

# TRATAMENTO DE DADOS E REPRESENTAÇÃO DAS INCERTEZAS EM RESULTADOS EXPERIMENTAIS

# MEDIDA, ERRO E INCERTEZA

QUALQUER MEDIDA FÍSICA SEMPRE POSSUI UM **VALOR VERDADEIRO**, QUE É SEMPRE DESCONHECIDO E UM **VALOR MEDIDO**. O VALOR MEDIDO DEVE SE APROXIMAR DO VALOR VERDADEIRO SE A MEDIDA É REALIZADA CORRETAMENTE.

**VALOR MEDIDO:** É A QUE QUE OBTEMOS DURANTE O PROCESSO DE MEDIÇÃO.

**ERRO:** É A DIFERENÇA ENTRE O VALOR VERDADEIRO E O VALOR MEDIDO. COMO O VALOR VERDADEIRO NÃO É CONHECIDO, O ERRO TAMBÉM NUNCA O SERÁ. O ÚNICO QUE PODEMOS FAZER É ESTIMAR O ERRO.

**INCERTEZA:** É UMA REPRESENTAÇÃO DA ESTIMATIVA DO ERRO EM UMA MEDIÇÃO.

# TIPOS DE ERROS

OS ERROS PODEM SER DIVIDIDOS EM DOIS GRANDES GRUPOS QUE SÃO OS ERROS **SISTEMÁTICOS** E **ALEATÓRIOS**

**ERROS SISTEMÁTICOS:** SÃO AQUELES QUE OCORREM EM TODAS AS MEDIDAS SEMPRE NA MESMA DIREÇÃO E POSSUI SEMPRE O MESMO VALOR. ELES SURGEM EM DECORRÊNCIA DE PROBLEMAS DE CALIBRAÇÃO DO INSTRUMENTO DE MEDIDA. PODEM SER REDUZIDOS SE REALIZARMOS AS MEDIÇÕES COM UM NÚMERO GRANDE DE INSTRUMENTOS SEMELHANTES.

**ERROS ALEATÓRIOS:** SÃO AQUELES QUE SURGEM EM DECORRÊNCIA DA NÃO REPRODUTIVIDADE DE UMA MEDIDA. ELES OCORREM EM TODAS AS DIREÇÕES E SEMPRE POSSUEM VALORES DIFERENTES. PODEM SER MINIMIZADOS SE UM GRANDE NÚMERO DE MEDIDAS FOR REALIZADO.

# ERROS ESTATÍSTICOS

O ERRO ESTATÍSTICO OU ALEATÓRIO TEM COMO PROPRIEDADE O FATO DE QUE, SE UMA GRANDEZA FÍSICA FOR MEDIDA **N** VEZES OBTEREMOS **N** RESULTADOS DIFERENTES. DECORRENTE DISTO, PODEMOS DEFINIR AS SEGUINTEZ GRANDEZAS:

**VALOR MÉDIO:**

$$\bar{x} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i$$

**DESVIO PADRÃO:**

$$\sigma = \sqrt{\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (\bar{x} - x_i)^2}$$

**DESVIO PADRÃO DA MÉDIA:**

$$\sigma_m = \frac{\sigma}{\sqrt{n}}$$

# INTERPRETAÇÃO FÍSICA PARA O DESVIO PADRÃO E PARA O DESVIO PADRÃO DA MÉDIA

**DESVIO PADRÃO:** O DESVIO PADRÃO  $\sigma$  NOS DÁ INFORMAÇÃO SOBRE A DISPERSÃO DOS DADOS EM TORNO DO VALOR MÉDIO. PORTANTO, QUANDO O DESVIO É PEQUENO SIGNIFICA QUE OS DADOS SÃO PARECIDOS

**DESVIO PADRÃO DA MÉDIA:** O DESVIO PADRÃO DA MÉDIA  $\sigma_m$  NOS DÁ INFORMAÇÃO SOBRE O VALOR VERDADEIRO. ESTE VALOR DEVE ESTAR NO INTERIOR DO INTERVALO DE  $\bar{x} \pm \sigma_m$

**CASO EXISTA MAIS DE UM TIPO DE ERRO, O ERRO TOTAL SERÁ DADO POR:**

$$\sigma_T = \sqrt{\sum_{i=0}^n \sigma_i^2}$$

**NESTE CASO O RESULTADO SERÁ EXPRESSO DA SEGUINTE FORMA:**

$$\bar{x} \pm \sigma_T$$

# ALGARISMOS SIGNIFICATIVOS E INCERTEZA SISTEMÁTICA RESIDUAL

**ALGARISMO SIGNIFICATIVO:** ALGARISMO SIGNIFICATIVO EM UM NÚMERO PODE SER ENTENDIDO COMO CADA ALGARISMO QUE, INDIVIDUALMENTE TEM UM SIGNIFICADO QUANDO O NÚMERO É ESCRITO NA FORMA DECIMAL. ZEROS A ESQUERDA NÃO SÃO ALGARISMOS SIGNIFICATIVOS.

COMO EXISTE UMA INCERTEZA ASSOCIADA A CADA RESULTADO EXPERIMENTAL, ISTO SIGNIFICA QUE TODO OS ALGARISMOS A DIREITA DE UM CERTO ALGARISMO NÃO SÃO SIGNIFICATIVOS POIS A INCERTEZA EM CADA ALGARISMO DIMINUI A MEDIDA QUE CAMINHAMOS PARA A DIREITA.

SE PARA UM DETERMINADO ALGARISMO **A** A PROBABILIDADE DE ELE SER CORRETO É A MESMA QUE PARA QUALQUER NÚMERO ENTRE **0** E **9**, ENTÃO ESTE ALGARISMO NÃO TEM SIGNIFICADO.

**INCERTEZA SISTEMÁTICA RESIDUAL:** ERROS SISTEMÁTICOS QUE NÃO POSSAM MAIS SER REDUZIDOS OU CORRIGIDOS NO FINAL DO EXPERIMENTO SÃO CHAMADOS DE ERROS SISTEMÁTICOS RESIDUAIS E A INCERTEZA CORRESPONDENTE A ESTE ERRO É CHAMADA DE INCERTEZA SISTEMÁTICA RESIDUAL.

**OBS:** AS INCERTEZAS SISTEMÁTICAS RESIDUAIS DEVEM SER TRATADAS ESTATISTICAMENTE.

# INCERTEZA PADRÃO

**INCERTEZA PADRÃO:** O QUADRADO DA INCERTEZA PADRÃO PODE SER DEFINIDO COMO SENDO IGUAL A SOMA DOS QUADRADOS DO DESVIO PADRÃO DA MÉDIA MAIS O QUADRADO DA INCERTEZA SISTEMÁTICA RESIDUAL, OU SEJA:

$$\sigma_p^2 = \sigma_m^2 + \sigma_r^2$$

INCERTEZA  
PADRÃO

DESVIO  
PADRÃO DA  
MÉDIA

INCERTEZA  
SISTEMÁTICA  
RESIDUAL.

# PRECISÃO E ACURÁCIA

**PRECISÃO:** ESTA PALAVRA ESTÁ RELACIONADA COM OS ERROS ESTATÍSTICOS. ASSIM SENDO UM INSTRUMENTO PRECISO PRODUZ MEDIDAS COM BAIXO DESVIO PADRÃO.

**ACURÁCIA:** A ACURÁCIA OU EXATIDÃO REFERE-SE AO ERRO TOTAL QUE É A SOMA DOS ERROS ESTATÍSTICOS MAIS OS ERROS SISTEMÁTICOS

# Estimativa da incerteza sistemática residual

O DESVIO PADRÃO DA MÉDIA ESTÁ RELACIONADOS COM OS ERROS ESTATÍSTICOS E PODE SER DETERMINADO PELAS FÓRMULAS ACIMA. POR OUTRO LADO, OS ERROS SISTEMÁTICOS RESIDUAIS SÃO BEM MAIS DIFÍCEIS DE SEREM DETERMINADOS E NÃO EXISTE NENHUM MÉTODO PADRÃO BEM CONHECIDO E ACEITO POR TODOS PARA DETERMINA-LOS.

UM PROCEDIMENTO USADO PARA DETERMINAR AS INCERTEZAS SISTEMÁTICAS RESIDUAIS É DETERMINAR O NÍVEL MÁXIMO ADMISSÍVEL PARA O ERRO, ISTO É ESTIMAR UM LIMITE PARA O ERRO COM CONFIANÇA DE **95%**. ESTE LIMITE, EM ALGUNS CASOS, É CONSIDERADO COMO SENDO IGUAL A MENOR DIVISÃO DA ESCALA DO INSTRUMENTO DE MEDIDA. PORTANTO PODEMOS ESCREVER QUE:

$$\sigma_r = \frac{L_r}{2}$$

ONDE  $L_r$  É O LIMITE DO ERRO

# Exemplo de aplicação

MEDIÇÕES DO PERÍODO DE UM PÊNDBULO COM UM CRONÔMETRO DIGITAL: O TEMPO PARA 10 OSCILAÇÕES DE UM PÊNDBULO FOI MEDIDO 8 VEZES USANDO UM CRONÔMETRO DIGITAL. OS RESULTADOS DA MEDIÇÃO ESTÃO NA TABELA ABAIXO:

n	$\Delta t_i$ (s)	$T_i$ (s)
1	32,75	3,275
2	32,40	3,240
3	29,82	2,982
4	30,22	3,022
5	31,57	3,157
6	31,59	3,159
7	30,02	3,002
8	31,95	3,195

VALOR MÉDIO

$$\bar{T} = 3,1290s$$

DESVIO PADRÃO

$$\sigma = 0,113s$$

DESVIO DA MÉDIA

$$\sigma_m = \frac{\sigma}{\sqrt{n}} = \frac{0,113}{\sqrt{8}} = 0,040s$$

$$\bar{T} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n T_i = \frac{25,032}{8}$$

$$\sigma = \sqrt{\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (\bar{T} - T_i)^2}$$

# Exemplo de aplicação (continuação)

NESTE TIPO DE EXPERIMENTO UM POSSÍVEL ERRO SISTEMÁTICO QUE PODE OCORRER É DO TIPO OBSERVACIONAL, POR EXEMPLO SE O OBSERVADOR DISPARA O CRONÔMETRO SEMPRE ATRASADO. COMO O TEMPO DE REAÇÃO HUMANA É DA ORDEM DE **0,1s** PODE EXISTIR UM ERRO SISTEMÁTICO DESTA ORDEM. CONSIDERANDO QUE PODEM EXISTIR ERROS TANTO NO ACIONAMENTO QUANTO NA PARADA DO CRONÔMETRO PODEMOS ADMITIR QUE UM LIMITE TOTAL PARA O ERRO SENDO DE **0,5s** PARA **10** OSCILAÇÕES. ASSIM O PERÍODO VALE:

$$L_r = \frac{0,5}{10} = 0,05s \quad \sigma_r = \frac{L_r}{2} = 0,025s$$

INCERTEZA PADRÃO  $\sigma_p = \sqrt{\sigma_m^2 + \sigma_r^2} = 0,047s$

RESULTADO FINAL  $T = 3,129 \pm 0,047s$

OU

$$T = 3,13 \pm 0,05s$$

# Exemplo de aplicação

**MEDIÇÕES DA FORÇA ELETROMOTRIZ DE UMA PILHA: A FORÇA ELETROMOTRIZ DE UMA PILHA FOI MEDIDA 6 VEZES COM UM VOLTÍMETRO DIGITAL CUJA ACURÁCIA NA ESCALA UTILIZADA É MELHOR QUE 0,5% CONFORME INDICADO PELO FABRICANTE. OS RESULTADOS DA MEDIÇÃO ESTÃO NA TABELA ABAIXO:**

<b>n</b>	<b>V<sub>i</sub> (V)</b>
1	1,572
2	1,568
3	1,586
4	1,573
5	1,578
6	1,581

**VALOR MÉDIO**

$$\bar{V} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n V_i = 1,5763V$$

**DESVIO PADRÃO**

$$\sigma = \sqrt{\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (\bar{V} - V_i)^2} = 0,0066V$$

**DESVIO DA MÉDIA**

$$\sigma_m = \frac{\sigma}{\sqrt{n}} = 0,0027V$$

# Exemplo de aplicação (continuação)

COMO PODEM EXISTIR ERROS SISTEMÁTICOS DE ATÉ **0,5%** NO VALOR MÉDIO, ISTO IMPLICA QUE:

$$L_r = \frac{0,5}{100} \cdot 1,5763 = 0,0080V$$

$$\sigma_r = \frac{L_r}{2} = 0,0040V$$

INCERTEZA PADRÃO  $\sigma_p = \sqrt{\sigma_m^2 + \sigma_r^2} = 0,0048V$

RESULTADO FINAL  $V = 1,5763 \pm 0,0048V$

$$V = 1,576 \pm 0,005V$$

# Número de algarismos significativo na incerteza padrão

**NÃO EXISTE UMA REGRA BEM CLARA PARA A QUANTIDADE DE ALGARISMOS PARA INDICAR A INCERTEZA PADRÃO. A TENDÊNCIA ATUAL É INDICAR A INCERTEZA PADRÃO COM DOIS ALGARISMOS ALÉM DOS ZEROS A ESQUERDA. PORÉM MUITOS FÍSICOS UTILIZAM 1 OU 2 CONFORME O CASO. A REGRA É ENTÃO:**

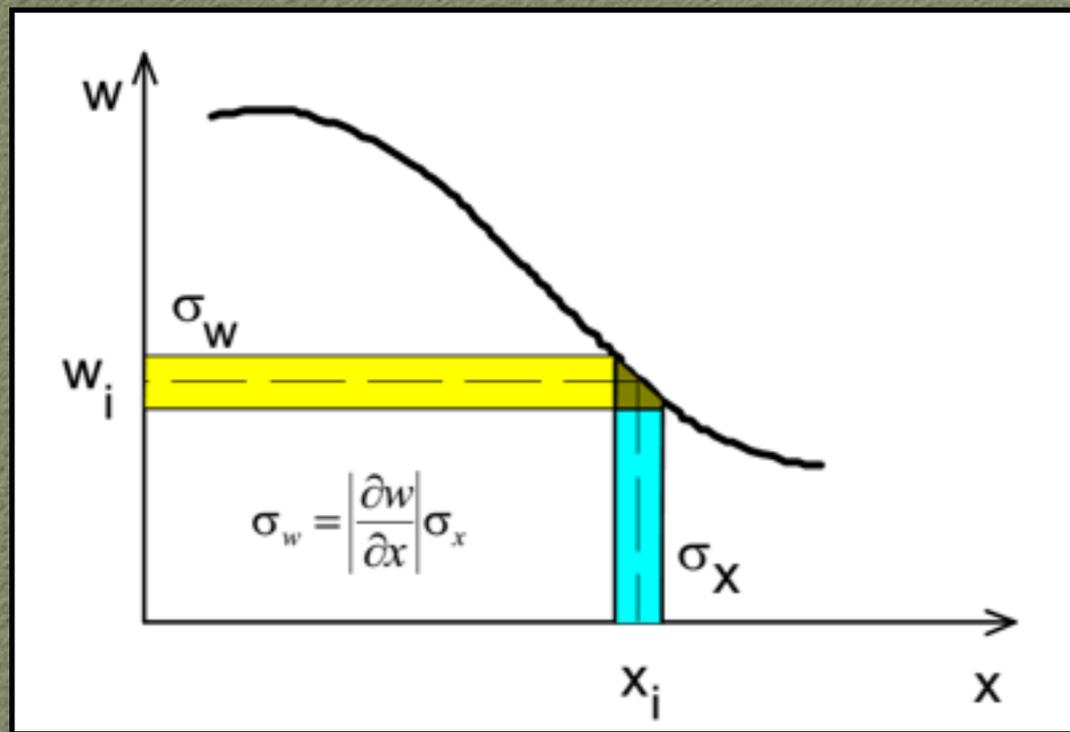
**A) A INCERTEZA PADRÃO DEVE SER ESCRITA COM DOIS ALGARISMOS SE O NÚMERO COMEÇA COM 1 OU 2;**

**B) A INCERTEZA PODE SER ESCRITA COM 1 ALGARISMO SE O NÚMERO COMEÇA COM 3, 4, 5, 6, 7, 8 OU 9;**

**C) A INCERTEZA PODE SEMPRE SER ESCRITA COM 2 ALGARISMOS**

# Propagação de incertezas de grandezas não correlacionadas

DADA UMA FUNÇÃO  $w = w(x, y, z)$  ONDE **x, y, z** SÃO GRANDEZAS EXPERIMENTAIS QUE POSSUEM INCERTEZAS, INDEPENDENTES ENTRE SI  $\sigma_x; \sigma_y; \sigma_z$ . PERGUNTA-SE QUAL É O VALOR DE  $\sigma_w$



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