

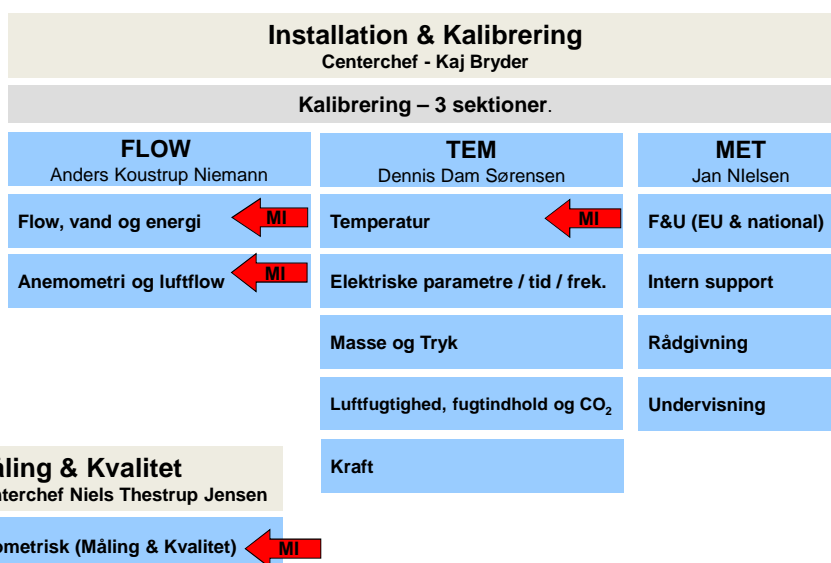


## Baggrund



- Teknologisk Institut
  - Selvejende, almennyttigt, non-profit GTS-institut
  - 1000+ medarbejdere fordelt på MANGE forskellige områder
  - Kalibrering, ca. 15 personer, lokaliseret i Aarhus (på nær Måling og Kvalitet)
  
- Morten K. Rasmussen
  - Baggrund som fysiker
  - Ansat siden 2012 i sektion for kalibrering
  - Arbejder til dagligt med måleusikkerhed
    - Support af kalibreringslaboratorierne – usikkerhedsbudgetter, kalibreringssoftware, laboratorie-udvikling mm.
  - Deltager i EU og nationale metrologi-projekter (herudover F&U-projekter indenfor energi, klima, og måleteknik)
  - Rådgivning indenfor akkreditering, usikkerhedsberegning og måleteknik
  - Undervisning i usikkerhedsberegning og forskellige måletekniske områder

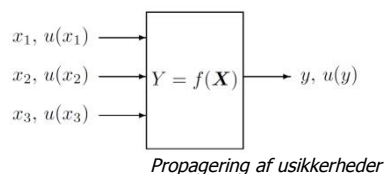
## Fundamental metrologi hos TI



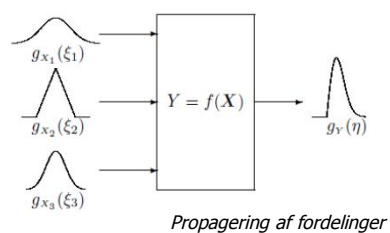
## Estimering af måleusikkerhed



- GUM / EA 4-02 / DANAK AB11 mm. →  
*Propagering af usikkerheder, lineær model*



- GUM supplement 1 →  
*Propagering af fordelinger, Monte Carlo-metode mere valid metode*

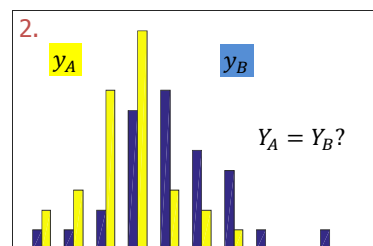
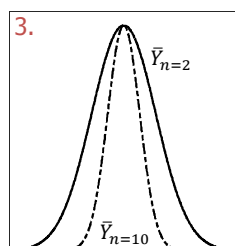
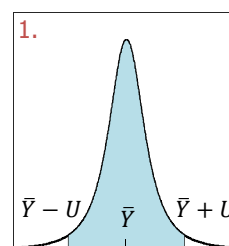


- Men endnu mere vigtigt
  - Hvilke usikkerhedsbidrag skal inkluderes i usikkerhedsbudgettet?
  - Erfaring og viden omkring måleprocessen
  - Inspiration kan hentes fra diverse guidelines fx EURAMET eller FVM

## Anvendelse af måleusikkerheden



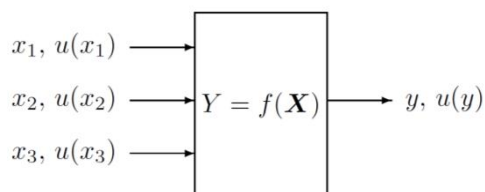
1. Hvor sikker er man på instrumentets visning?
2. Hvornår er to målinger forskellige?
3. Hvor mange målinger skal der foretages, hvad er den nødvendige stikprøve-størrelse



## Beregning af måleusikkerhed



- **Modellering**
  - Matematisk model,  $f$ , som beskriver målestørrelsen vha. et antal input-parametre  $X_i$
- **Usikkerhedsbidrag**
  - Estimer standardusikkerheden,  $u(x_i)$ , for alle input-parametre
- **Den kombinerede standardusikkerhed**
  - Standardusikkerhederne for alle input-parametre kombineres til en samlet standardusikkerhed,  $u(y)$ , for målestørrelsen  $Y$
- **Den ekspanderede usikkerhed**
  - Den kombinerede standardusikkerhed ekspanderes til det ønskede konfidensniveau



## Usikkerhedsbudgettet



Størrelse	Estimat	Standard-usikkerhed	Følsomhedskoefficient	Bidrag
$X_1$	$x_1$	$u(x_1)$	$c_1 = \left. \frac{\partial y}{\partial x_1} \right _{x_1, x_2, \dots, x_n}$	$u_1(y) = c_1 * u(x_1)$
$X_2$	$x_2$	$u(x_2)$	$c_2$	$u_2(y)$
$X_3$	$x_3$	$u(x_3)$	$c_3$	$u_3(y)$
...	...	...	...	...
$X_n$	$x_n$	$u(x_n)$	$c_n$	$u_n(y)$
$Y$	$y$	–	Kombineret standard-usikkerhed	$u_c(y) = \sqrt{\sum_i^n u_i^2(y)}$
–	–	–	Ekspanderet usikkerhed	$U(y) = k * u_c(y)$

## Modellering og identificering af usikkerhedskomponenter



1. Formulér sammenhængen mellem de forskellige input størrelser  $X_1, X_2, \dots, X_n$  og output størrelsen (måleresultatet)  $Y$

Dvs.  $Y = f(X_1, X_2, \dots, X_n)$

2. Brainstorm! Hvilke parametre har indflydelse på måleresultater? Lav en liste over alle usikkerhedskilder..

*referenceudstyr (korrektion + usikkerhed + drift), aflæsningsusikkerhed, repeterbarhed, omgivelser (især temperaturen) ...*

3. Estimer/evaluér værdien af hvert usikkerhedsbidrag

*kun de største komponenter bidrager, i praksis, til den samlede usikkerhed, dvs. nogle komponenter kan evt. udelades*

4. Beslut, hvad der skal stilles op med de enkelte usikkerhedsbidrag (eksperimentel/praktisk korrektion?)

## Usikkerhedsbudgettet

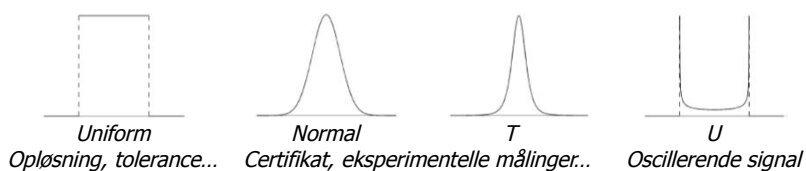


Størrelse	Estimat	Standard-usikkerhed	Følsomhedskoefficient	Bidrag
$X_1$	$x_1$	$u(x_1)$	$c_1 = \frac{\partial y}{\partial x_1} \Big _{x_1, x_2, \dots, x_n}$	$u_1(y) = c_1 * u(x_1)$
$X_2$	$x_2$	$u(x_2)$	$c_2$	$u_2(y)$
$X_3$	$x_3$	$u(x_3)$	$c_3$	$u_3(y)$
...	...	...	...	...
$X_n$	$x_n$	$u(x_n)$	$c_n$	$u_n(y)$
$Y$	$y$	–	Kombineret standard-usikkerhed	$u_c(y) = \sqrt{\sum_i^n u_i^2(y)}$
–	–	–	Ekspanderet usikkerhed	$U(y) = k * u_c(y)$

## Evaluering af standardusikkerheden



- Type A-usikkerheder
  - Direkte bestemt ved gentagne målinger/observationer
  - Beskriver den usikkerhed som fremkommer pga. tilfældige variationer
  - $u(x) = s(\bar{x}) = \frac{s(x)}{\sqrt{n}}$  (evt. med faktor som tager højde for lille antal observationer)
  
- Type B-usikkerheder
  - Indirekte bestemt
  - Fra kalibreringscertifikat, manual, specifikationsblad, erfaring ...
  - Standardusikkerheden bestemmes vha. antagelse om den pågældende fordeling og dens parametre



## Usikkerhedsbudgettet



Størrelse	Estimat	Standard-usikkerhed	Følsomhedskoefficient	Bidrag
$X_1$	$x_1$	$u(x_1)$	$c_1 = \frac{\partial y}{\partial x_1} \Big _{x_1, x_2, \dots, x_n}$	$u_1(y) = c_1 * u(x_1)$
$X_2$	$x_2$	$u(x_2)$	$c_2$	$u_2(y)$
$X_3$	$x_3$	$u(x_3)$	$c_3$	$u_3(y)$
...	...	...	...	...
$X_n$	$x_n$	$u(x_n)$	$c_n$	$u_n(y)$
$Y$	$y$	–	Kombineret standard-usikkerhed	$u_c(y) = \sqrt{\sum_i^n u_i^2(y)}$
–	–	–	Ekspanderet usikkerhed	$U(y) = k * u_c(y)$

## Kombineret standardusikkerhed



- Beregning af følsomhedskoefficienter
  - $c_i = \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_{x_1, x_2, \dots, x_n}$
- Ukorrelerede inputparametre
  - $u(y)^2 = \sum c_i^2 \cdot u_i^2(x_i)$
- Korrelerede inputparametre
  - $u(y)^2 = \sum c_i^2 \cdot u_i^2(x_i) + 2 \cdot \sum_{i=1}^{n-1} \sum_{k=i+1}^n c_i * c_k * u(x_i, x_k)$
  - Indeholder ekstra led med elementerne fra kovarians-matricen
- Korrelerede inputparametre kan altså resultere i en større eller mindre usikkerhed afhængigt af de indbyrdes kovarianser

## Usikkerhedsbudgettet



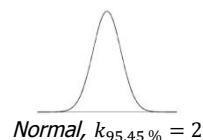
Størrelse	Estimat	Standard-usikkerhed	Følsomhedskoefficient	Bidrag
$X_1$	$x_1$	$u(x_1)$	$c_1 = \frac{\partial y}{\partial x_1} \Big _{x_1, x_2, \dots, x_n}$	$u_1(y) = c_1 * u(x_1)$
$X_2$	$x_2$	$u(x_2)$	$c_2$	$u_2(y)$
$X_3$	$x_3$	$u(x_3)$	$c_3$	$u_3(y)$
...	...	...	...	...
$X_n$	$x_n$	$u(x_n)$	$c_n$	$u_n(y)$
$Y$	$y$	–	Kombineret standard-usikkerhed	$u_c(y) = \sqrt{\sum_i^n u_i^2(y)}$
–	–	–	Ekspanderet usikkerhed	$U(y) = k * u_c(y)$

## Ekspanderet usikkerhed



- Den ekspanderede usikkerhed,  $U$ , er standardusikkerheden multipliceret med en faktor,  $k$ , som sikrer et ønsket konfidensniveau (typisk 95,45 %)

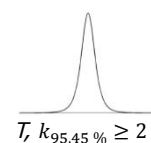
- $U = k \cdot u_c(y)$



- Antages det at målestørrelsen er normalfordelt er  $k = 2$

- Antages det at målestørrelsen er t-fordelt med  $v_{\text{eff}}$  frihedsgrader anvendes  $k = t_{95,45\%}(v_{\text{eff}})$

- Med  $v_{\text{eff}} = \frac{u_c^2(y)}{\sum_{i=1}^N \frac{u_c^2(y)}{v_i}}$  (Welch-Satterthwaite formel)



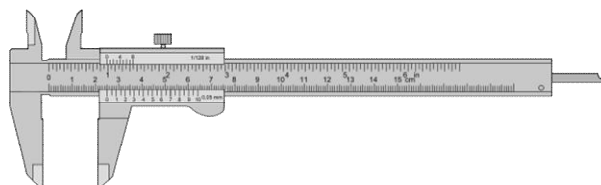
$v_{\text{eff}}$	1	2	3	4	5	6	7	8	10	20	50	$\infty$
k	13,97	4,53	3,31	2,78	2,65	2,52	2,43	2,37	2,28	2,13	2,05	2,00

MS Excel: T.INV.2T(1-95,45%; $v_{\text{eff}}$ )

## Usikkerhedsberegning – skydelære



- EA. (1999). EA-4/02 - Expression of the Uncertainty of Measurement in Calibration - S10





## Opstilling af modelligning



$$E_X = l_{iX} - l_S + L_S \cdot \bar{\alpha} \cdot \Delta t + \delta l_{iX} + \delta l_M$$

Hvor  $E_X$  betegner skydelærens fejlvisning

Input	forklaring
$l_{iX}$	Aflæsning af skydelære
$l_S$	Længde af måleblok
$L_S$	Nominal længde af måleblok
$\bar{\alpha}$	Gennemsnitlig termisk udvidelses-koefficient (skydelære+ måleblok)
$\Delta t$	Temperaturforskel mellem skydelære og måleblok
$\delta l_{iX}$	Korrektion associeret med skydelærens opløsning
$\delta l_M$	Korrektion forårsaget af mekaniske effekter

## Opstilling af usikkerhedsbudget



- Estimat på inputparametre
- Standardusikkerhed på estimatet
  - Faktisk længde på måleblokken,  $l_S$ , er lig den nominelle værdi indenfor en tolerance med en halvbredde på  $0,8 \mu\text{m}$
  - Dvs, standardusikkerheden på  $l_S$  er  $\frac{0,80 \mu\text{m}}{\sqrt{3}} = 0,46 \mu\text{m}$

Input $X_i$	Estimat $x_i$	Standardusikkerhed, $u(x_i)$	Fordeling	Følsomhedskoefficient, $c_i$	Usikkerhedsbidrag, $u_i(y)$
$l_{iX}$	150,10 mm	-	-		
$l_S$	150,00 mm	0,46 $\mu\text{m}$	uniform		
$\Delta t$	0	1,15 K	uniform		
$\delta l_{iX}$	0	15 $\mu\text{m}$	uniform		
$\delta l_M$	0	29 $\mu\text{m}$	uniform		
$E_X$	<b>0,10 mm</b>				

## Følsomhedskoefficienter



- Vha. modelfunktionen beregnes følsomhedskoefficienterne  $c_i$
- Disse anvendes sammen med standardusikkerhederne til at finde de enkelte usikkerhedsbidrag  $u_i(y)$

Input $X_i$	Estimat $x_i$	Standardusikkerhed, $u(x_i)$	Fordeling	Følsomhedskoefficient, $c_i$	Usikkerhedsbidrag, $u_i(y)$
$l_{iX}$	150,10 mm	-	-	-	-
$l_S$	150,00 mm	0,46 $\mu\text{m}$	uniform	-1	-0,46 $\mu\text{m}$
$\Delta t$	0	1,15 K	uniform	1,7 $\mu\text{m}/\text{K}$	2,0 $\mu\text{m}$
$\delta l_{iX}$	0	15 $\mu\text{m}$	uniform	1	15 $\mu\text{m}$
$\delta l_M$	0	29 $\mu\text{m}$	uniform	1	29 $\mu\text{m}$
$E_X$	<b>0,10 mm</b>				

## Kombinering af usikkerheder



- Usikkerhedsbidragene kombineres under antagelse af at der ikke er indbyrdes korrelation
- Og den kombinerede standardusikkerhed for  $E_X$  findes

$$u(E_X) = \sqrt{\sum c_i^2 u_i^2} = 33 \mu\text{m}$$

Input $X_i$	Estimat $x_i$	Standardusikkerhed, $u(x_i)$	Fordeling	Følsomhedskoefficient, $c_i$	Usikkerhedsbidrag, $u_i(y)$
$l_{iX}$	150,10 mm	-	-	-	-
$l_S$	150,00 mm	0,46 $\mu\text{m}$	uniform	-1	-0,46 $\mu\text{m}$
$\Delta t$	0	1,15 K	uniform	1,7 $\mu\text{m}/\text{K}$	2,0 $\mu\text{m}$
$\delta l_{iX}$	0	15 $\mu\text{m}$	uniform	1	15 $\mu\text{m}$
$\delta l_M$	0	29 $\mu\text{m}$	uniform	1	29 $\mu\text{m}$
$E_X$	<b>0,10 mm</b>				<b>33 <math>\mu\text{m}</math></b>

## Ekspandering af usikkerhed



- Ekspandering af usikkerheden under antagelse af at  $E_X$  er normalfordelt ( $k = 2$ )
  - $E_X = 0,100 \text{ mm} \pm U = 0,100 \text{ mm} \pm k \cdot u(E_X) = 0,100 \text{ mm} \cdot \pm 66 \mu\text{m}$
- Denne antagelse er ikke valid i dette tilfælde, idet alle inputparametrene er beskrevet hva. en uniform fordeling
  - Den resulterende fordeling af målestørrelsen er en trapez-funktion
  - Og et mere præcist estimat på usikkerheden er dermed:  $U = 1,83 \cdot u(E_X) = 60 \mu\text{m}$

Input $X_i$	Estimat $x_i$	Standardusikkerhed, $u(x_i)$	Fordeling	Følsomhedskoefficient, $c_i$	Usikkerhedsbidrag, $u_i(y)$
$l_{iX}$	150,10 mm	-	-	-	-
$l_S$	150,00 mm	0,46 $\mu\text{m}$	uniform	-1	-0,46 $\mu\text{m}$
$\Delta t$	0	1,15 K	uniform	1,7 $\mu\text{m}/\text{K}$	2,0 $\mu\text{m}$
$\delta l_{iX}$	0	15 $\mu\text{m}$	uniform	1	15 $\mu\text{m}$
$\delta l_M$	0	29 $\mu\text{m}$	uniform	1	29 $\mu\text{m}$
$E_X$	<b>0, 10 mm</b>				<b>33 <math>\mu\text{m}</math></b>

## Måleusikkerhed



- Spørgsmål?
- Kontakt
  - Morten K. Rasmussen, Teknologisk Institut, Sektion for Metrologi
  - [mokr@teknologisk.dk](mailto:mokr@teknologisk.dk) | 7220 2679