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{i1}d_{i1} + \sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{i2}d_{2} + \dots + \sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{ii}d_{ii} = 0$$

$$\vdots$$

$$\sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{i1}d_{i1} + \sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{i2}d_{2} + \dots + \sum_{i=1}^{n} a_{i2}a_{ii}d_{ii} = 0$$

方程组(5-51)中,不定乘数 d_{rs} (r, s=1, 2, \cdots , t)的系数与正规方程(5-19)的系数完全一样,因而在实际计算时,可以利用解正规方程的中间结果,十分简便。

由式 (5-51) 求得不定乘数 d_{11} , d_{12} , \cdots , d_u , 则各估计量 x_1 , x_2 , \cdots , x_t 的方差为

$$\sigma_{x1}^{2} = d_{11}\sigma^{2}
\sigma_{x2}^{2} = d_{22}\sigma^{2}
\vdots
\sigma_{xt}^{2} = d_{u}\sigma^{2}$$
(5-52)

相应的标准差为

$$\sigma_{x1} = \sigma \sqrt{d_{11}}$$

$$\sigma_{x2} = \sigma \sqrt{d_{22}}$$

$$\vdots$$

$$\sigma_{xt} = \sigma \sqrt{d_{u}}$$
(5-53)

式中, σ 为测量数据的标准差。

不等精度测量的情况与此类似。若有正规方程

$$\sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i1} a_{i1} x_{1} + \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i1} a_{i2} x_{2} + \dots + \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i1} a_{i1} x_{t} = \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i1} l_{i}$$

$$\sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i2} a_{i1} x_{1} + \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i2} a_{i2} x_{2} + \dots + \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i2} a_{i1} x_{t} = \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i2} l_{i}$$

$$\vdots$$

$$\sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{it} a_{i1} x_{1} + \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{it} a_{i2} x_{2} + \dots + \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{it} a_{it} x_{t} = \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{it} l_{i}$$

求解下面的 t 个方程组:

$$\sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i1}a_{i1}d_{11} + \sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i1}a_{i2}d_{12} + \dots + \sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i1}a_{ii}d_{1i} = 1$$

$$\sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i2}a_{i1}d_{11} + \sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i2}a_{i2}d_{12} + \dots + \sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i2}a_{ii}d_{1i} = 0$$

$$\vdots$$

$$\sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{ii}a_{i1}d_{11} + \sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{ii}a_{i2}d_{12} + \dots + \sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{ii}a_{ii}d_{1i} = 0$$

$$\sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i1}a_{i1}d_{21} + \sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i1}a_{i2}d_{22} + \dots + \sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i1}a_{ii}d_{2i} = 0$$

$$\sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i2}a_{i1}d_{21} + \sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i2}a_{i2}d_{22} + \dots + \sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i2}a_{ii}d_{2i} = 1$$

$$\vdots$$

$$\sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{ii}a_{i1}d_{21} + \sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{ii}a_{i2}d_{22} + \dots + \sum_{i=1}^{n} p_{i}a_{i2}a_{ii}d_{2i} = 0$$

$$\vdots$$

$$\sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i1} a_{i1} d_{i1} + \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i1} a_{i2} d_{i2} + \dots + \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i1} a_{ii} d_{ii} = 0$$

$$\sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i2} a_{i1} d_{i1} + \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i2} a_{i2} d_{i2} + \dots + \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{i2} a_{ii} d_{ii} = 0$$

$$\vdots$$

$$\sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{ii} a_{i1} d_{i1} + \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{ii} a_{i2} d_{i2} + \dots + \sum_{i=1}^{n} p_{i} a_{ii} a_{ii} d_{ii} = 1$$

得到 d_{11} , d_{22} , …, d_{u} , 于是估计量的标准差为

$$\sigma_{x1} = \sigma \sqrt{d_{11}}$$

$$\sigma_{x2} = \sigma \sqrt{d_{22}}$$

$$\vdots$$

$$\sigma_{xt} = \sigma \sqrt{d_{u}}$$
(5-55)

式中, σ 为单位权标准差。

对等精度测量,因 $p_1 = p_2 = \cdots = p_n$ (可取值为 1), σ 即为测量数据的标准差,这是不等精度测量的特例。

利用矩阵的形式可以更方便地获得上述结果。设有协方差矩阵 (n×n 阶矩阵)

$$DL = \begin{pmatrix} Dl_{11} & Dl_{12} & \cdots & Dl_{1n} \\ Dl_{21} & Dl_{22} & \cdots & Dl_{2n} \\ & & \vdots & \\ Dl_{n1} & Dl_{n2} & \cdots & Dl_{nn} \end{pmatrix}$$
$$= E(L - EL)(L - EL)^{T}$$

式中, Dl_{ii} 为 l_i 的方差, $Dl_{ii} = E(l_i - El_i)(l_i - El_i) = \sigma_i^2(i = 1, 2, \dots, n)$; Dl_{ij} 为 l_i 与 l_j 的协方差(或称相关矩); $Dl_{ij} = E(l_i - El_i)(l_j - El_j) = \rho_{ij}\sigma_i\sigma_j(i = 1, 2, \dots, n; j = 1, 2, \dots, n; i \neq j)$ 。

若 l_1 , l_2 , …, l_n 等精度独立测量的结果, 即

$$\sigma_1 = \sigma_2 = \cdots = \sigma_n = \sigma$$

且相关系数 $\rho_{ij} = 0$,即 $Dl_{ij} = 0$ 则有

$$DL = \begin{pmatrix} \sigma^2 & & 0 \\ & \sigma^2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & \sigma^2 \end{pmatrix}$$

于是估计量的协方差为

$$D\hat{X} = E(\hat{X} - E\hat{X})(\hat{X} - E\hat{X})^{\mathrm{T}}$$

= $(A^{\mathrm{T}}A)^{-1}A^{\mathrm{T}}E(L - EL)(L - EL)^{\mathrm{T}}[(A^{\mathrm{T}}A)^{-1}A^{\mathrm{T}}]^{\mathrm{T}}$

=
$$(A^{T}A)^{-1}A^{T}DLA(A^{T}A)^{-1}$$

= $(A^{T}A)^{-1}A^{T}\sigma^{2}IA(A^{T}A)^{-1}$
= $(A^{T}A)^{-1}\sigma^{2}$

矩阵

$$(A^{\mathrm{T}}A)^{-1} = \begin{pmatrix} d_{11} & d_{12} & \cdots & d_{1l} \\ d_{21} & d_{22} & \cdots & d_{2l} \\ & & \vdots & & \\ d_{i1} & d_{i2} & \cdots & d_{il} \end{pmatrix}$$

式中各元素即为上述的不定乘数,可由矩阵($A^{T}A$)求逆而得,或由式(5-51)求得。 同样,也可得不等精度测量的协方差矩阵

$$D\hat{X} = (A^{\mathrm{T}}PA)^{-1}\sigma^2$$

式中, σ 为单位权标准差。

矩阵

$$(\boldsymbol{A}^{\mathrm{T}}\boldsymbol{P}\boldsymbol{A})^{-1} = \begin{pmatrix} d_{11} & d_{12} & \cdots & d_{1t} \\ d_{21} & d_{22} & \cdots & d_{2t} \\ & & \vdots & \\ d_{t1} & d_{t2} & \cdots & d_{u} \end{pmatrix}$$

式中各元素即为不定乘数,可由 $(A^{T}PA)$ 求逆得到,也可由式 (5-54) 求得。

例 5-4 试求例 5-1 中铜棒长度和线膨胀系数估计量的精度。

已知正规方程为

$$6a + 170b^{\circ} = 12006.03 \text{mm}$$

 $170a + 5650b^{\circ} = 340201.3 \text{mm}$

测量数据 l; 的标准差为

$$\sigma = 0.051 \, \text{mm}$$

由式(5-51)及所给正规方程的系数,可列出求解不定乘数

$$\begin{pmatrix} d_{11} & d_{12} \\ d_{21} & d_{22} \end{pmatrix}$$

的方程组为

分别解得

$$d_{11} = 1.13$$

 $d_{22} = 0.0012$

则按式 (5-53), 可得估计量 a、b 的标准差为

$$\sigma_a = \sigma \sqrt{d_{11}} = 0.051 \sqrt{1.13} \text{mm} = 0.054 \text{mm}$$

$$\sigma_b = \sigma \sqrt{d_{22}} = 0.051 \sqrt{0.0012} \text{mm/°C} = 0.0018 \text{mm/°C}$$

因

$$y_0 = a, \alpha = \frac{b}{y_0}$$

故

$$\sigma_{y0} = \sigma_a = 0.054 \text{mm}$$

$$\sigma_a = \frac{\sigma_b}{y_0} = \frac{0.0018}{1999.97} / \text{C} = 9 \times 10^{-7} \text{C}$$

第四节 组合测量的最小二乘法处理

在精密测试工作中,组合测量占有十分重要的地位。例如,作为标准量的多面棱体、度盘、砝码、电容器以及其他标准器的检定等,为了减小随机误差的影响,提高测量精度,可采用组合测量的方法。

组合测量是通过直接测量待测参数的各种组合量(一般是等精度测量),然后对这些测量数据进行处理,从而求得待测参数的估计量,并给出其精度估计。通常组合测量数据是用最小二乘法进行处理,它是最小二乘法在精密测试中的一种重要的应用。

为简单起见, 现以检定三段刻线间距为例, 说明组合测量的数据处理方法。

如图 5-1 所示, 要求检定刻线 A、B、C、D 间的距离 x_1 、 x_2 、 x_3 。

为此,直接测量刻线间距的各种组合量(见图 5-2),得到如下测量数据:

$$l_1 = 1.015 \text{mm}$$
 $l_2 = 0.985 \text{mm}$ $l_3 = 1.020 \text{mm}$ $l_4 = 2.016 \text{mm}$ $l_5 = 1.981 \text{mm}$ $l_6 = 3.032 \text{mm}$

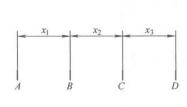


图 5-1

首先按式(5-9)列出误差方程

$$v_{1} = l_{1} - x_{1}$$

$$v_{2} = l_{2} - x_{2}$$

$$v_{3} = l_{3} - x_{3}$$

$$v_{4} = l_{4} - (x_{1} + x_{2})$$

$$v_{5} = l_{5} - (x_{2} + x_{3})$$

$$v_{6} = l_{6} - (x_{1} + x_{2} + x_{3})$$

根据矩阵形式 (5-10), 上式可以表示为

$$\begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \\ v_6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} l_1 \\ l_2 \\ l_3 \\ l_4 \\ l_5 \\ l_6 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

即

$$V = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \\ v_6 \end{pmatrix}, \quad L = \begin{pmatrix} l_1 \\ l_2 \\ l_3 \\ l_4 \\ l_5 \\ l_6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1.015 \\ 0.985 \\ 1.020 \\ 2.016 \\ 1.981 \\ 3.032 \end{pmatrix}, \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad \hat{X} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$$

由式 (5-24) 可得

$$\hat{\boldsymbol{X}} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \boldsymbol{C}^{-1} \boldsymbol{A}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{L} = (\boldsymbol{A}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{A})^{-1} \boldsymbol{A}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{L}$$

式中

$$C^{-1} = (A^{T}A)^{-1}$$

$$= \begin{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}^{-1} = \begin{pmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \end{pmatrix}^{-1}$$

$$= \frac{1}{\begin{vmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \end{vmatrix}} \begin{pmatrix} 8 & -4 & 0 \\ -4 & 8 & -4 \\ 0 & -4 & 8 \end{pmatrix} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

所以

$$\hat{\boldsymbol{X}} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} = \boldsymbol{C}^{-1} \boldsymbol{A}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{L}$$

$$= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1.015 \\ 0.985 \\ 1.981 \\ 3.032 \end{pmatrix}$$

$$= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 & 1 & -1 & 1 \\ -1 & 2 & -1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 2 & -1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1.015 \\ 0.985 \\ 1.020 \\ 2.016 \\ 1.981 \\ 3.032 \end{pmatrix} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 4.112 \\ 3.932 \\ 4.052 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1.028 \\ 0.983 \\ 1.013 \end{pmatrix}$$

即解得

$$x_1 = 1.028 \text{mm}$$

 $x_2 = 0.983 \text{mm}$
 $x_3 = 1.013 \text{mm}$

这就是刻线间距 AB、BC、CD 的最佳估计值,现再求出上述估计量的精度估计。

将最佳估计值代入误差方程可得

$$v_1 = l_1 - x_1 = 1.015 \text{mm} - 1.028 \text{mm} = -0.013 \text{mm}$$

$$v_2 = l_2 - x_2 = 0.985 \text{mm} - 0.983 \text{mm} = 0.002 \text{mm}$$

$$v_3 = l_3 - x_3 = 1.020 \text{mm} - 1.013 \text{mm} = 0.007 \text{mm}$$

$$v_4 = l_4 - (x_1 + x_2) = 2.016 \text{mm} - (1.028 + 0.983) \text{mm} = 0.005 \text{mm}$$

$$v_5 = l_5 - (x_2 + x_3) = 1.981 \text{mm} - (0.983 + 1.013) \text{mm} = -0.015 \text{mm}$$

$$v_6 = l_6 - (x_1 + x_2 + x_3) = 3.032 \text{mm} - (1.028 + 0.983 + 1.013) \text{mm} = 0.008 \text{mm}$$

$$\sum_{i=1}^{6} v_i^2 = v_1^2 + v_2^2 + v_3^2 + v_4^2 + v_5^2 + v_6^2$$

$$= (0.013^2 + 0.002^2 + 0.007^2 + 0.005^2 + 0.015^2 + 0.008^2) \text{mm}^2$$

$$= 0.000536 \text{mm}^2$$

因为是等精度测量,测得数据 l_1 , l_2 , l_3 , l_4 , l_5 , l_6 的标准差相同,为

$$\sigma = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{6} v_i^2}{n-t}} = \sqrt{\frac{0.000536}{6-3}} \text{mm} = 0.013 \text{mm}$$

为求出估计量 x_1 , x_2 , x_3 的标准差,首先需求出不定乘数 $d_{ij}(i, j=1, 2, 3)$ 。由方程 (5-51) 可知,不定乘数 d_{ij} 的系数与正规方程(5-19)的系数相同,因而 d_{ij} 是矩阵 C^{-1} 中各元素,即

$$C^{-1} = \begin{pmatrix} d_{11} & d_{12} & d_{13} \\ d_{21} & d_{22} & d_{23} \\ d_{31} & d_{32} & d_{33} \end{pmatrix} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 2 & -1 & 0 \\ -1 & 2 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{pmatrix}$$

则

$$d_{11} = \frac{1}{4} \times 2 = 0.5$$

$$d_{22} = \frac{1}{4} \times 2 = 0.5$$

$$d_{33} = \frac{1}{4} \times 2 = 0.5$$

按式 (5-53), 可得估计量的标准差为

$$\sigma_{x1} = \sigma \sqrt{d_{11}} = 0.013 \sqrt{0.5} \text{mm} = 0.009 \text{mm}$$

 $\sigma_{x2} = \sigma \sqrt{d_{22}} = 0.013 \sqrt{0.5} \text{mm} = 0.009 \text{mm}$
 $\sigma_{x3} = \sigma \sqrt{d_{33}} = 0.013 \sqrt{0.5} \text{mm} = 0.009 \text{mm}$

例 5-5 为了测定公称值是 10g、20g、50g 的三只砝码质量 m_1 、 m_2 、 m_3 ,对三只砝码采用不同组合进行了 6 次测量(测量无系统误差),按下列组合方式和测量后的结果为

对砝码 m_1 单独测量,得 $y_1 = 10.002g$ 对砝码 m_2 单独测量,得 $y_2 = 20.002g$ 对砝码 m_3 单独测量,得 $y_3 = 50.006g$ 对砝码 m_1 、 m_2 之和组合测量,得 $y_4 = 30.004g$ 对砝码 m_1 、 m_3 之和组合测量,得 $y_5 = 60.002g$ 对砝码 m_2 、 m_3 之和组合测量,得 $y_6 = 70.002g$ 对砝码 m_1 、 m_2 、 m_3 之和组合测量,得 $y_7 = 80.008g$

求三只砝码的最佳估计值及其标准差?

首先按式(5-9)列出误差方程

$$v_{1} = y_{1} - m_{1}$$

$$v_{2} = y_{2} - m_{2}$$

$$v_{3} = y_{3} - m_{3}$$

$$v_{4} = y_{4} - (m_{1} + m_{2})$$

$$v_{5} = y_{5} - (m_{1} + m_{3})$$

$$v_{6} = y_{6} - (m_{2} + m_{3})$$

$$v_{7} = y_{7} - (m_{1} + m_{2} + m_{3})$$

根据矩阵形式 (5-10), 上式可以用矩阵表示为

$$\begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \\ v_6 \\ v_7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \\ y_5 \\ y_6 \\ y_7 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} m_1 \\ m_2 \\ m_3 \end{pmatrix}$$

即

$$\mathbf{V} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ v_4 \\ v_5 \\ v_6 \\ v_7 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{Y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \\ y_4 \\ y_5 \\ y_6 \\ y_7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10.002 \\ 20.002 \\ 50.006 \\ 30.004 \\ 60.002 \\ 70.002 \\ 80.008 \end{pmatrix}, \quad \mathbf{A} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}, \quad \hat{\mathbf{M}} = \begin{pmatrix} m_1 \\ m_2 \\ m_3 \end{pmatrix}$$

由式 (5-24) 可得

$$\hat{\boldsymbol{M}} = \begin{pmatrix} m_1 \\ m_2 \\ m_3 \end{pmatrix} = \boldsymbol{C}^{-1} \boldsymbol{A}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{Y}$$

式中

$$C^{-1} = (A^{T}A)^{-1}$$

$$= \begin{pmatrix} 4 & 2 & 2 \\ 2 & 4 & 2 \\ 2 & 2 & 4 \end{pmatrix}^{-1}$$

$$= \frac{1}{\begin{vmatrix} 4 & 2 & 2 \\ 2 & 4 & 2 \\ 2 & 4 & 2 \\ 2 & 2 & 4 \end{vmatrix}} \begin{pmatrix} 12 & -4 & -4 \\ -4 & 12 & -4 \\ -4 & -4 & 12 \end{pmatrix} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ -1 & 3 & -1 \\ -1 & -1 & 3 \end{pmatrix}$$

所以

$$\hat{\boldsymbol{M}} = \begin{pmatrix} m_1 \\ m_2 \\ m_3 \end{pmatrix} = \boldsymbol{C}^{-1} \boldsymbol{A}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{Y}$$

$$=\frac{1}{8}\begin{pmatrix}3 & -1 & -1\\ -1 & 3 & -1\\ -1 & -1 & 3\end{pmatrix}\begin{pmatrix}1 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & 1\\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1\\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1\\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1\end{pmatrix}\begin{pmatrix}10,002\\ 20,002\\ 50,006\\ 30,004\\ 60,002\\ 70,002\\ 80,008\end{pmatrix}$$

$$=\frac{1}{8}\begin{pmatrix}3 & -1 & -1 & 2 & 2 & -2 & 1\\-1 & 3 & -1 & 2 & -2 & 2 & 1\\-1 & -1 & 3 & -2 & 2 & 2 & 1\end{pmatrix}\begin{pmatrix}10.002\\20.002\\50.006\\30.004\\60.002\\70.002\\80.008\end{pmatrix}$$

$$=\frac{1}{8} \begin{pmatrix} 80,014\\160,014\\400,022 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 10,00175\\20,00175\\50,00275 \end{pmatrix}$$

即解得

$$m_1 = 10. \ 00175 \,\mathrm{g}$$

 $m_2 = 20. \ 00175 \,\mathrm{g}$
 $m_3 = 50. \ 00275 \,\mathrm{g}$

这就是砝码质量 m_1 、 m_2 、 m_3 的最佳估计值,现再求出上述估计量的标准差。将最佳估计值代入误差方程可得

$$\begin{aligned} v_1 &= y_1 - m_1 = 10.\ 002 \, \text{g} - 10.\ 00175 \, \text{g} = 0.\ 00025 \, \text{g} \\ v_2 &= y_2 - m_2 = 20.\ 002 \, \text{g} - 20.\ 00175 \, \text{g} = 0.\ 00025 \, \text{g} \\ v_3 &= y_3 - m_3 = 50.\ 006 \, \text{g} - 50.\ 00275 \, \text{g} = 0.\ 00325 \, \text{g} \\ v_4 &= y_4 - \left(m_1 + m_2\right) = 30.\ 004 \, \text{g} - \left(10.\ 00175 \, \text{g} + 20.\ 00175 \, \text{g}\right) = 0.\ 0005 \, \text{g} \\ v_5 &= y_5 - \left(m_1 + m_3\right) = 60.\ 002 \, \text{g} - \left(10.\ 00175 \, \text{g} + 50.\ 00275 \, \text{g}\right) = -0.\ 0025 \, \text{g} \\ v_6 &= y_6 - \left(m_2 + m_3\right) = 70.\ 002 \, \text{g} - \left(20.\ 00175 \, \text{g} + 50.\ 00275 \, \text{g}\right) = -0.\ 0025 \, \text{g} \\ v_7 &= y_7 - \left(m_1 + m_2 + m_3\right) = 80.\ 008 \, \text{g} - \left(10.\ 00175 + 20.\ 00175 \, \text{g} + 50.\ 00275 \, \text{g}\right) = 0.\ 00175 \, \text{g} \\ \sum_{i=1}^7 v_i^2 &= v_1^2 + v_2^2 + v_3^2 + v_4^2 + v_5^2 + v_6^2 + v_7^2 \\ &= \left(0.\ 00025^2 + 0.\ 00025^2 + 0.\ 00025^2 + 0.\ 000325^2 + 0.\ 0005^2 + \left(-0.\ 0025\right)^2 + \left(-0.\ 0025\right)^2 + 0.\ 00175^2\right) \, \text{g}^2 \\ &= 0.\ 0000265 \, \text{g}^2 \end{aligned}$$

因为是等精度测量,测得数据 y_1 , y_2 , y_3 , y_4 , y_5 , y_6 , y_7 的标准差相同,为

$$\sigma = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{n} v_i^2}{n-t}} = \sqrt{\frac{0.0000265}{7-3}} g = 0.0026g$$

为求出估计量 m_1 , m_2 , m_3 的标准差,首先需要求出不定乘数 d_{ij} (i, j = 1, 2, 3)。由式 (5-51) 可知,不定乘数 d_{ij} 的系数与正规方程(5-19)的系数相同,因而 d_{ij} 是矩阵 C^{-1} 中的各元素,即

$$\boldsymbol{C}^{-1} = \begin{pmatrix} d_{11} & d_{12} & d_{13} \\ d_{21} & d_{22} & d_{23} \\ d_{31} & d_{32} & d_{33} \end{pmatrix} = \frac{1}{8} \begin{pmatrix} 3 & -1 & -1 \\ -1 & 3 & -1 \\ -1 & -1 & 3 \end{pmatrix}$$

则

$$d_{11} = \frac{1}{8} \times 3 = 0.375$$
$$d_{22} = \frac{1}{8} \times 3 = 0.375$$
$$d_{33} = \frac{1}{8} \times 3 = 0.375$$

按式 (5-53), 可得估计量的标准差为

$$\sigma_{m1} = \sigma \sqrt{d_{11}} = 0.0026 \sqrt{0.375} g = 0.0016 g$$

$$\sigma_{m2} = \sigma \sqrt{d_{22}} = 0.0026 \sqrt{0.375} g = 0.0016 g$$

$$\sigma_{m3} = \sigma \sqrt{d_{33}} = 0.0026 \sqrt{0.375} g = 0.0016 g$$

习 题

5-1 由测量方程

$$3x + y = 2.9$$
 $x - 2y = 0.9$ $2x - 3y = 1.9$

试求x、y的最小二乘法处理及其相应精度。

5-2 对未知量x、y、z, 组合测量的结果如下:

$$x = 0$$
 $y = 0$ $z = 0$ $-y + z$

$$y = 0$$
 $z = 0$ $-y + x = 1.35$ $x - y = 0.92$ $-x + z = 1.00$

试求x、y、z的最可信赖值及其标准差。

5-3 已知误差方程为

$$v_1 = 10.013 - x_1$$
 $v_3 = 10.002 - x_3$ $v_5 = 0.008 - (x_1 - x_3)$
 $v_2 = 10.010 - x_2$ $v_4 = 0.004 - (x_1 - x_2)$ $v_6 = 0.006 - (x_2 - x_3)$

试给出 x_1, x_2, x_3 的最小二乘法处理及其相应精度。

5-4 今有等精度测量方程组:

$$x + 37y + 1369z = 36.3$$
 $x + 27y + 729z = 47.5$ $x + 2y + 484z = 54.7$ $x + 17y + 289z = 63.2$ $x + 12y + 144z = 72.9$ $x + 7y + 49z = 83.7$

试用矩阵最小二乘法求 x、y、z的最可信赖值及其精度。

5-5 测力计示值与测量时的温度 t 的对应值独立测得如下表所示:

t/°C	15	18	21	24	27	30
F/N	43. 61	43. 63	43. 68	43. 71	43. 74	43. 78

设t无误差,F 值随t 的变化呈线性关系 $F = k_0 + kt$,试给出线性方程中系数 k_0 和 k 的最小二乘估计及其相应精度。

5-6 研究米尺基准器的线膨胀系数,得出在不同温度时该基准器的长度修正值可用公式 $\Delta L = x + yt + zt^2$ 表示。式中为 0° 时米尺基准器的修正值(单位为 μ m),y 和 z 为温度系数,t 为温度。在不同温度时米尺基准器的修正值 ΔL 如下表所示:

t/℃	0. 551	5. 363	10. 459	14. 277	17. 806	22. 103	24. 633	28. 986	34. 417
$\Delta L/\mu m$	5. 70	47. 61	91. 49	124. 25	154. 87	192. 64	214. 57	252. 09	299. 84

试求 x, y, z 的最小二乘法处理及其相应精度。

5-7 不等精度测量的方程组如下:

$$x-3y=-5.6$$
, $P_1=1$; $4x+y=8.1$, $P_2=2$; $2x-y=0.5$, $P_3=3$

试求x、y的最小二乘法处理及其相应精度。

5-8 对某一角度值 a_i ,分两个测回进行测量,其权 p_i 等于测定次数,测定值如下表。试求该角度的最可信赖值及其标准差。

第一	一测回	第	二测回
p_i	a_i	p_i	a_i
7	34°56′	3	34°55′40″
1	34°54′	2	34°55′30″
		1	34°55′20″
		1	34°55′0″
2	34°55′	1	34°55′70″
		1	34°55′10″
		1	34°55′50″

5-9 已知不等精度测量的单位权标准差 $\sigma = 0.004$,正规方程为

$$33x_1 + 32x_2 = 70.184$$

$$32x_1 + 117x_2 = 111.994$$

试给出 x1、x2 的最小二乘法处理及其相应精度。

5-10 将下面的非线性误差方程组化成线性的形式,并给出未知参数x1、x2的二乘法处理及其相应精 度。

$$\nu_1 = 5.13 - x_1$$

$$y_2 = 8.26 - x_2$$

$$\nu_1 = 5.13 - x_1$$
 $\nu_2 = 8.26 - x_2$ $\nu_3 = 13.21 - (x_1 + x_2)$

$$v_4 = 3.01 - \frac{x_1 x_2}{x_1 + x_2}$$

5-11 今有两个电容器,分别测其电容,然后又将其串联和并联测量,测得如下结果:

$$C_1 = 0.2071 \,\mu\text{F}$$

$$C_{2} = 0.2056 \mu F$$

$$C_1 = 0.2071 \,\mu\text{F}$$
 $C_2 = 0.2056 \,\mu\text{F}$ $C_1 + C_2 = 0.4111 \,\mu\text{F}$

$$\frac{C_1 C_2}{C_1 + C_2} = 0. \ 1035 \,\mu\text{F}$$

试求电容器电容量的最可信赖值及其精度。

5-12 交流电路的电抗 $x = \omega L - \frac{1}{\omega C}$, 测得角频率 ω 和电抗 x 为

$$\omega_{r} = 3$$
, $x_{r} = 0.8$

$$\omega_1 = 3$$
, $x_1 = 0.8$; $\omega_2 = 2$, $x_2 = 0.2$; $\omega_3 = 1$, $x_3 = -0.3$

$$\omega_0 = 1$$
, $x_0 = -0.3$

试求: (1) L、C最可信赖值及其标准差; (2) $\omega=3$ 时 ($\sigma_{\omega}=0.1$) 电抗值及其标准差。

5-13 今测得由坐标点 (1,0)、(3,1) 和 (-1,2) 到某点的距离分别为 3.1、2.2 和 3.2。试求该 点坐标位置的最可信赖值及其标准差。

5-14 某平面三角形三个角被测出为 A = 48°5′10", B = 60°25′24", C = 70°42′7", 今假设这种测量为 (1) 各次权相等; (2) 各次权分别为1、2、3; 试分别求 A、B、C 的最可信赖结果。