

Física Experimental III e IV

Estatística

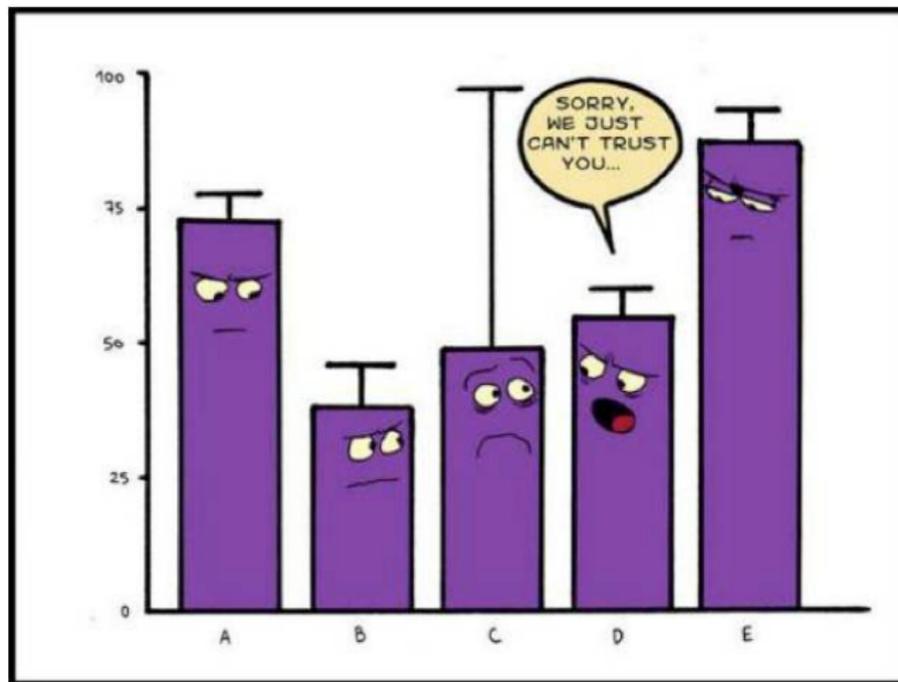
Página da disciplina:

<https://edisciplinas.usp.br/course/view.php?id=66863>

2019

- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas

- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas



Revido alguns conceitos sobre incertezas

- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas

O método científico

- A verificação e falsificação - Einstein: “No amount of experimentation can ever prove me right; a single experiment can prove me wrong.”



http://en.wikipedia.org/wiki/Scientific_method

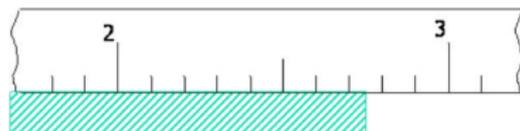
<http://www.unicamp.br/~chibeni/textosdidaticos/metodocientifico.pdf>

O método científico

- Uma medida é sempre uma comparação com um padrão
- Sujeita a imperfeições e limitações
- Algarismos significativos
 - ▶ Todos que tenho certeza + primeiro duvidoso (estimado)

O método científico

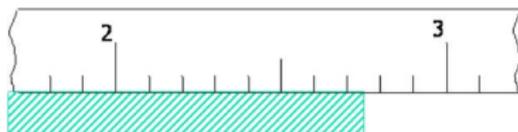
- Uma medida é sempre uma comparação com um padrão
- Sujeita a imperfeições e limitações
- Algarismos significativos
 - ▶ Todos que tenho certeza + primeiro duvidoso (estimado)



$$L = 2,74$$

O método científico

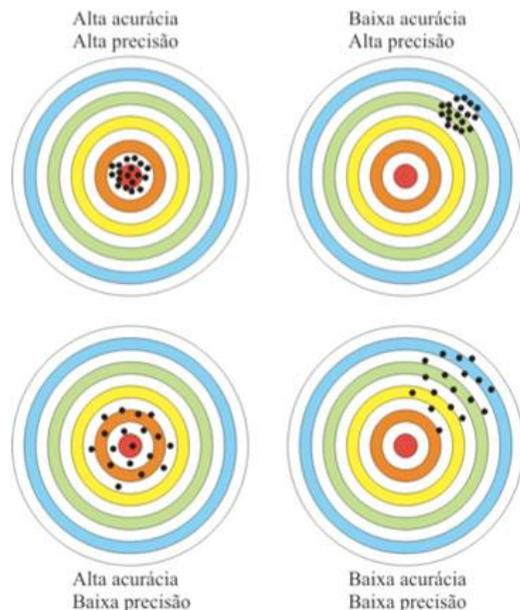
- Uma medida é sempre uma comparação com um padrão
- Sujeita a imperfeições e limitações
- Algarismos significativos
 - ▶ Todos que tenho certeza + primeiro duvidoso (estimado)



$$L = 2,74$$

- 2 e 7 tenho “certeza”
- 4 é uma estimativa → duvidoso

- **Precisão:** Relacionada à flutuação entre uma medida e outra
- **Acurácia:** Quão próximo você está do valor verdadeiro



- **Erro = valor verdadeiro - valor medido**
 - ▶ Toda medida experimental apresenta um erro
 - ▶ O valor do erro não pode ser conhecido
 - ▶ Existem dois tipos de erro, um relacionado à precisão e outro, à acurácia
- **Incerteza = melhor estimativa do valor do erro**

Representando uma medida

- Faz-se a medida e avalia-se a incerteza
- **Escreve-se a incerteza com, no máximo, 2 algarismos significativos**
- A grandeza acompanha a precisão da incerteza
- Exemplo:
 - ▶ Obtive estes valores na calculadora

$$\text{Tempo médio} = 2,8764536952 \text{ s}$$

$$\text{Incerteza} = 0,0456485323 \text{ s}$$

- ▶ Escrevo o resultado como:

Representando uma medida

- Faz-se a medida e avalia-se a incerteza
- **Escreve-se a incerteza com, no máximo, 2 algarismos significativos**
- A grandeza acompanha a precisão da incerteza
- Exemplo:
 - ▶ Obtive estes valores na calculadora

$$\text{Tempo médio} = 2,8764536952 \text{ s}$$

$$\text{Incerteza} = 0,0456485323 \text{ s}$$

- ▶ Escrevo o resultado como:

$$\text{Tempo médio} = (2,876 \pm 0,046) \text{ s}$$

ou

$$\text{Tempo médio} = (2,88 \pm 0,05) \text{ s}$$

- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas

- Repetição de um experimento como ferramenta de avaliação da sua precisão
- Quanto mais eu repito, mais preciso se torna o valor médio
- Lei dos grandes números: se n tende ao infinito, o valor médio (\bar{y}) tende ao valor verdadeiro (\tilde{y})
 - ▶ Não havendo problemas de acurácia

$$\bar{y} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i$$

$$\text{se } n \rightarrow \infty, \bar{y} \rightarrow \tilde{y}$$

- Avaliação da flutuação dos dados em torno da média da amostra (por não conhecermos o valor verdadeiro)
- Não reflete problemas de acurácia
- O desvio padrão é o correspondente à incerteza estatística de uma única medida realizada
- Cada medida, além da incerteza instrumental, possui uma incerteza estatística dada pelo desvio padrão

$$\sigma = \sqrt{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \tilde{y})^2} \sim \sqrt{\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2}$$

- De um conjunto de medidas, obtemos o seu valor médio
- Agora suponha que possamos repetir esse conjunto de medidas k vezes e, em cada caso, obtém-se um valor médio
- Incerteza estatística (precisão) do **valor médio** de uma amostra

$$\sigma_m = \sqrt{\frac{1}{k} \sum_{i=1}^k (\bar{y}_i - \tilde{y})^2}$$

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

- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas

Reverendo a análise de queda livre do Pelletron

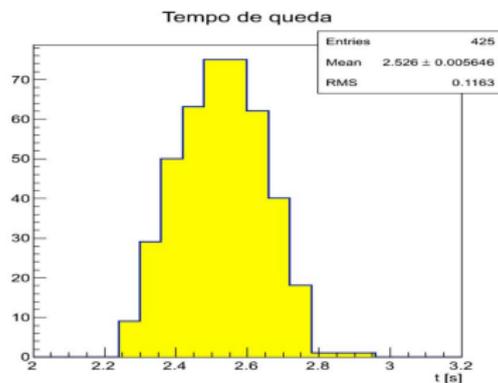
- Medida de tempo de queda de balões de água
- Quase quinhentas medidas
- Análise estatística
- A aceleração obtida é compatível com a gravidade?

$$g_{IAG} = 9.7864 \text{ m/s}^2$$

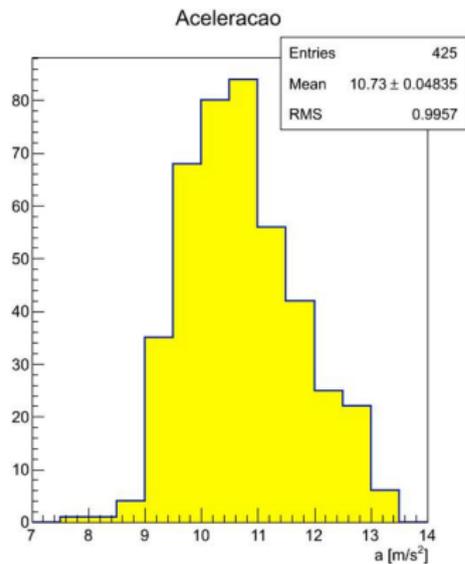
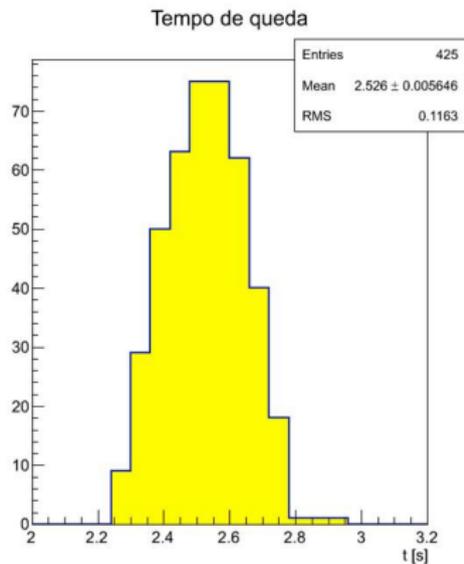


Medidas realizadas

Medida	Tempo (s)	Aceleração (m/s^2)
1	2,46	11,2
2	2,61	9,98
...
~500	2,73	9,12



Histogramas



Desvio padrão das medidas

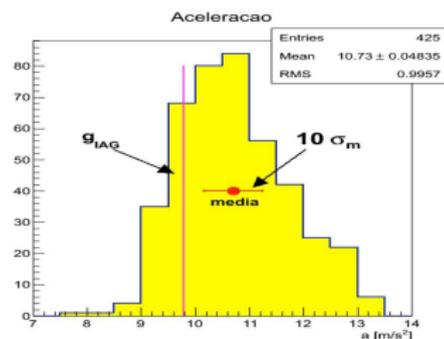
- O desvio padrão é uma estimativa de quanto cada medida flutua em torno do valor médio da amostra
- Estimativa da incerteza de cada medida

$$\sigma_{tempo} = 0,12 \text{ s}$$

$$\sigma_{acel} = 1,0 \text{ m/s}^2$$

Medida	Tempo (s)	Aceleração (m/s ²)
1	2,46	11,2
2	2,61	9,98
...
~500	2,73	9,12

- Os valores de aceleração são precisos e acurados?
- Precisão:**
 - ▶ Desvio padrão: $\sigma_{acel} = 1,0 \text{ m/s}^2$
 - ▶ $\sim 10 \%$ do valor de g
 - ▶ $g_{IAG} = 9,7864 \text{ m/s}^2$
 - ▶ $g_{medio} = 10,73 \pm 0,05 \text{ m/s}^2$

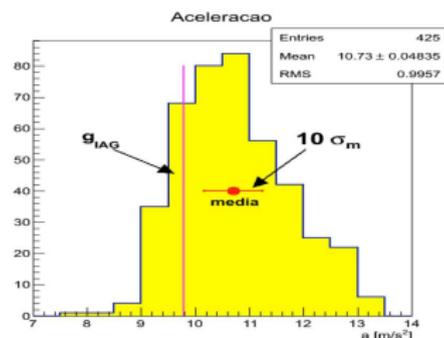


Acurácia e precisão da medida

- Os valores de aceleração são precisos e acurados?
- Precisão:**
 - ▶ Desvio padrão: $\sigma_{acel} = 1,0 \text{ m/s}^2$
 - ▶ $\sim 10 \%$ do valor de g
 - ▶ $g_{IAG} = 9,7864 \text{ m/s}^2$
 - ▶ $g_{medio} = 10,73 \pm 0,05 \text{ m/s}^2$

- Acurácia:**

$$\frac{g_{medio} - g_{IAG}}{\sigma_m} = 19$$



- Como investigar a diferença entre o valor médio e o valor do IAG?
- **Hipóteses teóricas**
 - ▶ Desprezamos a resistência do ar
 - ★ Se fosse importante iria diminuir a aceleração e não aumentar

- Como investigar a diferença entre o valor médio e o valor do IAG?

- **Hipóteses teóricas**

- ▶ Desprezamos a resistência do ar
 - ★ Se fosse importante iria diminuir a aceleração e não aumentar
- ▶ Velocidade inicial diferente de zero
 - ★ Equação horária

$$y = v_0 t + \frac{1}{2} g t^2$$

- ★ Para a aceleração ser igual ao valor do IAG, teríamos que ter

$$v_0 = 1,1 \text{ m/s}$$

- ★ Valor muito elevado se comparado ao método utilizado para lançar as bolas

- Como investigar a diferença entre o valor médio e o valor do IAG?

- **Hipóteses teóricas**

- ▶ Desprezamos a resistência do ar
 - ★ Se fosse importante iria diminuir a aceleração e não aumentar
- ▶ Velocidade inicial diferente de zero
 - ★ Equação horária

$$y = v_0 t + \frac{1}{2} g t^2$$

- ★ Para a aceleração ser igual ao valor do IAG, teríamos que ter

$$v_0 = 1,1 \text{ m/s}$$

- ★ Valor muito elevado se comparado ao método utilizado para lançar as bolas
- ▶ A revisão das hipóteses teóricas não parece resolver a discrepância

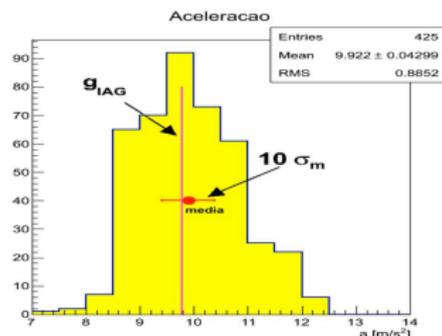
- Como investigar a diferença entre o valor médio e o valor do IAG?
- **Rever o procedimento experimental**
 - ▶ O disparo do cronômetro foi auditivo
 - ★ Som tem velocidade de ~ 340 m/s
 - ★ Torre tem altura de 34 metros
 - ★ Ouvimos o som 0,1 segundo depois que a bola começa a cair

- Como investigar a diferença entre o valor médio e o valor do IAG?
- **Rever o procedimento experimental**
 - ▶ O disparo do cronômetro foi auditivo
 - ★ Som tem velocidade de ~ 340 m/s
 - ★ Torre tem altura de 34 metros
 - ★ Ouvimos o som 0,1 segundo depois que a bola começa a cair
 - ★ Ou seja, o tempo medido é sistematicamente menor que o tempo de queda por aproximadamente 0,1 segundo
 - ★ O que acontece se somarmos 0,1 segundo em todos os tempos de queda?

Tentando corrigir problemas de acurácia

- Acrescentando 0,1 segundo em todos os tempos
- **Precisão:**
 - ▶ Desvio padrão: $\sigma_{acel} = 0,9 \text{ m/s}^2$
 - ▶ $\sim 10 \%$ do valor de g
 - ▶ $g_{IAG} = 9,7864 \text{ m/s}^2$
 - ▶ $g_{medio} = 9,92 \pm 0,04 \text{ m/s}^2$
- **Acurácia:**

$$\frac{g_{medio} - g_{IAG}}{\sigma_m} = 3$$



- A repetição exaustiva do experimento permitiu realizar uma análise estatística que evidenciava um problema no procedimento adotado para analisar os dados
- Isso só foi possível porque essa repetição permitiu avaliar as incertezas envolvidas, principalmente a incerteza na aceleração medida
- Em muitas situações não podemos repetir o experimento à exaustão
 - ▶ custa caro, leva muito tempo, etc.
- Como proceder se fizemos apenas uma medida de tempo?
- Qual a incerteza no tempo e aceleração?

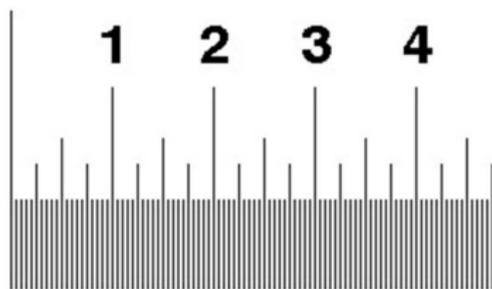
E se não for possível repetir?

- Nas medidas diretas, tente estimar qual seria a flutuação obtida caso você repetisse o experimento



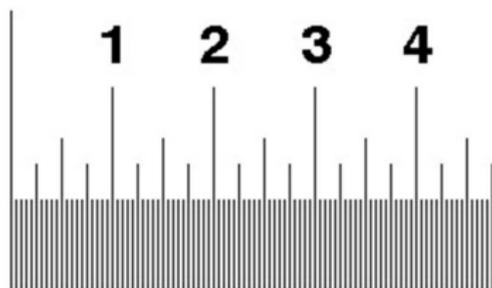
E se não for possível repetir?

- Nas medidas diretas, tente estimar qual seria a flutuação obtida caso você repetisse o experimento
- Em instrumentos com escalas simples desenhadas, como réguas, em geral utiliza-se metade da menor divisão



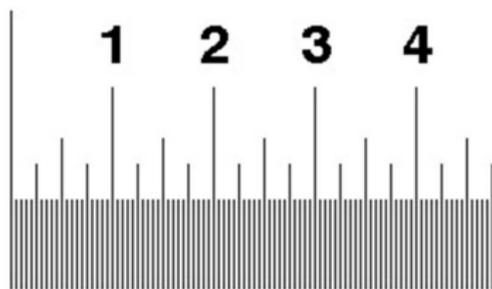
E se não for possível repetir?

- Nas medidas diretas, tente estimar qual seria a flutuação obtida caso você repetisse o experimento
- Em instrumentos com escalas simples desenhadas, como réguas, em geral utiliza-se metade da menor divisão
- Para instrumentos digitais a acurácia é fornecida no manual do instrumento



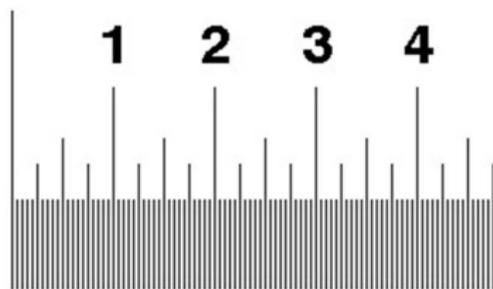
E se não for possível repetir?

- Nas medidas diretas, tente estimar qual seria a flutuação obtida caso você repetisse o experimento
- Em instrumentos com escalas simples desenhadas, como réguas, em geral utiliza-se metade da menor divisão
- Para instrumentos digitais a acurácia é fornecida no manual do instrumento
- Avalie a precisão humana
 - ▶ Por exemplo, o tempo de reação para disparar e parar um cronômetro



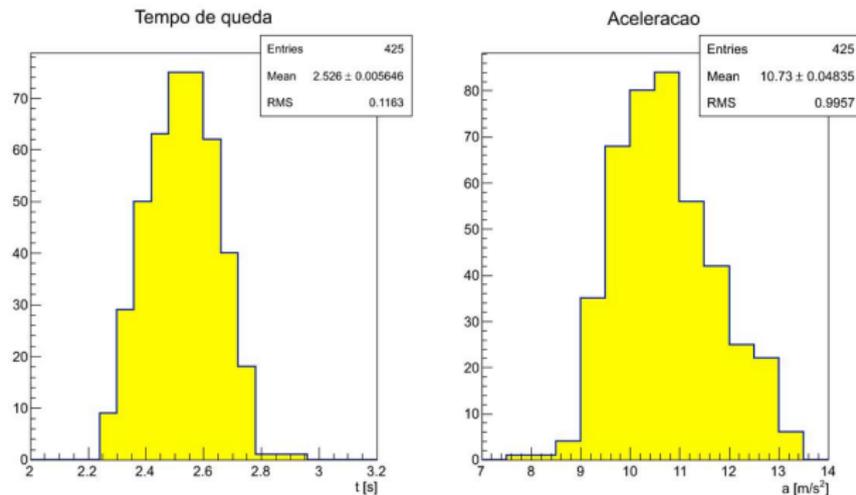
E se não for possível repetir?

- Nas medidas diretas, tente estimar qual seria a flutuação obtida caso você repetisse o experimento
- Em instrumentos com escalas simples desenhadas, como réguas, em geral utiliza-se metade da menor divisão
- Para instrumentos digitais a acurácia é fornecida no manual do instrumento
- Avalie a precisão humana
 - ▶ Por exemplo, o tempo de reação para disparar e parar um cronômetro
- E grandezas derivadas?
 - ▶ Propagação de incertezas



- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas

Repetição de um experimento



- Mede-se a grandeza várias vezes. Neste caso, o tempo de queda.
- Calcula-se a grandeza derivada para cada medida e estuda-se sua distribuição

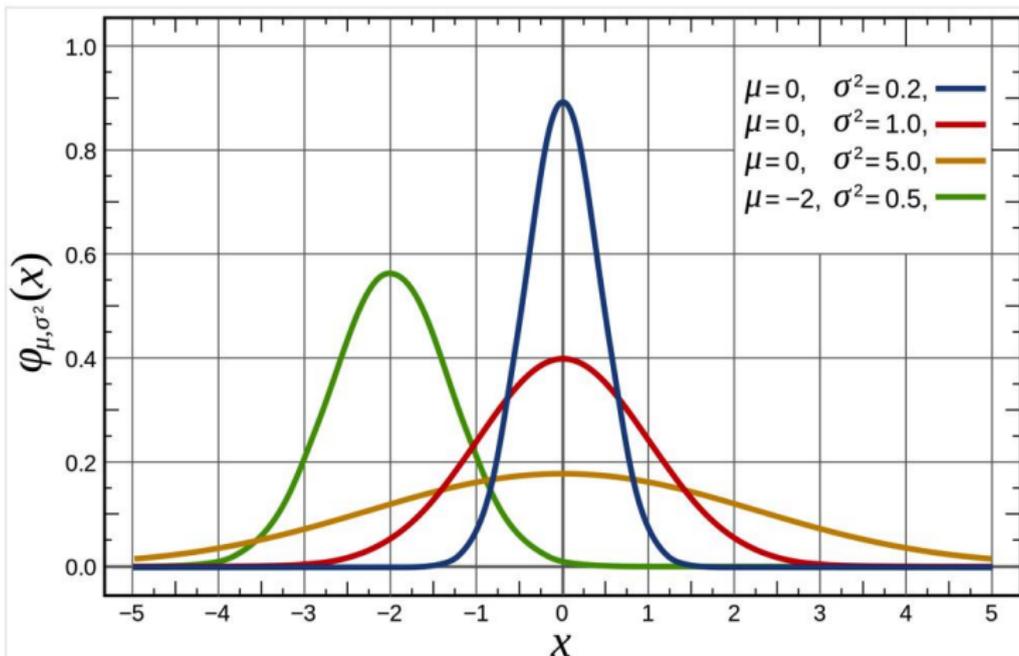
$$g = 2 \frac{h}{t^2}$$

- ... não pudermos repetir este experimento de modo a calcular desvios padrão?

- ... não pudermos repetir este experimento de modo a calcular desvios padrão?
- ... a grandeza derivada depender de muitas outras grandezas diferentes?

A gaussiana

$$G_{\mu,\sigma}(x) = G(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp \left[-\frac{1}{2} \left(\frac{x - \mu}{\sigma} \right)^2 \right]$$



- Cálculo de valores médios

$$\langle (x - \mu)^n \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} (x - \mu)^n G(x) dx$$

Uma propriedade importante

- Cálculo de valores médios

$$\langle (x - \mu)^n \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} (x - \mu)^n G(x) dx$$

- Fazendo uma mudança de variável

$$y = \frac{x - \mu}{\sigma}$$

Uma propriedade importante

- Cálculo de valores médios

$$\langle (x - \mu)^n \rangle = \int_{-\infty}^{\infty} (x - \mu)^n G(x) dx$$

- Fazendo uma mudança de variável

$$y = \frac{x - \mu}{\sigma} \Rightarrow \langle (x - \mu)^n \rangle = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \sigma^n \int_{-\infty}^{\infty} y^n \exp \left[-\frac{1}{2} y^2 \right] dy$$

Uma propriedade importante

- Definindo

$$I_n = \int_{-\infty}^{\infty} y^n \exp \left[-\frac{1}{2}y^2 \right] dy$$

Uma propriedade importante

- Definindo

$$I_n = \int_{-\infty}^{\infty} y^n \exp\left[-\frac{1}{2}y^2\right] dy$$

- Consultando uma tabela de integrais

$$I_0 = \sqrt{2\pi}$$

$$I_n = 0 \text{ se } n \text{ for ímpar}$$

$$\frac{I_n}{I_{n-2}} = (n-1) \text{ para } n \text{ par e } n > 1$$

- Substituindo

$$\langle (x - \mu)^n \rangle = \frac{I_n}{I_0} \sigma^n$$

Uma propriedade importante

- Substituindo

$$\langle (x - \mu)^n \rangle = \frac{I_n}{I_0} \sigma^n$$

- Exemplo:

$$\langle (x - \mu)^2 \rangle = \frac{I_2}{I_0} \sigma^2 = (2 - 1) \sigma^2 = \sigma^2$$

Uma propriedade importante

- Substituindo

$$\langle (x - \mu)^n \rangle = \frac{l_n}{l_0} \sigma^n$$

- Exemplo:

$$\langle (x - \mu)^2 \rangle = \frac{l_2}{l_0} \sigma^2 = (2 - 1) \sigma^2 = \sigma^2$$

$$\langle (x - \mu)^4 \rangle = \frac{l_4}{l_0} \sigma^4 = \frac{l_4}{l_2} \frac{l_2}{l_0} \sigma^4 = (4 - 1)(2 - 1) \sigma^4 = 3 \sigma^4$$

Propagação de incertezas

- Considere um exemplo simples onde se quer calcular

$$z = x + y$$

Propagação de incertezas

- Considere um exemplo simples onde se quer calcular

$$z = x + y$$

$$\sigma_z^2 = \langle (z - \mu_z)^2 \rangle$$

- Considere um exemplo simples onde se quer calcular

$$z = x + y$$

$$\sigma_z^2 = \langle (z - \mu_z)^2 \rangle$$

- Substituindo a fórmula no cálculo da variância:

$$\sigma_z^2 = \langle [x + y - (\mu_x + \mu_y)]^2 \rangle$$

- Considere um exemplo simples onde se quer calcular

$$z = x + y$$

$$\sigma_z^2 = \langle (z - \mu_z)^2 \rangle$$

- Substituindo a fórmula no cálculo da variância:

$$\sigma_z^2 = \langle [x + y - (\mu_x + \mu_y)]^2 \rangle$$

$$\sigma_z^2 = \langle [(x - \mu_x) + (y - \mu_y)]^2 \rangle$$

- Considere um exemplo simples onde se quer calcular

$$z = x + y$$

$$\sigma_z^2 = \langle (z - \mu_z)^2 \rangle$$

- Substituindo a fórmula no cálculo da variância:

$$\sigma_z^2 = \langle [x + y - (\mu_x + \mu_y)]^2 \rangle$$

$$\sigma_z^2 = \langle [(x - \mu_x) + (y - \mu_y)]^2 \rangle$$

$$\sigma_z^2 = \langle (x - \mu_x)^2 \rangle + \langle (y - \mu_y)^2 \rangle + 2 \langle (x - \mu_x)(y - \mu_y) \rangle$$

Propagação de incertezas

- Considere um exemplo simples onde se quer calcular

$$z = x + y$$

$$\sigma_z^2 = \langle (z - \mu_z)^2 \rangle$$

- Substituindo a fórmula no cálculo da variância:

$$\sigma_z^2 = \langle [x + y - (\mu_x + \mu_y)]^2 \rangle$$

$$\sigma_z^2 = \langle [(x - \mu_x) + (y - \mu_y)]^2 \rangle$$

$$\sigma_z^2 = \langle (x - \mu_x)^2 \rangle + \langle (y - \mu_y)^2 \rangle + 2 \langle (x - \mu_x)(y - \mu_y) \rangle$$

$$\sigma_z^2 = \sigma_x^2 + \sigma_y^2 + 2\text{COV}_{xy} \quad \text{COV}_{xy} = \langle (x - \mu_x)(y - \mu_y) \rangle$$

Fórmula geral

- Seja uma grandeza calculada através de uma função qualquer

$$y = f(x_1, x_2, \dots, x_n) = f(\tilde{x})$$

Fórmula geral

- Seja uma grandeza calculada através de uma função qualquer

$$y = f(x_1, x_2, \dots, x_n) = f(\tilde{x})$$

$$\sigma_y^2 = \langle [f(\tilde{x}) - f(\mu_x)]^2 \rangle$$

Fórmula geral

- Seja uma grandeza calculada através de uma função qualquer

$$y = f(x_1, x_2, \dots, x_n) = f(\tilde{x})$$

$$\sigma_y^2 = \langle [f(\tilde{x}) - f(\mu_x)]^2 \rangle$$

- Fazendo uma expansão em série de Taylor da função em primeira ordem:

$$f(\tilde{x}) = f(\mu_x) + \sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i} (x_i - \mu_i)$$

Fórmula geral

- Seja uma grandeza calculada através de uma função qualquer

$$y = f(x_1, x_2, \dots, x_n) = f(\tilde{x})$$

$$\sigma_y^2 = \left\langle [f(\tilde{x}) - f(\mu_x)]^2 \right\rangle$$

- Fazendo uma expansão em série de Taylor da função em primeira ordem:

$$f(\tilde{x}) = f(\mu_x) + \sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i} (x_i - \mu_i)$$

$$\sigma_y^2 = \left\langle \left[f(\mu_x) + \sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i} (x_i - \mu_i) - f(\mu_x) \right]^2 \right\rangle$$

Fórmula geral

- Seja uma grandeza calculada através de uma função qualquer

$$y = f(x_1, x_2, \dots, x_n) = f(\tilde{x})$$

$$\sigma_y^2 = \left\langle [f(\tilde{x}) - f(\mu_x)]^2 \right\rangle$$

- Fazendo uma expansão em série de Taylor da função em primeira ordem:

$$f(\tilde{x}) = f(\mu_x) + \sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i} (x_i - \mu_i)$$

$$\sigma_y^2 = \left\langle \left[f(\mu_x) + \sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i} (x_i - \mu_i) - f(\mu_x) \right]^2 \right\rangle$$

$$\sigma_y^2 = \left\langle \left[\sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i} (x_i - \mu_i) \right]^2 \right\rangle$$

$$\sigma_y^2 = \left\langle \left[\sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i} (x_i - \mu_i) \right]^2 \right\rangle$$

- Pegando esta equação e abrindo explicitamente o quadrado, podemos reagrupar os termos de tal forma que:

$$\sigma_y^2 = \left\langle \left[\sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i} (x_i - \mu_i) \right]^2 \right\rangle$$

- Pegando esta equação e abrindo explicitamente o quadrado, podemos reagrupar os termos de tal forma que:

$$\sigma_y^2 = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 \langle (x_i - \mu_i)^2 \rangle + \sum_i \sum_j \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j} \langle (x_i - \mu_i)(x_j - \mu_j) \rangle$$

$$\sigma_y^2 = \left\langle \left[\sum_i \frac{\partial f}{\partial x_i} (x_i - \mu_i) \right]^2 \right\rangle$$

- Pegando esta equação e abrindo explicitamente o quadrado, podemos reagrupar os termos de tal forma que:

$$\sigma_y^2 = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 \langle (x_i - \mu_i)^2 \rangle + \sum_i \sum_j \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j} \langle (x_i - \mu_i)(x_j - \mu_j) \rangle$$

$$\sigma_y^2 = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 \sigma_i^2 + \sum_i \sum_j \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j} \text{cov}_{ij}$$

$$\sigma_y^2 = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 \sigma_i^2 + \sum_i \sum_j \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j} \text{cov}_{ij}$$

- Esta fórmula geral de propagação de incertezas pode ser escrita em uma forma matricial do tipo

$$\sigma_y^2 = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 \sigma_i^2 + \sum_i \sum_j \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j} \text{cov}_{ij}$$

- Esta fórmula geral de propagação de incertezas pode ser escrita em uma forma matricial do tipo

$$\sigma_y^2 = \Gamma^T \Sigma \Gamma$$

$$\sigma_y^2 = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 \sigma_i^2 + \sum_i \sum_j \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j} \text{cov}_{ij}$$

- Esta fórmula geral de propagação de incertezas pode ser escrita em uma forma matricial do tipo

$$\sigma_y^2 = \Gamma^T \Sigma \Gamma$$

$$\Gamma = \begin{pmatrix} \partial_{x_1} \\ \partial_{x_2} \\ \dots \\ \partial_{x_n} \end{pmatrix} \quad \text{com } \partial_{x_i} = \frac{\partial f}{\partial x_i}$$

Fórmula geral

$$\sigma_y^2 = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 \sigma_i^2 + \sum_i \sum_j \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j} \text{cov}_{ij}$$

- Esta fórmula geral de propagação de incertezas pode ser escrita em uma forma matricial do tipo

$$\sigma_y^2 = \Gamma^T \Sigma \Gamma$$

$$\Gamma = \begin{pmatrix} \partial_{x_1} \\ \partial_{x_2} \\ \dots \\ \partial_{x_n} \end{pmatrix} \quad \text{com } \partial_{x_i} = \frac{\partial f}{\partial x_i} \quad \Sigma = \begin{pmatrix} \sigma_1^2 & \text{COV}_{12} & \dots & \text{COV}_{1n} \\ \text{COV}_{21} & \sigma_2^2 & \dots & \text{COV}_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \text{COV}_{n1} & \text{COV}_{n2} & \dots & \sigma_n^2 \end{pmatrix}$$

Fórmula geral

$$\sigma_y^2 = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 \sigma_i^2 + \sum_i \sum_j \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j} \text{cov}_{ij}$$

- Esta fórmula geral de propagação de incertezas pode ser escrita em uma forma matricial do tipo

$$\sigma_y^2 = \Gamma^T \Sigma \Gamma$$

$$\Gamma = \begin{pmatrix} \partial_{x_1} \\ \partial_{x_2} \\ \dots \\ \partial_{x_n} \end{pmatrix} \quad \text{com } \partial_{x_i} = \frac{\partial f}{\partial x_i} \quad \Sigma = \begin{pmatrix} \sigma_1^2 & \text{COV}_{12} & \dots & \text{COV}_{1n} \\ \text{COV}_{21} & \sigma_2^2 & \dots & \text{COV}_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \text{COV}_{n1} & \text{COV}_{n2} & \dots & \sigma_n^2 \end{pmatrix}$$

Σ é chamada de matriz de covariância

- Mediu-se o tempo de queda de um balão de uma altura $h = 34,0 \pm 0,5$ m e obteve-se $t = 2,65 \pm 0,20$ s. Qual a aceleração?

- Mediu-se o tempo de queda de um balão de uma altura $h = 34,0 \pm 0,5$ m e obteve-se $t = 2,65 \pm 0,20$ s. Qual a aceleração?

$$a = 2\frac{h}{t^2}$$

- Mediu-se o tempo de queda de um balão de uma altura $h = 34,0 \pm 0,5$ m e obteve-se $t = 2,65 \pm 0,20$ s. Qual a aceleração?

$$a = 2 \frac{h}{t^2}$$

$$\sigma_a^2 = \left(\frac{\partial f}{\partial h} \right)^2 \sigma_h^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial t} \right)^2 \sigma_t^2$$

- Mediu-se o tempo de queda de um balão de uma altura $h = 34,0 \pm 0,5$ m e obteve-se $t = 2,65 \pm 0,20$ s. Qual a aceleração?

$$a = 2\frac{h}{t^2}$$

$$\sigma_a^2 = \left(\frac{\partial f}{\partial h}\right)^2 \sigma_h^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial t}\right)^2 \sigma_t^2 = \left(\frac{2}{t^2}\right)^2 \sigma_h^2 + \left(-\frac{4h}{t^3}\right)^2 \sigma_t^2$$

- Mediu-se o tempo de queda de um balão de uma altura $h = 34,0 \pm 0,5$ m e obteve-se $t = 2,65 \pm 0,20$ s. Qual a aceleração?

$$a = 2\frac{h}{t^2}$$

$$\sigma_a^2 = \left(\frac{\partial f}{\partial h}\right)^2 \sigma_h^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial t}\right)^2 \sigma_t^2 = \left(\frac{2}{t^2}\right)^2 \sigma_h^2 + \left(-\frac{4h}{t^3}\right)^2 \sigma_t^2$$

- Substituindo os valores

$$a = 9,7 \pm 1,5 \text{ m/s}^2$$

E a covariância?

- A covariância é dada por

$$\text{COV}_{xy} = \langle (x - \mu_x)(y - \mu_y) \rangle$$

E a covariância?

- A covariância é dada por

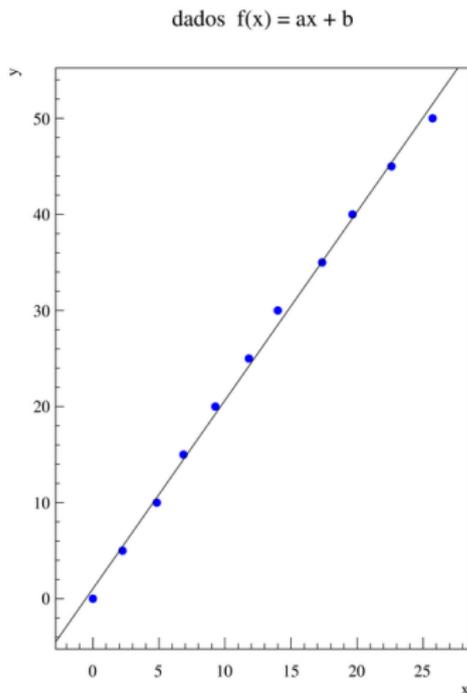
$$\text{cov}_{xy} = \langle (x - \mu_x)(y - \mu_y) \rangle$$

- Se as variáveis x e y são totalmente independentes, elas podem flutuar de maneira independente e a somatória tende a se anular, de modo que:

$$\text{cov}_{xy} = 0$$

Quando grandezas são dependentes entre si?

- A situação mais comum é no ajuste de uma curva.
 - ▶ Os parâmetros ajustados possuem, em geral, covariância, pois estão vinculados entre si através dos pontos experimentais.
 - ▶ Se eu forçar o coeficiente linear para um valor maior eu devo diminuir o coeficiente angular para continuar passando pelos pontos experimentais.



Um exemplo: a curva característica da pilha

- Matriz de covariância do ajuste

$$y = [0] + [1] * x = a + bx$$

Resultados do ajuste

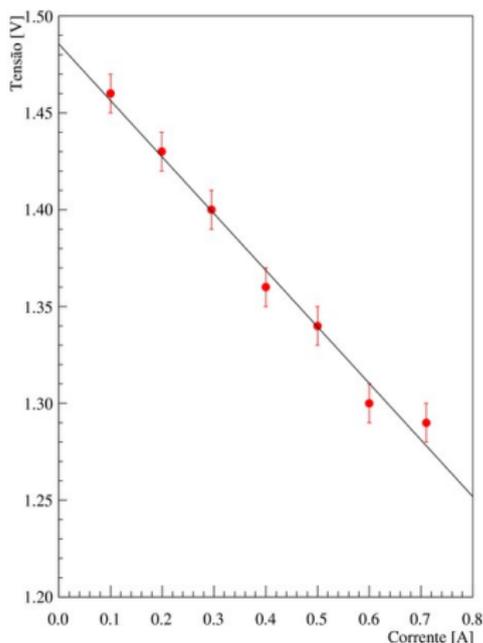
Número de parâmetros	2
Chi ²	3.42626
Número de graus de liberdade	5

parâmetro	Valor	Incerteza
0	1.4856	0.00837212
1	-0.292165	0.0186493

Matriz de covariância

$$\begin{bmatrix} 7.00924\text{E-}05 & -0.000139318 \\ -0.000139318 & 0.000347797 \end{bmatrix}$$

Curva característica da pilha



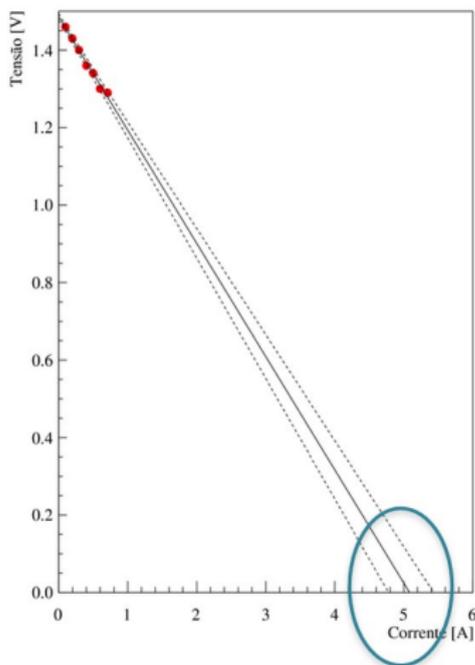
Um exemplo: a curva característica da pilha

- Qual a corrente máxima?
 - ▶ Extrapola para tensão = 0

$$i_{max} = -\frac{a}{b} = -\frac{[0]}{[1]}$$

- Qual a incerteza na corrente máxima?

Curva característica da pilha



Um exemplo: a curva característica da pilha

- Qual a incerteza na corrente máxima?

$$i_{max} = -\frac{a}{b}$$

Um exemplo: a curva característica da pilha

- Qual a incerteza na corrente máxima?

$$i_{max} = -\frac{a}{b}$$

$$\sigma_{i_{max}}^2 = \left(\frac{\partial i_{max}}{\partial a}\right)^2 \sigma_a^2 + \left(\frac{\partial i_{max}}{\partial b}\right)^2 \sigma_b^2 + 2\frac{\partial i_{max}}{\partial a} \frac{\partial i_{max}}{\partial b} \text{COV}_{ab}$$

- Calculando as derivadas, temos:

$$\sigma_{i_{max}}^2 = \frac{1}{b^2} \sigma_a^2 + \frac{a^2}{b^4} \sigma_b^2 - 2\frac{a}{b^3} \text{COV}_{ab}$$

- E é só substituir os valores

Faz diferença utilizar a covariância?

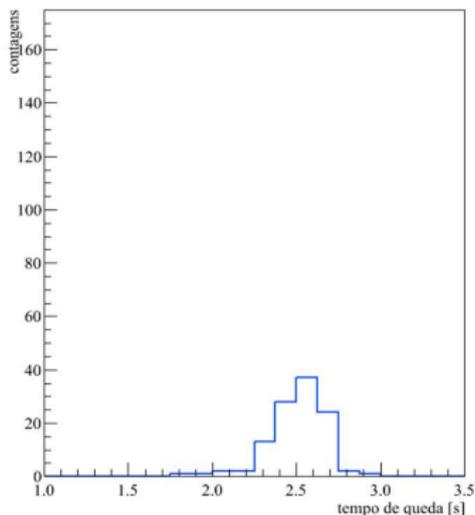
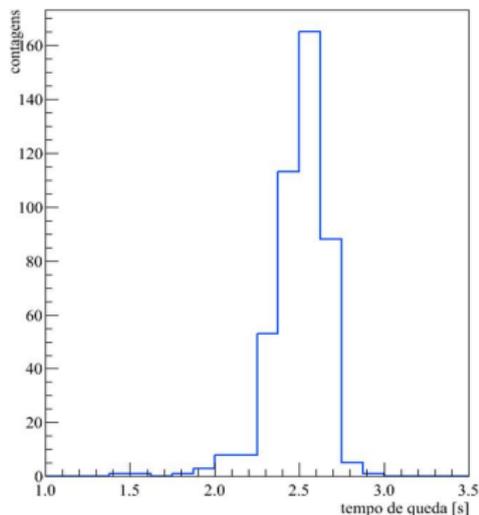
- Depende da situação
- Vamos estudar a covariância em detalhes mais tarde
 - ▶ Por enquanto vamos nos acostumar com a existência dela e utilizar quando necessário.
 - ▶ Sempre que formos utilizar parâmetros de um ajuste para fazer contas, fiquem atentos à covariância.

- Consideramos que todas as grandezas envolvidas possuem distribuições gaussianas
 - ▶ E se não possuírem?
 - ★ Veremos como lidar com isto em breve
- Fizemos uma expansão em Taylor de primeira ordem.
 - ▶ Esta expansão é sempre razoável?
 - ▶ E se não for? O que devemos fazer?
 - ★ Respostas em um futuro próximo

- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas

Repetição de um experimento

- Histogramas simples de contagens não são interessantes pois a comparação entre dois conjuntos de dados diferentes nem sempre é possível de forma direta
 - ▶ Depende do número de entradas no histograma



- Define-se a probabilidade de se obter um determinado resultado como sendo a relação entre o número de vezes que esse resultado é obtido dividido pelo número total de dados, quando este é suficientemente grande

$$P(R) = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{N(R)}{N}$$

- Define-se a probabilidade de se obter um determinado resultado como sendo a relação entre o número de vezes que esse resultado é obtido dividido pelo número total de dados, quando este é suficientemente grande

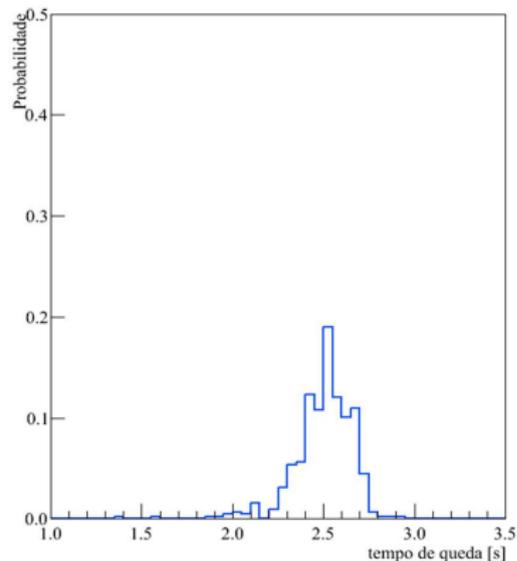
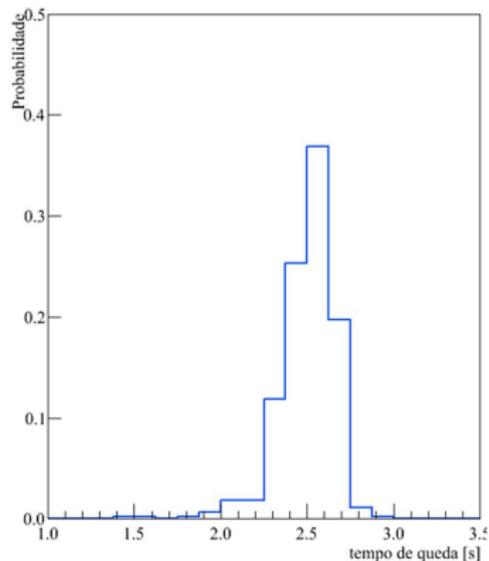
$$P(R) = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{N(R)}{N}$$

- Em um histograma definem-se canais e contam-se quantas ocorrências tem-se naquele canal

$$N(R) = N(x, x + \Delta x)$$

- ▶ Em um histograma a probabilidade depende da escolha do tamanho do canal do histograma

Histogramas de probabilidade



- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas

- A Função Densidade de Probabilidade (FDP) é definida de tal forma que a probabilidade de encontrar um resultado em um intervalo é tal que

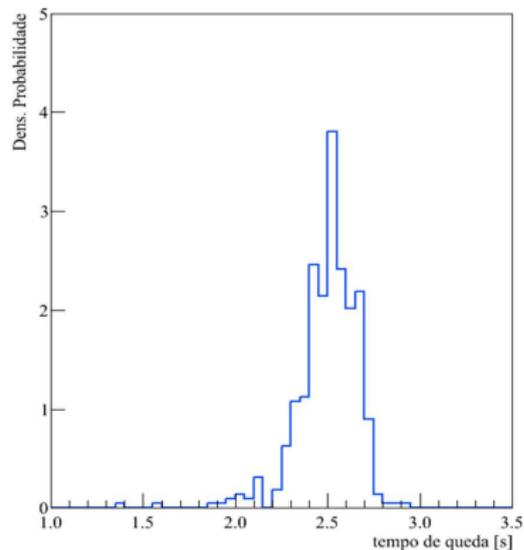
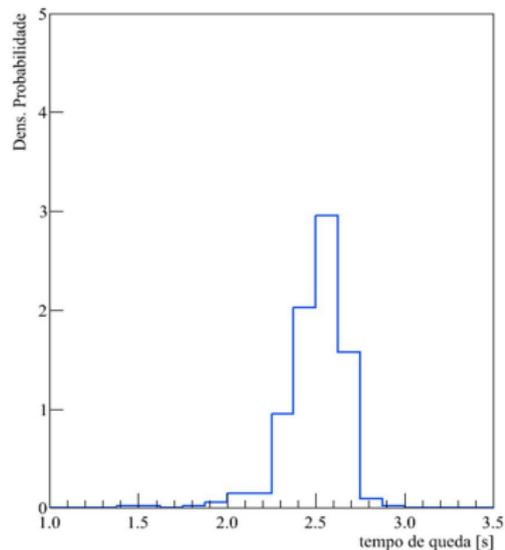
$$P(x, x + \Delta x) = \int_x^{x+\Delta x} H(x') dx'$$

- Ou seja

$$H(x) = \lim_{\Delta x \rightarrow 0} \frac{P(x, x + \Delta x)}{\Delta x}$$

- ▶ A densidade de probabilidade não depende da escolha do tamanho do canal em um histograma
 - ★ A menos de flutuações por conta da amostra ser limitada

Histogramas de densidade de probabilidade



- Por ter significado de uma densidade é sempre positiva

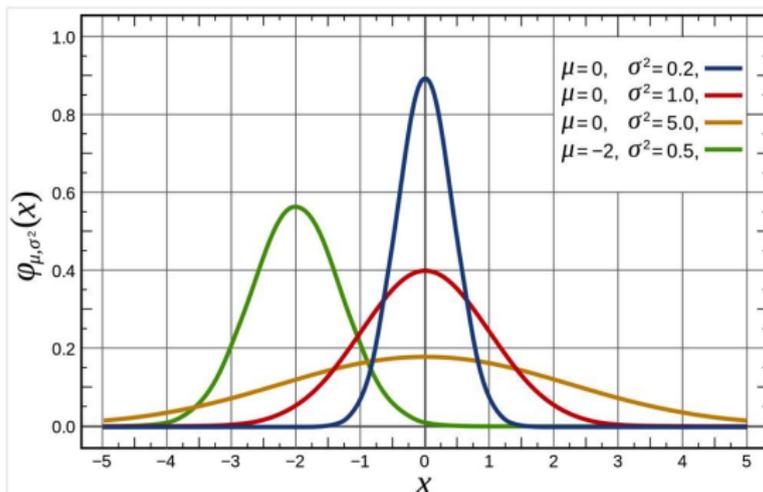
- Por ter significado de uma densidade é sempre positiva
- Como a probabilidade é sempre um número entre 0 e 1, a integral da densidade de probabilidade em todo o espaço deve ser a probabilidade de ter um evento, quaisquer que sejam suas características, ou seja, 100%. Deste modo

$$\int_{-\infty}^{\infty} H(x') dx' = 1$$

- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas

A gaussiana

$$H(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{x-\mu}{\sigma}\right)^2}$$



- Será que tudo que é derivado de uma grandeza gaussiana também possui FDP gaussiana?

- Seja uma grandeza qualquer (x) que possua FDP gaussiana de valor verdadeiro μ e variância σ_μ conhecidos.

Experimento virtual

- Seja uma grandeza qualquer (x) que possua FDP gaussiana de valor verdadeiro μ e variância σ_μ conhecidos.
- Realiza-se um experimento no qual são tomadas ν medidas independentes desta grandeza e o resultado do experimento é o valor médio dessas medidas

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

Experimento virtual

- Seja uma grandeza qualquer (x) que possua FDP gaussiana de valor verdadeiro μ e variância σ_μ conhecidos.
- Realiza-se um experimento no qual são tomadas ν medidas independentes desta grandeza e o resultado do experimento é o valor médio dessas medidas

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

- Calcula-se também a variância “experimental” destas medidas em relação ao valor verdadeiro

$$\sigma^2 = \frac{1}{\nu} \sum_{i=1}^{\nu} (x_i - \mu)^2$$

Experimento virtual

- Seja uma grandeza qualquer (x) que possua FDP gaussiana de valor verdadeiro μ e variância σ_μ conhecidos.
- Realiza-se um experimento no qual são tomadas ν medidas independentes desta grandeza e o resultado do experimento é o valor médio dessas medidas

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

- Calcula-se também a variância “experimental” destas medidas em relação ao valor verdadeiro

$$\sigma^2 = \frac{1}{\nu} \sum_{i=1}^{\nu} (x_i - \mu)^2$$

- Como são as FDPs do valor médio e da variância? São gaussianas? O valor médio da variância experimental coincide com a variância real? Qual a dependência dessas FDPs com o número de medidas realizadas, ν ?

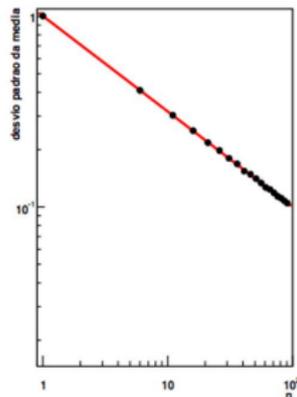
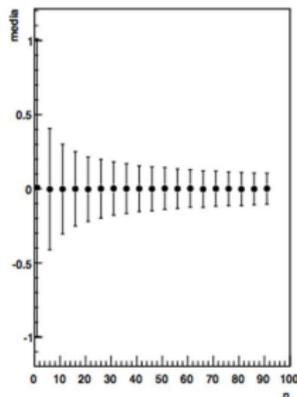
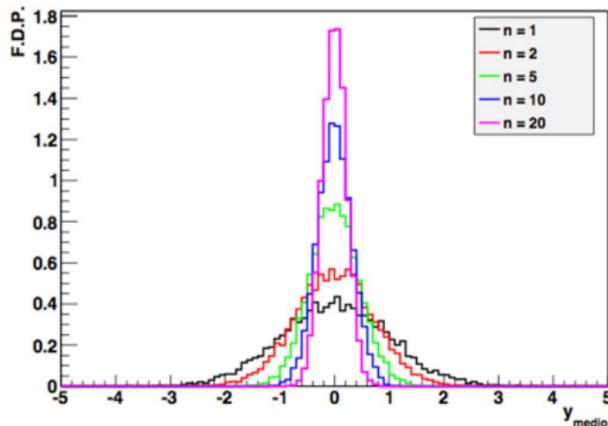
- Considere que um experimentador repita, diariamente, o experimento descrito anteriormente e calcule, para cada dia, o valor da média e o valor de χ^2 e coloque os resultados em um histograma. No final da vida dele ele vai ter repetido isso tantas vezes que é possível conhecer as FDPs dessas duas grandezas.
- Para facilitar, vamos considerar $\mu = 0$ e $\sigma_\mu = 1$. Não há perda de generalidade pois sempre podemos fazer uma mudança de variáveis do tipo:

$$\frac{x - \mu}{\sigma_\mu} \rightarrow y$$

- Por sorte existem computadores e pode-se simular este experimento computacionalmente, bem como a repetição do mesmo indefinidamente.

Distribuição do valor médio

- Continua sendo uma gaussiana
 - ▶ A média não se altera com ν (n na figura)
 - ▶ Na medida em que ν (n na figura) aumenta, a gaussiana fica mais estreita

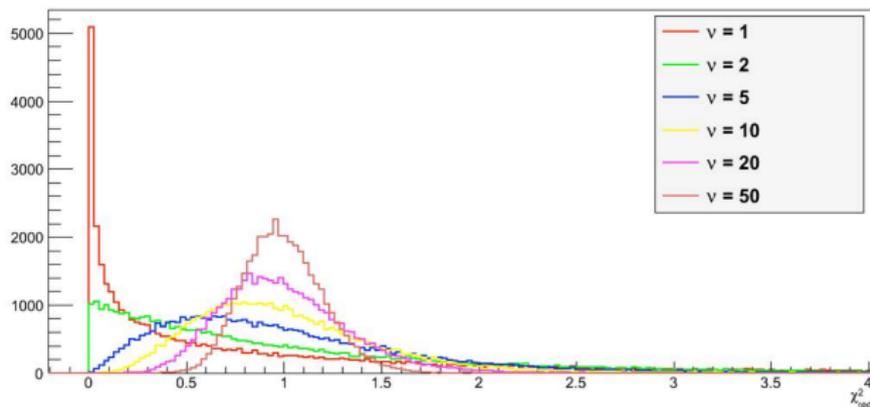


$$\sigma^2 = \frac{1}{\nu} \sum_{i=1}^{\nu} (x_i - \mu)^2 = \frac{1}{\nu} \sum_{i=1}^{\nu} y_i^2$$

- Como os termos da somatória são sempre positivos não é esperado que ela tenha média zero.
- O valor médio da variância é 1 (um), como esperado para o seu valor verdadeiro?

A distribuição da variância “experimental”

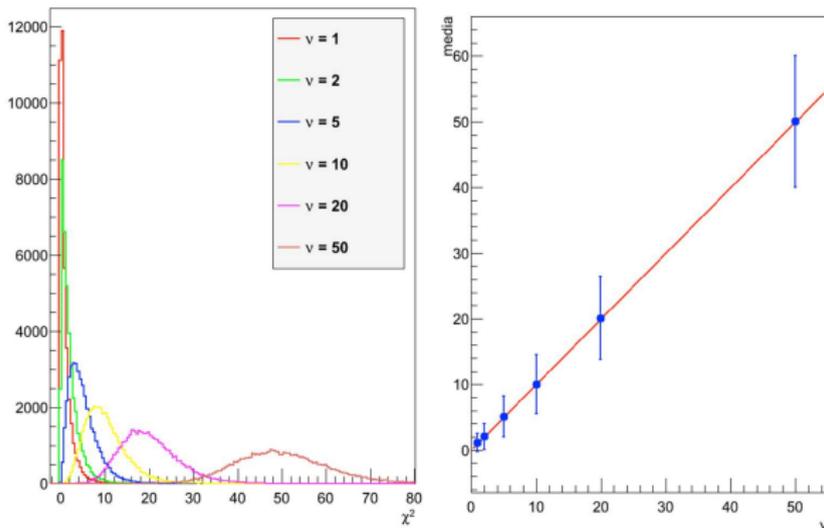
- Para um número pequeno de pontos a distribuição claramente não é gaussiana
- Para poucos pontos tem-se a tendência de SUBESTIMAR a variância dos dados



Distribuição de χ^2

$$\chi^2 = \sum_{i=1}^{\nu} \left(\frac{x_i - \mu}{\sigma_{\mu}} \right)^2 = \sum_{i=1}^{\nu} y_i^2$$

- A FDP do χ^2 não é gaussiana
- O valor médio da distribuição de χ^2 é ν .

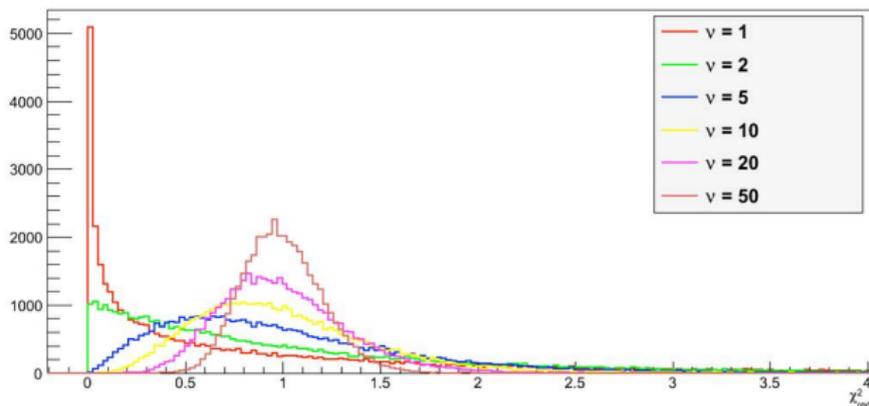


O χ^2 reduzido

- χ^2 reduzido tem a mesma distribuição da variância!!!!

$$\sigma^2 = \frac{1}{\nu} \sum_{i=1}^{\nu} (x_i - \mu)^2 = \frac{1}{\nu} \sum_{i=1}^{\nu} y_i^2$$

$$\chi_{red}^2 = \frac{1}{\nu} \sum_{i=1}^{\nu} \left(\frac{x_i - \mu}{\sigma_{\mu}} \right)^2 = \frac{1}{\nu} \sum_{i=1}^{\nu} y_i^2$$



- Relembrando, “... Imagine um experimento no qual se realizam ν medidas independentes desta grandeza e o resultado do experimento é o valor médio dessas medidas..”
 - ▶ ν é o número de medidas estatisticamente independentes no experimento. É chamado de **número de graus de liberdade** da amostra.
 - ★ Número de graus de liberdade corresponde à quantidade de valores independentes que podem variar livremente no cálculo de uma grandeza estatística.
 - ★ O que é independente em uma amostra?

- Toma-se um conjunto de dados e calcula-se a sua variância

$$\sigma^2 = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (x_i - \mu)^2$$

- Considere a situação na qual o valor verdadeiro da amostra não é conhecido
 - ▶ A melhor estimativa do valor verdadeiro da amostra corresponde ao valor médio da mesma
 - ▶ A variância seria calculada como:

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

- ▶ Note que $N \rightarrow N - 1$ na expressão acima. Porque disso?

Número de graus de liberdade

- No momento em que a média é calculada, somente $N - 1$ pontos são totalmente livres para variar. O último ponto da amostra necessariamente deve ter o valor:

$$x_n = N\bar{x} - \sum_{i=1}^{N-1} x_i$$

- Um dos dados da amostra não é independente dos outros. Ele está vinculado aos demais por conta do valor médio calculado.
- O número de graus de liberdade disponíveis é **$N - 1$** . Esta é uma interpretação pela qual aparece o $N - 1$ no cálculo da variância quando não se conhece o valor verdadeiro da amostra.

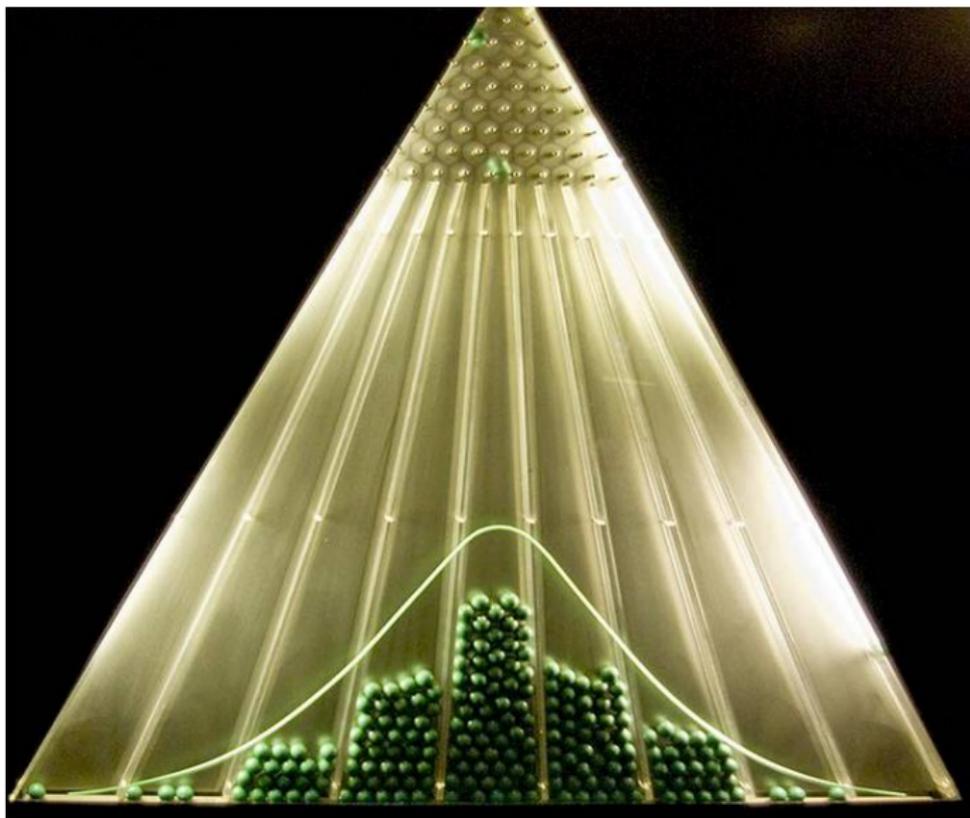
$$\sigma^2 = \frac{1}{N-1} \sum_{i=1}^N (x_i - \bar{x})^2$$

Porque distribuições de probabilidade são importantes?

- Quando é feita uma medida, ou um conjunto de medidas, queremos saber quão provável é o resultado obtido ou quão confiável é a análise realizada.
 - ▶ A medida é compatível com o valor teórico esperado?
 - ▶ Duas medidas são compatíveis entre si?
 - ▶ O número de pontos neste gráfico é suficiente?
 - ▶ O ajuste de reta que foi feito é bom?
- Para responder estas perguntas precisamos conhecer as distribuições de probabilidade das muitas grandezas envolvidas.

- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas

Caixa de Galton



Uma pergunta recorrente

- Quando eu sei que o χ^2 de um ajuste é bom ou ruim?

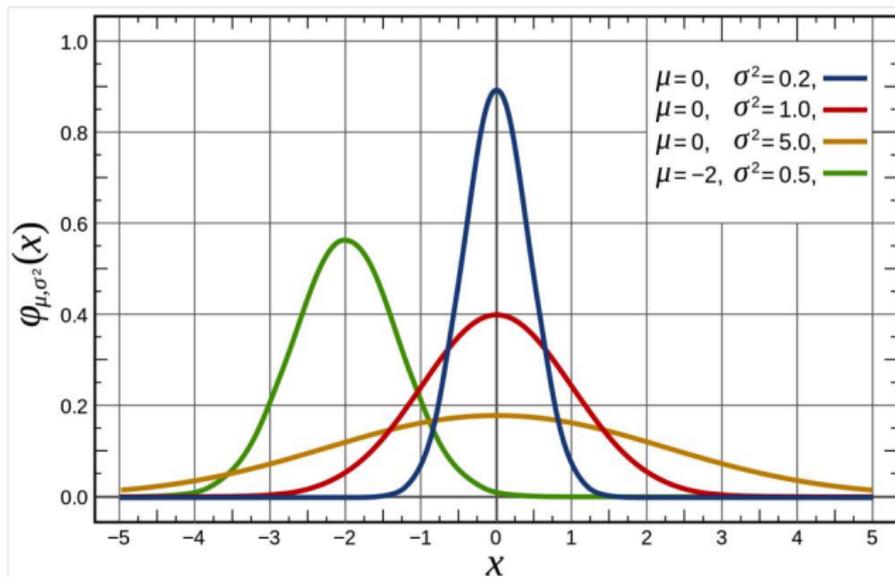
- Quando eu sei que o χ^2 de um ajuste é bom ou ruim?
 - ▶ $\chi_{red}^2 \sim 1$
 - ★ Ordem de grandeza apenas ou tem algum intervalo numérico definido?

- Quando eu sei que o χ^2 de um ajuste é bom ou ruim?
 - ▶ $\chi_{red}^2 \sim 1$
 - ★ Ordem de grandeza apenas ou tem algum intervalo numérico definido?
 - ▶ E se o χ^2 for muito grande ou muito pequeno?

Funções de densidade de probabilidade (FDPs)

- Normal ou gaussiana

$$p(y) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{y-\mu}{\sigma}\right)^2}$$



- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas

- Vamos realizar um experimento virtual, no qual simularemos a obtenção da amostra $X_{ngl} = \{x_i\}$

- Vamos realizar um experimento virtual, no qual simularemos a obtenção da amostra $X_{ngl} = \{x_i\}$
- A partir dessa amostra vamos calcular a variável de interesse (no nosso caso, o χ^2)

- Vamos realizar um experimento virtual, no qual simularemos a obtenção da amostra $X_{ngl} = \{x_i\}$
- A partir dessa amostra vamos calcular a variável de interesse (no nosso caso, o χ^2)
- Vamos repetir esse experimento virtual um número muito grande de vezes de modo a obter as FDPs das variáveis estudadas.

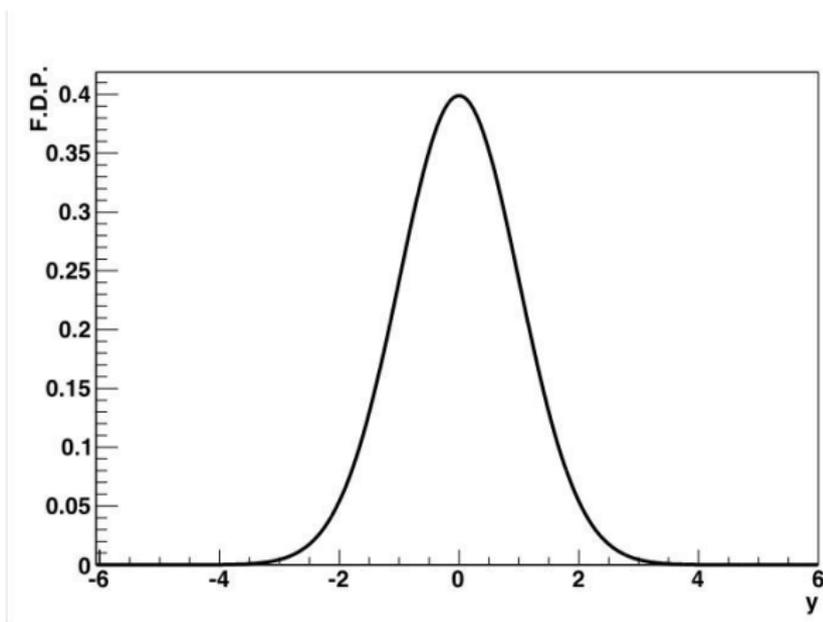
- Ao invés de usar a amostra X , vamos fazer uma mudança de variável tal que

$$Y = \{y_i\} \longrightarrow y_i = \frac{x_i - \mu}{\sigma_\mu}$$

- Ou seja, vamos estudar uma amostra de valor verdadeiro 0 e variância 1.
 - ▶ Para FDP com médias e variâncias diferentes, basta uma mudança de escala

- Y segue uma distribuição normal de valor verdadeiro 0 e variância 1

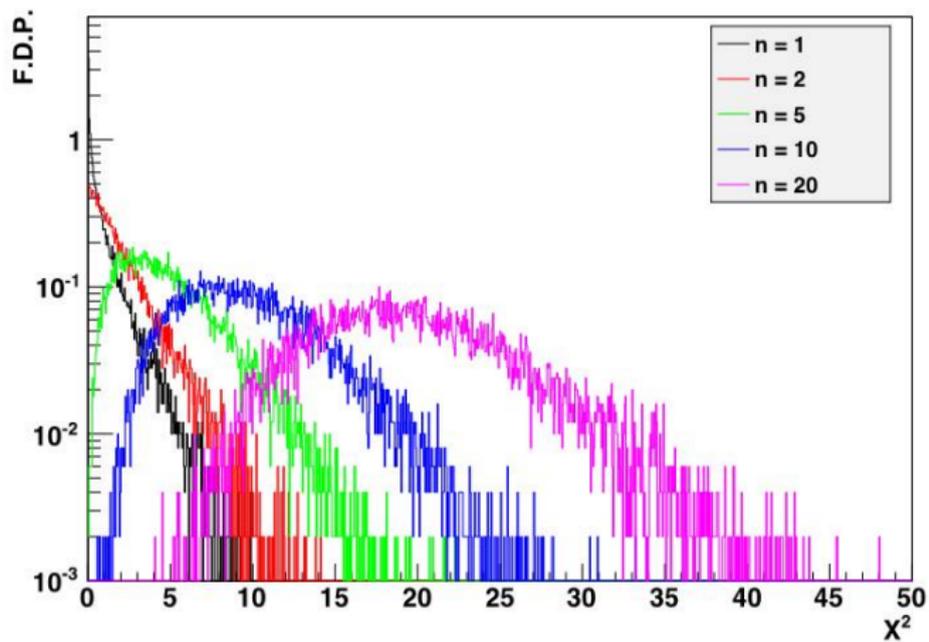
$$p(y) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2}y^2}$$



- A função χ^2 é definida como:

$$\chi^2 = \sum_{i=1}^n \left(\frac{x_i - \mu}{\sigma_\mu} \right)^2 = \sum_{i=1}^n y_i^2$$

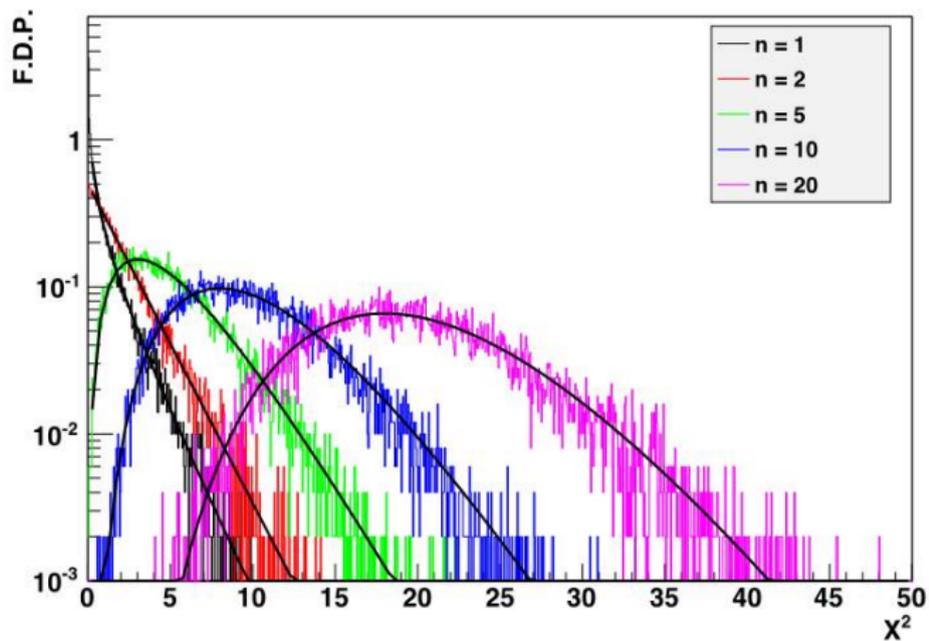
- A FDP é obtida calculando o valor de χ^2 para cada conjunto de dados simulado



- A FDP não segue mais uma distribuição normal, mas sim:

$$p(\xi) = \frac{1}{2^{\frac{n}{2}} \Gamma\left(\frac{n}{2}\right)} \xi^{\frac{n}{2}-1} e^{-\frac{\xi}{2}}$$

- Onde Γ é a função gama, n é o número de graus de liberdade e ξ , o valor de χ^2 .



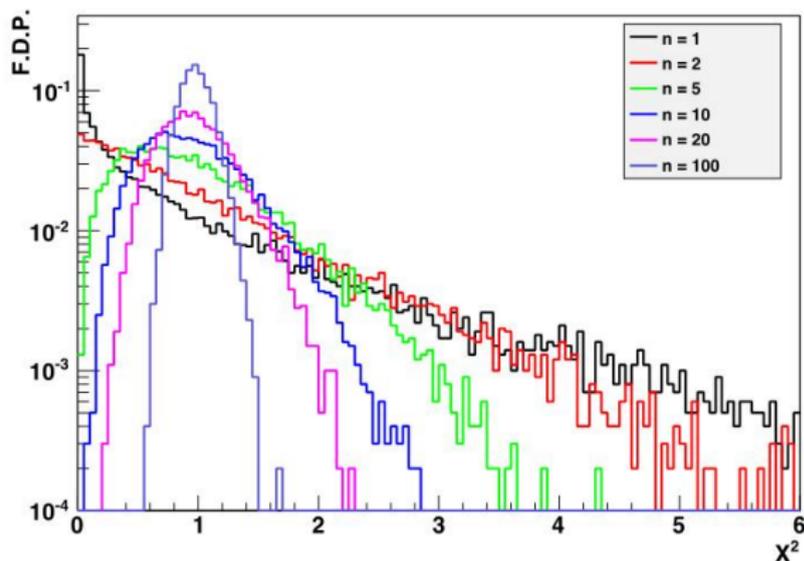
- A função χ_{red}^2 é definida como:

$$\chi_{red}^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \left(\frac{x_i - \mu}{\sigma_\mu} \right)^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i^2$$

- Por outro lado, a variância de um conjunto de medidas é:

$$\sigma^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - \mu)^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i^2$$

- Ou seja, essas grandezas são muito similares e seguem a mesma FDP



- Note que quanto maior o número de graus de liberdade, mais estreita é a distribuição.

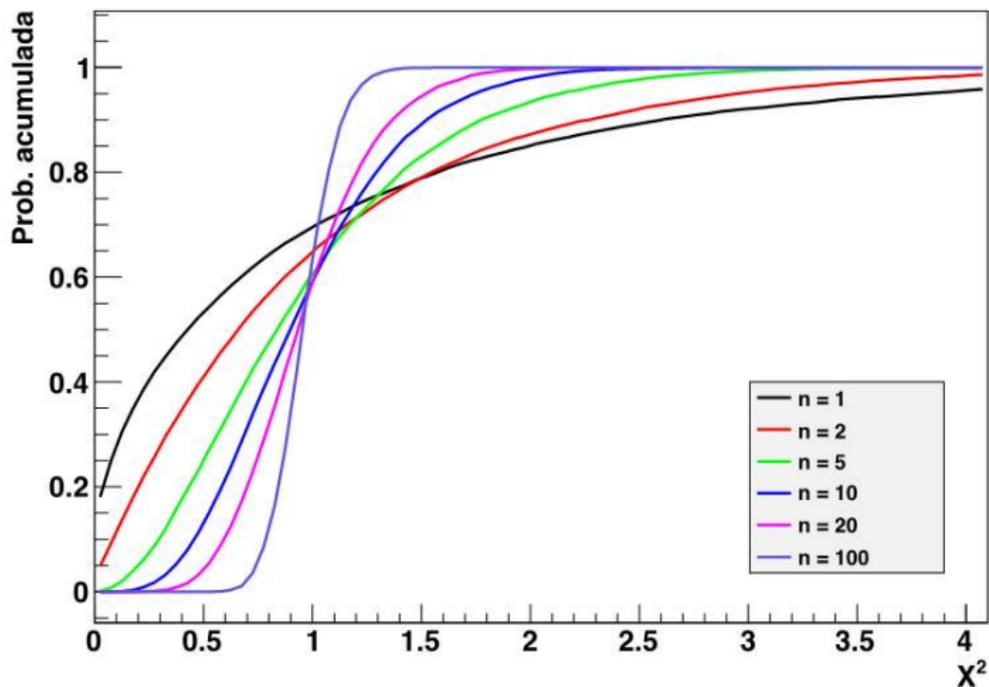
- χ_{red}^2 e σ são importantes em testes de significância
 - ▶ A função χ_{red}^2 é calculada quando se faz um ajuste de curvas. Como avaliar se o ajuste é bom?
 - ▶ Em uma medida estatística, como saber se a variância que estou obtendo é representativa?

- Podemos definir como probabilidade acumulada a grandeza:

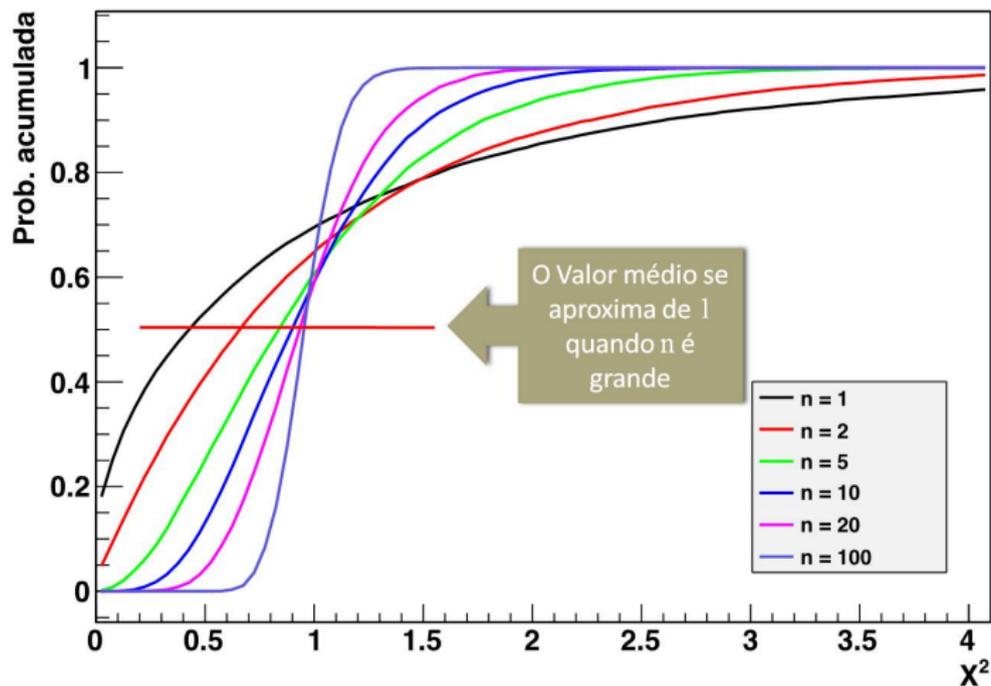
$$P(x) = \int_{-\infty}^x p(t) dt \longrightarrow \left\{ \begin{array}{l} \text{Probabilidade da variável } t \\ \text{assumir um valor menor ou} \\ \text{igual a } x \end{array} \right.$$

- Essa grandeza é particularmente útil para definir intervalos de confiança
 - Ex: qual o intervalo de 90% de confiança para a distribuição de χ_{red}^2 de um ajuste com 5 graus de liberdade?

Probabilidade acumulada de χ^2_{red} (ou σ)

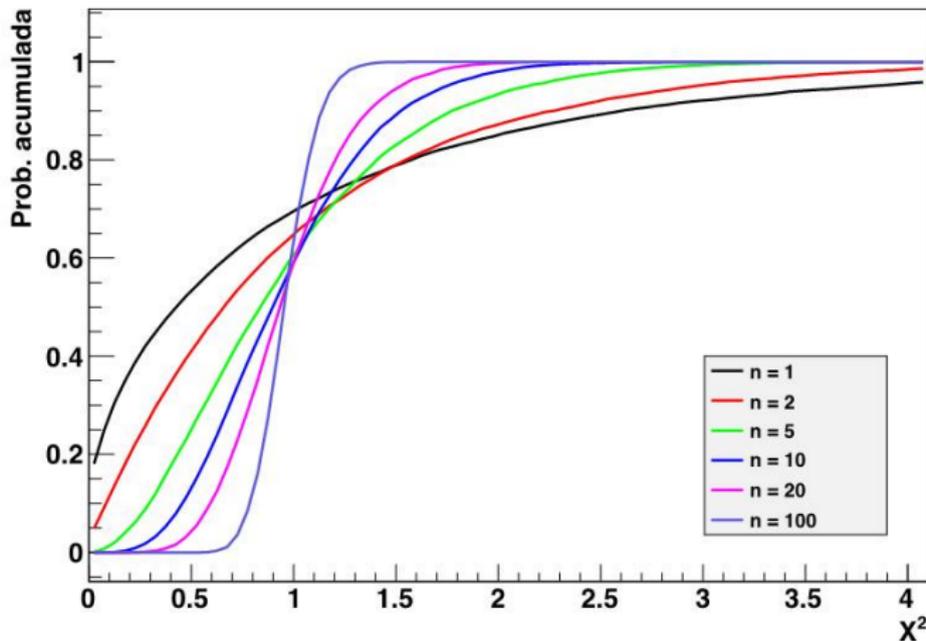


Probabilidade acumulada de χ^2_{red} (ou σ)



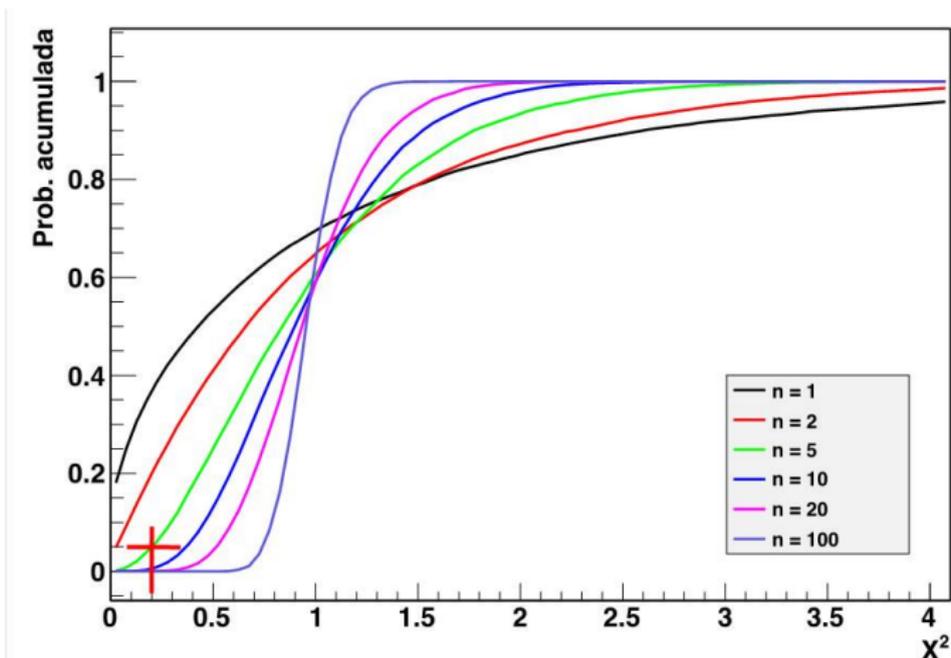
Probabilidade acumulada de χ_{red}^2 (ou σ)

- Se fizermos um ajuste de **5 graus de liberdade**, qual o intervalo esperado de χ_{red}^2 com 90% de confiança?



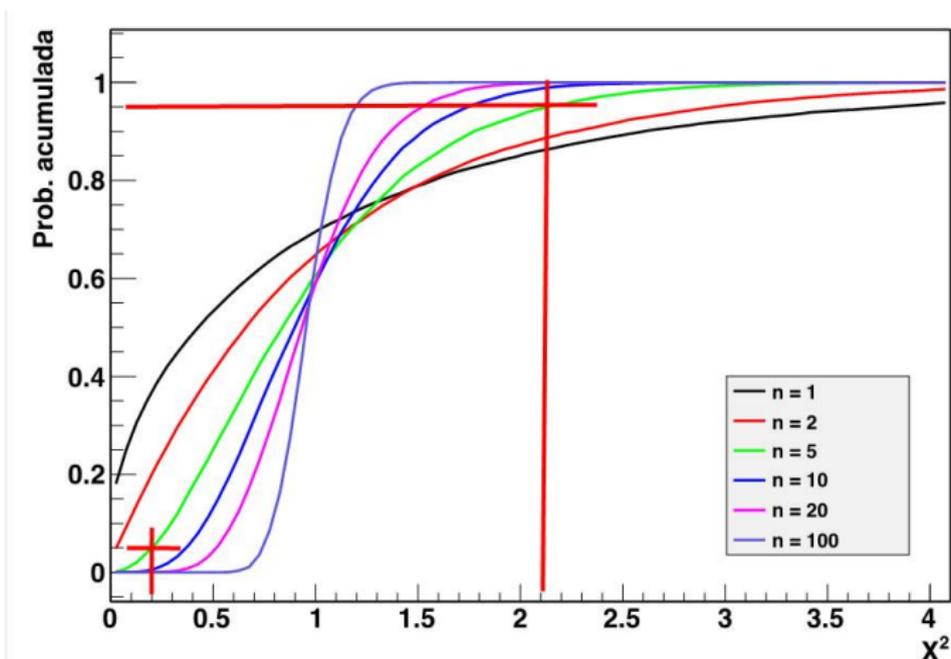
Probabilidade acumulada de χ_{red}^2 (ou σ)

- Se fizermos um ajuste de **5 graus de liberdade**, qual o intervalo esperado de χ_{red}^2 com 90% de confiança?



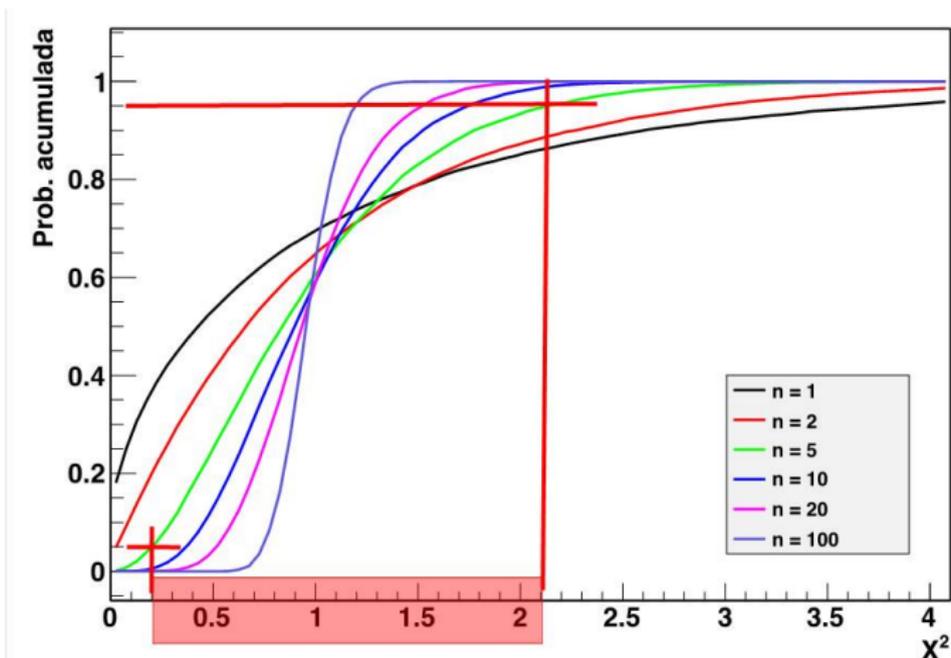
Probabilidade acumulada de χ_{red}^2 (ou σ)

- Se fizermos um ajuste de **5 graus de liberdade**, qual o intervalo esperado de χ_{red}^2 com 90% de confiança?



Probabilidade acumulada de χ_{red}^2 (ou σ)

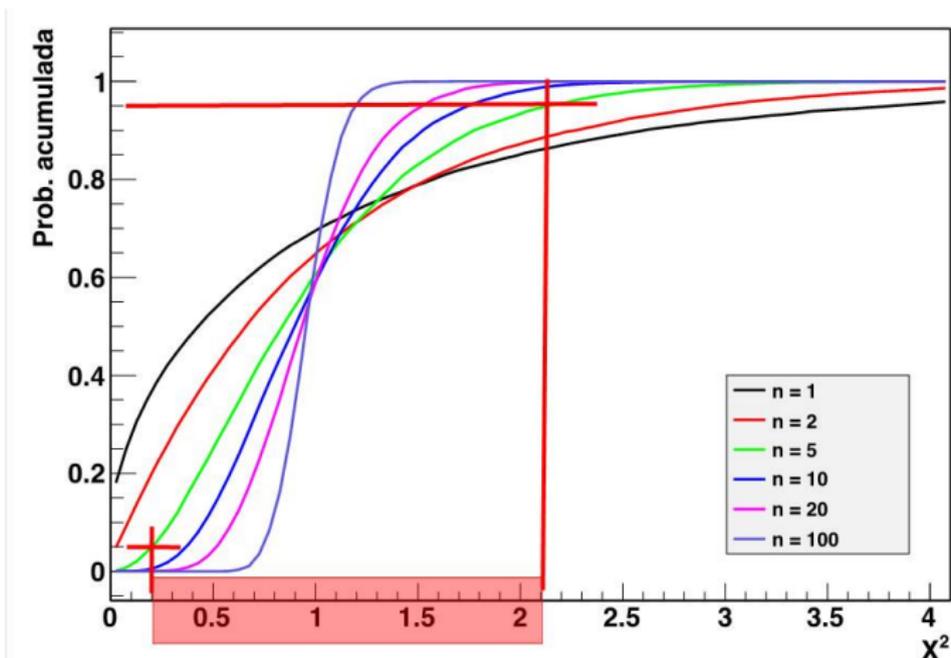
- Se fizermos um ajuste de **5 graus de liberdade**, qual o intervalo esperado de χ_{red}^2 com 90% de confiança?



Probabilidade acumulada de χ_{red}^2 (ou σ)

- Se fizermos um ajuste de **5 graus de liberdade**, qual o intervalo esperado de χ_{red}^2 com 90% de confiança?

$$0,2 < \chi_{red}^2 < 2,1$$

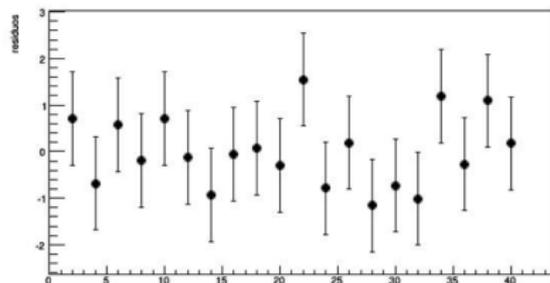
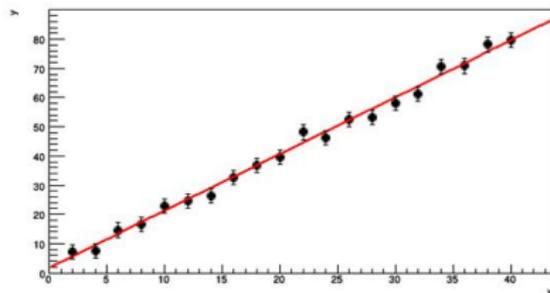
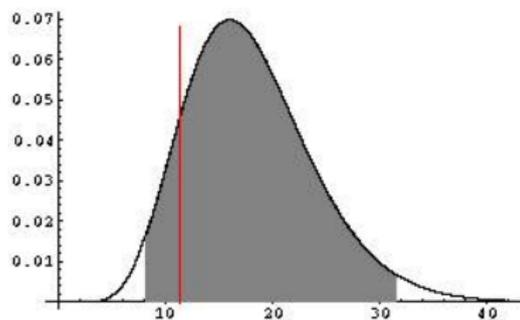


- Testes de χ^2 e análise de resíduos (análise mesmo, não apenas fazer um gráfico) constituem ferramentas poderosas na validação de resultados experimentais
- Cálculo de intervalo de confiança para χ^2 , teste-z, teste-t, etc.
 - ▶ No WebROOT → Calculadoras
- E se o valor de χ^2 estiver fora do intervalo de significância?
 - ▶ Em geral:
 - ★ Incertezas super/subestimadas
 - ★ Modelo teórico não se aplica aos dados

- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas

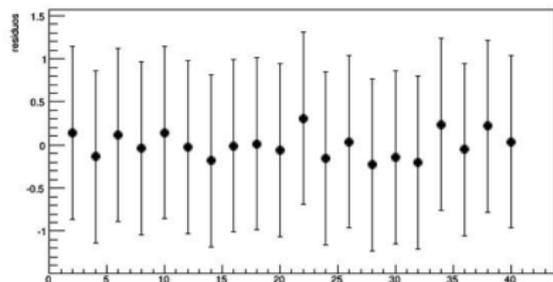
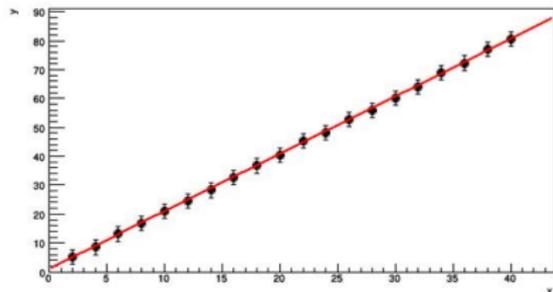
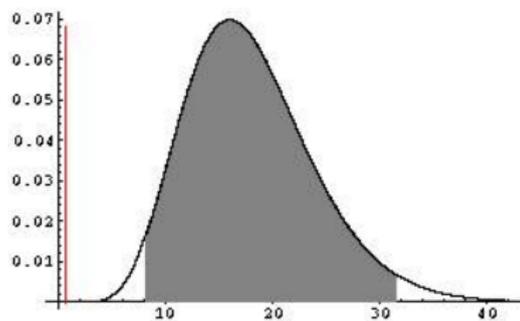
Um bom ajuste

- $\chi^2 = 11,45$
- $ngl = 18$
- 95% CL = $8,2 < \chi^2 < 32$



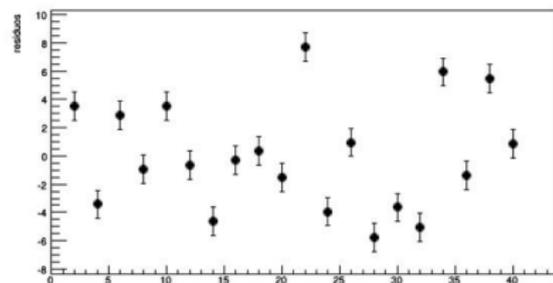
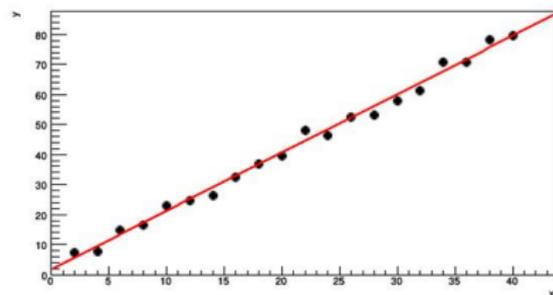
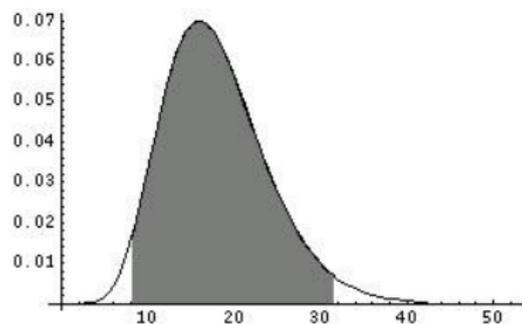
Incertezas superestimadas

- $\chi^2 = 0,45$
- $ngl = 18$
- 95% CL = $8,2 < \chi^2 < 32$



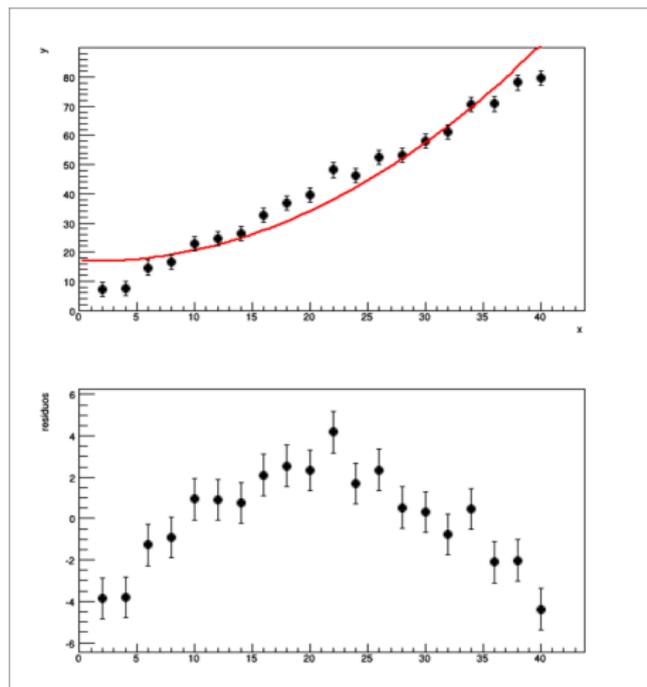
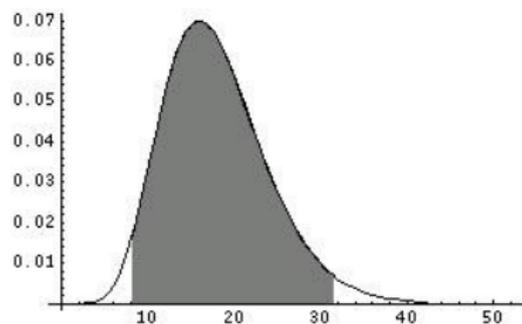
Incertezas subestimadas

- $\chi^2 = 286$
- $n_{gl} = 18$
- 95% CL = $8,2 < \chi^2 < 32$



Função incorreta

- $\chi^2 = 105$
- $n_{gl} = 18$
- 95% CL = $8,2 < \chi^2 < 32$



- 1 Incertezas
 - Representação de uma medida
 - Estatística
 - Exemplo
- 2 Propagação de incertezas
- 3 Tratamento estatístico
 - Função densidade de probabilidade
 - Densidade de probabilidade gaussiana
- 4 Mais um pouco de estatística
 - O χ^2
 - Exemplos
- 5 Propagação de incertezas

- Fórmula “geral”

$$\sigma_y^2 = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 \sigma_i^2 + \sum_i \sum_j \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j} \text{cov}_{ij}$$

- Fórmula “geral”

$$\sigma_y^2 = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 \sigma_i^2 + \sum_i \sum_j \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j} \text{cov}_{ij}$$

- Exemplo (sem covariância)

▶ $a = 5.0 \pm 1.0$ e $b = 1.0 \pm 0.5$

$$y = \frac{a}{b}$$

- Fórmula “geral”

$$\sigma_y^2 = \sum_i \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \right)^2 \sigma_i^2 + \sum_i \sum_j \frac{\partial f}{\partial x_i} \frac{\partial f}{\partial x_j} \text{cov}_{ij}$$

- Exemplo (sem covariância)

▶ $a = 5.0 \pm 1.0$ e $b = 1.0 \pm 0.5$

$$y = \frac{a}{b} \Rightarrow y = 5.0 \pm 2.7$$

- Supomos que a e b seguem uma FDP gaussiana

O que está por trás desta conta

- Supomos que a e b seguem uma FDP gaussiana
- Supomos que y também será gaussiana

O que está por trás desta conta

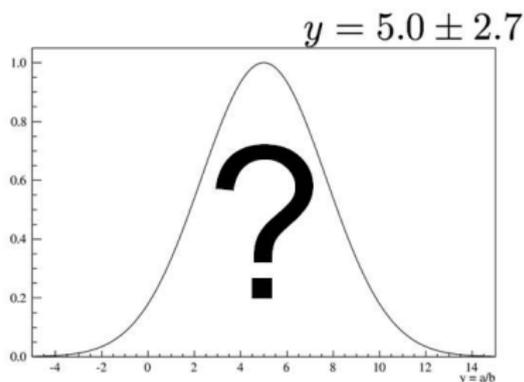
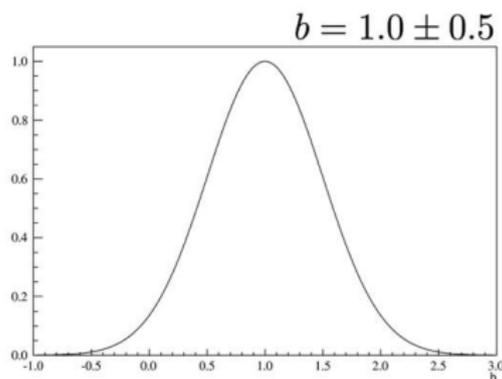
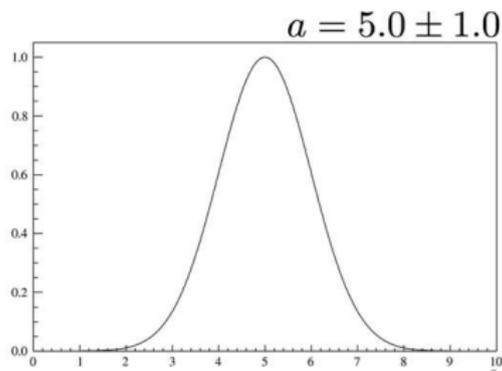
- Supomos que a e b seguem uma FDP gaussiana
- Supomos que y também será gaussiana
- De fato, tomar uma expansão de Taylor de primeira ordem apenas faz transformações lineares de $a, b \rightarrow y$
 - ▶ Valor médio de y calculado a partir dos valores médios de a e b
 - ▶ Variância de y calculada a partir da propagação de incertezas

O que está por trás desta conta

- Supomos que a e b seguem uma FDP gaussiana
- Supomos que y também será gaussiana
- De fato, tomar uma expansão de Taylor de primeira ordem apenas faz transformações lineares de $a, b \rightarrow y$
 - ▶ Valor médio de y calculado a partir dos valores médios de a e b
 - ▶ Variância de y calculada a partir da propagação de incertezas
- Isto é válido sempre? y será sempre gaussiano, se a e b forem?

- Somente estatística por enquanto
- Aprendemos que incerteza é uma estimativa do erro da medida
- Uma forma de obter a incerteza é repetir o experimento muitas vezes, tomar os dados e estudar a flutuação destes dados em torno da média
 - ▶ Desvio padrão dos dados!

O que está por trás no nosso exemplo? Isto é válido?

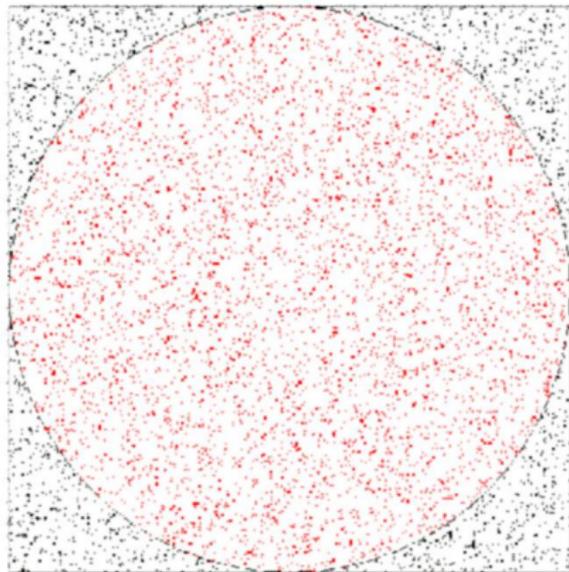


- Método de Monte Carlo
 - ▶ Conjunto de métodos computacionais, baseados na repetição, dependente de números aleatórios, para calcular um determinado resultado.

Exemplo: cálculo de pi

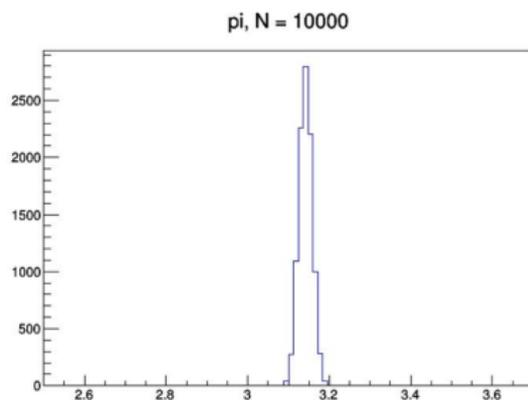
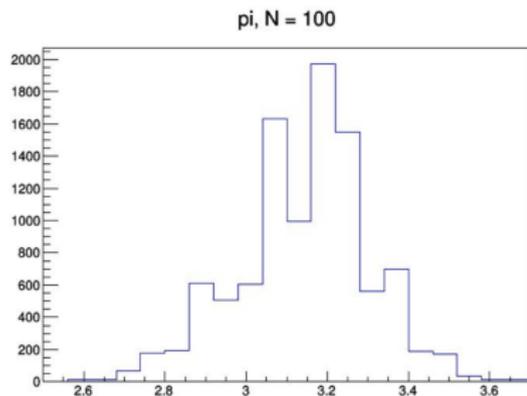
- Seja um quadrado de lado 2.
- Sorteia-se um par de números, aleatórios e uniformes, x e y entre -1 e 1
- Se $x^2 + y^2 < R$ com $R = 1$, o par está dentro de um círculo inscrito ao quadrado
- Conta-se quantos pares estão inscritos (n) e quantos são sorteados (N).

$$\frac{n}{N} = \frac{A_{circ}}{A_{quad}} = \frac{\pi R^2}{L^2} = \frac{\pi}{4}$$



- O método “simula” a repetição de um experimento virtual
- Quanto maior a repetição, menor a incerteza no resultado
- Ex: cálculo de pi
 - ▶ $N = 100 \rightarrow pi = 3.4$
 - ▶ $N = 10000000 \rightarrow pi = 3.14143$
- Repetir o cálculo não deve dar o mesmo resultado
 - ▶ $N = 100 \rightarrow pi = 3.4, 3.0, 3.3, \text{etc.}$
 - ▶ $N = 10000000 \rightarrow pi = 3.14143, 3.14119, 3.14215, \text{etc.}$
 - ▶ Note que a incerteza diminui.

Incertezas de π

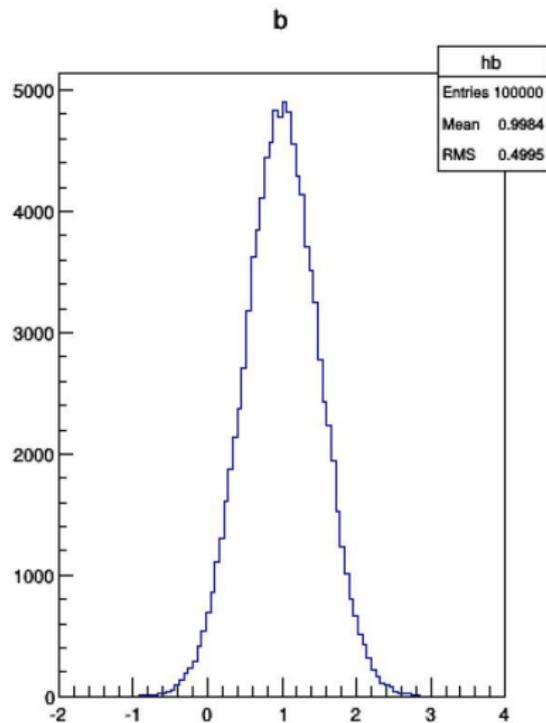
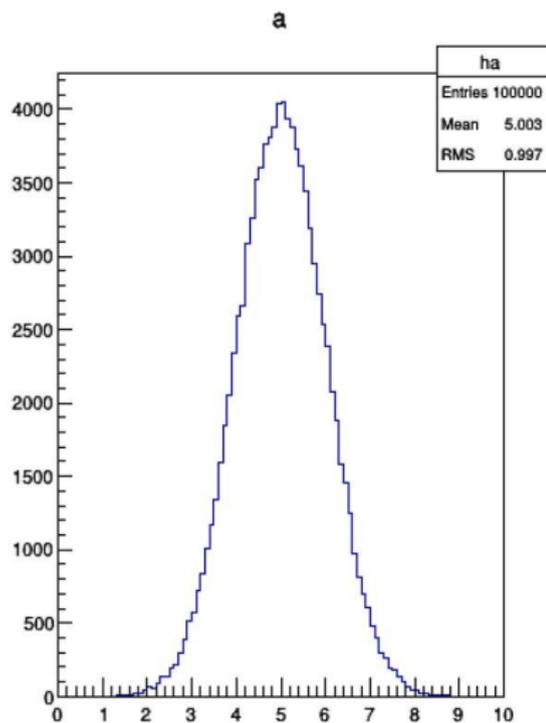


Note a diferença dos resultados!

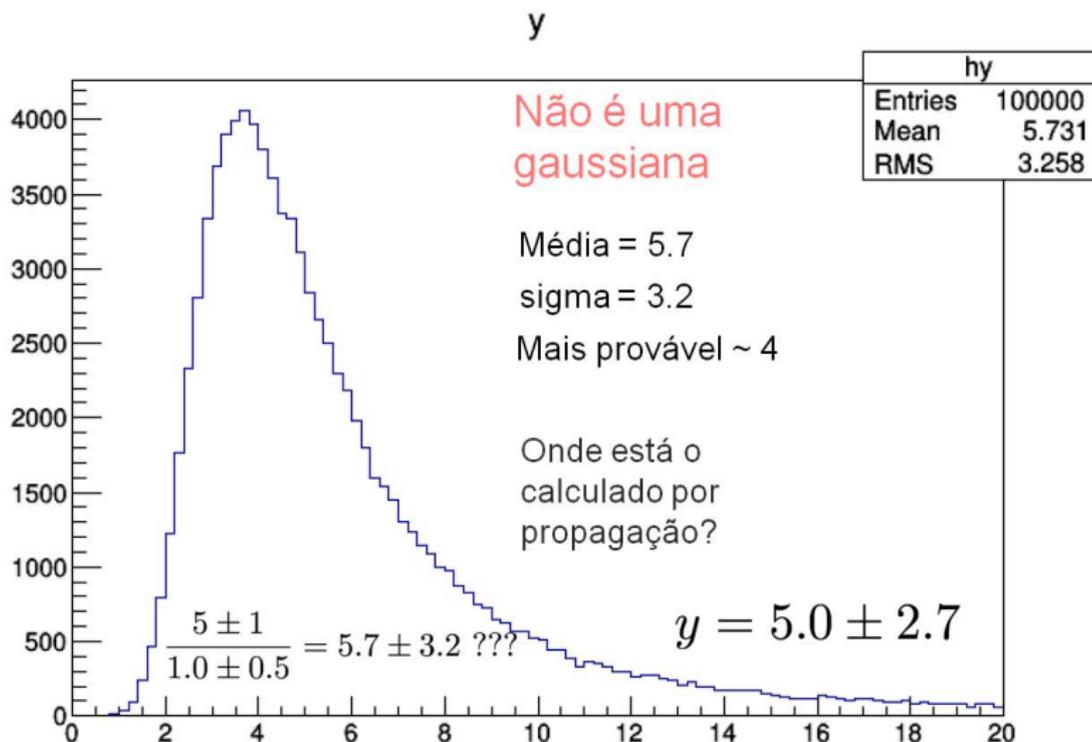
Como achar a FDP de y ?

- Vamos usar o método de Monte Carlo
 - ▶ Sorteamos a com uma distribuição gaussiana de média 5 e desvio padrão 1
 - ▶ Sorteamos b com uma distribuição gaussiana com média 1 e desvio padrão 0.5
 - ▶ Calculamos $y = a/b$ e colocamos em um histograma
 - ▶ Repetimos o cálculo N vezes, com N grande

Após muitas iterações



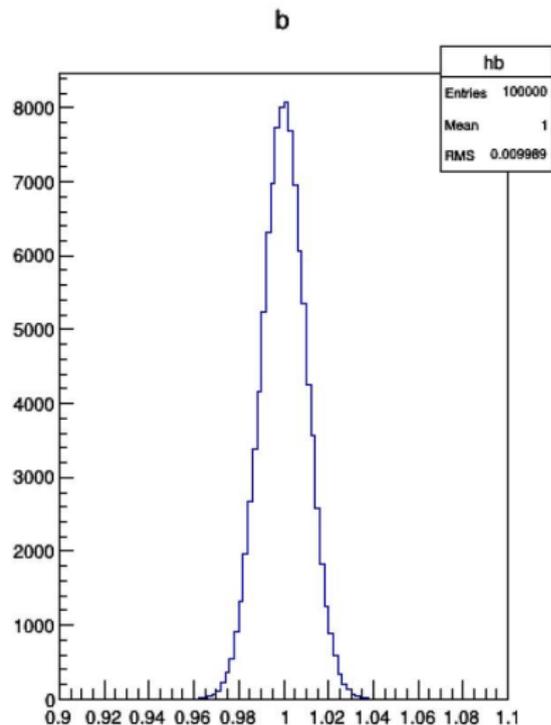
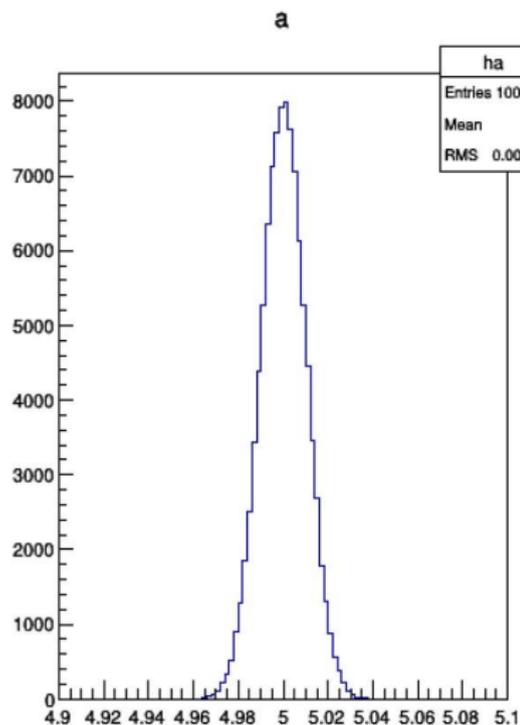
Após muitas iterações



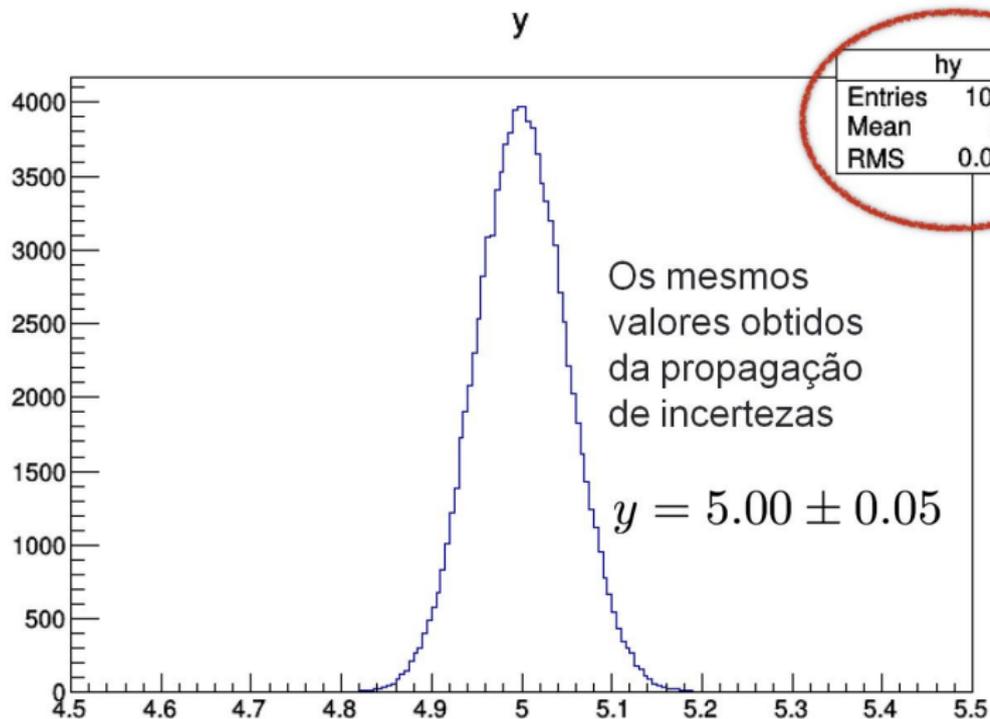
- A fórmula de propagação de incertezas pode dar a falsa impressão de que basta conhecer médias e variâncias e aplicar fórmulas
- A fórmula de propagação vale para incertezas pequenas em torno de uma média (expansão de Taylor de primeira ordem)

- Vamos retomar o mesmo exercício com:
 - ▶ $a = 5.00 \pm 0.01$
 - ▶ $b = 1.00 \pm 0.01$
 - ▶ $y = 5.00 \pm 0.05$ (por propagação)
- Como ficam as distribuições?

Após muitas iterações



Após muitas iterações



- O que fizemos é chamado de método de Monte Carlo para propagação de incertezas
- Conhecendo-se as FDPs das variáveis, realizamos sorteios das mesmas, calculamos a variável desconhecida e obtemos a FDP desta
- A análise da FDP fornece informações sobre valores mais prováveis, médias, variâncias, etc.

- Nem sempre obtemos FDPs gaussianas! CUIDADO!
 - ▶ Sendo assim, médias e desvios padrão podem não fornecer toda informação.
- É comum (em algumas áreas) apresentar as FDPs e não apenas números com incertezas.
- **MUITOS físicos passam batido por isto.** É extremamente comum negligenciar isto e assumir que tudo no universo é gaussiano. Não quer dizer que é correto!

- No método que desenvolvemos, supomos que a e b são independentes
 - ▶ Sorteamos a e b de forma independente
 - ▶ Isto deixa implícito que $cov_{ab} = 0$
- Como fazer quando houver covariância entre as grandezas? Como sortear os valores?
 - ▶ Vamos abordar covariâncias em detalhe mais adiante