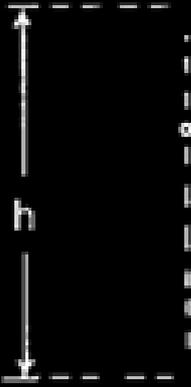


Propagazione delle incertezze



$$h = \frac{1}{2} g t^2$$

Posso misurare g ,
indirettamente

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

Devo propagare le incertezza su h e t .

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

$$g = 4\pi^2 \frac{l}{T^2}$$

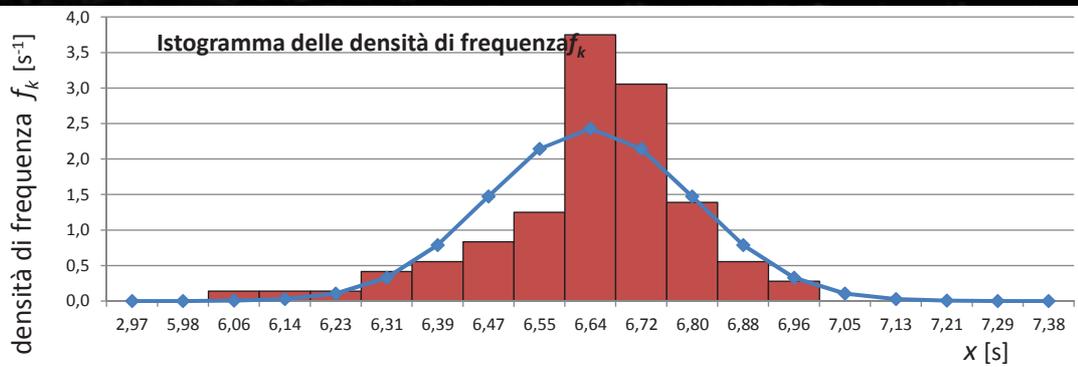
$$T = t / N$$

N # di oscillazioni

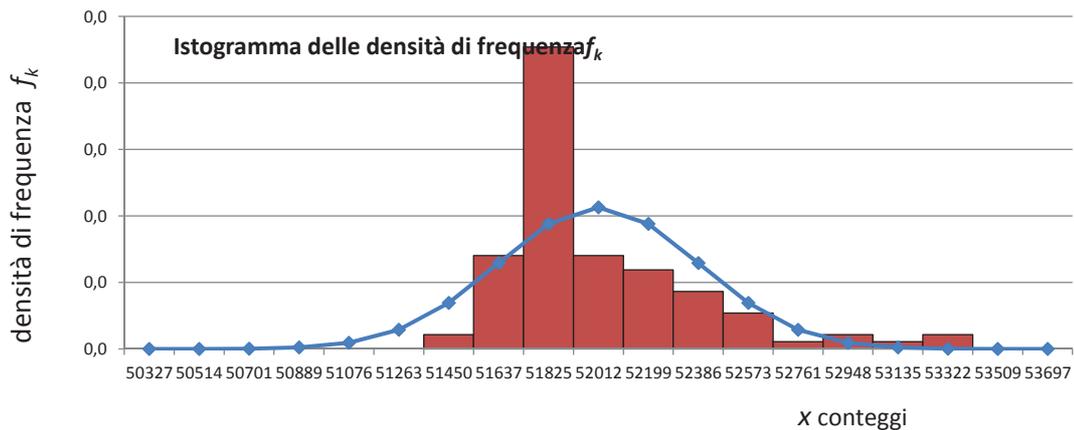
Abbiamo osservato due variabili

t tempo di 3 oscillazioni su un sistema «casalingo» e da «classe»

n numero di conteggi durante la caduta di un grave in laboratorio con elettronica costruita ad hoc.



Qual è «gaussiana» e ...



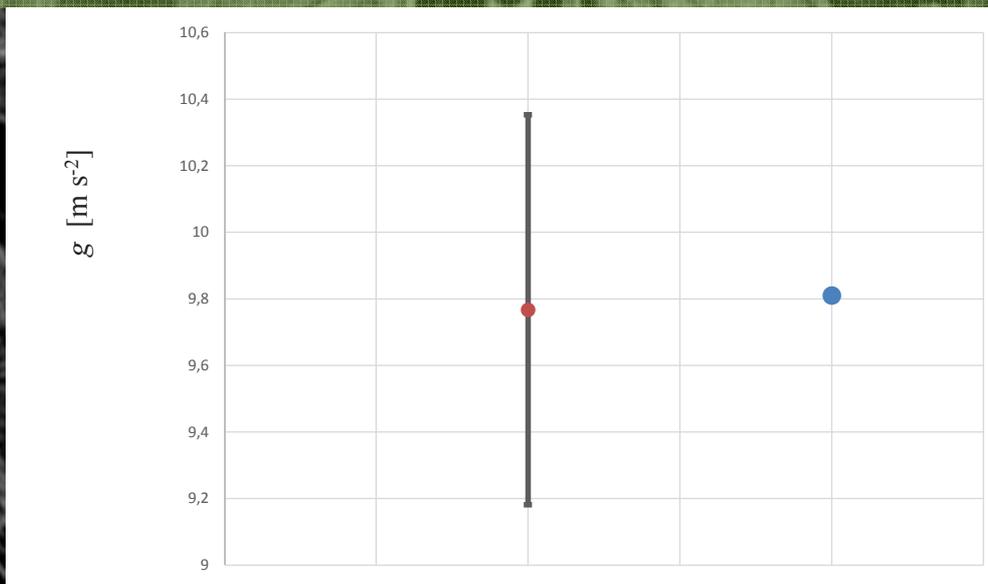
Misure ripetute: 3 oscillazioni $t=3 T$

| j_{studente} | | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | |
|-----------------------|------|-------|------|------|------|------|------|------|--|
| | Nome | G | A_s | M | A_t | R_s | R_b | P | |
| i_{misura} | 1 | 6.71 | 6.57 | 6.57 | 6.49 | 6.71 | 6.64 | 6.05 | $T = t / N$ $T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$ $t_{\text{medio}} = 6.65 \text{ s}$ $\sigma_t = 0.17 \text{ s}$ $g = 4\pi^2 \frac{l}{T^2}$ |
| | 2 | 6.,73 | 6.65 | 6.95 | 6.57 | 6.68 | 6.78 | 6.64 | |
| | 3 | 6.67 | 6.75 | 6.42 | 6.73 | 6.74 | 6.73 | 6.11 | |
| | 4 | 6.73 | 6.61 | 6.63 | 6.67 | 6.70 | 6.63 | 6.36 | |
| | 5 | 6.70 | 6.57 | 6.73 | 6.66 | 6.79 | 6.65 | 6.87 | |
| | 6 | 6.63 | 6.65 | 6.63 | 6.67 | 6.99 | 6.66 | 6.34 | |
| | 7 | 6.76 | 6.69 | 6.83 | 6.67 | 6.90 | 6.63 | 6.25 | |
| | 8 | 6.78 | 6.71 | 6.53 | 6.72 | 6.71 | 6.72 | 6.32 | |
| | 9 | 6.57 | 6.49 | 6.66 | 6.65 | 6.65 | 6.62 | 6.65 | |
| | 10 | 6.76 | 6.60 | 6.67 | 6.69 | 6.89 | 6.63 | 6.89 | |

Incertezza casuale $\sigma_t / t = \sigma_T / T = 0.03$

Incertezza totale $(\delta t)^2 = \sigma_t^2 + \varepsilon_t^2 = (0.17 \text{ s})^2$

Con il pendolo otteniamo



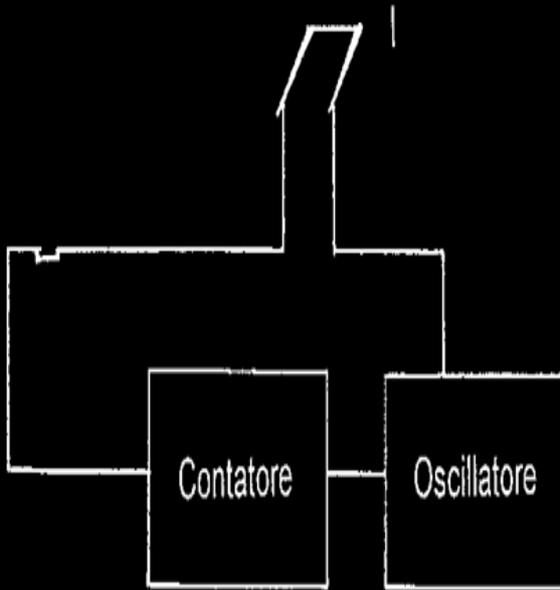
La misura di $g = 9.7 \pm 0.6 \text{ m s}^{-2}$

Apparato per la misura precisa di g : *maggior precisione = maggior complicazione*

- Misure del tempo:
 - Misura diretta del numero di impulsi durante la caduta: n .
 - Conversione da n a t sulla base della misura del numero di impulsi per unità di tempo.
- $n_{un} = \text{impulsi/s}$

$$t = \frac{n}{n_{un}} \stackrel{\text{dim}}{=} \frac{\text{impulsi}}{\text{impulsi/s}} = \text{s}$$

Misura del numero di impulsi al s: n_{un}



- Cronometriamo per un tempo fissato (2') t_f il numero di impulsi che acquisisce il contatore n_f .

$$n_{un} = \frac{n_f}{t_f} \left(\frac{\text{impulsi in 2'}}{120 \text{ s}} \right)$$

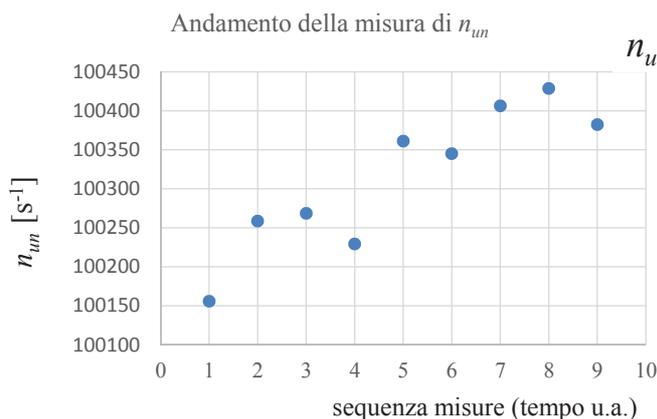
Abbiamo rilevato una misura per ogni docente.

- Avremo 10 misure di n_{un} .

- $n_{un} =$ valore centrale \pm semidispersione.
intervallo del 100 % dei dati osservati

Modello e realtà: generatore di impulsi

| j_{studente} | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 |
|-----------------------|---------|-----------|----------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|-------------|
| Nome | G | A_s | M | A_t | R_s | R_b | P | G | G.C. | A_T2 |
| f [kHz] | 100.13 | 100.18 | 100.23 | 100.26 | 100.31 | 100.33 | 100.35 | 100.36 | 100.36 | 100.38 |
| t_f | 120.02 | 120.26 | 118.93 | 119.99 | 80.5 | 120.05 | 120.28 | 119.89 | 119.34 | 119.79 |
| n_f | 1.2E+07 | 12044734 | 11923745 | 12031230 | 8068454 | 12048353 | 12069516 | 12037708 | 11985148 | 12024801 |
| n_{un} | 100111 | 100155.78 | 100258.5 | 100268.6057 | 100229.2422 | 100361.1245 | 100345.1613 | 100406.2724 | 100428.5906 | 100382.3441 |
| | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 |



$n_{un} =$ valore centrale \pm semidispersione

$$n_{un} = 100270 \pm 160 \text{ s}^{-1}$$

Sommato in quadratura anche 0.5 (ϵ) conteggi
 $\frac{1}{2}$ risoluzione.

Propagazione dell'incertezza su t

- Si propaga l'incertezza totale relativa:

$$\frac{\delta t}{t} = \frac{\delta n}{n} + \frac{\delta n_{un}}{n_{un}} \equiv$$

$$\frac{\delta t}{t} = \frac{\delta n}{\bar{n}} + \frac{\delta n_{un}}{\hat{n}_{un}}$$

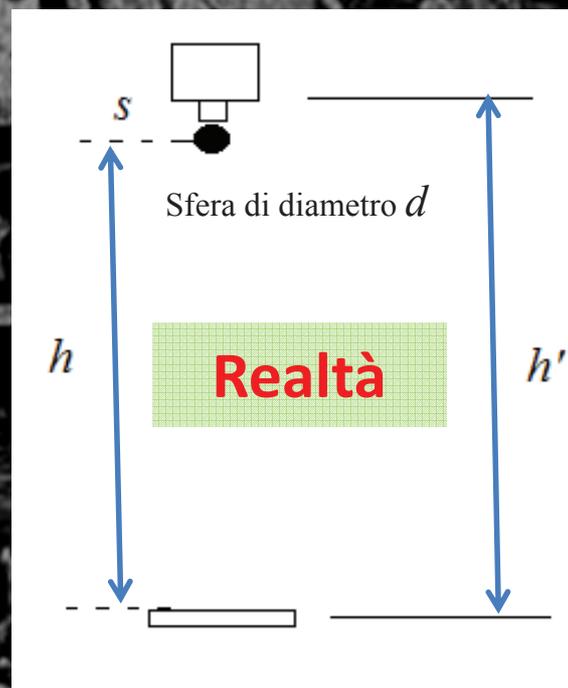
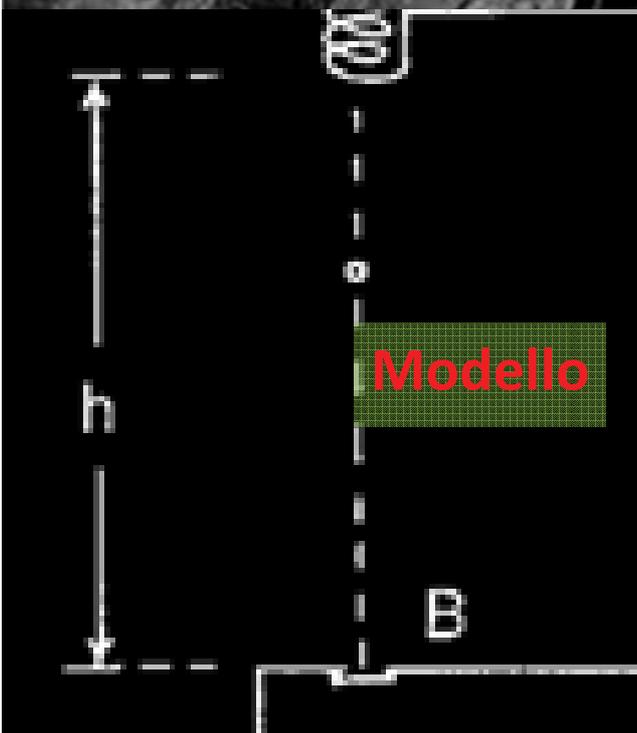
- δn (gaussiana ?) per ora σ_n ed ε_n
- δn_{un} semidispersione $\equiv \Delta n_{un}/2$ e ε_{nun}).

$$\frac{\delta t}{t} = 0.007 + 0.002$$

$$\frac{\delta t}{t} = 0.007 + 0.0009$$

Distribuzione uniforme

Per misurare g oltre a t serve h



Incertezza su h

- Ovviamente va osservato sull'apparato
 - Si osserva che l'interruttore si attiva, quando metà sferetta entra nell'interruttore.

$$h = h' - s - \frac{d}{2} \quad \delta h = \varepsilon_{h'} + \varepsilon_s + \frac{1}{2} \varepsilon_d$$

$$h = 1250.2 + 0.5 \text{ mm} \quad dh/h = 0.04 \%$$

- Solo incertezze di lettura: h misurata con regolo (ris 1 mm), s e d misurati con calibro (ris 1/20 mm).

Misura di g

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

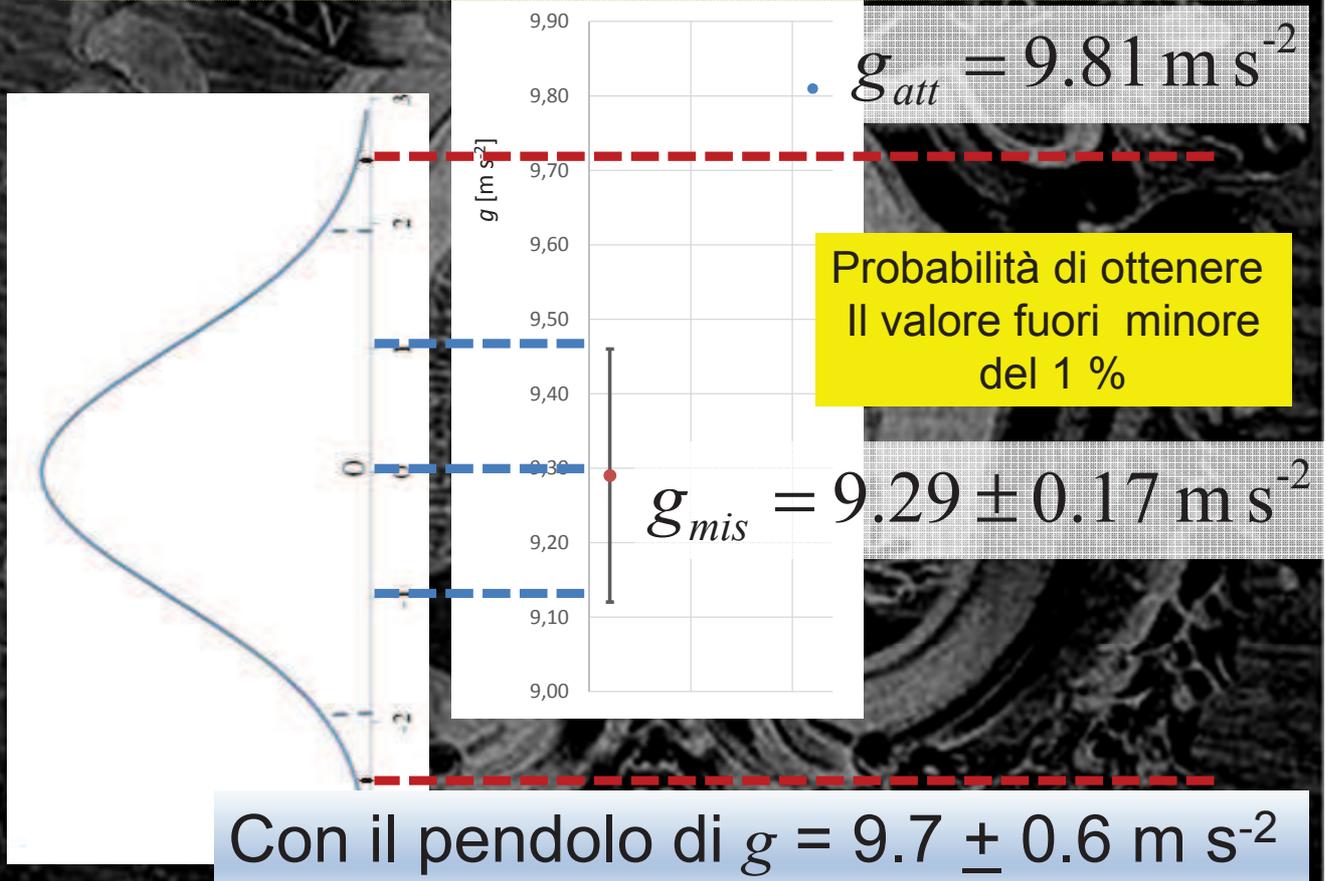
$$\frac{\delta g}{g} = \frac{\delta h}{h} + 2 \frac{\delta t}{t}$$

$$\frac{\delta g}{g} = 0.0004 + 2 \times 0.009 \approx 0.018$$

$$g = 9.2935 \pm 0.1652 \text{ m s}^{-2}$$

$$g = 9.29 \pm 0.17 \text{ m s}^{-2}$$

Accettiamo il valore atteso?



Qualcosa non torna: accuratezza

I problemi del laboratorio sono tanti:

- **bisogna conoscere bene il modello,**
- **e verificare che sia adatto al fenomeno osservato.**

Cosa ancora più problematica:

- bisogna tenere sotto controllo ogni strumento e**
- **verificarne il funzionamento.**
- **Richiede tempo pazienza e ... dimestichezza.**

Infatti abbiamo cercato di fare una misura più precisa, utilizzando elettronica.
La misura ha un grado di precisione maggiore,
ma risulta meno accurata di un semplice pendolo

Qualcosa non torna: non centriamo l'obiettivo: accuratezza

- Pensiamo sia l'attrito dell'aria?

- Se stimiamo l'attrito e come limite superiore che la pallina viaggi sempre alla velocità massima si ottiene dalla $F_v = 6\pi\eta rv$ da una quota $h = 1.34$ m una decelerazione al massimo di 0.001 m s⁻².

Per essere piu precisi: bisogna ...

- Pensiamo sia un ritardo nel rilascio della sferetta dall'elettromagnete?

– Applichiamo un altro modello,

–

$$h = \frac{1}{2} g (t + t_0)^2$$

- Ovvero pensiamo che l'elettronica possa introdurre un ritardo e/o il contatore possa contare in anticipo rispetto alla caduta del grave.
- Sarà la calibrazione a dirci come stanno le cose.
- **Dobbiamo trovare il modo di estrarre t_0 senza coinvolgere altre grandezze: calibrazione.**

Per fare questo: regressione lineare

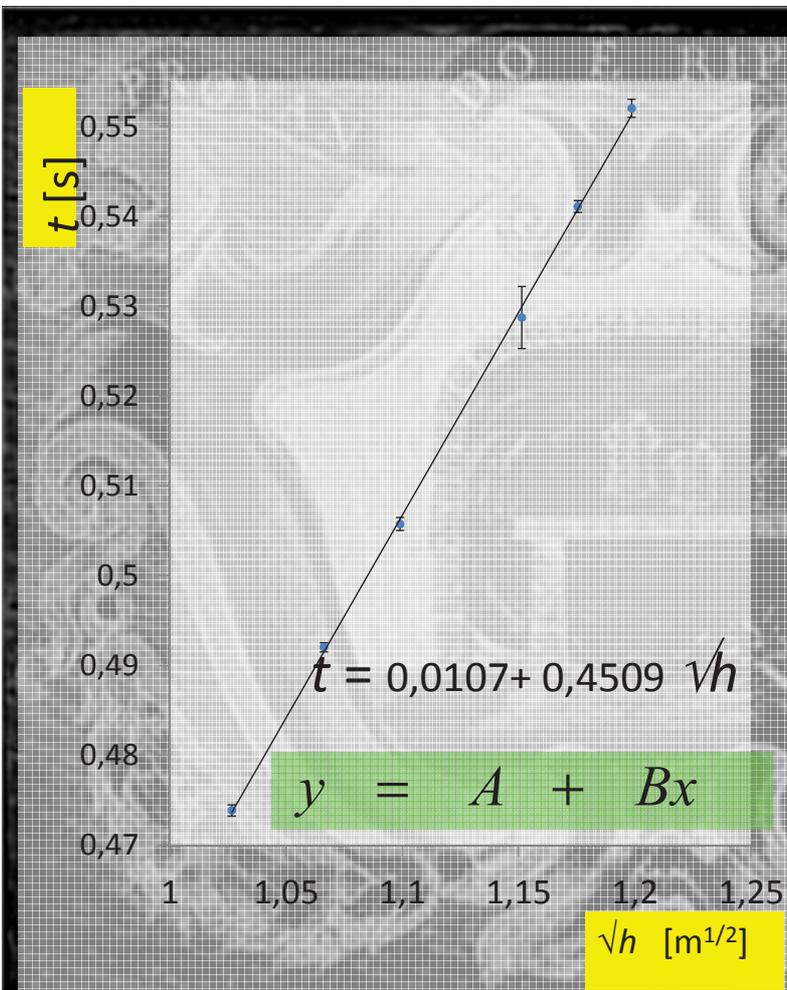
La regressione lineare può servire per estrarre misure, sulla base di una relazione tra grandezze misurate direttamente e/o per calibrare gli strumenti sulla base di un modello.

Esplicito t in funzione di h

$$h = \frac{1}{2} g (t + t_0)^2 \Rightarrow \sqrt{h} = \sqrt{\frac{1}{2} g (t + t_0)}$$

$$\sqrt{h} \cdot \sqrt{\frac{2}{g}} = t + t_0$$

$$t = -t_0 + \sqrt{\frac{2}{g}} \sqrt{h} \equiv y = A + B \cdot x$$



$$t = -t_0 + \sqrt{\frac{2}{g}} \sqrt{h}$$

$$t_0 = -0,0107 \text{ s}$$

$$t_0 = -10.7 \text{ ms}$$

Il contatore parte in anticipo: l'elettromagnete sgancia la sferetta in ritardo, rispetto all'interruttore elettrico, che commuta "simultaneamente" l'impulsatore sul contatore.

Adesso la misura "corretta" di g

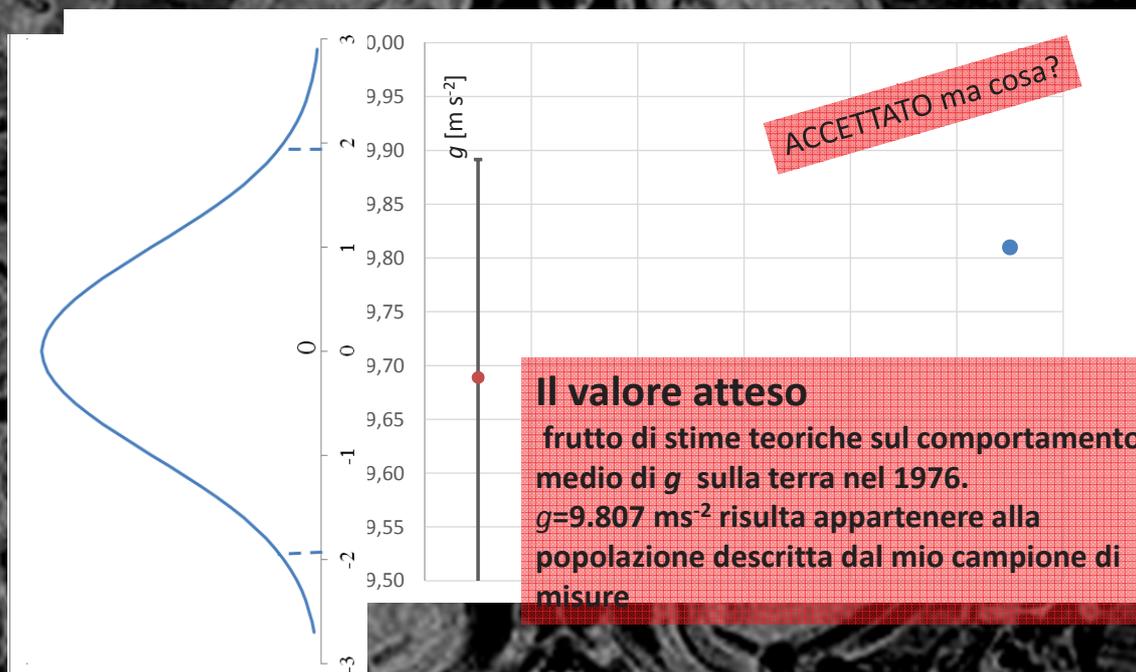
- Dalla relazione

$$g = \frac{2h}{(t + t_0)^2} \quad \frac{\delta g}{g} = \frac{\delta h}{h} + 2 \frac{\delta t + \delta t_0}{t + t_0}$$

– Ovviamente ho un'incertezza anche su t_0

$$t_0 = -10.7 \pm 0.7 \text{ ms}$$

$$g_{\text{mis}} (\text{accurata}) = 9.69 \pm 0.20 \text{ m s}^{-2}$$



Ma dovrei anche verificare o fornire una stima, che il modello-legge, sia appropriata per i dati osservati.

Seconda parte

- Abbiamo bisogno di apparati complessi, per formare ragazzi e giovani all'approccio scientifico e far apprezzare la capacità che abbiamo, che avrebbero, nel predire un comportamento di un fenomeno naturale?

Dalla mia esperienza, ritengo sia più immediato e controllabile l'applicazione del metodo a fenomeni a portata di mano, Intendo fenomeni "palpabili" dagli studenti.

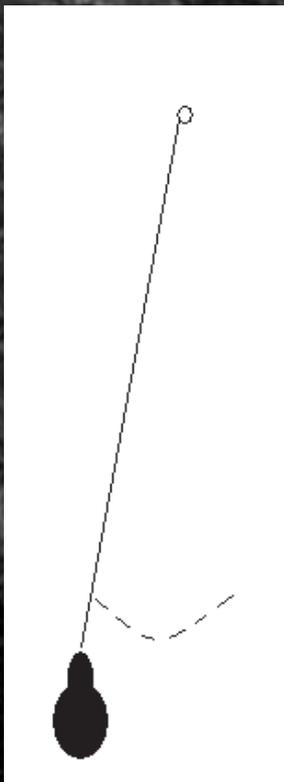
Ci sono esperienze che possiamo condurre con facilità in classe?

- Sempre il pendolo: un sistema che utilizzo per introdurre la teoria degli errori per osservare grandezze “casuali”, come visto
 - Posso prevedere qual è il periodo di oscillazione del pendolo?

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

- Abbiamo fatto un'osservazione solo per una lunghezza l .
- PREVISIONI: su un cordino ed un piombo pescato a 15 m di profondità ad Otranto, di fronte alla ex cava di Bauxite.
Per $l \sim 1.15$ cm si ha $T = 2.2$ s.

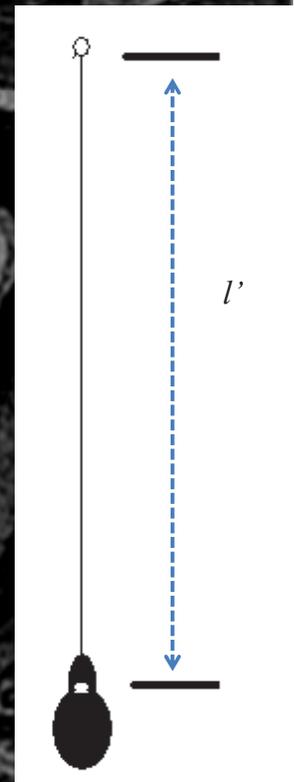
Uso il pendolo per la verifica di una legge fisica



$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

Al variare di l misuro T ,
ma qual è il baricentro?

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l' + l_0}{g}}$$

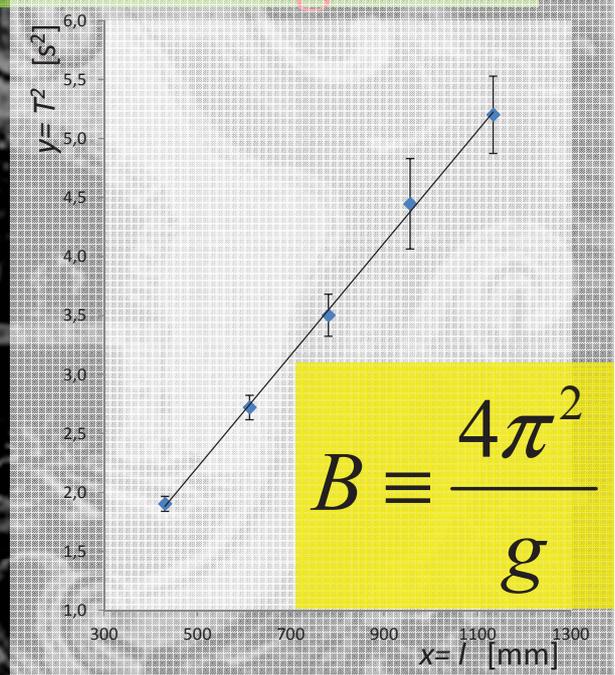


Verifichiamo se la legge va bene per i dati e misuriamo anche g

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l' + l_?}{g}}$$

$$T^2 = \frac{4\pi^2}{g} l' + \frac{4\pi^2}{g} l_?$$

$$y = Bx + A$$



Possiamo affrontare la verifica di una legge

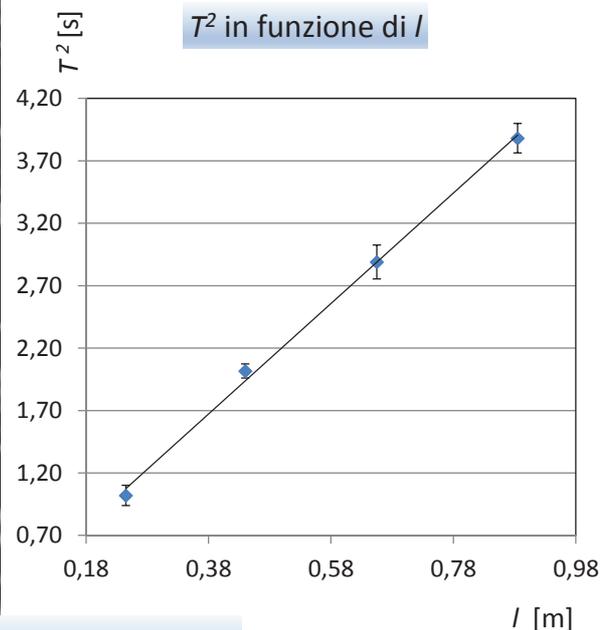
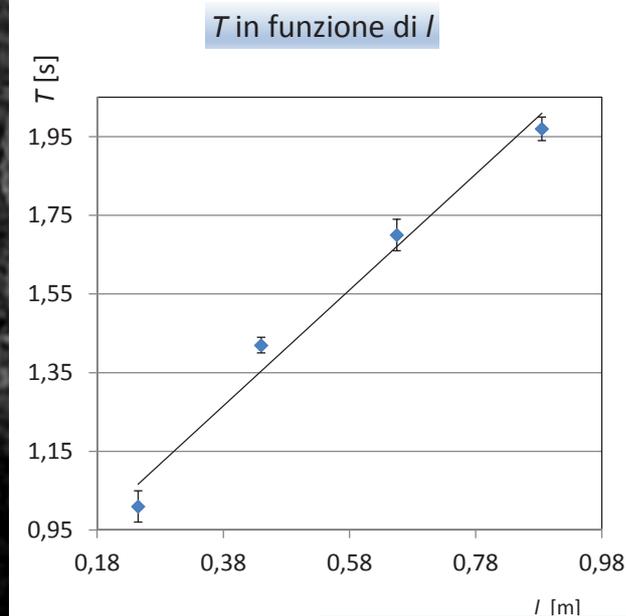
Per me è l'argomento più attraente e che si può proporre anche alle scuole superiori, come piccole licenze «didattiche».

Partiamo dal caso generale

$$y = A + Bx$$

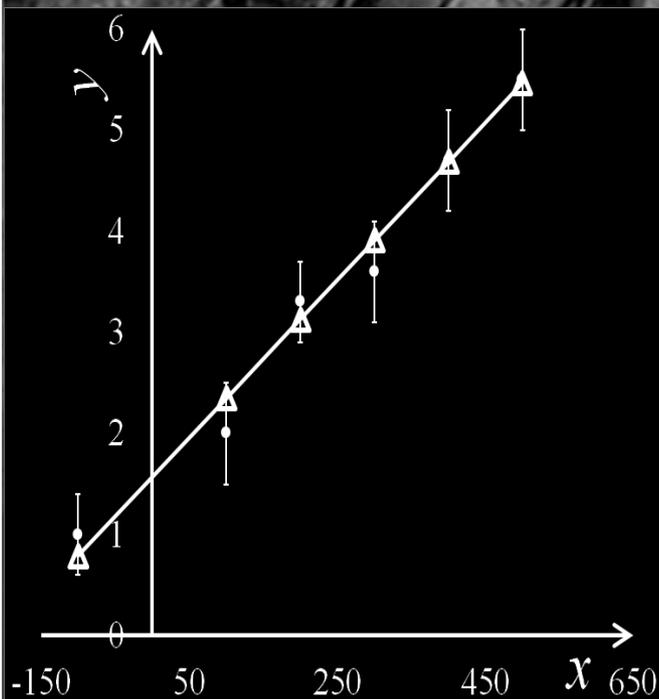
Rileviamo coppie di dati

- Possiamo variare i volte ($x_i = l_i$) e misurare ($y_i = T_i$) una o ripetute volte per ogni l_i .



- Qual è quella giusta?

Quando accettiamo un modello?



Modello-legge,

- Linea continua
- Dati sperimentali
- punti con simboli

Per motivi didattici riportiamo con triangoli i valori Y_i dedotti dalla legge per ogni x_i

Come accettavamo un dato?

Se il valore atteso rientrava nell'intervallo della nostra misura in confronto all'incertezza.

Per una legge?

Accettiamo che «in media» ogni valore atteso Y_i (dedotto dalla legge) rientri nell'intervallo $(y_i) \pm \delta y_i$.

Questo deve essere minimo

- Quindi $|Y_i - y_i| \leq \delta y_i$

$$\left(\frac{y_i - Y_i}{\delta y_i} \right)^2 \leq 1$$

$$\sum \left(\frac{y_i - Y_i}{\delta y_i} \right)^2 \leq N$$

$$\min \left\{ \sum \left(\frac{y_i - Y_i}{\delta y_i} \right)^2 \right\}$$

Metodo dei minimi quadrati

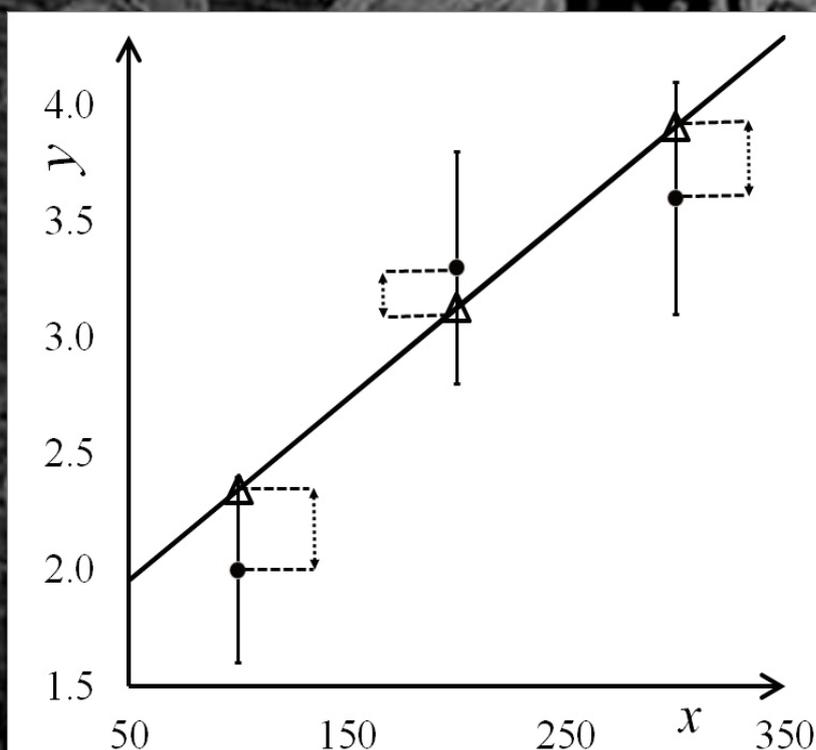
Stesso risultato se

- Considero ogni misura gaussiana e studio la probabilità che una legge teoria sia appropriata per ogni valore osservato

$$P(y_1, y_2, \dots, y_n) \propto e^{-\sum (y_i - Y_i)^2 / 2\sigma_i^2}$$

$$\min \left\{ \sum \left(\frac{y_i - Y_i}{\sigma_i} \right)^2 \right\}$$

Ricavo la retta



Fogli di calcolo

O

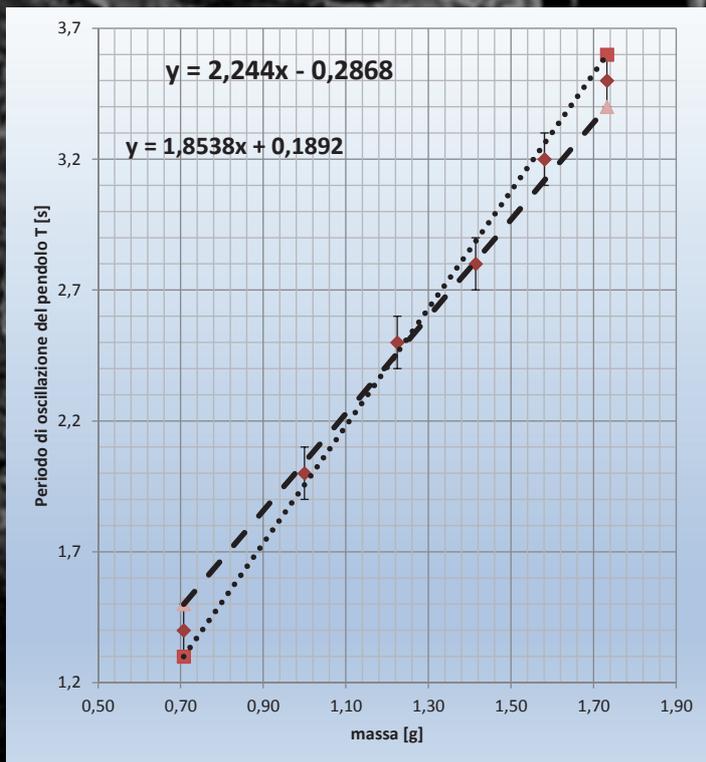
Stima

Valori centrali

E

semidispersione

Prendiamo



Pendenza massima
punteggiata

$$y_{max} = A' + B_{max} x$$

da

$$y_1 - \delta y_1 \text{ e } y_4 + \delta y_4$$

e

pendenza minima

$$y_{min} = A'' + B_{min} x$$

B_{ms} valore centrale

δB = semidispersione

Per avere meno errori misuro 3 oscillazioni

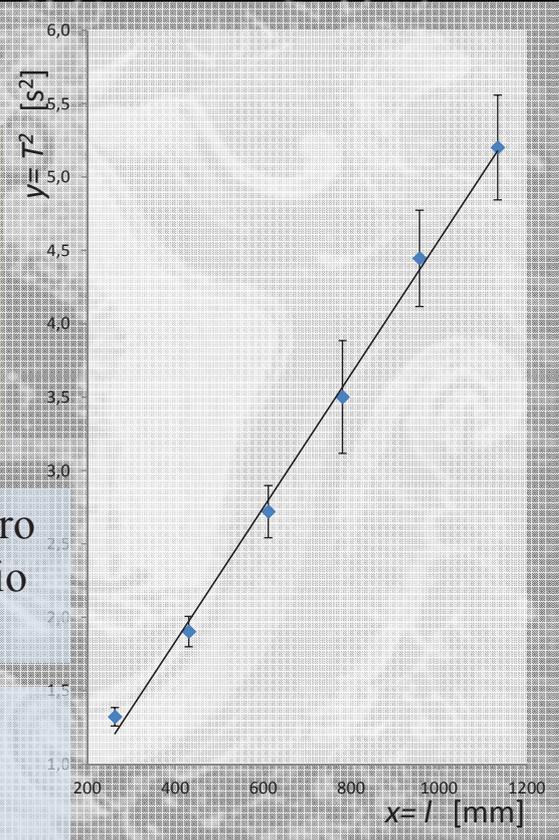
• $t = 3T$

| N misure | l [mm] | 263 | 431 | 612 | 781 | 956 | 1134 |
|----------|--------|------|------|------|------|------|------|
| 1 | t [s] | 3,35 | 4,19 | 4,73 | 5,47 | 6,32 | 7,06 |
| 2 | t [s] | 3,44 | 3,99 | 5,09 | 5,79 | 6,34 | 6,99 |
| 3 | t [s] | 3,45 | 4,29 | 5,12 | 5,78 | 6,68 | 6,53 |
| 4 | t [s] | 3,58 | 4,12 | 4,87 | 5,56 | 6,24 | 6,78 |
| 5 | t [s] | 3,43 | 4,10 | 4,93 | 5,47 | 6,05 | 6,85 |
| | media | 3,45 | 4,14 | 4,95 | 5,61 | 6,33 | 6,84 |
| | dev st | 0,08 | 0,11 | 0,16 | 0,16 | 0,23 | 0,21 |

• $T = 1/3 t$, e quindi $y = T^2$ ed $x = l$:

| | | | | | | |
|------------------------------------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| $\overline{T^2}$ [s ²] | 1,323 | 1,903 | 2,720 | 3,502 | 4,446 | 5,201 |
| σ_y [s ²] | 0,063 | 0,102 | 0,177 | 0,200 | 0,321 | 0,314 |

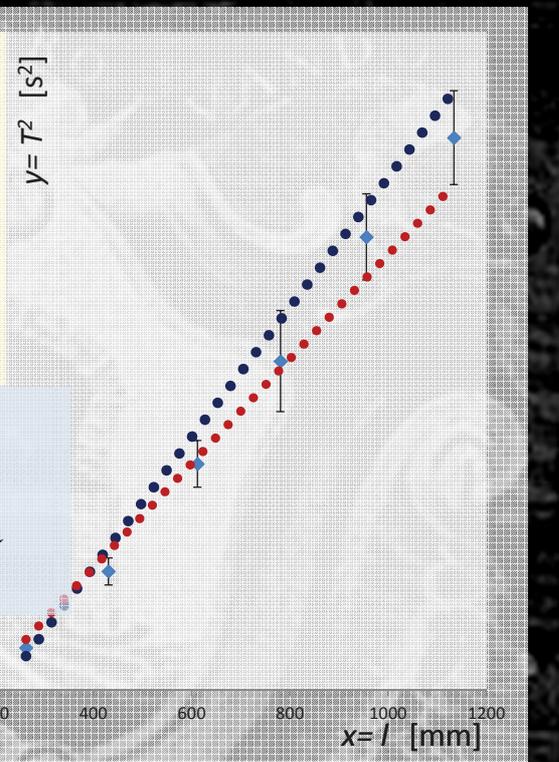
| x | y | ϵ_y [s ²] | σ_y [s ²] | δ_y [s ²] | $\delta y/y$ |
|--------|----------------------------------|--------------------------------|------------------------------|------------------------------|--------------|
| l [mm] | T ² [s ²] | | | | |
| 263 | 1,323 | 0,004 | 0,063 | 0,064 | 5% |
| 431 | 1,903 | 0,102 | 0,016 | 0,104 | 5% |
| 612 | 2,720 | 0,177 | 0,013 | 0,177 | 7% |
| 781 | 3,502 | 0,200 | 0,328 | 0,384 | 11% |
| 956 | 4,446 | 0,321 | 0,065 | 0,328 | 7% |
| 1134 | 5,201 | 0,314 | 0,170 | 0,357 | 7% |



Con excel, o anche calcolatori, si potrebbero ricavare i coefficienti della retta che meglio approssima i dati, ma le incertezze?

C'è un modo per far apprezzare la verifica delle leggi fisiche anche a studenti delle scuole inferiori: certo basta il teorema di pitagora, applicato alla pendenza della retta.

| x | y | δy | $\delta y/y$ | MAX | pend |
|--------|----------------------------------|--------------------------------|------------------------------|------------------------------|--------------|
| l [mm] | T ² [s ²] | ϵ_y [s ²] | σ_y [s ²] | δ_y [s ²] | $\delta y/y$ |
| 263 | 1,323 | 0,004 | 0,063 | 0,064 | 5% |
| 431 | 1,903 | 0,102 | 0,016 | 0,104 | 5% |
| 612 | 2,720 | 0,177 | 0,013 | 0,177 | 7% |
| 781 | 3,502 | 0,200 | 0,328 | 0,384 | 11% |
| 956 | 4,446 | 0,321 | 0,065 | 0,328 | 7% |
| 1134 | 5,201 | 0,314 | 0,170 | 0,357 | 7% |

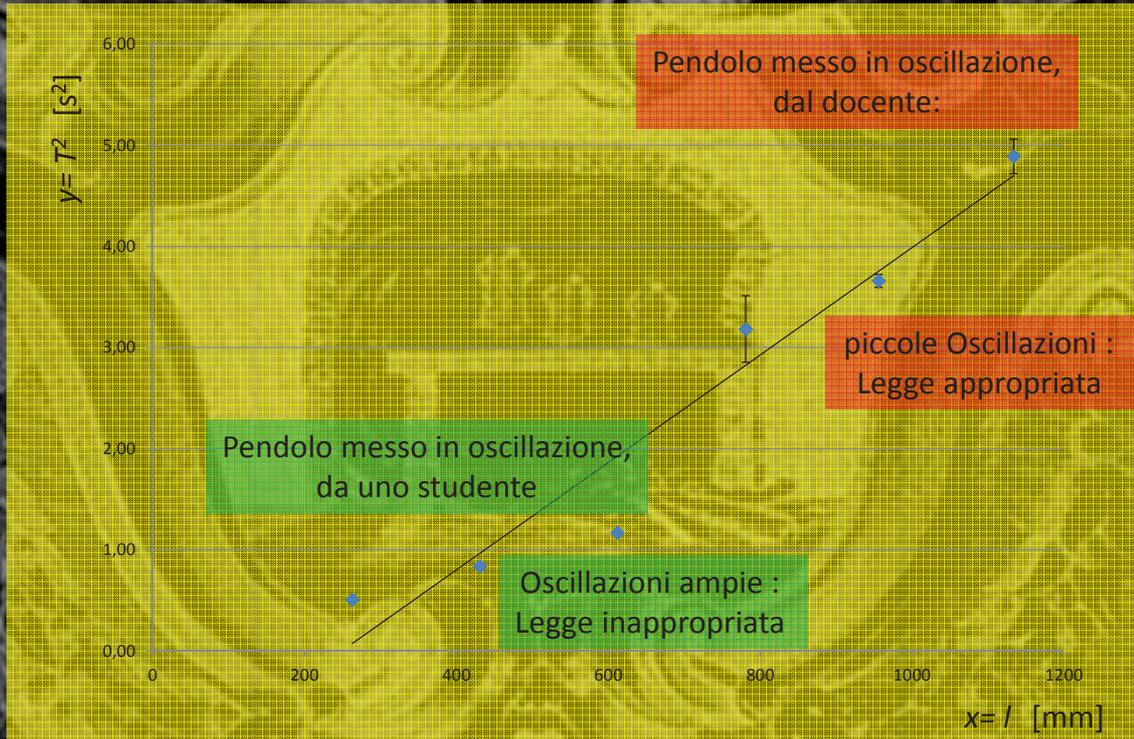


Per studenti che non abbiamo conoscenze matematiche si può fare graficamente. Per studenti che conoscono la relazione tra tangente di un angolo e la pendenza, ecc.

| | B_{max} | B_{min} |
|--------------|-----------------------------|-------------------------|
| | 0,00494 | 0,00397 |
| B_{ms} | 0,004455 s ² /mm | 4,46 s ² /m |
| $\Delta_B/2$ | 0,000485 s ² /mm | 0,485 s ² /m |
| B= | 4,46 ± 0,49 | s ² /m |

B_{ms} come valore centrale
incertezza come semidisersione

Misura di g, in classe : 10/2012



$$\sqrt{\frac{\sum (y_i - Y_i)^2}{d}}$$

Distanza media statistica

$$\sqrt{\frac{\sum (y_i - A - Bx_i)^2}{N - 2}} \stackrel{def}{=}$$

Distanza media statistica per la retta

$$\stackrel{def}{=} \sigma_Y$$

Deviazione standard della retta teorica

Accetto la retta se

$$\sigma_Y \leq \delta y$$

in media sui vari punti.

Misura di g

$$B = \frac{4\pi^2}{g}$$

| | | |
|------------|-------|----------------|
| g | 8,85 | m/s^2 |
| δg | 0,96 | m/s^2 |
| atteso | 9,806 | m/s^2 |

