

DKD FA Messunsicherheit,  
Braunschweig 23. Nov. 2021

# Kann einem Messbereich eine Messunsicherheit zugeordnet werden?

Bernd Pesch, Pesch Consult

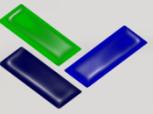
Link zum Vortrag: <https://pesch-consult.de/page15.html>



Die korrekte Antwort ist:  
Jein



# Definitionen nach JCGM 200 („VIM“)



Messung: Prozess, bei dem einer oder mehrere Größenwerte, die vernünftigerweise einer Größe zugewiesen werden können, experimentell ermittelt werden.

JCGM 200:2021, Pkt. 2.1

Messgröße: Größe, die gemessen werden soll.

JCGM 200:2021, Pkt. 2.3

Messergebnis: Menge von Größenwerten die einer Messgröße zugewiesen sind, zusammen mit jeglicher verfügbarer Information.

JCGM 200:2021, Pkt. 2.9

Messunsicherheit: Nichtnegativer Parameter, der die Streuung der Werte kennzeichnet, die der Messgröße auf der Grundlage der benutzten Information beigeordnet ist.

JCGM 200:2021, Pkt. 2.26

Gibt es vielleicht doch eine  
Messunsicherheit für  
Bereiche?



# Darstellung der Messgröße Kraft als Polynom im Kalibrierschein



Bei Kraftmessungen wird oft ein kubisches Ausgleichspolynom nach ISO 376:2011 ohne Darstellung der erweiterten Messunsicherheit angegeben.

Die Interpolationsgleichung wurde nach der Methode der kleinsten Fehlerquadrate aus den Mittelwerten in verschiedenen Einbaulagen ermittelt und lautet wie folgt:

*The interpolation equation was calculated using the least squares method and is based on the average values in rotated mounting positions. The equation is as follows:*

$$Y_3 = A \cdot X^3 + B \cdot X^2 + C \cdot X \quad (X \text{ in kN})$$

$A = 8,1E-007$ 
 $B = -2,17E-005$ 
 $C = -0,199834$

**Tabelle 6** Anzeigewerte aufgrund der Interpolationsgleichung in mV/V (Y3)

table 6

Readings based on the interpolation equation in mV/V (Y3)

Zugkraft  
Tension

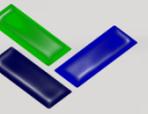
Kraft in kN Force X	0	0,1	0,2	0,3	0,4	0,5	0,6	0,7	0,8	0,9
0										
1	-0,199855	-0,219843	-0,239831	-0,259819	-0,279808	-0,299797	-0,319786	-0,339775	-0,359764	-0,379753
2	-0,399748	-0,419740	-0,439731	-0,459723	-0,479715	-0,499708	-0,519700	-0,539692	-0,559684	-0,579676
3	-0,599675	-0,619670	-0,639664	-0,659659	-0,679655	-0,699650	-0,719645	-0,739640	-0,759635	-0,779630

Messgröße

Messergebnis ohne MU

Quelle: anonym, „DAkkS-akkreditiert“

# Betrachtung einer Messgröße (Beispiel)



Eine Messgröße muss kein Skalar sein. Sie kann mehrdimensional sein:

$$y(x) = a_0 \cdot x^0 + a_1 \cdot x^1 + \dots + a_n \cdot x^n = \sum_{i=0}^n a_i \cdot x^i$$

Die Elemente  $a_n$  bilden die Elemente des vektoriellen Messergebnisses „Koeffizienten des Ausgleichspolynom eines Messbereichs“:

$$(a_0 \quad \dots \quad a_n)$$

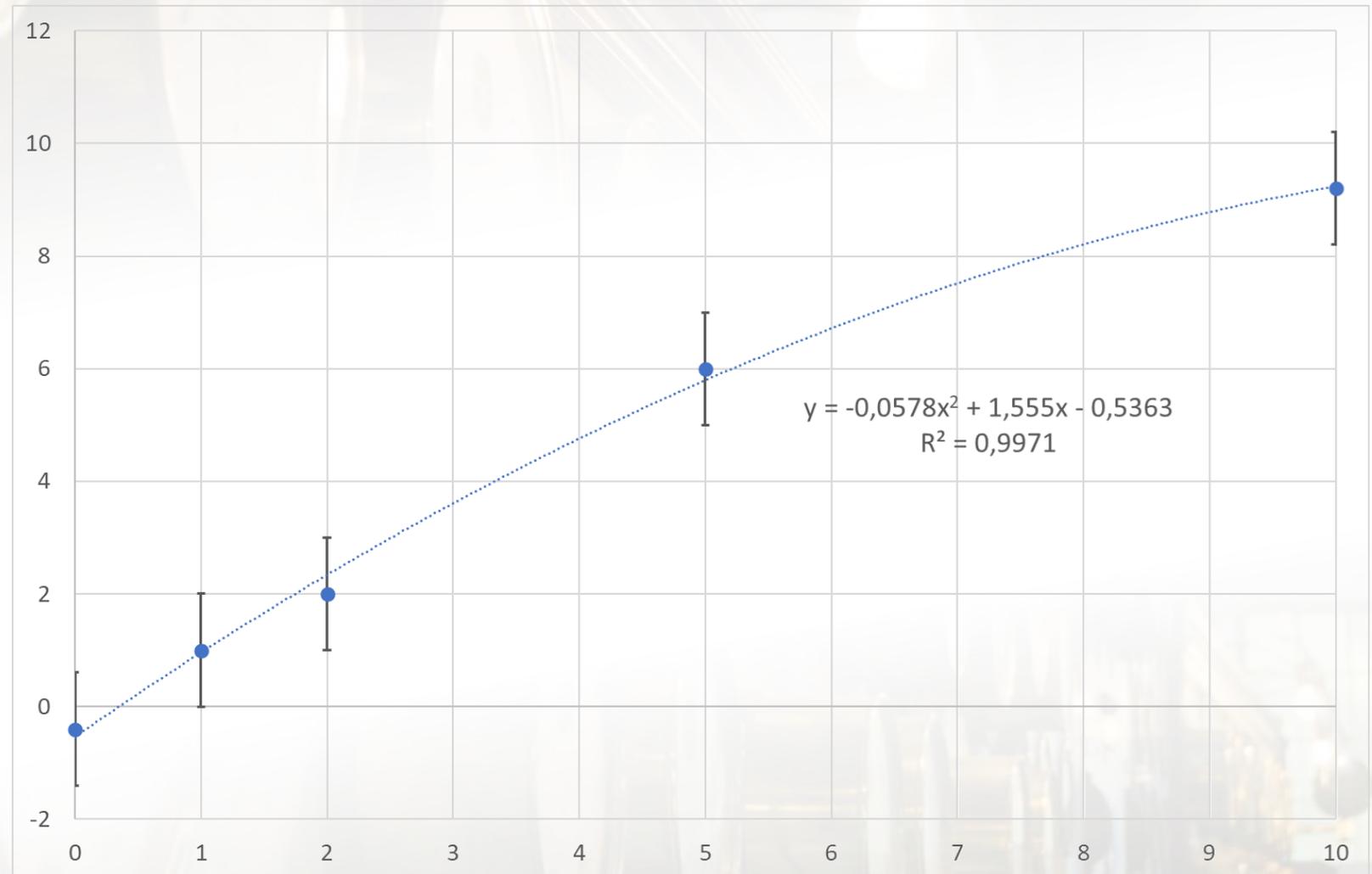
Dem Messergebnis ist nach DIN EN ISO/IEC 17025:2018, Pkt. 7.6 eine Messunsicherheit zuzuordnen!

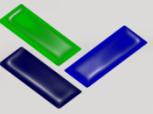
# Ein Polynom als Messgröße



Messwerte und Ermittlung  
eines Ausgleichspolynoms

(oder einer anderen  
beliebigen „Best Fit“ Kurve)





Definition der Messgröße

$$y(x) = \sum_{i=0}^n a_n \cdot x^n$$

Messergebnis

$$\bar{a} = \begin{pmatrix} a_0 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$$

Erweiterte  
Messunsicherheit

$$U_{\bar{a}} = \begin{pmatrix} U(a_1, a_1) & \cdots & U(a_1, a_n) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ U(a_n, a_1) & \cdots & U(a_n, a_n) \end{pmatrix}$$

Vereinfachung

# Betrachtung der linearen Approximation



# Vereinfachte Beschreibung

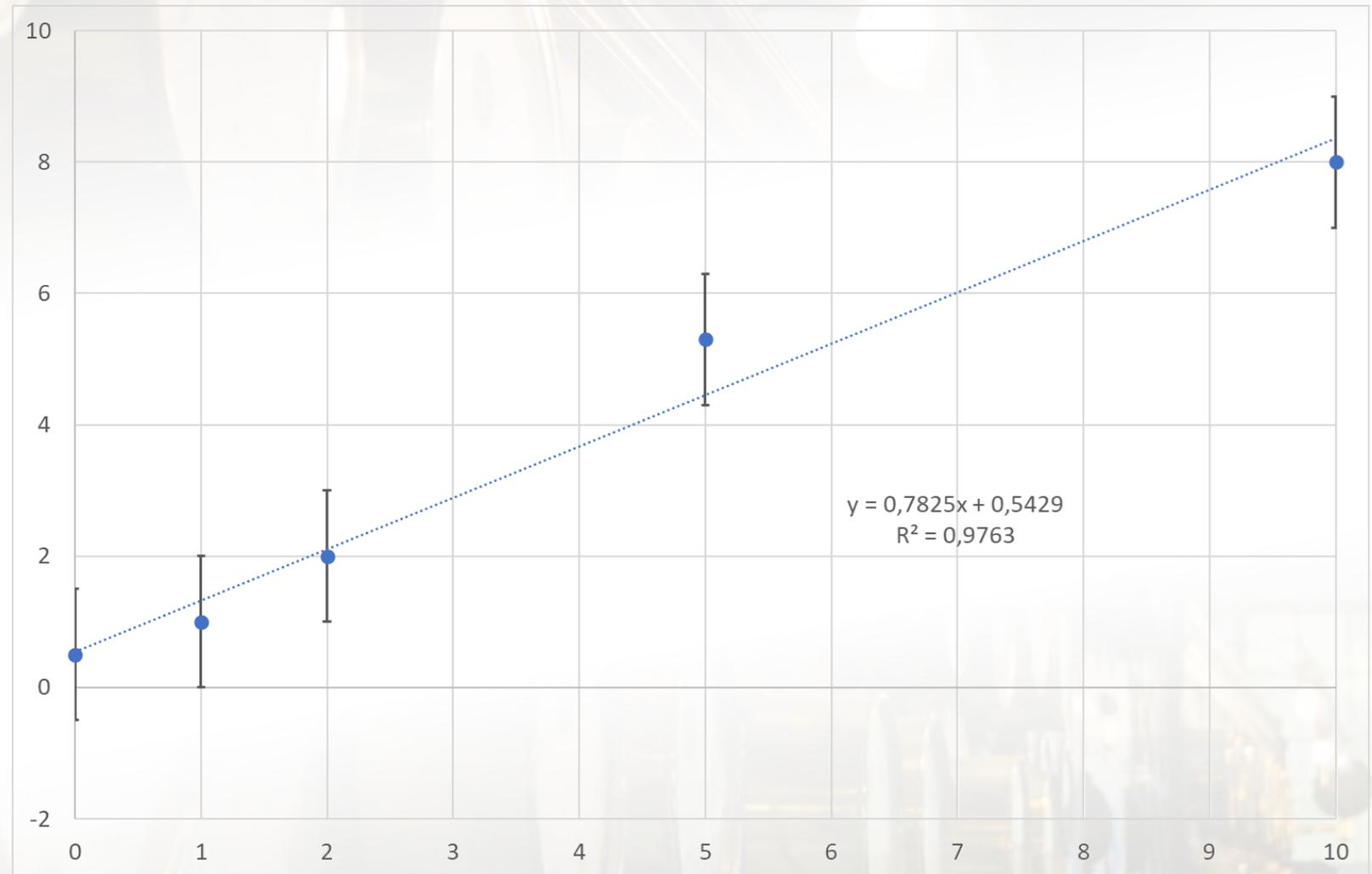


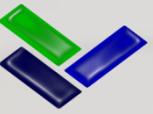
Falls eine lineare Approximation eines Messbereichs ausreichend ist, kann eine Geradengleichung als Messgröße betrachtet werden:

$$y = a \cdot x + b$$

$a$  und  $b$  sind Bestandteile des Messergebnisses ( $a, b$ ).

Eine skalare Lösung ist möglich und sinnvoll.





$$b = \frac{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) \cdot (y_i - \bar{y})}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2} = r_{xy} \cdot \sigma_x \cdot \sigma_y$$

$$a = \bar{y} - b \cdot \bar{x}$$

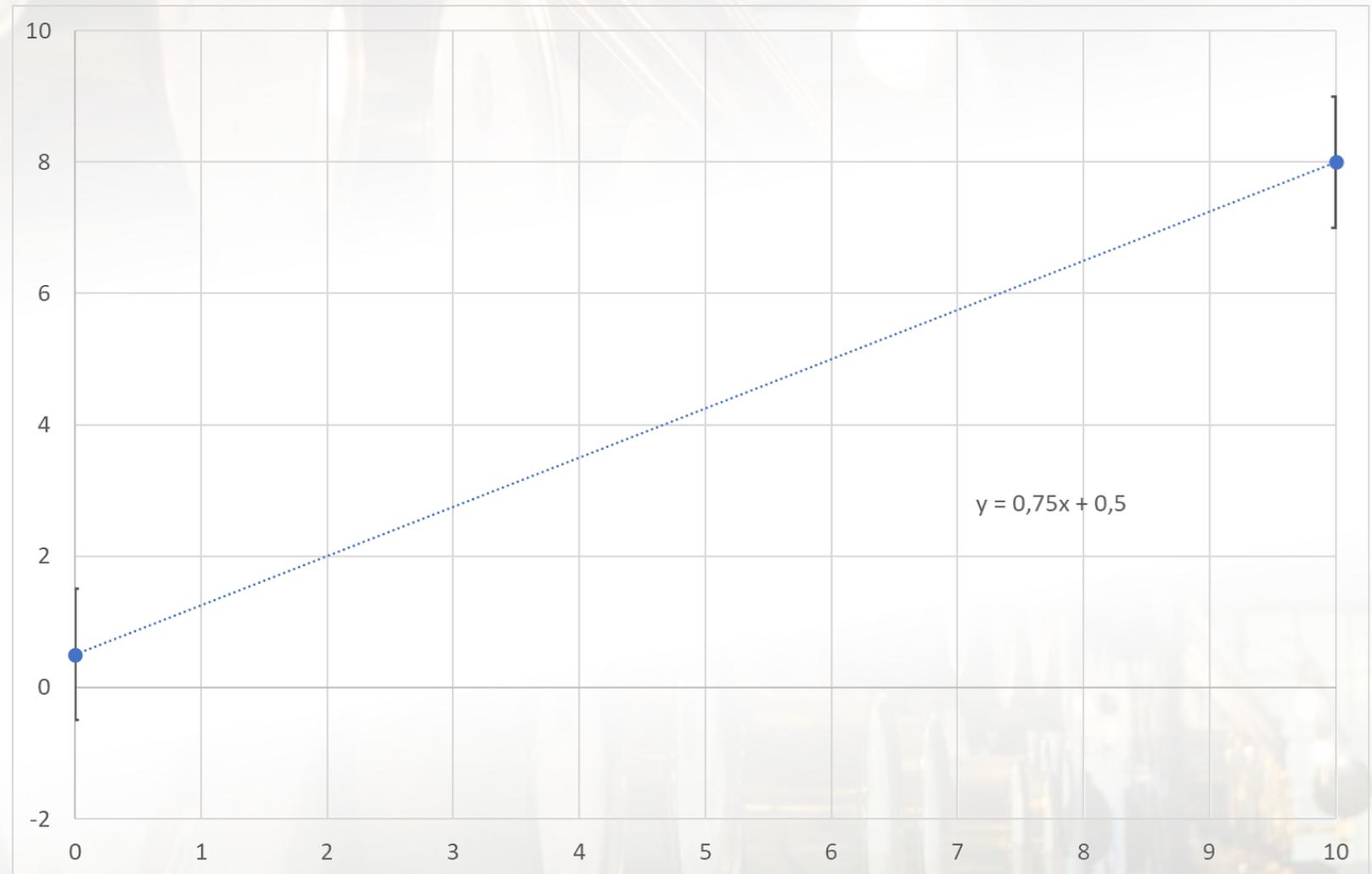
Die  $x_i$  -Werte können (üblicherweise) als Vorgabewerte unsicherheitsfrei angenommen werden.

Die Werte  $y_i$  und  $\bar{y}$  sind Träger von Unsicherheitseinflüssen (Unsicherheiten der Einzelmessungen).

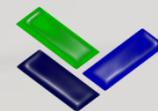


Ausgehend von zwei  
Ablesungen im Mesbereich  
 $(x_1, y_1)$  und  $(x_2, y_2)$  wird  
 $(a, b)$  bestimmt.

Dr. Frieling hatte hierzu  
bereits 2008 einen Vortrag  
auf dem 240. PTB Seminar  
(7. Mai 2008) gehalten.



# Bestimmung der Koeffizienten



Die  $x_i$ -Werte können (üblicherweise) als unsicherheitsfrei angenommen werden.

Die Werte  $y_i$  haben üblicherweise individuelle, korrelierte Unsicherheitseinflüsse. Die Korrelationen können zu maßgeblichen Reduktionen der Messunsicherheit führen.

Beide Gleichungen können als Modellgleichungen übernommen werden und liefern lineare Modellierungen für das GUM.

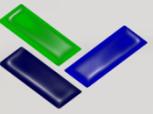
Bei jeder Bereichsbetrachtung ist ein zusätzlicher MU-Beitrag zu berücksichtigen.

$$a = \frac{1}{x_2 - x_1} \cdot (y_2 - y_1)$$

$$b = \frac{-x_1}{x_2 - x_1} \cdot y_2 + \left( \frac{-x_1}{x_2 - x_1} + 1 \right) \cdot y_1$$

siehe auch: JCGM 102:2009

# Forderungen für die Anwendung



Die Messgröße muss eindeutig beschreibbar sein

- Verfahrensbeschreibung (mathematisch, sachlich), Kalibrierschein, CMC-Liste



Das Verfahren muss validierbar sein



Die Darstellungen und Verfahren dürfen 17025-Anforderungen nicht widersprechen



Das Verfahren muss akkreditierbar sein

Die Welt besteht aus Atomen und  
Leere. Durch geschickte Kombination  
entsteht ein Kalibrierlabor.

Herzlichen Dank  
und viel  
Vergnügen beim  
„Modellieren“



[www.Pesch-Consult.de](http://www.Pesch-Consult.de), [Kontakt@Pesch-Consult.de](mailto:Kontakt@Pesch-Consult.de)

