

NORME ISO
INTERNATIONALE 16610-30

Première édition
2015-10-01

**Spécification géométrique des
produits (GPS) — Filtrage —**

**Partie 30:
Filtres de profil robustes: Concepts de
base**

iTeh STANDARD PREVIEW
Geometrical product specifications (GPS) — Filtration —
Part 30: Robust profile filters: Basic concepts
(standards.iteh.ai)

ISO 16610-30:2015

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/8718741c-39d6-4206-9b31-f8601dd0524e/iso-16610-30-2015>



Numéro de référence
ISO 16610-30:2015(F)

© ISO 2015

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

ISO 16610-30:2015

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/8718741c-39d6-4206-9b31-f8601dd0524e/iso-16610-30-2015>



DOCUMENT PROTÉGÉ PAR COPYRIGHT

© ISO 2015, Publié en Suisse

Droits de reproduction réservés. Sauf indication contraire, aucune partie de cette publication ne peut être reproduite ni utilisée sous quelque forme que ce soit et par aucun procédé, électronique ou mécanique, y compris la photocopie, l'affichage sur l'internet ou sur un Intranet, sans autorisation écrite préalable. Les demandes d'autorisation peuvent être adressées à l'ISO à l'adresse ci-après ou au comité membre de l'ISO dans le pays du demandeur.

ISO copyright office
Ch. de Blandonnet 8 • CP 401
CH-1214 Vernier, Geneva, Switzerland
Tel. +41 22 749 01 11
Fax +41 22 749 09 47
copyright@iso.org
www.iso.org

Sommaire

Page

Avant-propos.....	iv
Introduction.....	vi
1 Domaine d'application	1
2 Références normatives	1
3 Termes et définitions	1
4 Robustesse	5
4.1 Généralités.....	5
4.2 Méthodes reposant sur la métrique.....	6
4.3 Méthodes reposant sur la statistique.....	6
4.3.1 Généralités.....	6
4.3.2 Estimateur M.....	6
4.3.3 Estimateur bayésien.....	6
4.4 Méthodes de prétraitement.....	6
4.4.1 Généralités.....	6
4.4.2 Prétraitement par espace d'échelle.....	7
4.4.3 Prétraitement par ondelettes.....	7
Annexe A (informative) Exemples d'ensembles de données — Entrée des discontinuités du profil	8
Annexe B (informative) Diagramme des concepts	11
Annexe C (informative) Relation avec le modèle de matrice de filtrage	12
Annexe D (informative) Relation avec le modèle de matrice GPS	13
Bibliographie	14

[ISO 16610-30:2015](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/8718741c-39d6-4206-9b31-f8601dd0524e/iso-16610-30-2015)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/8718741c-39d6-4206-9b31-f8601dd0524e/iso-16610-30-2015>

Avant-propos

L'ISO (Organisation internationale de normalisation) est une fédération mondiale d'organismes nationaux de normalisation (comités membres de l'ISO). L'élaboration des Normes internationales est en général confiée aux comités techniques de l'ISO. Chaque comité membre intéressé par une étude a le droit de faire partie du comité technique créé à cet effet. Les organisations internationales, gouvernementales et non gouvernementales, en liaison avec l'ISO participent également aux travaux. L'ISO collabore étroitement avec la Commission électrotechnique internationale (IEC) en ce qui concerne la normalisation électrotechnique.

Les procédures utilisées pour élaborer le présent document et celles destinées à sa mise à jour sont décrites dans les Directives ISO/IEC, Partie 1. Il convient, en particulier de prendre note des différents critères d'approbation requis pour les différents types de documents ISO. Le présent document a été rédigé conformément aux règles de rédaction données dans les Directives ISO/IEC, Partie 2 (voir www.iso.org/directives).

L'attention est appelée sur le fait que certains des éléments du présent document peuvent faire l'objet de droits de propriété intellectuelle ou de droits analogues. L'ISO ne saurait être tenue pour responsable de ne pas avoir identifié de tels droits de propriété et averti de leur existence. Les détails concernant les références aux droits de propriété intellectuelle ou autres droits analogues identifiés lors de l'élaboration du document sont indiqués dans l'Introduction et/ou dans la liste des déclarations de brevets reçues par l'ISO (voir www.iso.org/brevets).

Les appellations commerciales éventuellement mentionnées dans le présent document sont données pour information, par souci de commodité, à l'intention des utilisateurs et ne sauraient constituer un engagement.

Pour une explication de la signification des termes et expressions spécifiques de l'ISO liés à l'évaluation de la conformité, ou pour toute information au sujet de l'adhésion de l'ISO aux principes de l'OMC concernant les obstacles techniques au commerce (OTC), voir le lien suivant: [Avant-propos — Informations supplémentaires](http://standards.iteh.ai/catalog/standards/sis/8718741c-59d6-4206-9b31-f8601dd0524e/iso-16610-30-2015).

Le comité chargé de l'élaboration du présent document est l'ISO/TC 213, *Spécifications et vérification dimensionnelles et géométriques des produits*.

Cette première édition de l'ISO 16610-30 annule et remplace de l'ISO/TS 16610-30:2009 qui a fait l'objet d'une révision technique.

L'ISO 16610 comprend les parties suivantes, présentées sous le titre général *Spécification géométrique des produits (GPS) — Filtrage*:

- *Partie 1: Vue d'ensemble et concepts de base*
- *Partie 20: Filtres de profil linéaires: Concepts de base*
- *Partie 21: Filtres de profil linéaires: Filtres gaussiens*
- *Partie 22: Filtres de profil linéaires: Filtres splines*
- *Partie 28: Filtres de profil: Effets de bords*
- *Partie 29: Filtres de profil linéaires: Ondelettes splines*
- *Partie 30: Filtres de profil robustes: Concepts de base*
- *Partie 31: Filtres de profil robustes: Filtres de régression gaussiens*
- *Partie 32: Filtres de profil robustes: Filtres splines*
- *Partie 40: Filtres de profil morphologiques: Concepts de base*
- *Partie 41: Filtres de profil morphologiques: Filtre disque et filtre segment de droite horizontal*

- *Partie 49: Filtres de profil morphologiques: Techniques d'analyse par espace d'échelle*
- *Partie 60: Filtres surfaciques linéaires: Concepts de base*
- *Partie 61: Filtres surfaciques linéaires: Filtres gaussiens*
- *Partie 71: Filtres surfaciques robustes: Filtres de régression gaussiens*
- *Partie 85: Filtres surfaciques morphologiques: Segmentation*

Les parties suivantes sont prévues:

- *Partie 26: Filtres de profil linéaires: Filtrage selon une grille nominale orthogonale de données planes*
- *Partie 27: Filtres de profil linéaires: Filtrage selon une grille nominale orthogonale de données cylindriques*
- *Partie 45: Filtres de profil morphologiques: Segmentation*
- *Partie 62: Filtres surfaciques linéaires: Filtres splines*
- *Partie 69: Filtres surfaciques linéaires: Ondelettes splines*
- *Partie 70: Filtres surfaciques robustes: Concepts de base*
- *Partie 72: Filtres surfaciques robustes: Filtres splines*
- *Partie 80: Filtres surfaciques morphologiques: Concepts de base*
- *Partie 81: Filtres surfaciques morphologiques: Filtres à sphères et segments horizontaux plans*
- *Partie 89: Filtres surfaciques morphologiques: Techniques d'analyse par espace d'échelle*

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/8718741c-39d6-4206-9b31-f8601dd0524e/iso-16610-30-2015>

Introduction

La présente partie de l'ISO 16610 est une norme de spécification géométrique des produits (GPS) et doit être considérée comme une norme GPS générale (voir l'ISO 14638). Elle influence les maillons C et F de toutes les chaînes de normes.

Le modèle de matrice ISO/GPS de l'ISO 14638 donne une vue d'ensemble du système ISO/GPS, dont la présente partie de l'ISO 16610 fait partie. Les principes fondamentaux du système ISO/GPS donnés dans l'ISO 8015 s'appliquent à la présente partie de l'ISO 16610 et les règles de décision par défaut données dans l'ISO 14253-1 s'appliquent aux spécifications faites conformément à la présente partie de l'ISO 1660, sauf indication contraire.

Pour de plus amples informations sur la relation entre la présente partie de l'ISO 16610 et le modèle de matrice GPS, voir l'[Annexe D](#).

La présente partie de l'ISO 16610 expose les concepts de base pour les filtres de profil robustes.

iTeh STANDARD PREVIEW (standards.iteh.ai)

[ISO 16610-30:2015](#)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/8718741c-39d6-4206-9b31-f8601dd0524e/iso-16610-30-2015>

Spécification géométrique des produits (GPS) — Filtrage —

Partie 30:

Filtres de profil robustes: Concepts de base

1 Domaine d'application

La présente partie de l'ISO 16610 spécifie les concepts de base des filtres de profil robustes.

2 Références normatives

Les documents suivants, en tout ou partie, sont référencés de façon normative dans le présent document et sont indispensables à son application. Pour les références datées, seule l'édition citée s'applique. Pour les références non datées, la dernière édition du document de référence s'applique (y compris les éventuels amendements).

ISO 16610-1, *Spécification géométrique des produits (GPS) — Filtrage — Partie 1: Vue d'ensemble et concepts de base*

ISO 16610-20, *Spécification géométrique des produits (GPS) — Filtrage — Partie 20: Filtres de profil linéaires: Concepts de base*

Guide ISO/IEC 99, *Vocabulaire international de métrologie — Concepts fondamentaux et généraux et termes associés (VIM)*

ISO 16610-30:2015

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/8718741c-39d6-4206-9b31-f8601dd0524e/iso-16610-30-2015>

3 Termes et définitions

Pour les besoins du présent document, les termes et définitions donnés dans le Guide ISO/IEC 99, l'ISO 16610-1, l'ISO 16610-20, ainsi que les suivants s'appliquent.

3.1

robustesse

insensibilité des données de sortie à des phénomènes spécifiques s'appliquant aux données d'entrée

Note 1 à l'article: Les points aberrants, les rayures et les gradins sont des exemples de phénomènes spécifiques.

[SOURCE: ISO 16610-1, 3.9]

3.2

discontinuité du profil

portion d'un profil où il y a un brusque changement des propriétés du profil

3.2.1

discontinuité de type pente

discontinuité du profil (3.2), constituée d'un brusque changement de pente du profil

Note 1 à l'article: Voir [Figure 1](#).

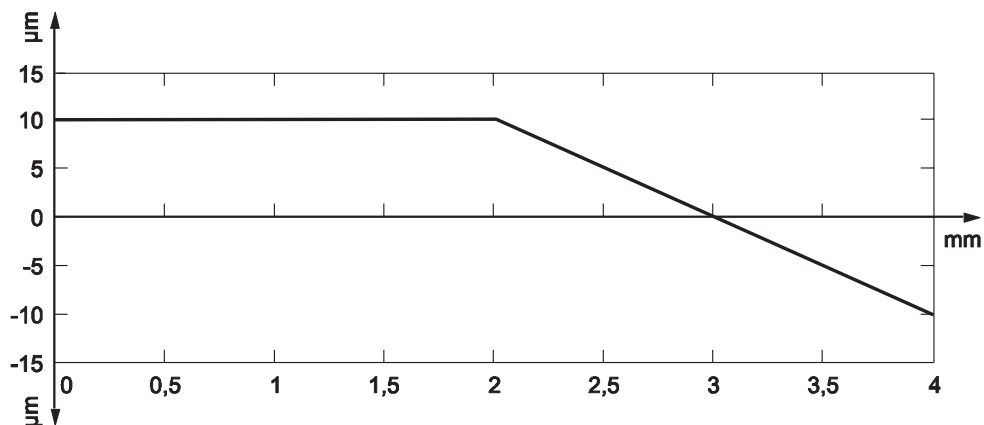


Figure 1 — Exemple de discontinuité de type pente

3.2.2

discontinuité de type marche

discontinuité du profil (3.2), constituée d'un brusque changement de hauteur du profil

Note 1 à l'article: Voir [Figure 2](#).

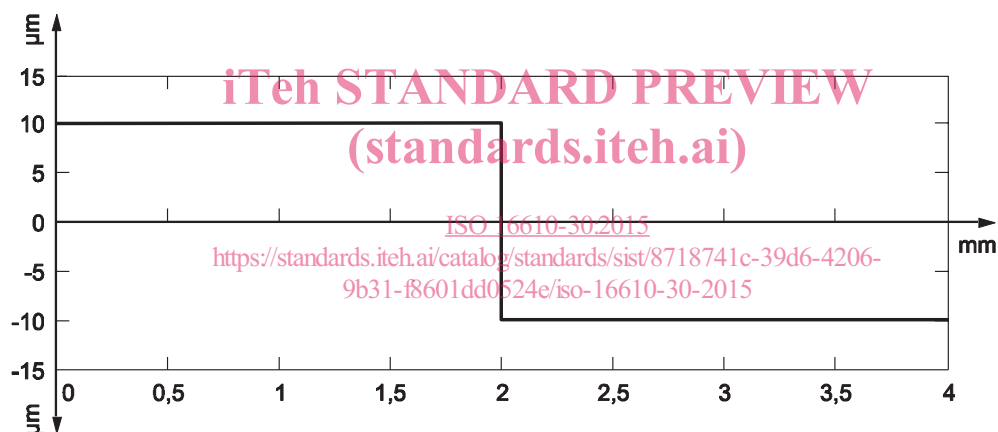


Figure 2 — Exemple de discontinuité de type marche

3.2.3

discontinuité de type pointe

discontinuité du profil (3.2), constituée d'une portion vers le haut ou vers le bas du profil avec une base étroite

Note 1 à l'article: Voir [Figure 3](#).

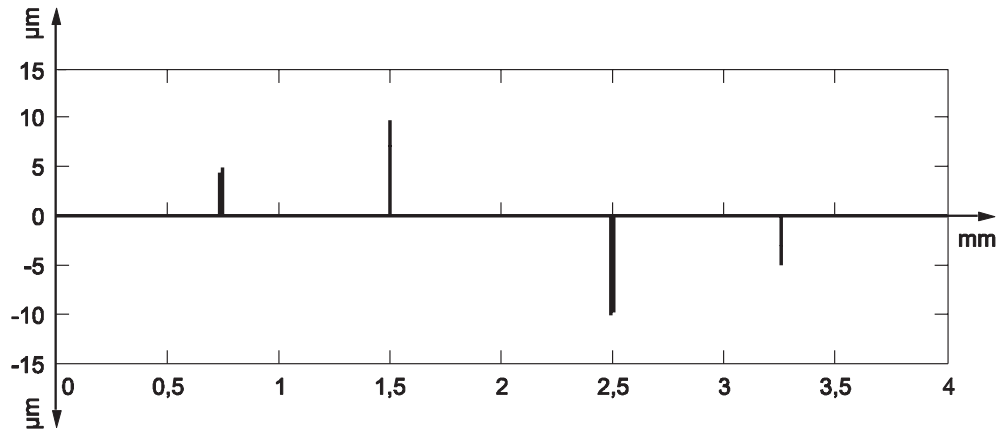


Figure 3 — Exemple d'une série de discontinuités de type pointe

3.3 métrique

(profil) propriété entre deux profils obéissant aux trois conditions suivantes:

Positivité c'est-à-dire $\delta(p_1(x), p_2(x)) \geq 0$ avec égalité si et seulement si $p_1(x) = p_2(x)$

Commutativité c'est-à-dire $\delta(p_1(x), p_2(x)) = \delta(p_2(x), p_1(x))$

Inégalité triangulaire c'est-à-dire $\delta(p_1(x), p_2(x)) + \delta(p_2(x), p_3(x)) \geq \delta(p_1(x), p_3(x))$

où $\delta(\dots, \dots)$ est une fonction de deux profils, p_1 et p_2 , donnant un nombre réel

3.3.1 norme

(profil) fonction de deux profils qui peut être utilisée pour définir une *métrique* (3.3)

3.3.2 norme L1

norme continue d'écart absolu

(profil) *norme* (3.3.1) définie par l'équation suivante:

$$\delta(p_1(x), p_2(x)) = \int_x |p_1(x) - p_2(x)| dx$$

3.3.3

norme l1

norme discrète d'écart absolu

(profil) *norme* (3.3.1) définie par l'équation suivante:

$$\delta(p_1(x), p_2(x)) = \sum_{i=1}^n |p_1(x_i) - p_2(x_i)|$$

3.3.4

norme L2

norme continue des moindres carrés

(profil) norme (3.3.1) définie par l'équation suivante:

$$\delta(p_1(x), p_2(x)) = \sqrt{\int_x (p_1(x) - p_2(x))^2 dx}$$

3.3.5

norme l2

norme discrète des moindres carrés

(profil) norme (3.3.1) définie par l'équation suivante:

$$\delta(p_1(x), p_2(x)) = \sqrt{\sum_{i=1}^n (p_1(x_i) - p_2(x_i))^2}$$

3.3.6

norme L∞

norme continue de Chebychev

(profil) norme (3.3.1) définie par l'équation suivante:

$$\delta(p_1(x), p_2(x)) = \max_x |p_1(x) - p_2(x)|$$

3.3.7

norme l∞

norme discrète de Chebychev

(profil) norme (3.3.1) définie par l'équation suivante:

$$\delta(p_1(x), p_2(x)) = \max_{i=1, \dots, n} |p_1(x_i) - p_2(x_i)|$$

ISO 16610-30:2015
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/8718741c-39d6-4206-9b31-f8601dd0524e/iso-16610-30-2015

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

3.4

estimateur statistique

règle indiquant comment calculer une estimation basée sur des données d'échantillon d'une population

3.4.1

estimateur statistique robuste

estimateur statistique (3.4) insensible aux phénomènes spécifiques se produisant dans les données d'entrée

3.5

estimateur M

estimateur statistique robuste (3.4.1) qui utilise une fonction d'influence (3.5.1) pour pondérer des points selon leur distance par rapport à la ligne de référence

3.5.1

fonction d'influence

fonction asymétrique et invariante d'échelle

Note 1 à l'article: Si la valeur d'un point des données est remplacée par une valeur arbitraire, l'influence de ce point modifié sur la valeur de sortie de l'estimateur M (3.5) est proportionnelle à la fonction d'influence.

Note 2 à l'article: Pour être invariante d'échelle, de nombreuses fonctions d'influence utilisent un paramètre d'échelle qu'il est nécessaire de déterminer. Il est possible d'utiliser une estimation de la dispersion du profil par rapport à la ligne de référence, telle qu'un écart absolu à la médiane (3.5.2) pour déterminer le paramètre d'échelle.

3.5.2

écart absolu à la médiane

MAD

mesure de la dispersion d'un ensemble d'observations insensible aux *discontinuités de type pointe* (3.2.3) et calculée en prenant la médiane des écarts absolus de chaque observation par rapport à la médiane des observations

Note 1 à l'article: Pour une distribution de probabilité gaussienne, l'écart-type est égal à $1,482\ 6 \times \text{MAD}$.

Note 2 à l'article: Pour de plus amples informations sur la médiane, voir les Références [10] et [11].

Note 3 à l'article: Voir Figure 4.

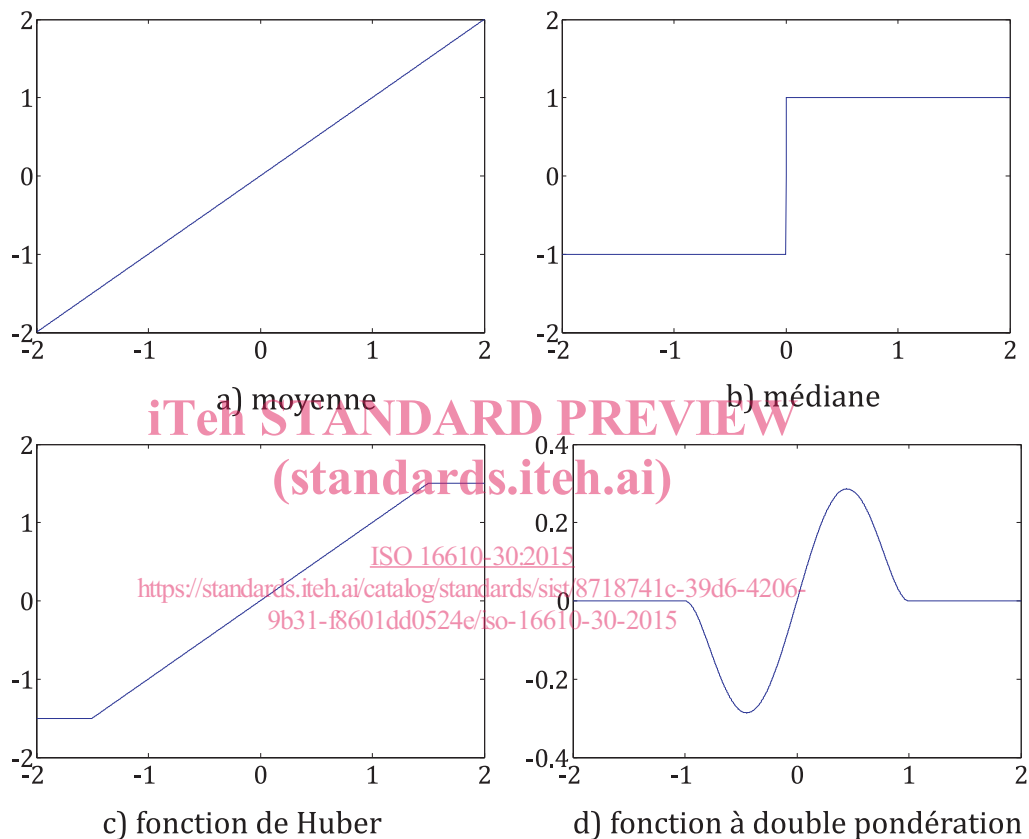


Figure 4 — Exemples de fonctions d'influence prises en compte en association avec les estimateurs M

3.6

estimateur bayésien

estimateur statistique robuste (3.4.1) qui utilise les statistiques bayésiennes pour pondérer des points selon leur distance par rapport à la ligne de référence

4 Robustesse

4.1 Généralités

En général, la robustesse n'est pas une propriété absolue d'un filtre de profil mais une propriété relative. On peut seulement dire qu'un filtre de profil donné est plus robuste qu'un autre filtre de profil par rapport à un phénomène donné, si la réponse de ce filtre à ce phénomène présente moins de distorsion que celle de l'autre filtre de profil.