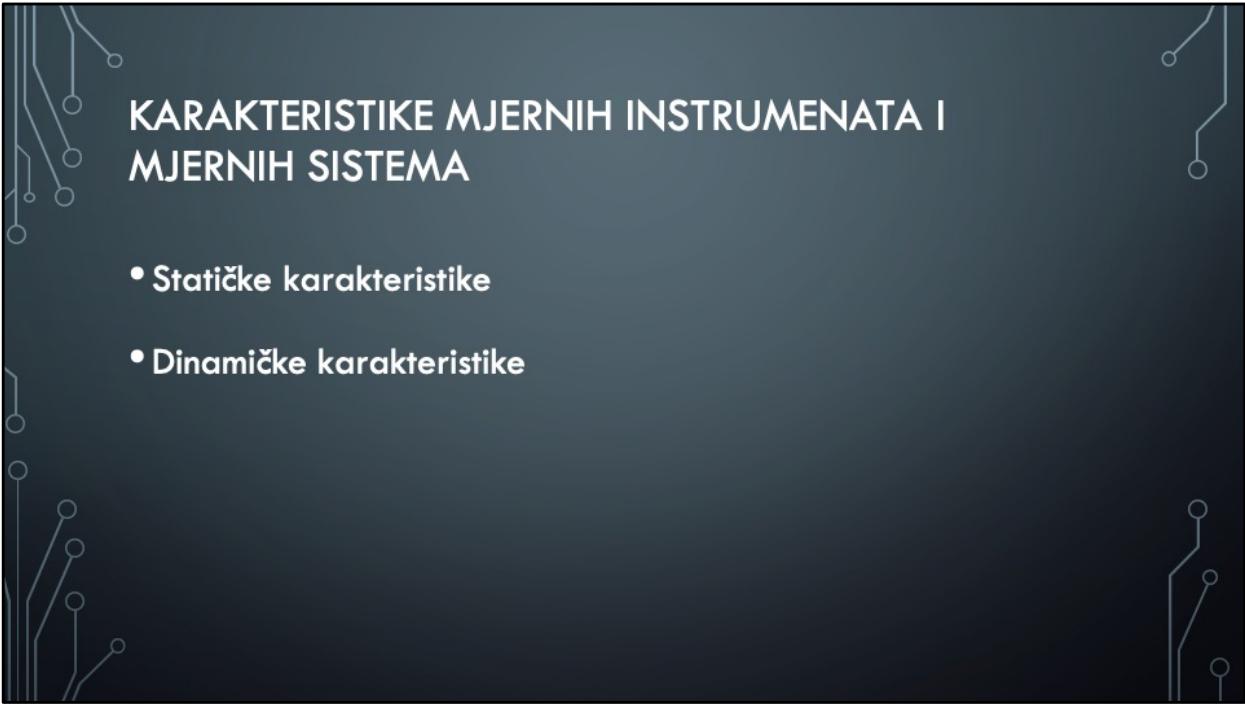




# **OSNOVNE KARAKTERISTIKE MJERNIH INSTRUMENATA I MJERNIH SISTEMA GREŠKE MJERENJA I OBRADA REZULTATA MJERENJA**

MJERENJA U ELEKTRONICI, ETR, ELEKTRONIKA

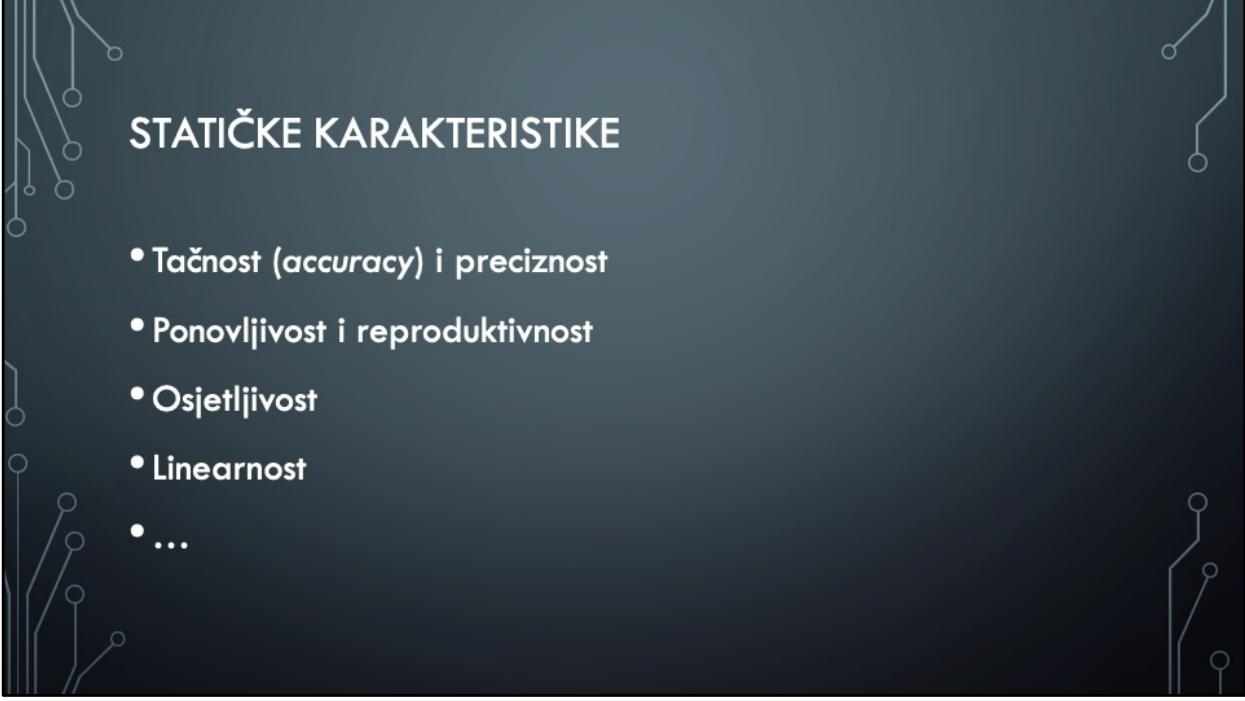
DOC. DR MILENA ERCEG



## KARAKTERISTIKE MJERNIH INSTRUMENATA I MJERNIH SISTEMA

- Statičke karakteristike
- Dinamičke karakteristike

Mnoge primjene podrazumijevaju mjerjenja veličina koje su konstantne ili se veoma sporo mijenjaju u vremenu. Za mjerjenje ovakvih veličina dovoljno je poznavati samo statičke karakteristike mjernog sistema. Sa druge strane, ukoliko je u pitanju mjerjenje veličina koje se brzo mijenjaju u vremenu, mora uzeti u obzir dinamička zavisnost između ulaza i izlaza sistema. Ta zavisnost se opisuje diferencijalnim jednačinama, a odgovarajuće karakteristike se označavaju kao dinamičke karakteristike.



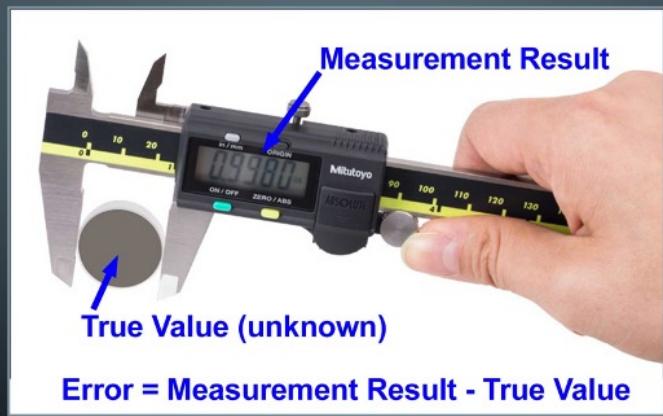
## STATIČKE KARAKTERISTIKE

- Tačnost (accuracy) i preciznost
- Ponovljivost i reproduktivnost
- Osjetljivost
- Linearnost
- ...

Sve statičke performanse se dobijaju u procesu koji se označava kao statička kalibracija.

Kalibracija podrazumijeva poređenje performansi instrumenta sa primarnim ili sekundarnim standardom većeg stepena tačnosti, ili sa instrumentom poznate tačnosti. Veoma je značajno da se mjerjenje obavlja u odnosu na relevantne standarde.

## TAČNA (STVARNA) VRIJEDNOST



<https://www.engineering.com/story/vda-5-combining-uncertainty-evaluation-with-gage-studies>

Tačna vrijednost se može definisati kao srednja vrijednost rezultata beskonačnog broja mjerena ukoliko ukupna srednja devijacija teži nuli.

Nemoguće je pouzdano znati da li je izmjerena vrijednost jednaka tačnoj vrijednosti.

## STATIČKA GREŠKA

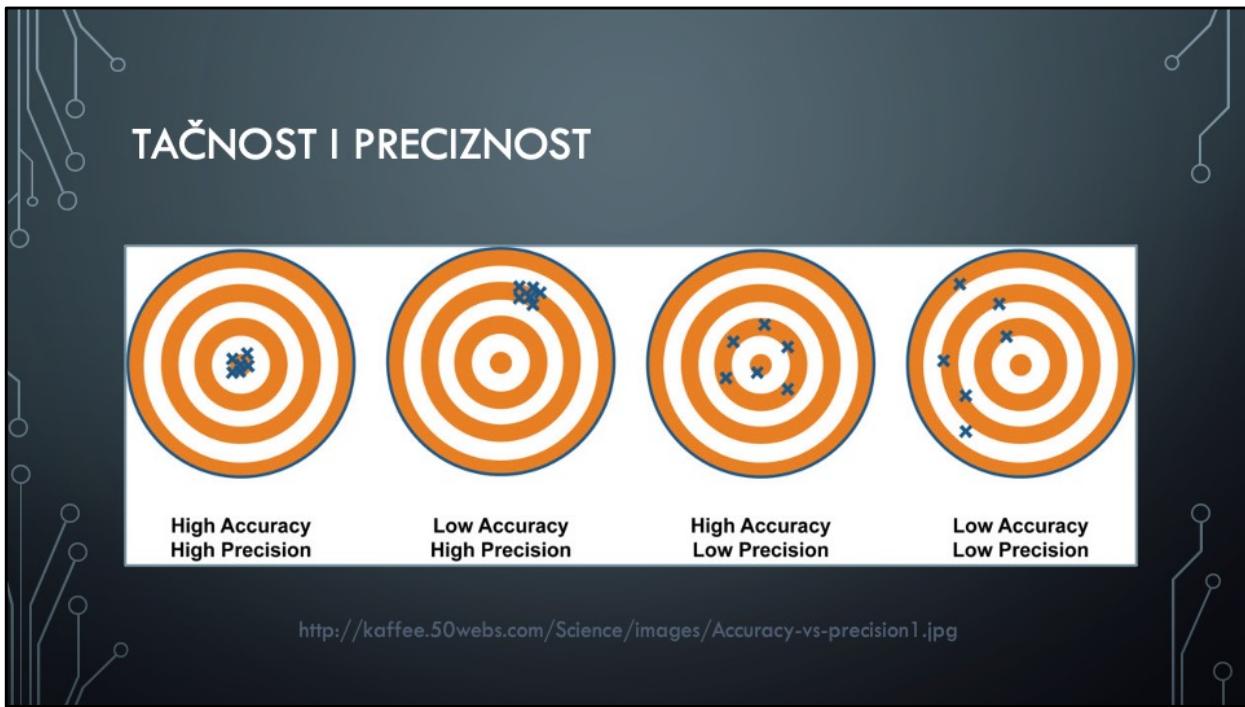
$$\delta A = A_m - A_t$$

$$\epsilon_R = \frac{\delta A}{A_t} = \frac{A_m - A_t}{A_t}$$

$$A_t = \frac{A_m}{(1 + \epsilon_R)} \approx A_m(1 - \epsilon_R)$$

Najznačajnija karakteristika mjernog instrumenta je njegova tačnost. Tačnost definiše odstupanje (ili slaganje) izmjerene veličine od njene tačne (stvarne) vrijednosti.

Tačnost instrumenta se izražava preko njegove greške. Statička greška instrumenta predstavlja razliku izmjerene i tačne vrijednosti mjerene veličine. Relativna statička greška se definiše kao odnos absolutne statičke greške i stvarne vrijednosti mjerene veličine.



Tačnost instrumenta je mjera koliko je rezultat mjerjenja na tom instrumentu blizak stvarnoj vrijednosti veličine koja se mjeri.

Preciznost je mjera ponovljivosti mjernog instrumenta, mjera stepena slaganja rezultata mjerjenja u okviru grupe izmijerenih rezultata.

Preciznost je neophodan, ali ne i dovoljan uslov tačnosti.

## TAČNOST I PRECIZNOST

Primjer: Digitalni voltmeter ima tačnost  $\pm 0.2\%$  i pokazuje napon 8.135 V. Kolika je preciznost i tačnost mjerena?

## TAČNOST I PRECIZNOST

Primjer: Digitalni voltmeter ima tačnost  $\pm 0.2\%$  i pokazuje napon 8.135 V. Kolika je preciznost i tačnost mjerena?

Rješenje:

Preciznost mjerena je 1 mV, međutim tačna vrijednost napona je negdje između 8.119 V i 8.151 V. Dakle, iako je preciznost mjerena 1 mV, tačnost je za datu vrijednost napona  $\pm 16\text{ mV}$ .

## ZNAČAJNE CIFRE

Primjer: Ukoliko instrument pokazuje napon 256 V (tri značajne cifre), to znači da je vrijednost napona bliža 256 V, nego 255 V ili 257 V. Sa druge strane, ukoliko instrument pokazuje 256.0 V (četiri značajne cifre), to znači da je vrijednost napona bliža 256.0, nego 255.9 V ili 256.1 V.

Preciznost mjernog instrumenta (samim tim i mjerena) se može ocijeniti na osnovu broja značajnih cifara kojima se prikazuje rezultat mjerena. Veći broj značajnih cifara znači i veću preciznost instrumenta.

Veoma često se izmjereni rezultat bilježi na način da se za posljednju cifru uzme ona za koju se vjeruje da je najbliža stvarnoj vrijednosti mjerene veličine. To znači da je rezultat u okviru  $\pm 1$  zadnje značajne cifre.

Ocjena preciznosti na osnovu broja značajnih cifara ne odgovara preciznosti koja se definiše relativnim odstupanjem.

## ZNAČAJNE CIFRE

### Raspon moguće greške

- Primjer: Ukoliko je očitan napon  $25.7 \text{ V}$ , rezultat se može zapisati kao  $25.7 \text{ V} \pm 0.05 \text{ V}$ , što znači da je raspon moguće greške  $0.1 \text{ V}$ , odnosno da je rezultat u opsegu  $25.65 \text{ V}$  i  $25.75 \text{ V}$ .

## ZNAČAJNE CIFRE

### Raspon moguće greške

- Primjer: Ukoliko je očitan napon  $25.7 \text{ V}$ , rezultat se može zapisati kao  $25.7 \text{ V} \pm 0.05 \text{ V}$ , što znači da je raspon moguće greške  $0.1 \text{ V}$ , odnosno da je rezultat u opsegu  $25.65 \text{ V}$  i  $25.75 \text{ V}$ .
- Primjer: Pretpostavimo da je otpornost data kao  $100 \Omega \pm 0.5 \Omega$ . Opseg moguće greške je  $1 \Omega$ , što iznosi  $1\%$  nominalne vrijednosti. Ukoliko je sa tri cifre data otpornost od  $999 \Omega \pm 0.5 \Omega$ , opseg moguće greške je takođe  $1 \Omega$ , međutim to je oko  $0.1\%$  nominalne vrijednosti.

## ZNAČAJNE CIFRE

Primjer: Izmjerene su otpornosti  $R_1 = 72.3 \Omega$ ,  $R_2 = 2.73 \Omega$  i  $R_3 = 0.612 \Omega$ , pri čemu je opseg moguće greške otpornosti  $\pm 1$  posljednje značajne cifre. Odrediti ekvivalentnu otpornost redno vezanih otpornika  $R_1$ ,  $R_2$  i  $R_3$ .

## ZNAČAJNE CIFRE

Primjer: Izmjerene su otpornosti  $R_1 = 72.3 \Omega$ ,  $R_2 = 2.73 \Omega$  i  $R_3 = 0.612 \Omega$ , pri čemu je opseg moguće greške otpornosti  $\pm 1$  posljednje značajne cifre. Odrediti ekvivalentnu otpornost redno vezanih otpornika  $R_1$ ,  $R_2$  i  $R_3$ .

Rješenje:

72.3

2.73

0.612  
—  
75.642

Ekvivalentna otpornost iznosi  $75.6 \Omega$ . Nema smisla zapisivati više od jedne "nesigurne" cifre.

## ZNAČAJNE CIFRE

Primjer: Izmjereni su napon 12.16 V i struja 1.34 A. Izračunati snagu.

## ZNAČAJNE CIFRE

Primjer: Izmjereni su napon 12.16 V i struja 1.34 A. Izračunati snagu.

Rješenje:

$$12.16 \times 1.34 = 16.2944$$

Snaga iznosi 16.3 W. Nema smisla zapisivati više od jedne "nesigurne" cifre.

## ZNAČAJNE CIFRE

Primjer: Dva otpornika otpornosti  $R_1 = 28.7 \Omega$  i  $R_2 = 3.624 \Omega$  su vezani redno.

Odrediti ekvivalentnu otpornost vodeći računa o mogućem broju značajnih cifara.

## ZNAČAJNE CIFRE

Primjer: Dva otpornika otpornosti  $R_1 = 28.7 \Omega$  i  $R_2 = 3.624 \Omega$  su vezani redno. Odrediti ekvivalentnu otpornost vodeći računa o mogućem broju značajnih cifara.

Rješenje:

28.7

3.624

32.324

Ekvivalentna otpornost iznosi  $32.3 \Omega$ . Otpornost  $R_1$  ima manju preciznost koja iznosi desetinu oma, zapisana je sa tri značajne cifre. Samim tim ni rezultat ne može imati veću preciznost.

## ZNAČAJNE CIFRE

Primjer: Prilikom određivanja napona na krajevima otpornika, izmjerena je struja 4.37 A kroz otpornik otpornosti  $31.27 \Omega$ . Koliko iznosi traženi napon?

## ZNAČAJNE CIFRE

Primjer: Prilikom određivanja napona na krajevima otpornika, izmjerena je struja 4.37 A kroz otpornik otpornosti 31.27  $\Omega$ . Koliko iznosi traženi napon?

Rješenje:

$$4.37 \times 31.27 = 136.6499$$

Traženi napon iznosi 137 V. Rezultat se može zapisati kroz tri značajne cifre. Kako se računski dobija 136.6499 V, pravilno je zapisati da je traženi napon 137 V.



## PONOVLJIVOST I REPRODUKTIVNOST

- Ponovljivost
- Reproduktivnost
- *Drift*

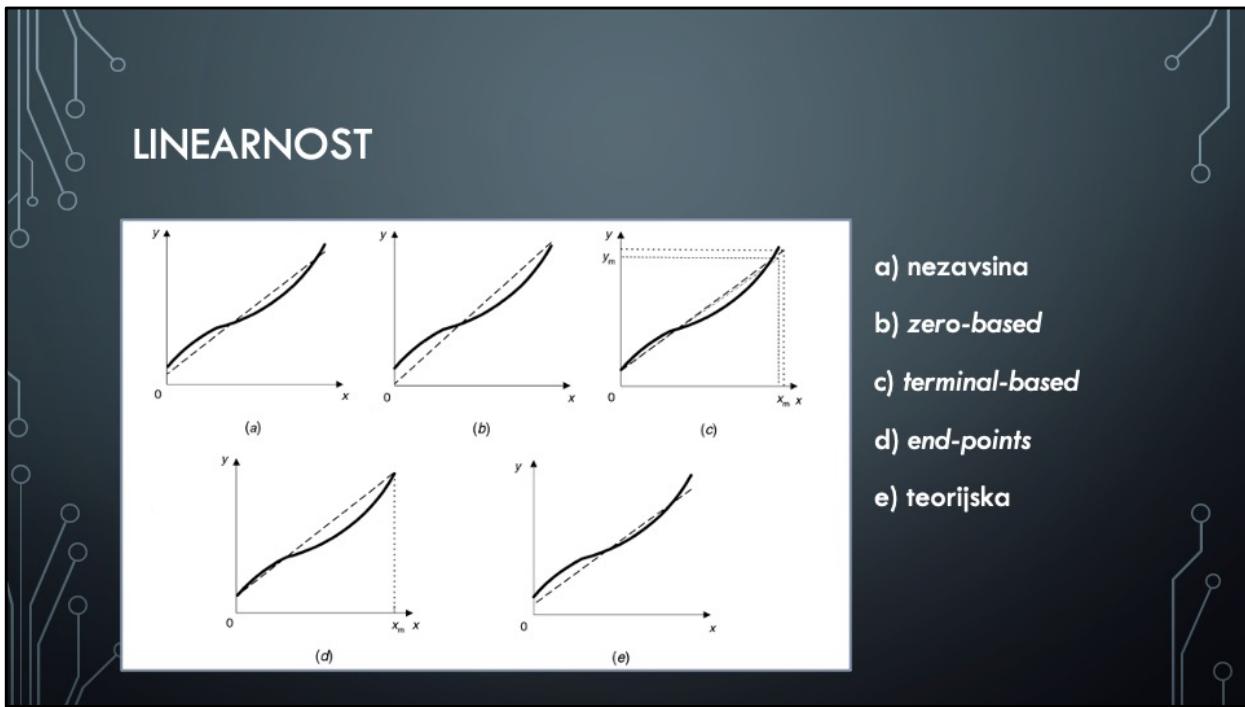
**Ponovljivost** se odnosi na stepen slaganja među sukcesivnim rezultatima mjerena do kojih se došlo istim metodama, pod istim mjernim uslovima i u kratkom vremenskom intervalu.

**Reproduktivnost** se takođe odnosi na stepen slaganja između sukcesivnih očitavanja kada se ista veličina mjeri datom metodom, ali u ovom slučaju u pitanju je duži vremenski interval, različiti instrumenti, različite laboratorije, ili različiti operatori. Promjene u vremenu na izlazu sistema, pri konstantnom ulazu, izražavaju se kroz ***drift***.

## STATIČKA OSJETLJIVOST

$$S = \frac{\Delta q_o}{\Delta q_i}$$

Statička osjetljivost predstavlja zavisnost izlaza mjernog instrumenta od promjene mjerene veličine.



Linearost predstavlja stepen poklapanja između kalibracione krive i specifične prave linije. U zavisnosti od načina formiranja specifične prave u odnosu na koju se posmatra linearost, razlikuje se nekoliko slučajeva:

slika a) **Nezavisna linearost.** Prava linija se definiše na osnovu kriterijuma sume najmanjih kvadrata. Ovom metodom se najčešće dobija najmanja greška linearnosti.

slika b) **Zero-based linearost.** Prava linija se definiše takođe na osnovu metoda sume najmanjih kvadrata, ali uz dodatni uslov da prolazi kroz nulu.

slika c) **Terminal-based linearost.** Prava linija se definiše na osnovu izlaza koji odgovara najmanjoj vrijednosti ulazne veličine i teorijske vrijednosti izlaza za maksimalnu vrijednost ulazne veličine.

slika d) **End-points linearost.** Prava linija se definiše na osnovu stvarne vrijednosti izlazne veličine za minimalnu i maksimalnu vrijednost ulazne veličine.

slika e) **Teorijska linearost.** Prava linija se definiše na osnovu teorijskih analiza i matematičkog modelovanja u toku dizajniranja sistema.

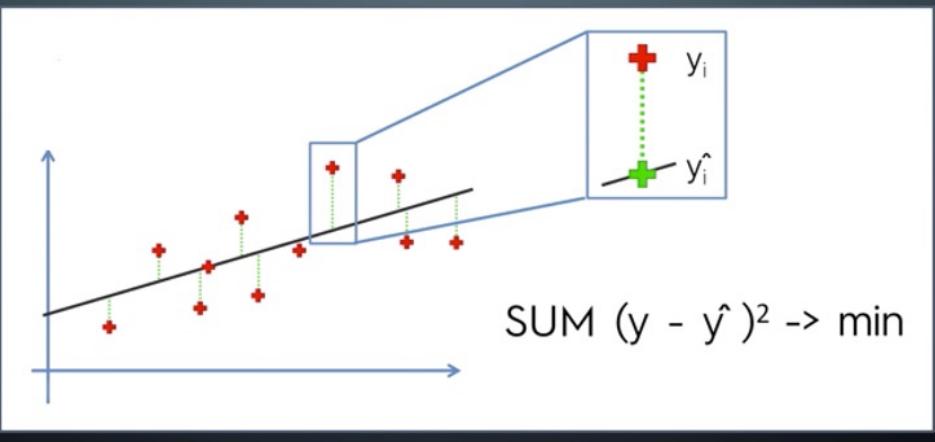
- a) nezavisna
- b) zero-based
- c) terminal-based
- d) end-points
- e) teorijska

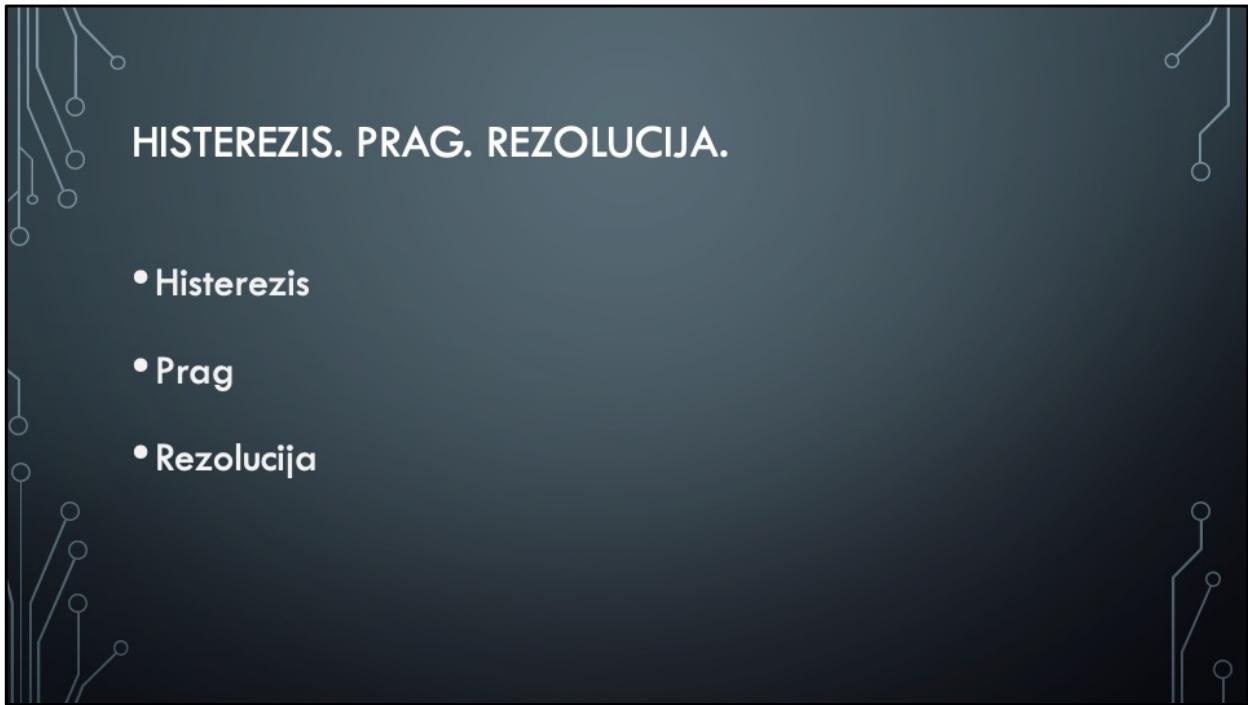
Prednost visoke linearnosti jeste u tome što se na osnovu očitanog izlaza i poznate (približno konstantne) osjetljivosti sistema operacijom dijeljenja dolazi do tražene vrijednosti.

Za mnoge mjerne sisteme bazirane na mikrokontroleru, ponovljivost je značajnija od linearnosti jer se na osnovu ulaza i odgovarajućeg izlaza formiraju *look-up* tabele čije dimenzije se značajno mogu redukovati interpolacijom. U savremenim sistemima koriste se i neuralne mreže istrenirane da za dati ulaz odrede izlaz, a koje su dovoljno jednostavne da se mogu implementirati uz pomoć mikrokontrolera.

Osnovni faktori koji utiču na linearnost jesu rezolucija, prag (*threshold*) i histerezis.

## METOD NAJMANJIH KVADRATA



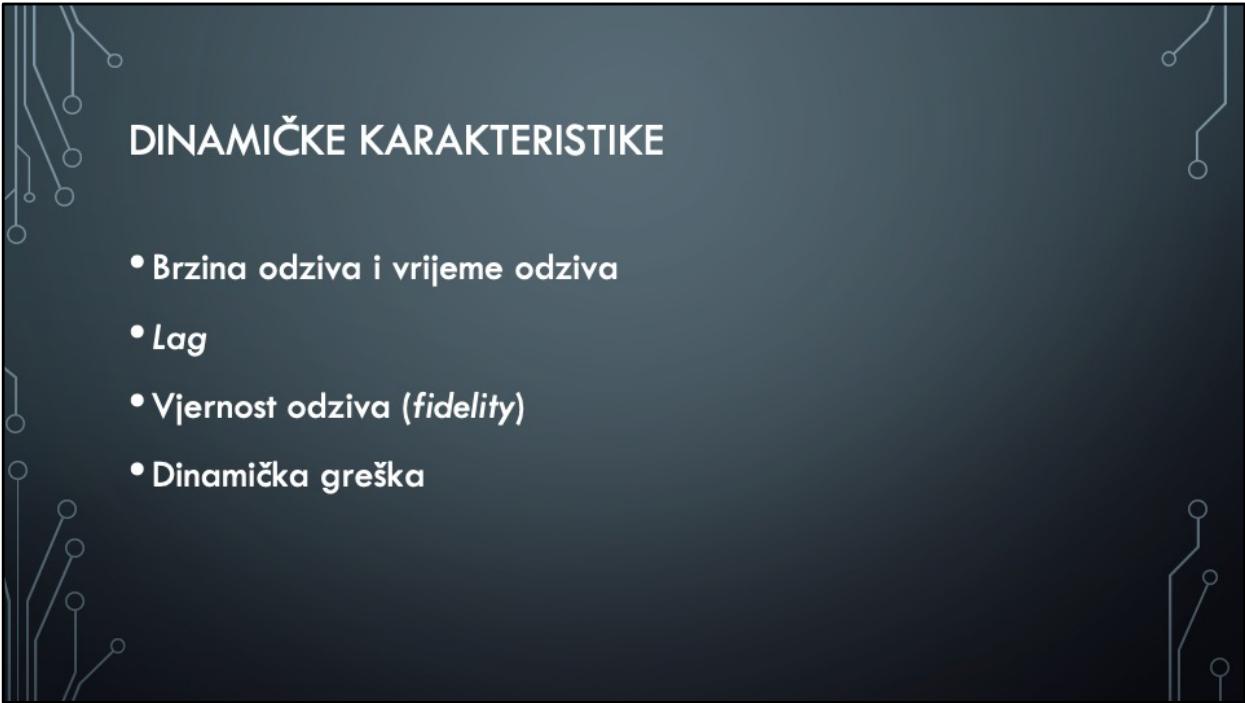


- Histerezis
- Prag
- Rezolucija

**Histerezis** se odnosi na razliku izlaza za istu vrijednost na ulazu, u zavisnosti od toga da li se vrijednosti na ulazu postepeno povećavaju ili smanjuju prema datoј vrijednosti.

Minimalna vrijednost ulaza za koju postoji odziv, označava se kao **prag**. Prag je dakle najmanja mjerljiva vrijednost mjerene veličine.

Minimalna promjena mjerene veličine koja izaziva promjenu na izlazu se označava kao **rezolucija**. Rezolucija je dakle minimalna mjerljiva promjena mjerene veličine.



## DINAMIČKE KARAKTERISTIKE

- Brzina odziva i vrijeme odziva
- Lag
- Vjernost odziva (*fidelity*)
- Dinamička greška

Dinamičke karakteristike mjernog sistema opisuju ponašanje sistema kada se mjerena veličina relativno brzo mijenja u vremenu.

Kada se na ulaz mjernog sistema dovede mjerena veličina, mjerni sistem ne može postići stacionarno (*steady*) stanje odmah, već preko prelaznog (*transient*) stanja postepeno prelazi u stacionarno stanje.

Postoje situacije kada prelazno stanje nema poseban značaj i tada je dovoljno razmatrati odziv sistema u stacionarnom stanju. Međutim, nerijetko je važno posmatrati i prelazno stanje, odnosno odziv sistema u prelaznom stanju (*transient response*) kako bi se zaključilo o načinu prevođenja sistema u stacionarno stanje. Na brzinu odziva sistema utiče prisustvo elemenata koji „skladište“ energiju, kao što su inertni elementi (masa, induktivnost,...) i kapacitivni elementi (električna, termalna, fluida,...). Osim ovog ograničenja, postoji i vremensko kašnjenje do koga dolazi kada sistem „čeka“ određenu promjenu ili akciju.

Mnogi mjerni sistemi za industrijske, vazduhoplovne, medicinske i druge primjene su izloženi stimulusima koji su po svojoj prirodi promjenljivi. Ulazu koji se mijenja u vremenu odgovara vremenski promjenljiv odziv. Ponašanje sistema pod ovakvim okolnostima se opisuje dinamičkim odzivom sistema.

Osnovne dinamičke karakteristike mjernog sistema su:

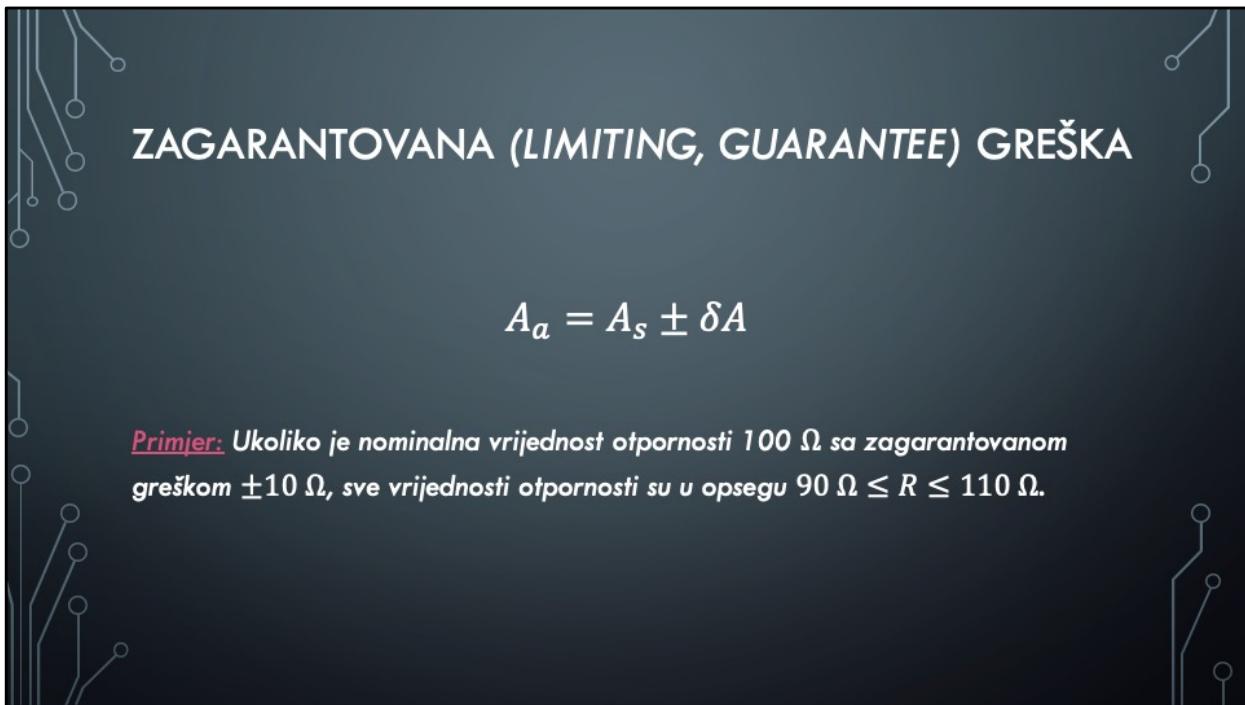
- Brzina odziva i vrijeme odziva
- *Lag*
- Vjernost odziva (*Fidelity*)
- Dinamička greška

**Brzina odziva** sistema ukazuje koliko brzo sistem reaguje na promjene mjerene veličine. **Vrijeme odziva** se definiše kao vremenski interval koji je potreban mjernom sistemu da uspostavi stacionarno stanje od trenutka dovođenja pobude. Za odskočnu pobudu, vrijeme odziva se može definisati kao vrijeme koje je potrebno da odziv sistema dostigne određeni procenat vrijednosti u stacionarnom stanju.

Mjerni sistem ne reaguje trenutno na pobudu. **Lag** predstavlja kašnjenje odziva mjernog sistema u odnosu na promjenu mjerene veličine. Ovo vrijeme postaje kritično kod aplikacija gdje se od mjernog sistema očekuje veoma visoka brzina.

**Fidelity** se definiše kao sposobnost sistema da reprodukuje odziv u formi pobude. Ukoliko se, na primjer, ulazna veličina linearno mijenja i ukoliko se izlaz sistema takođe linearno mijenja, vjernost sistema je 100 %. U idealnom slučaju vjernost sistema ima vrijednost 100 % što znači da odziv i pobuda imaju potpuno istu formu bez bilo kakvih distorzija koje uvodi sistem. Vremenski *lag* ili fazna razlika između izlaza i ulaza nisu uključeni u definiciju vjernosti odziva.

**Dinamička greška** predstavlja razliku između tačne vrijednosti veličine koja se mijenja u vremenu i vrijednosti koju pokazuje mjerni instrument, ukoliko ne postoji statička greška. Ukupna dinamička greška mjernog sistema je kombinacija vjernosti odziva, vremenskog *lag*-a i fazne razlike između ulaza i izlaza sistema.



Ne postoji elektronska komponenta ili uređaj koji je savršeno tačan. Svi oni posjeduju određenu grešku. Važno je razumjeti kako su greške specificirane i kako zajedno utiču na formiranje ukupne greške. Iako postoji mogućnost da se greške međusobno ponište, uvijek treba uzeti u obzir najlošiji mogući slučaj.

Osim grešaka koje unosi mjerna oprema, neizbjegna je i greška koju unosi čovjek. Takođe, čak iako su greške mjerne instrumentacije male, postoji i greška koja se unosi pogrešnim načinom upotrebe instrumenta – sistematska greška.

Greške čije uzrok se ne može objasniti se označavaju kao slučajne greške. Ukoliko je zahtijevana tačnost visoka, greške se mogu ublažiti obavljanjem velikog broja mjerjenja i pronalaženjem srednje vrijednosti.

Tačnost i preciznost mjernog instrumenta zavisi od njegovog dizajna, korišćenih materijala i načina izrade. Izbor instrumenta za specifičnu primjenu zavisi od željene tačnosti. Proizvođač garantuje određenu tačnost instrumenta. Kod većine instrumenata zagarantovana tačnost se izražava u procentima pune skale. Tačnost komponente se izražava u procentima nominalne vrijednosti. Dakle, proizvođač mora da specificira devijaciju od nominalne vrijednosti određene veličine. Granice devijacije u odnosu na specificiranu vrijednost se definišu kao *limiting* greške ili *guarantee* greške.

Može se reći da proizvođač garantuje da greška proizvoda nije veća od datog limita. Ukoliko je  $A_s$  nominalna vrijednost, a granice greške  $\pm\delta A$ , sve moguće vrijednosti se moraju naći u opsegu  $(A_s - \delta A)$  do  $(A_s + \delta A)$ .

## RELATIVNA ZAGARANTOVANA GREŠKA

$$\epsilon_r = \frac{\delta A}{A_s} \Rightarrow A_a = A_s(1 \pm \epsilon_r)$$

Primjer: Ukoliko je nominalna vrijednost otpornosti  $100 \Omega$  sa zagarantovanim greškom  $\pm 10 \Omega$ , relativna zagarantovana greška iznosi  $\epsilon_r = \pm 0.1$  dok je procentualna relativna zagarantovana greška  $\epsilon_r [\%] = \pm 10 \%$

Relativna zagarantovana greška se definiše kao odnos zagarantovane greške i nominalne vrijednosti. Kod zagarantovanih grešaka, nominalna vrijednost  $A_s$  se uzima kao tačna vrijednost.

## RELATIVNA ZAGARANTOVANA GREŠKA

Primjer: Voltmetar mjernog opsega 0-150 V ima zagarantovanu tačnost od 1 % pune skale. Napon koji se mjeri ovim instrumentom iznosi 75 V. Izračunati zagarantovanu grešku mjerjenja u procentima.

## RELATIVNA ZAGARANTOVANA GREŠKA

Primjer: Voltmetar mjernog opsega 0-150 V ima zagarantovanu tačnost od 1 % pune skale. Napon koji se mjeri ovim instrumentom iznosi 75 V. Izračunati zagarantovanu grešku mjerjenja u procentima.

Rješenje: 2 %

Kako je greška definisana u odnosu na napon pune skale, relativna greška se povećava za manje vrijednosti mjerenog napona. Veoma je važno prilikom mjerjenja pravilno odabrati mjerni opseg.

## UKUPNA ZAGARANTOVANA GREŠKA

- Suma dvije mjerene veličine:  $y = u + v$

$$\frac{dy}{y} = \frac{d(u+v)}{y} = \frac{du}{y} + \frac{dv}{y} = \frac{u}{y} \frac{du}{u} + \frac{v}{y} \frac{dv}{v}$$

$$\frac{\delta y}{y} = \pm \left( \frac{u \delta u}{y u} + \frac{v \delta v}{y v} \right)$$

## UKUPNA ZAGARANTOVANA GREŠKA

- Proizvod dvije mjerene veličine:  $y = u \cdot v$

$$\ln y = \ln u + \ln v$$

$$\frac{1}{y} = \frac{1}{u} \frac{du}{dy} + \frac{1}{v} \frac{dv}{dy} \text{ ili } \frac{dy}{y} = \frac{du}{u} + \frac{dv}{v}$$

$$\frac{\delta y}{y} = \pm \left( \frac{\delta u}{u} + \frac{\delta v}{v} \right)$$

## UKUPNA ZAGARANTOVANA GREŠKA

- Količnik dvije mjerene veličine:  $y = u/v$

$$\ln y = \ln u - \ln v$$

$$\frac{1}{y} = \frac{1}{u} \frac{du}{dy} - \frac{1}{v} \frac{dv}{dy} \text{ ili } \frac{dy}{y} = \frac{du}{u} - \frac{dv}{v}$$

$$\frac{\delta y}{y} = \pm \left( \frac{\delta u}{u} + \frac{\delta v}{v} \right)$$

Ukupna zagarantovana greška se računa za najgori mogući slučaj.

## UKUPNA ZAGARANTOVANA GREŠKA

- Stepen mjerene veličine:  $y = u^n$

$$\ln y = n \ln u$$

$$\frac{1}{y} = n \frac{1}{u} \frac{du}{dy} \text{ ili } \frac{dy}{y} = n \frac{du}{u}$$

$$\frac{\delta y}{y} = \pm n \frac{\delta u}{u}$$

## UKUPNA ZAGARANTOVANA GREŠKA

Primjer: *Tri otpornika imaju sljedeće vrijednosti otpornosti:  $R_1 = 37 \Omega \pm 5\%$ ,  $R_2 = 75 \Omega \pm 5\%$  i  $R_3 = 50 \Omega \pm 5\%$ . Odrediti zagarantovanu grešku serijске veze ovih otpornosti.*

## UKUPNA ZAGARANTOVANA GREŠKA

Primjer: Tri otpornika imaju sljedeće vrijednosti otpornosti:  $R_1 = 37 \Omega \pm 5\%$ ,  $R_2 = 75 \Omega \pm 5\%$  i  $R_3 = 50 \Omega \pm 5\%$ . Odrediti zagarantovanu grešku serijске veze ovih otpornosti.

Rješenje:

$\pm 5\% \text{ ili } \pm 8.1 \Omega$ .

## UKUPNA ZAGARANTOVANA GREŠKA

Primjer: Otpornost kola se određuje mjerenjem struje koja protiče kroz kolo i ukupne snage. Ukoliko su zagarantovane greške mjerjenja struje i snage  $\pm 1\%$  i  $\pm 1.5\%$ , respektivno, odrediti zagarantovanu grešku tražene otpornosti.

## UKUPNA ZAGARANTOVANA GREŠKA

Primjer: Otpornost kola se određuje mjerenjem struje koja protiče kroz kolo i ukupne snage. Ukoliko su zagarantovane greške mjerjenja struje i snage  $\pm 1\%$  i  $\pm 1.5\%$ , respektivno, odrediti zagarantovanu grešku tražene otpornosti.

Rješenje:

$$R = \frac{P}{I^2}$$

$$\ln R = \ln P - 2 \ln I$$

$$\frac{1}{R} = \frac{1}{P} \frac{dP}{dR} - \frac{2}{I} \frac{dI}{dR}$$

$$\frac{\delta R}{R} = \pm \left( \frac{\delta P}{P} + 2 \frac{\delta I}{I} \right) = \pm 3.5 \text{ \%}.$$

## POZNATE (KNOWN) GREŠKE

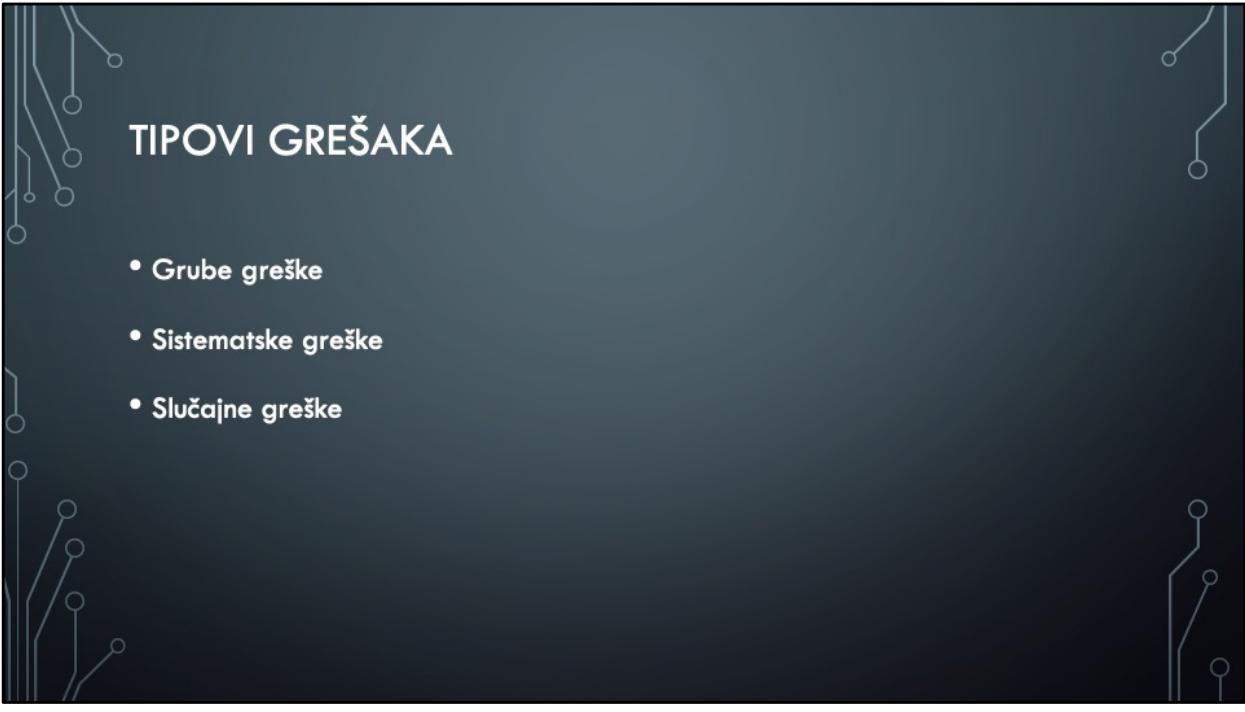
Primjer: U toku testiranja izmjerena je struja od  $64 \text{ mA}$  kroz otpornik otpornosti  $3200 \Omega$ . Odrediti disipaciju snage. Naknadno je utvrđeno da ampermeter unosi grešku  $0.75\%$ , dok je greška otpornosti  $0.2\%$ . Odrediti "poznatu" grešku za prethodno izračunatu snagu.

Rješenje:

$$P = RI^2 = 13.1 \text{ W}$$
$$\frac{\delta P}{P} = \frac{2\delta I}{I} + \frac{\delta R}{R} = 1.7 \%$$

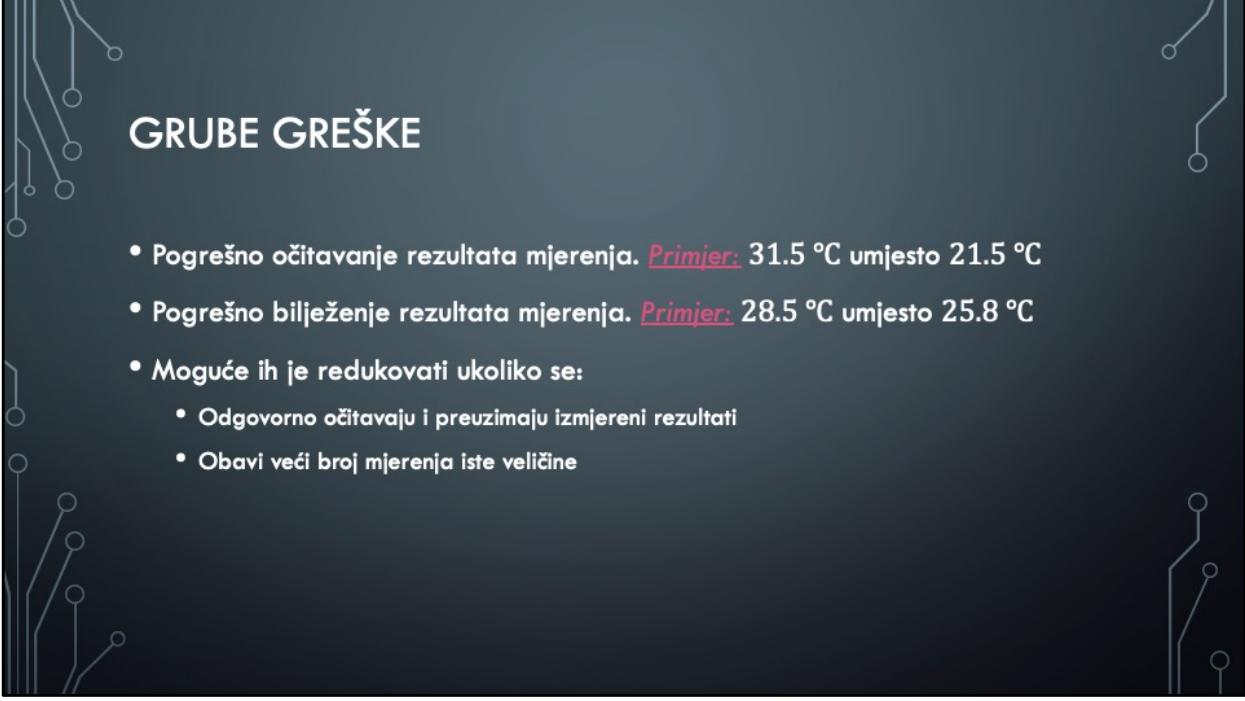
Rezultat mjerenja je za  $1.7\%$  veći od tačne vrijednosti

Ukoliko je greška poznata (data), ukupna vrijednost izvedene greške se može računati kao i u slučaju zagarantovane greške. Međutim, kod poznatih grešaka poznat je i predznak greške.



## TIPOVI GREŠAKA

- Grube greške
- Sistematske greške
- Slučajne greške



## GRUBE GREŠKE

- Pogrešno očitavanje rezultata mjerena. *Primjer:* 31.5 °C umjesto 21.5 °C
- Pogrešno bilježenje rezultata mjerena. *Primjer:* 28.5 °C umjesto 25.8 °C
- Moguće ih je redukovati ukoliko se:
  - Odgovorno očitavaju i preuzimaju izmjereni rezultati
  - Obavi veći broj mjerena iste veličine

Grube greške su u osnovi greške do kojih dolazi zbog nemarnosti onoga ko mjeri. Jedna od najčešćih grubih grešaka je pogrešno očitavanje rezultata mjerena (npr. ne vodi se računa o izabranom mjernom opsegu digitalnog instrumenta, ili o izabranoj skali analognog instrumenta).

Ukoliko je rezultat mjerena dobro očitan, postoji mogućnost da dođe do pogrešnog bilježenja rezultata mjerena (pogrešna jedinica, pogrešna kolona,...). Očekivana je pojava ovakvih grešaka povremeno. Najbolji način prevencije je vođenje računa da li izmjerena vrijednost ima fizičkog smisla. Uvrštavanje rezultata mjerena u odgovarajuće relacije ili njihovo grafičko predstavljanje često može biti od koristi, dok su mjerena u toku.



## SISTEMATSKE GREŠKE

- Greške mjernog instrumenta
- Greške okoline
- Greške očitavanja

Greške očitavanja su uglavnom prevaziđene savremenim mjernim instrumentima. Odnosile su se uglavnom na greške uslijed paralakse prilikom očitavanja rezultata mjerenja sa skale kod analognih instrumenata.

## SISTEMATSKE GREŠKE. GREŠKE MJERNOG INSTRUMENTA

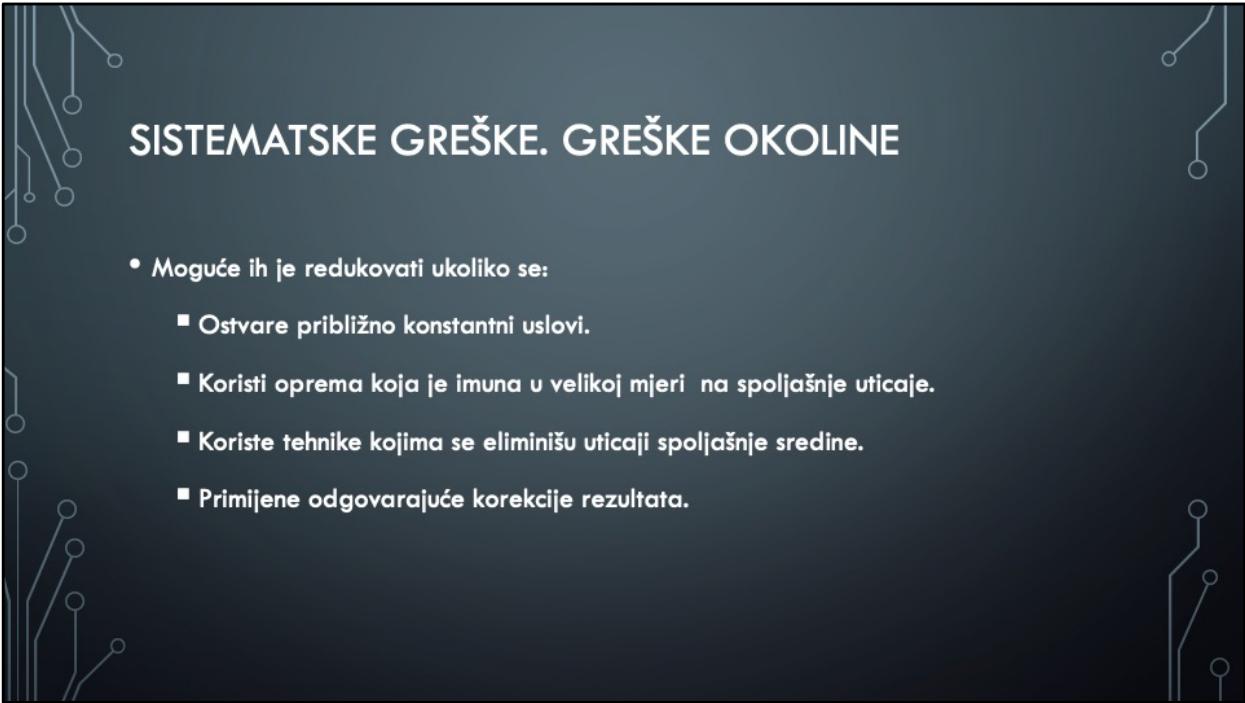
- Usljed nedostataka samog mjernog instrumenta
- Usljed pogrešne upotrebe mjernog instrumenta
- Usljed efekta opterećenja mjernog instrumenta

Greške usljed nedostataka samog instrumenta odnose se na lošu konstrukciju ili rad instrumenta. Ovakve greške mogu dovesti do prikaza rezultata čija vrijednost je uvijek veća ili manja od mjerene veličine. Nekada je ovakve greške moguće eliminisati ukoliko se proces mjerjenja pažljivo isplanira, uvedu se korekcioni faktori u skladu sa greškom koju unosi instrument i izvrši rekalibracija.

Pogrešna upotreba mjernog instrumenta često dovodi do greške mjerjenja. Pogrešna inicijalna podešavanja, pogrešan odabir sondi, samo su neki od primjera. Ovakve greške ne dovode do oštećenja samog mjernog instrumenta, ali utiču na rezultat mjerjenja. Postoje i načini upotrebe instrumenta koji mogu dovesti do trajnih oštećenja, kao na primjer pregrijavanje uslijed preopterećenosti.

Greška koja nastaje uslijed efekta opterećenja mjernog instrumenta podrazumijeva neuskladenost opterećenja koje u sistem unosi DUT sa ulaznom otpornošću instrumenta. Ova greška se takođe može izbjegći pravilnim planiranjem mjerjenja.

Ukoliko je potrebno, treba izvršiti korekciju rezultata mjerjenja, ili odabrati instrument koji je prikladniji primjeni.



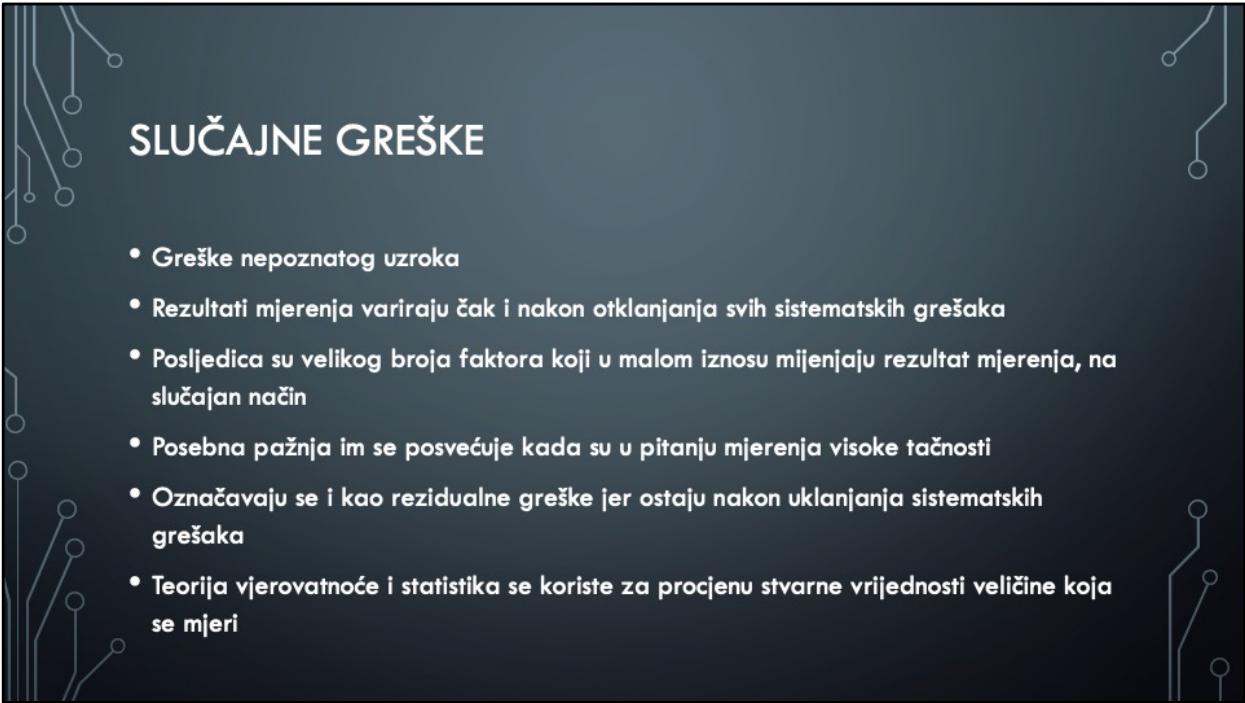
## SISTEMATSKE GREŠKE. GREŠKE OKOLINE

- Moguće ih je redukovati ukoliko se:
  - Ostvare približno konstantni uslovi.
  - Koristi oprema koja je imuna u velikoj mjeri na spoljašnje uticaje.
  - Koriste tehnike kojima se eliminišu uticaji spoljašnje sredine.
  - Primijene odgovarajuće korekcije rezultata.

Greške okoline se odnose na varijacije temperature, pritiska, vlažnosti, vibracija, eksternog magnetnog ili elektrostatičkog polja...

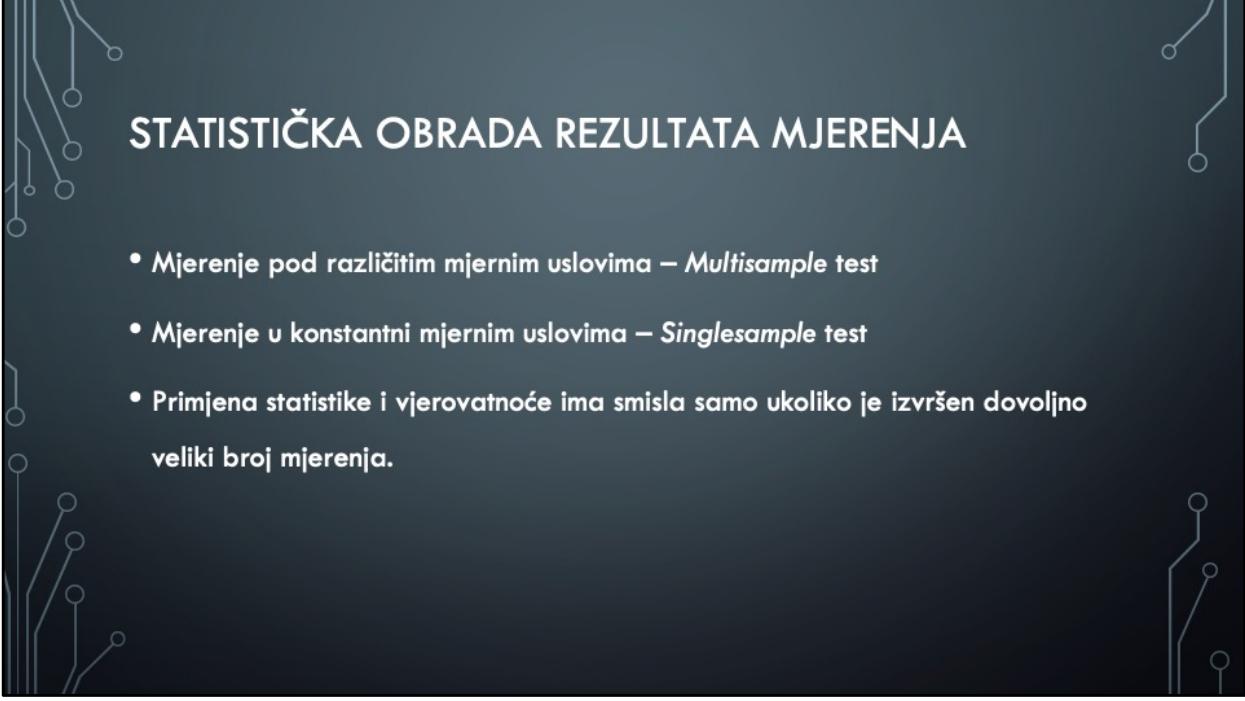
Moguće ih je redukovati ukoliko se:

- Ostvare približno konstantni uslovi.
- Koristi oprema koja je imuna u velikoj mjeri na spoljašnje uticaje.
- Koriste tehnike kojima se eliminišu uticaji spoljašnje sredine. Na primjer, uticaj vlage i prašine se može redukovati ukoliko se uređaj smjesti u odgovarajuće zaštitno kućište.
- Primijene odgovarajuće korekcije rezultata



## SLUČAJNE GREŠKE

- Greške nepoznatog uzroka
- Rezultati mjerena variraju čak i nakon otklanjanja svih sistematskih grešaka
- Posljedica su velikog broja faktora koji u malom iznosu mijenjaju rezultat mjerena, na slučajan način
- Posebna pažnja im se posvećuje kada su u pitanju mjerena visoke tačnosti
- Označavaju se i kao rezidualne greške jer ostaju nakon uklanjanja sistematskih grešaka
- Teorija vjerovatnoće i statistika se koriste za procjenu stvarne vrijednosti veličine koja se mjeri

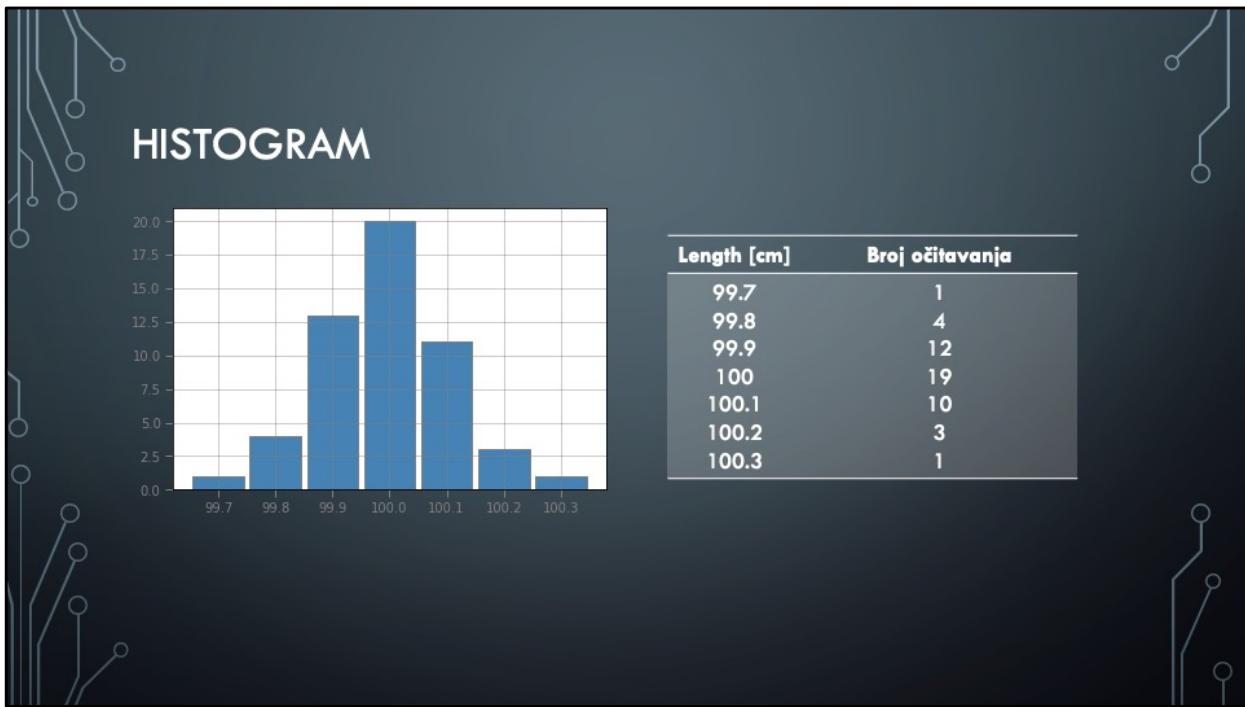


## STATISTIČKA OBRADA REZULTATA MJERENJA

- Mjerenje pod različitim mjernim uslovima – *Multisample test*
- Mjerenje u konstantni mjernim uslovima – *Singlesample test*
- Primjena statistike i vjerovatnoće ima smisla samo ukoliko je izvršen dovoljno veliki broj mjerena.

Eksperimentalni podaci se dobijaju na dva načina:

- Ponavljanjem mjerena određene veličine u različitim mjernim uslovima: upotrebom različite mjerne opreme, različitim mjernim metodama, od strane više lica. Na ovaj način dobija se *multisample* rezultat.
- Mjerenja se ponavljaju više puta pod istim mjernim uslovima, sukcesivno – *singlesample* test.



Kada je u pitanju određivanje centralne vrijednosti, jedan od načina prikazivanja rezultata je histogram. U primjeru mjerena dužine je prikazano 50 rezultata mjerena. Najvjerojatnija, ili centralna vrijednost je očigledno 100 cm.

Povećavanjem broja mjerena, dolazi do smanjivanja koraka i histogram postepeno prelazi u kontinualnu formu. Kriva dobijena na ovaj način najčešće je simetrična.

## SREDNJA VRIJEDNOST. OPSEG. DEVIJACIJA

- Srednja vrijednost:

$$\bar{X} = \frac{x_1 + x_2 + x_3 + \dots + x_n}{n}$$

- Opseg izmjerene veličine:  $x_{max} - x_{min}$

- Devijacija izmjerene veličine u odnosu na srednju vrijednost:

$$d_1 = x_1 - \bar{X}$$

$$d_2 = x_2 - \bar{X}$$

.....

$$d_n = x_n - \bar{X}$$

$$d_1 + d_2 + \dots + d_n = x_1 + x_2 + \dots + x_n - n\bar{X} = 0$$

Najvjerojatnija vrijednost mjerene veličine je aritmetička sredina velikog broja mjerena.

Mjera disperzije od srednje vrijednosti je veoma značajna jer ukazuje na preciznost mjerena. Velika disperzija ukazuje da postoje faktori u procesu mjerena koju su van kontrole i rezultat mjerena nije pouzdan. Najjednostavnija mjera disperzije je opseg rezultata mjerena. Širi opseg znači manju preciznost. Algebarska suma svih devijacija od srednje vrijednosti jednaka je nuli.

## SREDNJA DEVIJACIJA. STANDARDNA DEVIJACIJA

- **Srednja devijacija:**

$$\bar{D} = \frac{|d_1| + |d_2| + |d_3| + \dots + |d_n|}{n}$$

- **Standardna devijacija za beskonačan broj uzoraka:**

$$\sigma = \sqrt{\frac{d_1^2 + d_2^2 + d_3^2 + \dots + d_n^2}{n}}$$

- **Standardna devijacija za mali broj uzoraka:**

$$\sigma = \sqrt{\frac{d_1^2 + d_2^2 + d_3^2 + \dots + d_n^2}{n - 1}}$$

Srednja devijacija je indikacija preciznosti instrumenta koji se koristi u toku mjerjenja. Visoko precizni instrumenti imaju malu srednju devijaciju.

Za analizu slučajnih grešaka veoma značajna je standardna devijacija.

Rezultati statističke analize se mogu izraziti preko devijacije u odnosu na srednju vrijednost:

- $\bar{X} \pm \sigma$ . Granice greške su u ovom slučaju jednake standardnoj devijaciji. To znači da je oko 68 % rezultata u granicama  $\pm\sigma$ , odnosno, da postoji vjerovatnoća od oko 0.32 da će novo očitavanje biti van ovih granica.
- $\bar{X} \pm 0.6754\sigma$ . Vjerovatnoća da će svaki naredni rezultat mjerjenja biti u ovim granicama je oko 0.5.
- $\bar{X} \pm 2\sigma$ . Oko 95 % rezultata mjerjenja je u ovim granicama.
- $\bar{X} \pm 3\sigma$ . Oko 99.74 % rezultata mjerjenja je u ovim granicama. Vjerovatnoća da će naredno mjerjenje biti van ovih granica je 1:256.

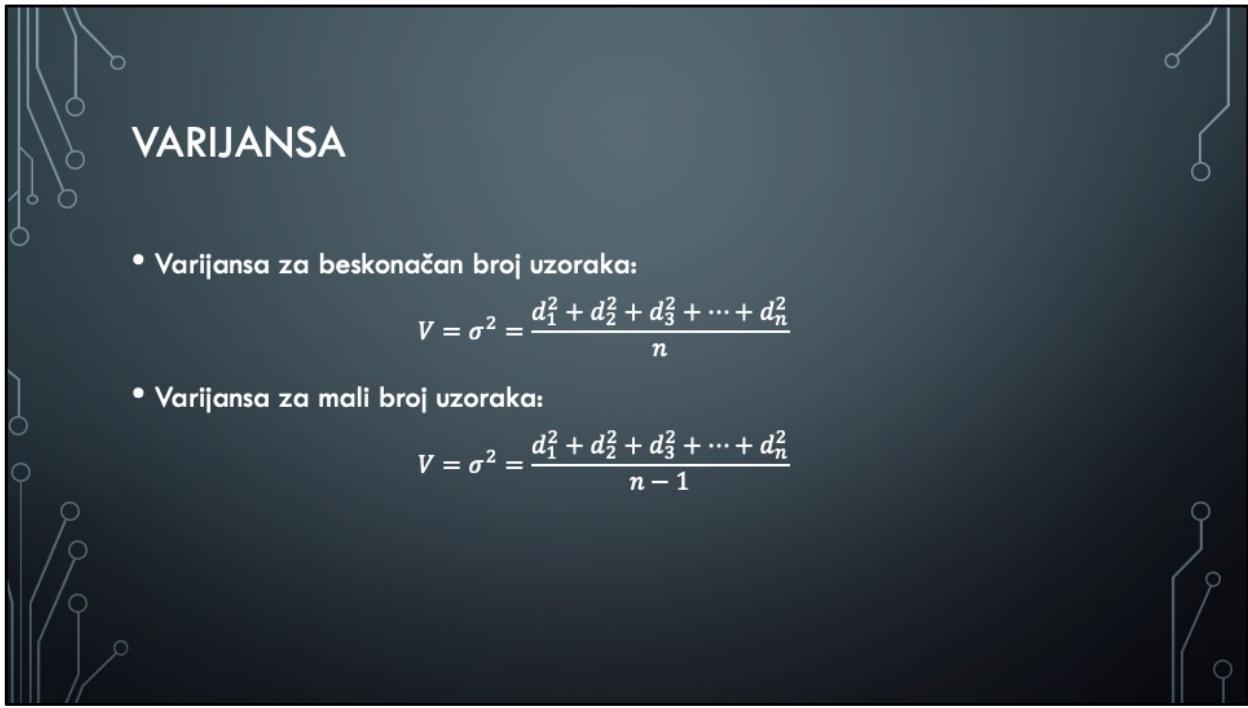
## VARIJANSA

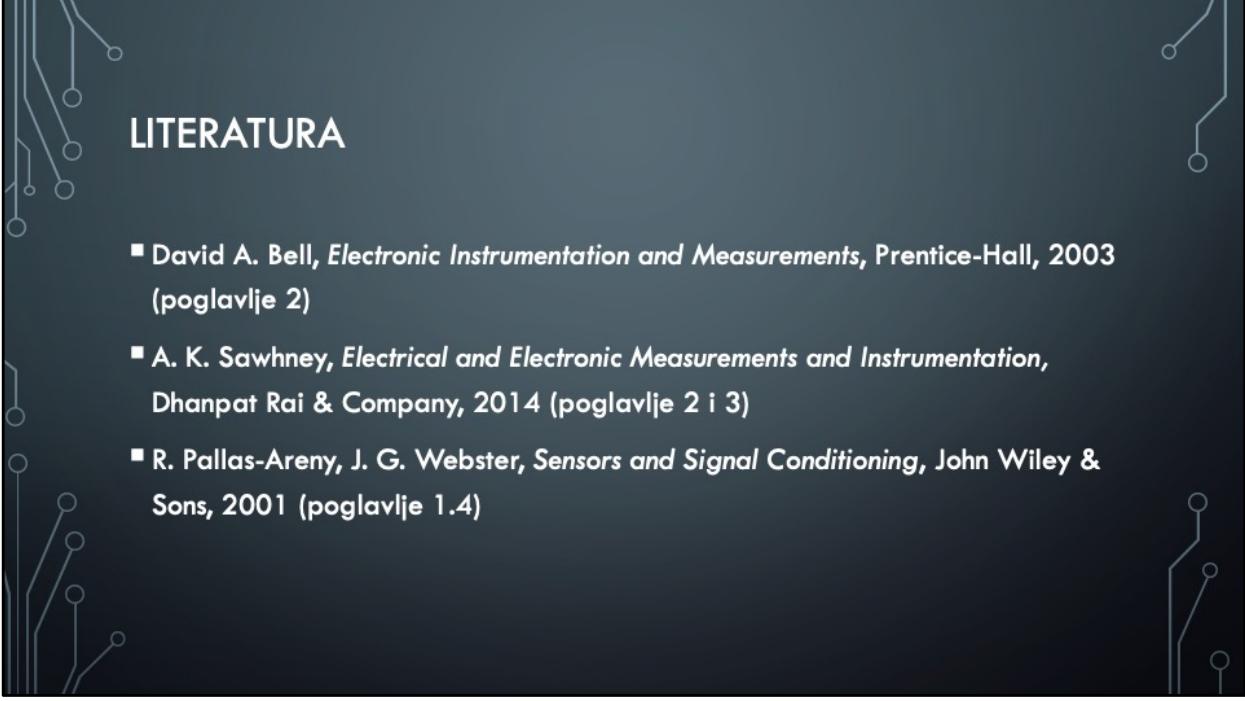
- Varijansa za beskonačan broj uzoraka:

$$V = \sigma^2 = \frac{d_1^2 + d_2^2 + d_3^2 + \cdots + d_n^2}{n}$$

- Varijansa za mali broj uzoraka:

$$V = \sigma^2 = \frac{d_1^2 + d_2^2 + d_3^2 + \cdots + d_n^2}{n - 1}$$





## LITERATURA

- David A. Bell, *Electronic Instrumentation and Measurements*, Prentice-Hall, 2003  
(poglavlje 2)
- A. K. Sawhney, *Electrical and Electronic Measurements and Instrumentation*,  
Dhanpat Rai & Company, 2014 (poglavlje 2 i 3)
- R. Pallas-Areny, J. G. Webster, *Sensors and Signal Conditioning*, John Wiley &  
Sons, 2001 (poglavlje 1.4)