

Herleitung: Gauß'sches Fehlerfortpflanzungsgesetz

Gegeben sei die folgende Funktion:

$$f(x_1 + \Delta x_1, \dots, x_l + \Delta x_l, \dots, x_N + \Delta x_N) \quad \text{wobei} \quad x_l = \{x_{i,l}\} \quad \text{mit} \quad i = 1, \dots, n$$

Standardabweichung von f :

$$\sigma_f^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (f_i - \langle f \rangle)^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (\Delta f_i)^2 \quad (1)$$

Was ist Δf_i ?

Bilde totales Differential von f :

$$\Delta f_i = \sum_{l=1}^N \left(\frac{\partial f}{\partial x_l} \right) \Delta x_{i,l} \quad (2)$$

wobei $\Delta x_{i,l} = x_{i,l} - \langle x_l \rangle$.

Einsetzen von (2) in (1):

$$\begin{aligned} \sigma_f^2 &= \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n \left(\sum_{l=1}^N \left(\frac{\partial f}{\partial x_l} \right) \Delta x_{i,l} \right)^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n \left(\sum_{l=1}^N \sum_{k=1}^N \left(\frac{\partial f}{\partial x_l} \right) \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \right) \Delta x_{i,l} \Delta x_{i,k} \right) \\ &= \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n \left(\sum_{k=1}^N \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \Delta x_{i,k} \right)^2 + \sum_{\substack{l,k=1 \\ l \neq k}}^N \left(\frac{\partial f}{\partial x_l} \right) \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \right) \Delta x_{i,l} \Delta x_{i,k} \right) \\ &= \sum_{k=1}^N \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \right)^2 \underbrace{\left(\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n \Delta x_{i,k}^2 \right)}_{\sigma_k^2} + \sum_{\substack{l,k=1 \\ l \neq k}}^N \left(\frac{\partial f}{\partial x_l} \right) \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \right) \underbrace{\left(\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n \Delta x_{i,l} \Delta x_{i,k} \right)}_{\text{cov}(x_k, x_l)} \\ &= \sum_{k=1}^N \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \right)^2 \sigma_k^2 + \sum_{\substack{l,k=1 \\ l \neq k}}^N \left(\frac{\partial f}{\partial x_l} \right) \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \right) \text{cov}(x_k, x_l) \end{aligned}$$

Für nicht korrelierte Werte x_k, x_l gilt für die Kovarianz $\text{cov}(x_k, x_l) = 0$ (siehe ÜB 5)!

$$\Rightarrow \boxed{\sigma_f^2 = \sum_{k=1}^N \left(\frac{\partial f}{\partial x_k} \right)^2 \sigma_k^2} \quad (3)$$

Gleichung (3) entspricht dem Gauß'schen Fehlerfortpflanzungsgesetz!!!