

Si c est fonction de a , b et γ , a et b sont corrélés

A. Jamais

B. Cela dépend d'autres relations.

C. Toujours, et plutôt de manière positive.

D. Plutôt de manière négative.



comme nous l'avons vu dans le cas de la transformation de directions (observations) en angles entre des points (observations transformées - induit de corrélation), cela dépend des relations.

A défaut d'indications, je considère que les mesures sont corrélées à:

A. -100 %

B. -50 %

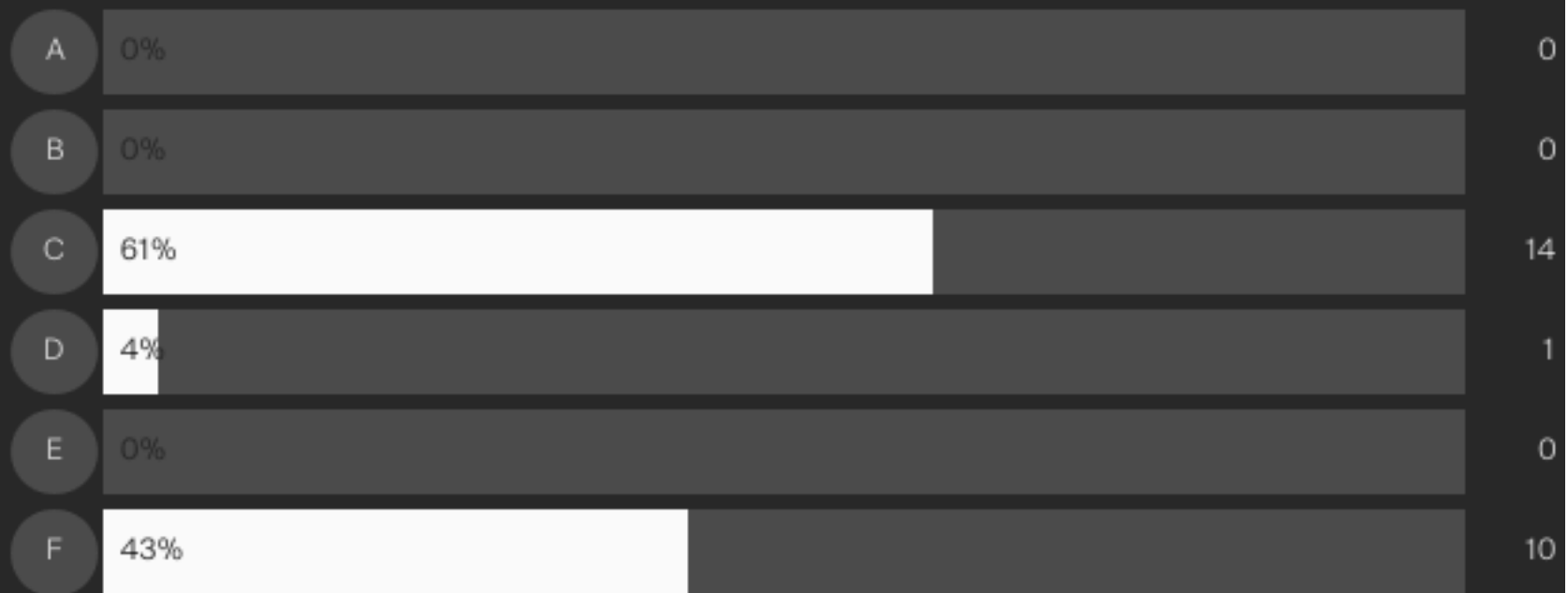
C. 0 %

D. + 50 %

E. + 100 %

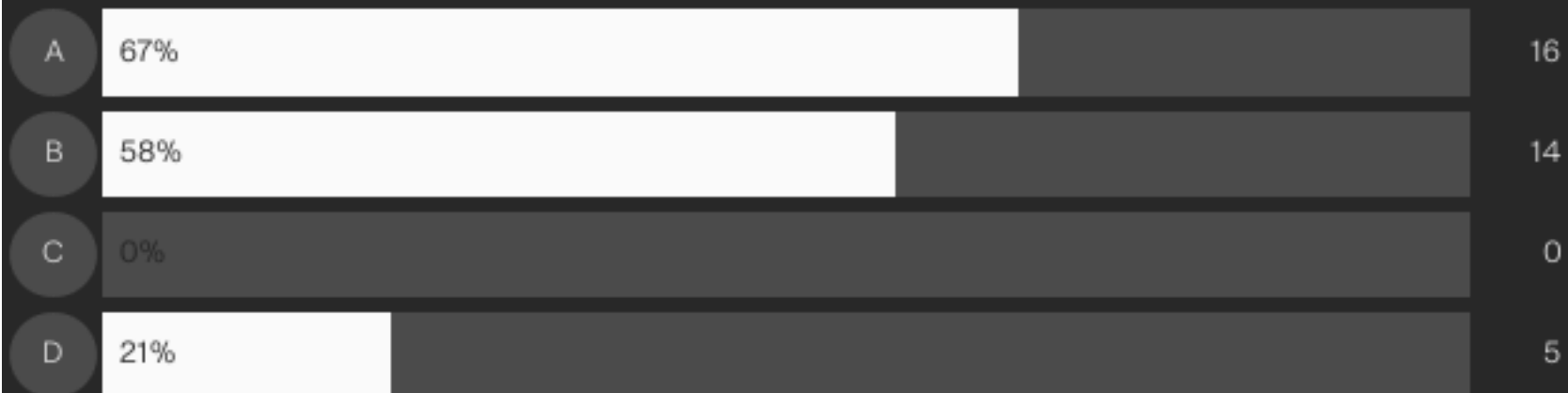
F. Je considère la nature des sources d'erreur.

-100% est possible mais rare
-50%, c.f. corrélation induite dans les observations transformées
0%, observations indépendantes, conditions, instruments
+50% même instrument, mêmes conditions, même ...
+100% pratiquement systématique



Erreurs vraies et résiduelles

- A. Pour calculer l'erreur vraie, il faut connaître la valeur vraie.
- B. L'erreur résiduelle se réfère à une estimation, par exemple une moyenne.
- C. La différence est négligeable.
- D. L'erreur vraie exclut les erreurs systématiques.



Les poids sont inversement proportionnels aux variances.

A. C'est toujours ainsi.

B. Cela dépend des cofacteurs.

C. Seulement si l'on choisit bien σ_0 .

D. C'est vrai pour des mesures indépendantes.

E. C'est plus compliqué pour des mesures corrélées.

A

20%

4

B

30%

6

C

15%

3

D

35%

7

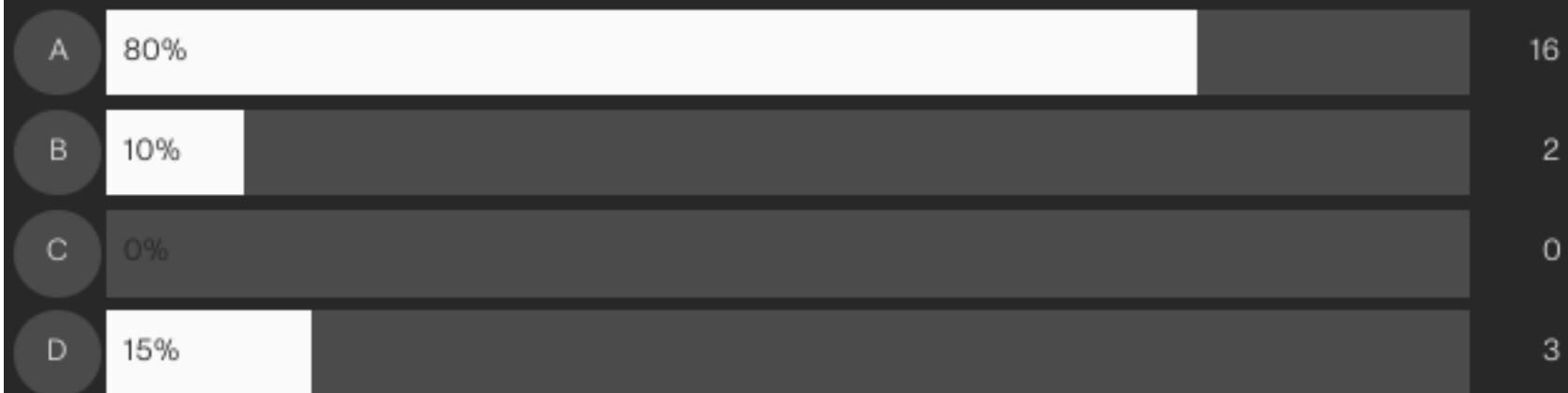
E

30%

6

La matrice F contient des dérivées partielles

- ☒ A. toujours
- ☐ B. oui, sauf pour des fonctions simples
- ☐ C. oui, sauf pour les 4 opérations de base
- ☒ D. Parfois, ce sont des dérivées totales.



J'ai converti les degrés en radians.
A. Les dérivées sont comme en maths.
B. Je dois convertir les erreurs en radians.
C. Je conserve les erreurs en degrés.
D. La dérivation numérique est insensible aux unités.



Pour comprendre : se référer aux explications de l'exercice 4 ainsi qu'aux transparents complémentaires sur les cas particuliers de linéarisation.

Pour retenir : faire vous même dans l'Exo. 4, quand on a converti quoi et pourquoi, quelles unités ont été utilisées dans la propagation des erreurs, etc... !

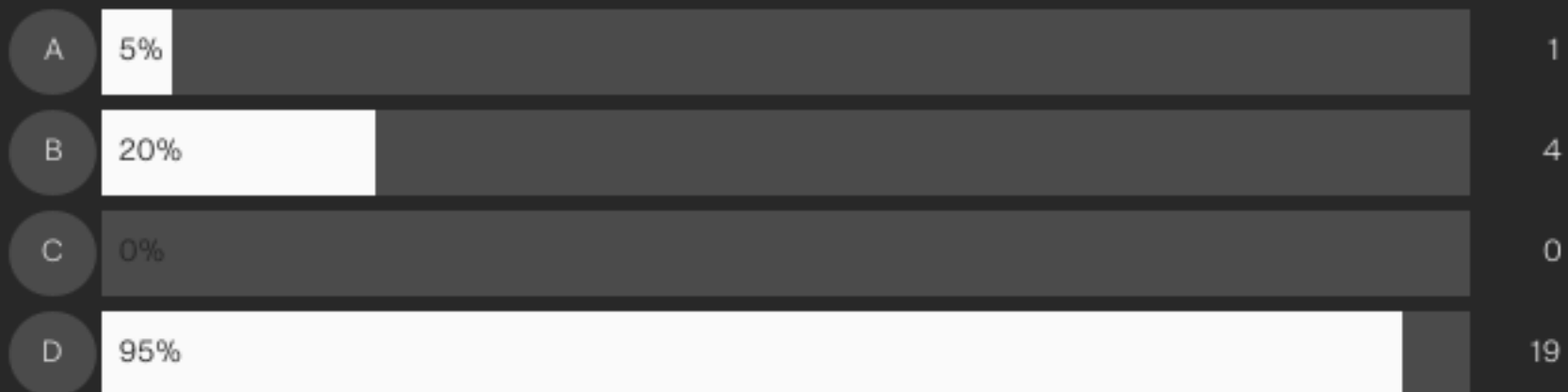
On introduit des corrélations entre les mesures.

A. Il faut changer le modèle fonctionnel.

☒ B. Il faut changer le modèle stochastique.

C. Il suffit de doubler l'écart-type des fonctions.

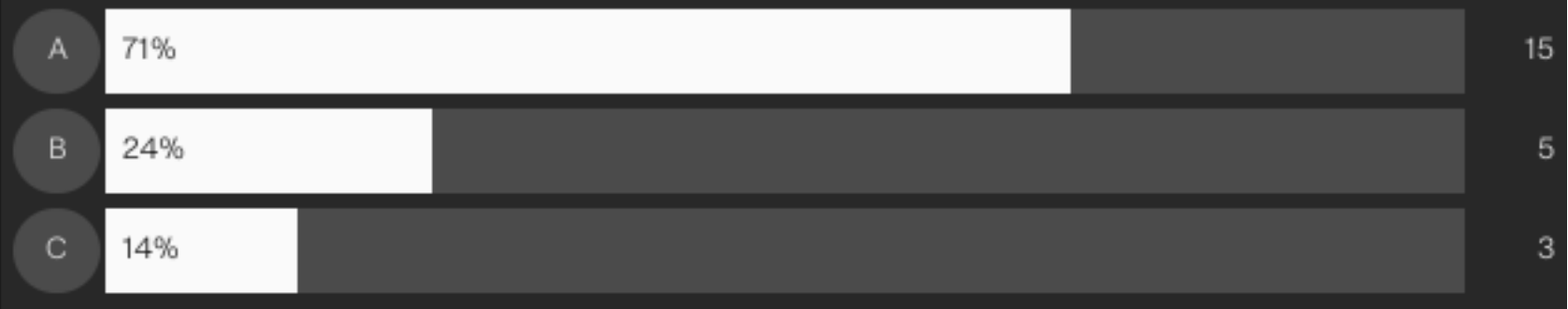
☒ D. Il faut recalculer la propagation de variance.



L'interprétation d'une matrice de covariance est difficile dans un cas général.

Pour interpréter une matrice de covariance ...

- ☒ A. Mieux vaut extraire les écart-types et les corrélations.
- ☐ B. Mieux vaut considérer les erreurs maximales.
- ☐ C. Il faut tenir compte des dérivées partielles.



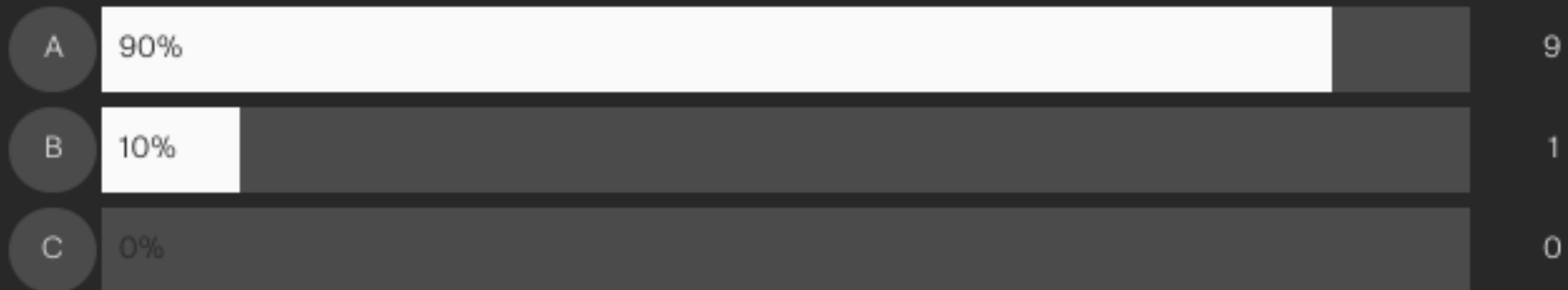


Je vais faire le 1^{er} test

A. En vrais: 45 min, 1 feuille de triche, calculette!

B. Tranquille à la maison, quand les corrections sont là.

C. Bof, pendant ce temps, on ne fait pas autre chose.



The poll is closed

Cette préparation n'est pas destinée à l'enseignant ...