

Formulaire

Résolution $\epsilon_V = \frac{\Delta V_{EM}}{2^n}$

Fréquence de repliement $f_{\text{rep.}} = \text{ABS} |n \cdot f_s - f_{\text{signal}}|$

Erreur de lecture ϵ_ℓ

Erreur de mobilité ϵ_m

Erreur de résolution $\epsilon_r = \sqrt{\epsilon_m^2 + \epsilon_\ell^2}$

Erreur de seuil $\epsilon_s = \sqrt{\epsilon_m^2 + \epsilon_\ell^2}$ évaluée au zéro

Erreur d'hystérésis $\epsilon_h = \frac{\max_i |s'(m_i) - s''(m_i)|}{2EM} (\%)$

Erreur de linéarité $\epsilon_L = \frac{\max_i |s(m_i) - (am_i + b)|}{EM} (\%)$

Sensibilité $S = \frac{\Delta s}{\Delta m}$

Fidélité $\frac{\sigma}{EM\sqrt{n}} (\%)$

Incertitude sur $q = f(m_1, m_2)$ $\delta q = \sqrt{\left(\frac{\partial f}{\partial m_1} \delta m_1\right)^2 + \left(\frac{\partial f}{\partial m_2} \delta m_2\right)^2}$

Écart-type d'une moyenne \bar{x}
calculée avec n valeurs de x $\sigma_{\bar{x}} = \frac{\sigma_x}{\sqrt{n}}$