

## Capitolo 7

# Incertezza nelle misure indirette

### 7.1 Propagazione delle incertezze

Nel capitolo 3 abbiamo studiato come valutare l'incertezza di una grandezza in una misurazione diretta, tuttavia raramente un esperimento si conclude con una singola misurazione diretta. Tipicamente nell'esecuzione di un esperimento si misurano diverse grandezze fisiche alcune delle quali si stimano in modo indiretto attraverso funzioni matematiche più o meno complesse. Si consideri ad esempio la grandezza *velocità* di un corpo misurata indirettamente come rapporto tra la misura dello spazio percorso  $s$  e del tempo  $t$  impiegato a percorrerlo ( $v = s/t$ ) o ancora come altro semplice esempio si consideri la misurazione della distanza  $d$  tra due punti ottenuta come somma delle misure di due distanze parziali<sup>1</sup>  $a$  e  $b$ :  $d = a + b$ .

In questo capitolo sarà trattato il problema di come valutare l'incertezza di una grandezza misurata in modo indiretto *propagando* le incertezze delle grandezze con cui è stata ottenuta. Riprendendo un esempio precedente sulla misurazione indiretta della velocità, si dovrà valutare come le incertezze sulle misurazioni dello spazio e del tempo determinino quella sulla velocità e, nel caso della somma delle due distanze, come valutare l'incertezza sulla distanza totale da quelle sulle distanze parziali. Questo problema è noto con i nomi di "propagazione delle incertezze" o del calcolo della "incertezza combinata".

La soluzione generale di questo problema è di una certa complessità e quindi lo affronteremo in modo graduale partendo da quei casi in cui le funzioni matematiche coinvolte sono le più semplici.

Per iniziare consideriamo l'esempio prima citato della misura della distanza tra due punti come somma delle misure di due distanze parziali. Supponiamo che le due misure parziali siano  $a$  e  $b$  con le rispettive incertezze standard  $u_a$  e  $u_b$ , supponiamo inoltre che *le due incertezze  $u_a$  e  $u_b$  siano indipendenti* (tratteremo successivamente il caso in cui queste due incertezze siano invece correlate). Le due misure  $a$  e  $b$  devono essere interpretate come i valori attesi delle due variabili aleatorie:  $A$  e  $B$  ( $a = \mathbb{E}[A]$ ,  $b = \mathbb{E}[B]$ ). La variabile aleatoria  $D = A + B$  è la grandezza fisica della quale si vuole ottenere il valore atteso che rappresenta la misura indiretta di  $D$ . Dalla proprietà di linearità del valore atteso si ha:

$$d = \mathbb{E}[D] = \mathbb{E}[A + B] = \mathbb{E}[A] + \mathbb{E}[B] = a + b \quad (7.1)$$

La (7.1) afferma che il valore da assegnare alla misura indiretta di  $D$  è pari alla somma delle misure  $a$  e  $b$ . Per il calcolo della varianza di  $D$ , si ricordi che, come indicato dalla (5.56),

---

<sup>1</sup>Questo caso si presenta ad esempio quando la distanza  $d$  è maggiore della massima lunghezza misurabile dal particolare dispositivo che si usa

la varianza della somma di due variabili aleatorie indipendenti è pari alla somma delle loro varianze:

$$\text{Var}[D] = \text{Var}[A] + \text{Var}[B] = u_a^2 + u_b^2$$

Da cui si trae che l'incertezza su  $d$  è:

$$u_d = \sqrt{u_a^2 + u_b^2}$$

Da quanto detto è un facile esercizio generalizzare la *propagazione delle incertezze* a quando la grandezza fisica  $Q$  (variabile dipendente) dipende linearmente da un insieme di  $n$  grandezze fisiche  $X_i$  (variabili indipendenti), ovvero:

$$Q = a_0 + a_1X_1 + a_2X_2 + \dots + a_nX_n$$

Se le misurazioni delle variabili indipendenti hanno dato i valori  $(x_1 \pm u_1, x_2 \pm u_2, \dots, x_n \pm u_n)$  allora il valore da assegnare alla  $Q$  è

$$q = a_0 + a_1x_1 + a_2x_2 + \dots + a_nx_n \quad (7.2)$$

e, ricordando che le incertezze sulle  $x_i$  sono state ipotizzate indipendenti, l'incertezza standard di  $q$  è:

$$u_q = \sqrt{a_1^2u_1^2 + a_2^2u_2^2 + \dots + a_n^2u_n^2} \quad (7.3)$$

Si noti che il risultato qui ottenuto è "esatto" nel senso che nessuna approssimazione è stata fatta ed è valido qualsiasi siano le distribuzioni di probabilità che seguono le grandezze  $x_i$  e qualsiasi valore abbiano siano le loro incertezze.

## 7.2 Misure indirette – Dipendenza funzionale da una variabile

In generale, una grandezza fisica  $Q$  è legata alla grandezza  $X$  da cui dipende da una relazione funzionale:

$$Q = f(X) \quad (7.4)$$

dove  $f$  è una qualsiasi funzione matematica<sup>2</sup>.

Supponiamo di avere ottenuto un valore  $x$  della grandezza  $X$  con la sua incertezza  $u_x$  come risultato di una misurazione; vogliamo stimare, analogamente a quanto mostrato nel paragrafo precedente, il valore  $q$  della grandezza  $Q$  e quello della sua incertezza  $u_q$ .

Quando la funzione  $f$  non è lineare il problema della propagazione delle incertezze non può essere risolto in modo esatto se non in casi particolari che comunque richiederebbero la conoscenza della funzione di distribuzione di  $X$ . La figura 7.1 mostra come nel caso di una funzione  $Q = f(X)$  non lineare la stessa incertezza sul valore di  $X$  genera, sul corrispondente valore di  $Q$ , incertezze di ampiezza differente per differenti valori di  $X$ . Dalla figura si nota che l'ampiezza dell'incertezza su  $Q$  cresce con la pendenza delle curva. E' noto che la pendenza di una curva in un certo punto è misurata dalla sua derivata prima in quel punto e basandoci su questa osservazione, per ottenere il valore atteso e l'incertezza (la deviazione standard) della grandezza  $Q$  approssimiamo la  $f(X)$  con il suo sviluppo in serie troncato al primo ordine:

<sup>2</sup>La funzione  $f$  deve essere continua e derivabile per rappresentare grandezze fisiche. In generale la  $f$  non sarà lineare come nei seguenti esempi:

Periodo  $T$  del pendolo in funzione della sua lunghezza  $l$ :  $T = 2\pi\sqrt{l/g}$  (radice quadrata)

Energia cinetica  $K$  in funzione della velocità  $v$ :  $K = mv^2/2$  (quadratica)

Velocità  $v$  in funzione del tempo  $t$  in fluido viscoso:  $v = v_0e^{-t/\tau}$  (esponenziale)

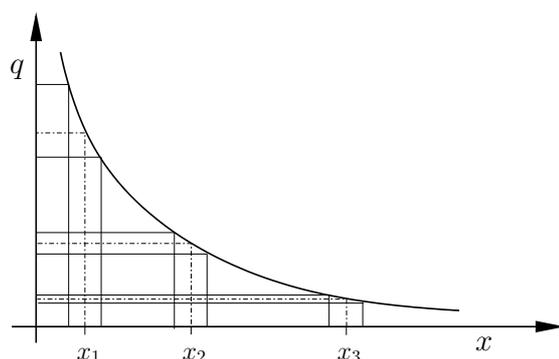


Figura 7.1: Propagazione dell'incertezza nel caso di una generica dipendenza funzionale. Nell'asse delle ascisse sono indicati tre valori  $x_1, x_2$  e  $x_3$  con le incertezze uguali tra loro. Si notino le differenze sull'incertezza della variabile dipendente  $q$ .

$$Q = f(x) + \frac{df(x)}{dX}(X - x) \quad (7.5)$$

dove con il simbolo  $df(x)/dX$  si indica la derivata di  $f$  calcolata nel punto  $X = x$ . Calcolando valore atteso e varianza di  $Q$  si ha:

$$q = \mathbb{E}[Q] = \mathbb{E}\left[f(x) + \frac{df(x)}{dX}(X - x)\right] = f(x)$$

$$u_q^2 = \text{Var}[Q] = \text{Var}\left[f(x) + \frac{df(x)}{dX}(X - x)\right] = \text{Var}\left[\frac{df(x)}{dX}(X - x)\right] = \left(\frac{df(x)}{dX}\right)^2 u_x^2$$

Si noti che il termine del primo ordine dello sviluppo in serie di  $f$  ha valore atteso nullo e quindi il valore atteso di  $Q$  avrà correzioni, se necessarie, a partire dal secondo ordine. Possiamo quindi concludere che nel limite di validità dello sviluppo in serie (7.5) valore atteso e incertezza della grandezza  $Q$ , misurata in modo indiretto attraverso la relazione (7.4), sono date da:

$$q = f(x) \quad (7.6)$$

$$u_q = \left| \frac{df(x)}{dX} \right| u_x \quad (7.7)$$

Esempio. Misuriamo in modo indiretto la velocità media di un oggetto che percorra un certo spazio  $s_o = 1.350$  m che supponiamo noto con incertezza trascurabile. La misurazione del tempo impiegato dal corpo a percorrere lo spazio  $s_o$  sia  $t_o = 3.45$  s con un'incertezza pari a  $u_t = 0.03$  s. La funzione con la quale si calcola la velocità è:  $V = s_o/T$ . Il coefficiente di sensibilità in questo caso è:

$$\left. \frac{dV}{dT} \right|_{T=t_o} = -\frac{s_o}{t_o^2} = -\frac{1.350}{(3.45)^2} = -0.1134 \text{ ms}^{-2}$$

quindi per le 7.6 e 7.7 si ha:

$$v = \frac{s_o}{t_o} = \frac{1.35}{3.45} = 0.3913$$

$$u_v = \left. \frac{dV}{dT} \right|_{T=t_o} u_t = 0.1134 \times 0.03 = 0.00340 \text{ ms}^{-1}$$

Risultato finale:

$$v = (0.391 \pm 0.003) \text{ms}^{-1}$$

### 7.3 Misure indirette – Dipendenza funzionale da più variabili

Nel caso in cui la grandezza  $Q$  dipenda da più grandezze la (7.4) si generalizza in:

$$Q = f(X_1, X_2, \dots, X_n) \quad (7.8)$$

dove  $X_1, X_2, \dots, X_n$  sono le grandezze da cui dipende  $Q$ . Supponiamo di avere acquisito tramite misurazioni o in altro modo gli  $n$  valori delle  $X_i$ , ovvero  $x_1, x_2, \dots, x_n$  (le  $x_i$  sono le stime dei valori medi delle  $X_i$ ) ciascuno con la sua incertezza  $u_i$ , ci proponiamo di valutare il valore  $q$  che assume la grandezza  $Q$  e la sua incertezza  $u_q$ .

Come nel caso trattato nel paragrafo precedente, quando la funzione  $f$  non è lineare il problema della propagazione delle incertezze si risolve sviluppando in serie di potenze  $f(X_1, X_2, \dots, X_n)$  attorno ai valori  $x_i$  e troncando lo sviluppo al primo ordine<sup>3</sup>:

$$Q = f(x_1, x_2, \dots, x_n) + \frac{\partial f}{\partial X_1}(X_1 - x_1) + \frac{\partial f}{\partial X_2}(X_2 - x_2) \dots + \frac{\partial f}{\partial X_n}(X_n - x_n) \quad (7.9)$$

Prendendo il valore atteso di  $Q$  si ha, analogamente a quanto trovato nel caso di singola variabile :

$$\begin{aligned} q = \mathbb{E}[Q] &= \mathbb{E} \left[ f(x_1, x_2, \dots, x_n) + \frac{\partial f}{\partial X_1}(X_1 - x_1) + \frac{\partial f}{\partial X_2}(X_2 - x_2) \dots + \frac{\partial f}{\partial X_n}(X_n - x_n) \right] \\ &= f(x_1, x_2, \dots, x_n) \end{aligned}$$

Quindi, come nel caso di singola variabile, il valore atteso  $q$  della grandezza  $Q$  misurata in modo indiretto tramite la relazione (7.8) si ottiene calcolando la funzione nei valori  $x_i$ .

Per l'incertezza su  $q$  il discorso è più complesso in quanto dovremo tenere conto di eventuali correlazioni tra le incertezze sulle  $x_i$ . Iniziamo trattando il caso più semplice, ovvero quello in cui le incertezze sulle  $x_i$  *non siano correlate*, cioè  $\text{Cov}[x_i, x_j] = 0$ . Allora basandoci ad esempio sulla (7.3) si ottiene l'espressione dell'incertezza della grandezza  $q$  misurata in modo indiretto:

$$u_q = \sqrt{\left(\frac{\partial f}{\partial x_1}\right)^2 u_1^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial x_2}\right)^2 u_2^2 + \dots + \left(\frac{\partial f}{\partial x_n}\right)^2 u_n^2} \quad (7.10)$$

Esempio. Riprendiamo l'esempio sulla misurazione della velocità supponendo ora che anche la misura dello spazio abbia un'incertezza non trascurabile: ( $s_o \pm u_s$ , con  $s_o = 1.35\text{m}$  e  $u_s = 0.03\text{m}$ ). Per ottenere l'incertezza su  $v$  calcoliamo i coefficienti di sensibilità (ovvero le derivate parziali della velocità rispetto a  $S$  e  $T$ ):

$$\frac{\partial v}{\partial S} = \frac{1}{t_o} = 0.2899 \text{ s}^{-1} \quad \frac{\partial v}{\partial T} = -\frac{s_o}{t_o^2} = -0.1134 \text{ ms}^{-2} \quad (7.11)$$

quindi

$$u_q^2 = \left(\frac{\partial v}{\partial S}\right)^2 u_s^2 + \left(\frac{\partial v}{\partial T}\right)^2 u_t^2 = \left(\frac{u_s}{t_o}\right)^2 + \left(\frac{s_o u_t}{t_o^2}\right)^2 = 1.460 \times 10^{-4} \frac{\text{m}^2}{\text{s}^2} \quad (7.12)$$

Risultato finale:

$$v = (0.39 \pm 0.01) \text{ms}^{-1}$$

<sup>3</sup>Nell'equazione (7.9) il simbolo  $\frac{\partial f}{\partial X_i}$  sta per

$$\left. \frac{\partial f(X_1, \dots, X_n)}{\partial X_i} \right|_{X_1=x_1, \dots, X_n=x_n}$$

### 7.3.1 Correlazioni

Quando le grandezze aleatorie  $X_i$  sono correlate<sup>4</sup> la relazione (7.10), ottenuta nell'ipotesi di indipendenza delle variabili, non è più corretta e per il calcolo di  $\text{Var}[Q]$ , si dovrà introdurre la covarianza delle coppie di variabili. Il calcolo è simile a quello eseguito nel paragrafo 5.11.1 che qui ripetiamo, supponendo che  $Q$  dipenda solo da due variabili:  $Q = f(X, Y)$ .

$$\begin{aligned} u_q^2 = \text{Var}[Q] &= \mathbb{E}[(f(x, y) + \frac{\partial f}{\partial x}(X - x) + \frac{\partial f}{\partial y}(Y - y) - f(x, y))^2] = \\ &= \left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 \mathbb{E}[(X - x)^2] + \left(\frac{\partial f}{\partial y}\right)^2 \mathbb{E}[(Y - y)^2] + 2\frac{\partial f}{\partial x}\frac{\partial f}{\partial y} \mathbb{E}[(X - x)(Y - y)] = \\ &= \left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 \text{Var}[X] + \left(\frac{\partial f}{\partial y}\right)^2 \text{Var}[Y] + 2\frac{\partial f}{\partial x}\frac{\partial f}{\partial y} \text{Cov}[X, Y] \end{aligned}$$

o anche:

$$u_q = \sqrt{\left(\frac{\partial f}{\partial x}\right)^2 u_x^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial y}\right)^2 u_y^2 + 2\frac{\partial f}{\partial x}\frac{\partial f}{\partial y}\rho u_x u_y} \quad (7.13)$$

dove è stato introdotto il coefficiente di correlazione  $\rho$ :

$$\rho = \frac{\text{Cov}[u_x, u_y]}{u_x u_y}$$

Il valore del coefficiente di correlazione (o della covarianza) tra le incertezze di due grandezze spesso è di difficile valutazione, tuttavia nei casi che possono essere assimilati al seguente esempio, il coefficiente di correlazione può essere valutato a circa +1 (grandezze completamente correlate).

Esempio. Supponiamo di utilizzare uno strumento di misura, per fissare le idee una bilancia, nel cui manuale d'uso è indicato che l'incertezza standard da attribuire alla misura è 1% del valore letto, quindi l'incertezza su una misurazione  $m$  si può scrivere:  $u = \alpha m$  con  $\alpha = 0.01$ . Con questo strumento si eseguono le misurazioni di due masse differenti con i risultati  $m_1 = 22.4$  g e  $m_2 = 22.1$  g. Ci proponiamo di valutare l'incertezza da assegnare alla grandezza fisica somma delle due masse:  $M = m_1 + m_2$ . Poiché utilizziamo uno specifico strumento (proprio quello) e i valori misurati sono prossimi, le due misure sono fortemente correlate e quindi il coefficiente di correlazione può essere assunto unitario ( $\rho \simeq +1$ ). Applichiamo ora la (7.13) con  $\rho = +1$ , ponendo  $u_1 = \alpha m_1$  e  $u_2 = \alpha m_2$  per le incertezze sulle due misurazioni. Si ha:

$$\begin{aligned} u_M^2 &= \left(\frac{\partial M}{\partial m_1}\right)^2 u_1^2 + \left(\frac{\partial M}{\partial m_2}\right)^2 u_2^2 + 2\frac{\partial M}{\partial m_1}\frac{\partial M}{\partial m_2}u_1 u_2 \\ &= \alpha^2 m_1^2 + \alpha^2 m_2^2 + 2\alpha^2 m_1 m_2 = \alpha^2 (m_1 + m_2)^2 \\ &= (0.01)^2 (44.5)^2 = 0.198 \text{ g}^2 \end{aligned}$$

Si noti che l'incertezza su  $M$  così calcolata è maggiore di quella che si calcola quando le due misure non sono correlate:  $\rho = 0$  (ad esempio se le misure fossero state eseguite con due strumenti differenti).

<sup>4</sup>La correlazione che qui si intende è quella tra le misure delle grandezze e non quella tra le grandezze. In altre parole la correlazione è tra le incertezze delle misure

Completiamo l'esempio precedente esaminando il caso in cui sono presenti in una misurazione contemporaneamente incertezze correlate e incertezze non correlate. Supponiamo allo scopo, che la bilancia con cui sono state eseguite le pesate sia di tipo digitale con un *display* a tre cifre con una sensibilità di 0.1 g. Questo implica che i centesimi di grammo nella misura delle masse sono ignoti e danno quindi una incertezza standard pari  $(0.1/\sqrt{12})$  g (legata alla distribuzione uniforme). Questa incertezza andrà aggiunta in quadratura a quella dovuta alla calibrazione sull'incertezza delle singole misurazioni:

$$u_1^2 = \alpha^2 m_1^2 + \frac{0.01}{12} \qquad u_2^2 = \alpha^2 m_2^2 + \frac{0.01}{12}$$

Il calcolo dell'incertezza su  $M$  in questo caso si scrive come:

$$\begin{aligned} u_M^2 &= \left(\frac{\partial M}{\partial m_1}\right)^2 u_1^2 + \left(\frac{\partial M}{\partial m_2}\right)^2 u_2^2 + 2\frac{\partial M}{\partial m_1}\frac{\partial M}{\partial m_2}\alpha^2 m_1 m_2 \\ &= \alpha^2 m_1^2 + \frac{0.01}{12} + \alpha^2 m_2^2 + \frac{0.01}{12} + 2\alpha^2 m_1 m_2 = \alpha^2 (m_1 + m_2)^2 + \frac{0.01}{6} \\ &= (0.01)^2 (44.5)^2 + 1.667 \times 10^{-3} = 0.200 \text{ g}^2 \end{aligned}$$

Questo valore non è molto diverso da quello precedentemente ottenuto essendo la correzione introdotta quasi trascurabile. Tuttavia non sempre è così; infatti se cerchiamo l'incertezza sulla differenza delle due misure di massa:  $\Delta m = m_1 - m_2$ , otteniamo:

$$\begin{aligned} u_{\Delta m}^2 &= \left(\frac{\partial \Delta m}{\partial m_1}\right)^2 u_1^2 + \left(\frac{\partial \Delta m}{\partial m_2}\right)^2 u_2^2 + 2\frac{\partial \Delta m}{\partial m_1}\frac{\partial \Delta m}{\partial m_2}\alpha^2 m_1 m_2 \\ &= \alpha^2 m_1^2 + \frac{0.01}{12} + \alpha^2 m_2^2 + \frac{0.01}{12} - 2\alpha^2 m_1 m_2 = \alpha^2 (m_1 - m_2)^2 + \frac{0.01}{6} \\ &= (0.01)^2 (0.3)^2 + 1.667 \times 10^{-3} = 1.676 \times 10^{-3} \text{ g}^2 \end{aligned}$$

Nel caso appena esaminato il contributo all'incertezza dovuto alla risoluzione dello strumento è quello dominante!

### 7.3.2 Correlazioni tra più di due variabili

Estendiamo a più di due variabili i risultati sulla correlazione ottenuti nel precedente paragrafo. Calcoliamo la varianza di  $Q$  data dall'espressione (7.9). Si ottiene:

$$\begin{aligned} \text{Var}[Q] &= \mathbb{E}[(Q - q)^2] = \mathbb{E}\left[\left(\sum_i^n \frac{\partial f}{\partial X_i}(X - x_i)\right)^2\right] = \mathbb{E}\left[\sum_{ij}^n \left(\frac{\partial f}{\partial X_i}\right)(X - x_i)\left(\frac{\partial f}{\partial X_j}\right)(X - x_j)\right] = \\ &= \mathbb{E}\left[\sum_i^n \left(\frac{\partial f}{\partial X_i}\right)^2 (X - x_i)^2 + 2\sum_{i=1}^{n-1}\sum_{j=i+1}^n \frac{\partial f}{\partial X_i}\frac{\partial f}{\partial X_j}(X - x_i)(X - x_j)\right] = \\ &= \sum_i^n \left(\frac{\partial f}{\partial X_i}\right)^2 u_i^2 + 2\sum_{i=1}^{n-1}\sum_{j=i+1}^n \frac{\partial f}{\partial X_i}\frac{\partial f}{\partial X_j} \text{Cov}[x_i x_j] = \end{aligned} \quad (7.14)$$

$$= \sum_i^n \left(\frac{\partial f}{\partial X_i}\right)^2 u_i^2 + 2\sum_{i=1}^{n-1}\sum_{j=i+1}^n \frac{\partial f}{\partial X_i}\frac{\partial f}{\partial X_j} \rho_{ij} u_i u_j = \quad (7.15)$$

Nell'equazione (7.14) si è usata la cosiddetta *matrice di covarianza* definita da:

$$\text{Cov}[x_i x_j] = \mathbb{E}[(X - x_i)(X - x_j)]$$

E' facile verificare che la matrice di covarianza è simmetrica:  $\text{Cov}[x_i x_j] = \text{Cov}[x_j x_i]$  e che i termini diagonali della matrice di covarianza coincidono con la varianza delle singole variabili:  $\text{Cov}[x_i x_i] = u_i^2$ . Il coefficiente di correlazione  $\rho_{ij}$  tra le variabili  $x_i$  e  $x_j$  che appare nella (7.15) è definito in modo analogo a quello per due variabili:

$$\rho_{ij} = \frac{\text{Cov}[x_i x_j]}{u_i u_j}$$

## 7.4 Incertezza combinata per espressioni monomie

In molte circostanze la relazione funzionale espressa dalla (7.8) si scrive con un'espressione monomia del tipo:

$$Q = c X_1^{p_1} X_2^{p_2} \dots X_N^{p_N} \quad (7.16)$$

con  $c$  costante; se gli esponenti nella (7.16) sono privi di incertezze l'espressione della varianza stimata relativa di  $q$  si semplifica e si dimostra facilmente<sup>5</sup> che, per variabili  $X_i$  *indipendenti*, vale la relazione:

$$\frac{u_q}{q} = \sqrt{\sum_i^N \left( p_i \frac{u_i}{x_i} \right)^2} \quad (7.17)$$

Dove con  $x_i$  sono indicati i valori attesi delle  $X_i$ . La (7.17) mostra che l'incertezza relativa della grandezza  $q$  è la radice della somma in quadratura delle incertezze relative delle  $x_i$  pesate per il valore dell'esponente. L'incertezza relativa è molto spesso il modo più efficace per valutare la qualità di una misurazione ed essendo adimensionale permette di confrontare la qualità di misurazioni di grandezze non omogenee. Il valore della deviazione standard di  $q$  si ottiene moltiplicando il membro di destra della (7.17) per  $q$ .

---

<sup>5</sup>Per ottenere il risultato, lasciato come utile esercizio al lettore, si può procedere sia applicando la (7.10) alla (7.16) oppure più direttamente calcolando la varianza del logaritmo di  $Q$ .

