

Zákony hromadění chyb.

Zákon hromadění skutečných chyb. Zákon hromadění středních chyb.

Tomáš Bayer | bayertom@natur.cuni.cz

Přírodovědecká fakulta Univerzity Karlovy v Praze, Katedra aplikované geoinformatiky a kartografie.



Obsah přednášky

- 1 Chyby a jejich dělení
- 2 Zákon hromadění náhodných chyb
- 3 Zákon hromadění skutečných chyb
- 4 Zákon hromadění středních chyb

1. Úvod

V přírodních vědách nás zajímají jak kvalitativní tak kvantitativní charakteristiky.

Kvantitativní charakteristiky zpravidla určovány měřeními: délka, úhel, čas, odrazivost...

Při opakovaném měření získáme různý výsledek \Rightarrow rušivé vlivy.

Zvýšení přesnosti: lepší metodika, přesnější přístroj, snížení vlivu okolních chyb.

Výsledek měření náhodnou veličinou.

Cílem vyrovnání nalezení nejspolehlivější hodnoty (střední hodnota) a stanovení meze spolehlivosti (chyba).

2. Veličina a její chyba

Přibližná x (měřená) a skutečná X (neznámá)

Skutečná chyba ε

$$\varepsilon = X - x \quad \varepsilon > 0 \Leftrightarrow X > x \mid \varepsilon < 0 \Leftrightarrow X < x.$$

Určení skutečné hodnoty

$$X = x + \varepsilon.$$

Odhad skutečné chyby ε_x

$$|\varepsilon| = |X - x| \leq \varepsilon_x.$$

Platí

$$x - \varepsilon_x \leq X \leq x + \varepsilon_x \Rightarrow X = x \pm \varepsilon_x.$$

3. Veličina a její chyba

Jedno měření = žádné měření

$$x_1 = X - \varepsilon_1, x_2 = X - \varepsilon_2, \dots, x_n = X - \varepsilon_n$$

Skutečná chyba

$$\varepsilon_j = X - x_j. \quad (1)$$

Skutečná hodnota

$$X = x_j + \varepsilon_j.$$

X nebývá známa, místo ní zavádíme vyrovnanou hodnotu \bar{x} .

Oprava

$$v_j = \bar{x} - x_j. \quad (2)$$

Relativní chyba

$$\varepsilon_r = \frac{\varepsilon}{|X|}. \quad (3)$$

4. Typy chyb

Existují čtyři základní skupiny chyb:

- 1 *Omyly*
Špatná metodika, nesprávný postup, omyl.
- 2 *Hrubé chyby*
Měření za nepříznivých okolností.
Odstranění opakovaným měřením, možno detekovat v datech.
Každá metoda a postup má stanovenou přesnost: chyby v mezích jsou nevyhnutelné, nad tyto meze hrubé.
- 3 *Náhodné chyby Δ*
Náhodné hodnoty, vzájemně nezávislé.
- 4 *Systematické chyby c*
Podobné hodnoty, vzájemně závislé.

Náhodné a systematické chyby patří mezi **nevyhnutelné chyby**, nelze je eliminovat žádnou měřickou technikou.

5. Náhodné a systematické chyby

Náhodné chyby Δ

Náhodný charakter, proměnlivé za stejných podmínek, stejné metodice.

Vzájemně nezávislé, nelze jejich hodnoty předvídat.

$$E(\Delta) = 0.$$

Systematické chyby c

Nabývají podobných hodnot, ovlivněny nějakým faktorem v podobné míře.

Mají stejnou systematickou složku, vzájemně závislé (korelované).

- *Konstantní:*

stejná velikost a znaménko, nelze vyloučit měřením/výpočtem:

$$x_1 = X - c, x_2 = X - c, \dots, x_n = X - c$$

- *Proměnlivé:*

Hodnoty rámcově proměnlivé, avšak nikoliv zcela náhodné, $E(c) = \bar{c}$.

Skutečná chyba

$$\varepsilon_j = \Delta_j + c_j.$$

(4)

6. Zákon hromadění náhodných chyb

Náhodné chyby jednotlivě nepodléhají zákonitostem, jako celek pro ně platí pravidla jako u náhodných jevů.

Tři **Gaussovy zákonitosti**:

Z1: Malé chyby se vyskytují častěji než velké chyby.

Z2: Chyby nad určitou mez se nevyskytují.

Z3: Pravděpodobnost vzniku kladné/záporné chyby je stejná.

Elementární chyba δ

Náhodná chyba vzniká lineární kombinací většího počtu elementárních chyb δ různé velikosti, jejichž znaménko je náhodné (sečtou se či odečtou).

Velká chyba: střet elementárních chyb s kladnými znaménky.

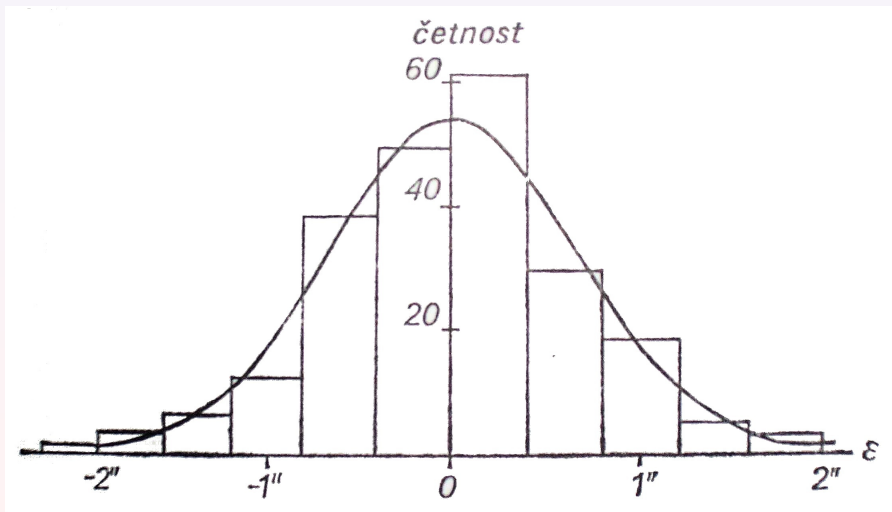
Malá chyba: střet elementárních chyb s různými znaménky.

$$\varepsilon = \sum_{j=1}^m \delta_j. \quad (5)$$

Veličina

$$x_i = X - \varepsilon_i, \quad \varepsilon_i = \sum_{j=1}^m \delta_{j,i} \Rightarrow x_i = X - \sum_{j=1}^m \delta_{j,i}$$

7. Ukázka rozložení chyb



8. Základní soubor a rozložení chyb

Veličinu X určujeme z konečného počtu měření tvořící aproximaci základního souboru.

Rozložení hodnot přibližně odpovídá Gaussovu rozdělení.

Střední hodnoty chyb a veličin

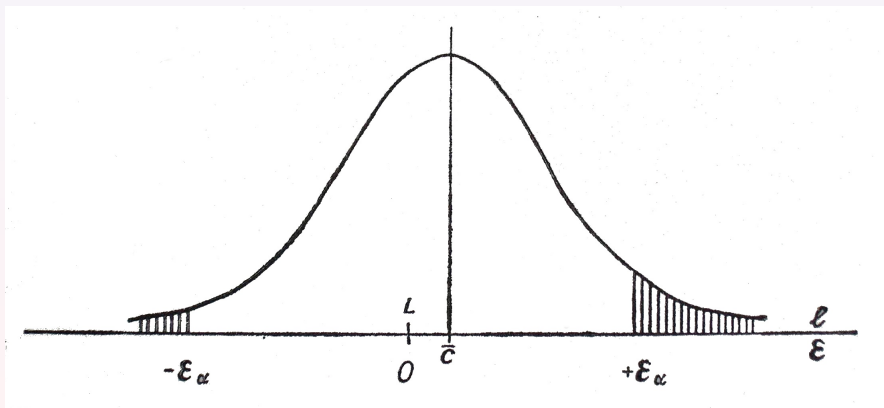
$$E(\delta) = 0, E(\varepsilon) = 0, E(x) = X. \quad (6)$$

Předpoklad působení náhodných chyb

$$\lim \frac{\sum_{i=1}^n \varepsilon_i}{n} = 0, \quad \lim \frac{\sum_{i=1}^n x_i}{n} = X.$$

Předpoklad působení systematických chyb

$$\lim \frac{\sum_{i=1}^n \varepsilon_i}{n} = \bar{c}, \quad \lim \frac{\sum_{i=1}^n x_i}{n} = X - \bar{c}.$$

9. Ukázka polohy \bar{c} : systematické chyby

10. Přesnost veličiny X

Hodnotu veličiny X lze odhadnout (měřit) různými metodami s různými hodnotami elementární chyby.

Každou z metod lze charakterizovat různým souborem hodnot ε_i .

Za **přesnější** označujeme takovou metodu, která má vůči jiné metodě menší rozptyl x_i kolem střední hodnoty.

Hodnotu rozptylu lze měřit

- střední chybou σ , $\sigma^2 = V(x)$.
- průměrnou chybou,
- pravděpodobnou chybou.

Variance $V(x)$

Druhý centrální moment

$$V(x) = E(x - E(x))^2 = E(\Delta^2) = \sigma^2.$$

U skutečných chyb definujeme **základní střední (kvadratickou) chybu** \bar{m}

$$\bar{m}^2 = E(x - X)^2 = E(\varepsilon^2) \Rightarrow \bar{m} = \sqrt{E(\varepsilon^2)}.$$

Mocnina základní střední chyby je střední hodnota ze čtverce skutečné chyby.

11. Vlastnosti základní střední chyby

Charakterizuje soubor hodnot jako celek, hodnotí jeho přesnost.

Čím větší hodnota \bar{m} , tím menší přesnost.

Platí i při výskytu systematických chyb, bývá nazývána úplnou variancí.

Pozor: $E(\Delta^2) \neq E(\varepsilon^2)$

$$E(\varepsilon^2) = E((\Delta + c)^2) = E(\Delta^2 + 2\Delta c + c^2)$$

Pak

$$E(\varepsilon^2) = E(\Delta^2) + 2E(\Delta)E(c) + E(c^2)$$

Platí

$$\bar{m}^2 = \sigma^2 + \bar{c}^2. \quad (7)$$

Základní střední chyba obsahuje vliv náhodné i systematické složky.

Čtverec základní střední chyby je součtem čtverců variance a střední hodnoty systematické složky (poloha centra).

12. Další charakteristiky přesnosti

Empirická střední chyba m

Náhodná veličina, spočtená z konečného souboru n měření.

Odmocnina z průměrné hodnoty čtverce chyb

$$m = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^n \varepsilon_i^2}{n}}. \quad (8)$$

Mezní chyba ε_α

Největší přípustná chyba.

Volena jako 2-3 násobek základní střední chyby (do intervalu padne 95% měření).

$$\varepsilon_\alpha \in \langle 2\bar{m}, 3\bar{m} \rangle. \quad (9)$$

Průměrná chyba ν

První moment, průměrná hodnota absolutní chyby.

$$\nu = E(|\varepsilon|). \quad (10)$$

13. Zákon hromadění skutečných chyb

Ukazuje vliv chyb vstupních veličin na jejich funkce.

Jeho znalost umožňuje volit metody a přístroje poskytující výsledek s požadovanou přesností.

Předpoklad: chyby vstupních veličin vzájemně nezávislé.

Dána:

Funkce f n proměnných x_1, x_2, \dots, x_n , diferencovatelná, spojitá

$$y = f(x_1, x_2, \dots, x_n).$$

Vstupní chyby argumentů $\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n$.

Hledáme:

Chybu funkce ε_f .

Odvození diferenciálem nebo Taylorovým rozvojem.

14. Odvození zákona hromadění skutečných chyb

Platí

$$f + \varepsilon_f = f(x_1 + \varepsilon_1, x_2 + \varepsilon_2, \dots, x_n + \varepsilon_n)$$

Taylorův rozvoj, neuvažujeme chyby vyšších řádů, existence derivací

$$f + \varepsilon_f = \cancel{f(x_1, x_2, \dots, x_n)} \Big|_0 + \frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \varepsilon_1 + \frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \varepsilon_2 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \varepsilon_n + R_2$$

Pak

$$\varepsilon_f = \frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \varepsilon_1 + \frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \varepsilon_2 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \varepsilon_n + R_2$$

Zákon hromadění skutečných chyb:

$$\varepsilon_f = \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_0 \cdot \varepsilon_i. \quad (11)$$

15. Varianta: levá strana také funkcí

Složitější případ, levá strana vztahu též funkcí

$$g(f) = f(x_1, x_2, \dots, x_n).$$

Pak

$$\cancel{f} + \frac{\partial g}{\partial f} \Big|_0 \cdot \varepsilon_f = \cancel{f(x_1, x_2, \dots, x_n)} \Big|_0 + \frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \varepsilon_1 + \frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \varepsilon_2 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \varepsilon_n + R_2.$$

Modifikovaná varianta zákona hromadění skutečných chyb

$$\varepsilon_f = \frac{1}{\frac{\partial g}{\partial f} \Big|_0} \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_0 \cdot \varepsilon_i. \quad (12)$$

Použití: kosínová věta

$$c = \sqrt{a^2 + b^2} - \dots \Rightarrow \varepsilon_c = \frac{1}{2}(\dots)^{-1/2} \varepsilon_a + \dots$$

$$c^2 = a^2 + b^2 - \dots \Rightarrow \varepsilon_c = \frac{1}{2c} [(2a + \dots)\varepsilon_a + \dots]$$

16. Obrácená úloha

Určení skutečných chyb argumentů tak, aby chyba funkce nepřekročila za danou hodnotu.

Chyby vstupních hodnot opět nezávislé.

Rovnice o více proměnných, lze řešit pouze při stanovení vhodných počátečních podmínek.

Dána:

Funkce f n proměnných x_1, x_2, \dots, x_n , diferencovatelná, spojitá

$$y = f(x_1, x_2, \dots, x_n).$$

Chyba funkce ε_f .

Hledáme:

Chyby argumentů $\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n$.

Dvě základní varianty:

- Princip stejného vlivu,
- Rovnost odhadu absolutních chyb.

17. Princip stejného vlivu

Platí

$$\varepsilon_f = \left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_0 \cdot \varepsilon_1 + \left. \frac{\partial f}{\partial x_2} \right|_0 \cdot \varepsilon_2 + \dots + \left. \frac{\partial f}{\partial x_n} \right|_0 \cdot \varepsilon_n$$

Podmínka: jednotlivé členy rozvoje se uplatní stejnou hodnotou

$$\left. \frac{\partial f}{\partial x_1} \right|_0 \cdot \varepsilon_1 = \left. \frac{\partial f}{\partial x_2} \right|_0 \cdot \varepsilon_2 = \dots = \left. \frac{\partial f}{\partial x_n} \right|_0 \cdot \varepsilon_n.$$

Pak

$$\varepsilon_f = n \left. \frac{\partial f}{\partial x_i} \right|_0 \cdot \varepsilon_i.$$

Výsledný vztah

$$\varepsilon_i = \frac{\varepsilon_f}{n \left. \frac{\partial f}{\partial x_i} \right|_0}. \quad (13)$$

V některých případech nelze použít, příliš vysoké požadavky přesnosti na argumenty.

18. Rovnost odhadu absolutních chyb

Předpokládáme, že všechny argumenty mají být určeny se stejnou hodnotou skutečné chyby.

Vliv jednotlivých členů bude různý.

Podmínka

$$\varepsilon_1 = \varepsilon_2 = \dots = \varepsilon_n = \varepsilon.$$

Pak

$$\varepsilon_f = \varepsilon \left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 + \frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \right).$$

$$\varepsilon_f = \varepsilon \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_0.$$

Výsledný vztah

$$\varepsilon = \frac{\varepsilon_f}{\sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_0}. \quad (14)$$

19. Zákon hromadění středních chyb

Skutečné chyby v praxi nebývají, na rozdíl od středních chyb, známy.

Předpoklady:

- “Sudé” rozdělení pravděpodobnosti, $E(\varepsilon_i) = 0$
- Chyby jsou vzájemně nezávislé.
- Funkce jsou spojité a diferencovatelné.

Dána:

Funkce f n proměnných x_1, x_2, \dots, x_n , diferencovatelná, spojitá

$$y = f(x_1, x_2, \dots, x_n).$$

Vstupní chyby argumentů $\bar{m}_1, \bar{m}_2, \dots, \bar{m}_n$.

Hledáme:

Chybu funkce \bar{m}_f .

20. Odvození zákona hromadění středních chyb (1/2)

Vyjdeme ze vztahu

$$\varepsilon_f = \frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \varepsilon_1 + \frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \varepsilon_2 + \dots + \frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \varepsilon_n.$$

Umocníme na druhou a přeuspořádáme

$$\begin{aligned} \varepsilon_f \varepsilon_f &= \left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \varepsilon_1 \right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \varepsilon_2 \right)^2 + \dots + \left(\frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \varepsilon_n \right)^2 \\ &+ 2 \frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \varepsilon_1 \frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \varepsilon_2 \dots \frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \varepsilon_n + \dots \end{aligned}$$

Aplikujeme E

$$\begin{aligned} E(\varepsilon_f \varepsilon_f) &= E \left[\left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \varepsilon_1 \right)^2 \right] + E \left[\left(\frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \varepsilon_2 \right)^2 \right] + \dots + E \left[\left(\frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \varepsilon_n \right)^2 \right] \\ &+ 2E \left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \varepsilon_1 \right) E \left(\frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \varepsilon_2 \right) \dots E \left(\frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \varepsilon_n \right) + \dots \end{aligned}$$

21. Odvození zákona hromadění středních chyb (2/2)

Platí

$$\bar{m}_i^2 = E(\varepsilon_i^2) \quad E(\varepsilon_i) = 0.$$

Všechny smíšené členy vypadnou.

Pak

$$\bar{m}_f^2 = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \bar{m}_1 \right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \bar{m}_2 \right)^2 + \dots + \left(\frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \bar{m}_n \right)^2 + 0.$$

Zákon hromadění středních chyb

$$\bar{m}_f^2 = \sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_0 \cdot \bar{m}_i \right)^2 \quad (15)$$

22. Varianta: levá strana také funkcí (1/2)

Složitější případ, levá strana vztahu též funkcí

$$g(f) = f(x_1, x_2, \dots, x_n).$$

Pak

$$\begin{aligned} \left(\frac{\partial g}{\partial f} \Big|_0 \cdot \varepsilon_f \right)^2 &= \left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \varepsilon_1 \right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \varepsilon_2 \right)^2 + \dots + \left(\frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \varepsilon_n \right)^2 + \\ &+ 2 \frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \varepsilon_1 \frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \varepsilon_2 \dots \frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \varepsilon_n + \dots \end{aligned}$$

Aplikace střední hodnoty

$$\begin{aligned} E \left[\left(\frac{\partial g}{\partial f} \Big|_0 \cdot \varepsilon_f \right)^2 \right] &= E \left[\left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \varepsilon_1 \right)^2 \right] + E \left[\left(\frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \varepsilon_2 \right)^2 \right] + \dots + E \left[\left(\frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \varepsilon_n \right)^2 \right] + \\ &+ 2E \left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \varepsilon_1 \right) E \left(\frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \varepsilon_2 \right) \dots E \left(\frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \varepsilon_n \right) + \dots \end{aligned}$$

23. Varianta: levá strana také funkcí (2/2)

Pak

$$\begin{aligned} \overline{m}_f^2 \left(\frac{\partial g}{\partial f} /_0 \cdot \varepsilon_f \right)^2 &= \left(\frac{\partial f}{\partial x_1} /_0 \cdot \overline{m}_1 \right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial x_2} /_0 \cdot \overline{m}_2 \right)^2 + \dots \\ &\dots + \left(\frac{\partial f}{\partial x_n} /_0 \cdot \overline{m}_n \right)^2. \end{aligned}$$

Modifikovaná varianta zákona hromadění středních chyb

$$\overline{m}_f^2 = \frac{1}{\left(\frac{\partial g}{\partial f} /_0 \cdot \varepsilon_f \right)^2} \sum_{i=1}^n \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} /_0 \cdot \overline{m}_i \right)^2 \quad (16)$$

24. Obrácená úloha

Určení skutečných chyb argumentů tak, aby chyba funkce nepřekročila za danou hodnotu.

Dána:

Funkce f n proměnných x_1, x_2, \dots, x_n , diferencovatelná, spojitá

$$y = f(x_1, x_2, \dots, x_n).$$

Chyba funkce \bar{m}_f .

Hledáme:

Chyby argumentů $\bar{m}_1, \bar{m}_2, \dots, \bar{m}_n$.

Dvě základní varianty:

- Princip stejného vlivu,
- Rovnost odhadu absolutních chyb.

25. Princip stejného vlivu

Jednotlivé členy mají stejný vliv

$$\left(\frac{\partial f}{\partial x_1} \Big|_0 \cdot \bar{m}_1 \right)^2 = \left(\frac{\partial f}{\partial x_2} \Big|_0 \cdot \bar{m}_2 \right)^2 = \left(\frac{\partial f}{\partial x_n} \Big|_0 \cdot \bar{m}_n \right)^2$$

Pak

$$\bar{m}_f^2 = n \left(\frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_0 \cdot \bar{m}_i \right)^2$$

Výsledný vztah

$$\bar{m}_i = \frac{\bar{m}_f}{\sqrt{n} \frac{\partial f}{\partial x_i} \Big|_0}. \quad (17)$$