

Traian Anghel**Ghid de
FIZICĂ****pentru clasa a IX-a
și bacalaureat****MECANICĂ**

2.1. Breviar teoreatic	27
2.1.1. Definiție și elemente	27
2.1.2. Atanție varioză	29
2.1.3. Formularea vectorilor	30
2.1.4. Sciderea vectorilor	32
2.1.5. Descompunerea unei vectori	33
2.1.6. Produsul scalar a doi vectori	34
2.1.7. Axă de coordonate	34
2.1.8. Proiecția unui vector pe o axă	35
2.1.9. Sistem de coordinate	36
2.2. Probleme rezolvante	39
2.2.1. Enunțuri	39
2.2.2. Răspunsuri	41
2.2.3. Rezolvări	41

Cuprins	3
Introducere	7
Capitolul 1 Mărimi fizice și unități de măsură	11
1.1. Mărimi fizice: măsurare, reprezentare și clasificare	11
1.1.1. Valoare numerică și unitate de măsură	11
1.1.2. Reguli pentru scrierea valorilor mărimilor fizice	13
1.1.3. Reguli pentru efectuarea operațiilor cu mărimi fizice	13
1.1.4. Clasificarea mărimilor fizice	14
1.2. Sistemul Internațional de unități de măsură	16
1.2.1. Mărimi fizice și unități de măsură fundamentale	16
1.2.2. Mărimi fizice și unități de măsură derivate	17
1.2.3. Unități de măsură suplimentare	19
1.2.4. Unități care nu fac parte din SI	21
1.2.5. Reguli pentru scrierea simbolurilor unităților de măsură SI	22
1.3. Multipli și submultiplii	23
1.3.1. Reguli pentru scrierea simbolurilor prefixelor SI	24
1.4. Mărimi fizice scalare și vectoriale	24
1.4.1. Mărimi fizice scalare	24
1.4.2. Mărimi fizice vectoriale	25
Capitolul 2 Noțiuni de calcul vectorial	27
2.1. Breviar teoretic	27
2.1.1. Definiție și clasificare	27
2.1.2. Adunarea vectorilor	29
2.1.3. Înmulțirea vectorilor cu scalari	30
2.1.4. Scăderea vectorilor	32
2.1.5. Descompunerea unui vector	32
2.1.6. Produsul scalar a doi vectori	33
2.1.7. Axă de coordonate	34
2.1.8. Proiecția unui vector pe o axă	35
2.1.9. Sistem de coordonate	36
2.2. Probleme	39
2.2.1. Enunțuri	39
2.2.2. Răspunsuri	41
2.2.3. Rezolvări	41

Capitolul 3 Mișcarea mecanică. Viteza și accelerata	45
3.1. Breviar teoretic	45
3.1.1. Mișcare și repaus	45
3.1.2. Modelul punctului material	45
3.1.3. Sistem de referință	47
3.1.4. Traекторie	47
3.1.5. Legea mișcării	48
3.1.6. Deplasare. Vector deplasare	48
3.1.7. Viteza	49
3.1.8. Viteza relativă. Componerea vitezelor	53
3.1.9. Accelerată	54
3.1.10. Interpretarea geometrică a distanței	58
3.1.11. Clasificarea mișcărilor mecanice	59
3.2. Probleme	62
3.2.1. Enunțuri	62
3.2.2. Răspunsuri	65
3.2.3. Rezolvări	66
Capitolul 4 Mișcarea rectilinie uniformă	73
4.1. Breviar teoretic	73
4.2. Probleme	76
4.2.1. Enunțuri	76
4.2.2. Răspunsuri	80
4.2.3. Rezolvări	81
Capitolul 5 Mișcarea rectilinie uniform variată	89
5.1. Breviar teoretic	89
5.2. Probleme	93
5.2.1. Enunțuri	93
5.2.2. Răspunsuri	96
5.2.3. Rezolvări	96
Capitolul 6 Prinzipiile mecanicii. Tipuri de forțe	105
6.1. Breviar teoretic	105
6.1.1. Prinzipiul inerției	105
6.1.2. Prinzipiul fundamental	107
6.1.3. Prinzipiul suprapunerii forțelor	110
6.1.4. Prinzipiul acțiunilor reciproce	112
6.1.5. Legea lui Hooke. Forță elastică	116
6.1.6. Forțe de frecare	121

6.1.7. Mișcarea pe plan înclinaț	125
6.1.8. Unghiul de frecare	130
6.1.9. Transformarea Galilei	131
6.1.10. Forțe de inerție*	134
6.2. Probleme	136
6.2.1. Enunțuri	136
6.2.2. Răspunsuri	146
6.2.3. Rezolvări	146
Capitolul 7 Mișcarea corpurilor în câmp gravitational uniform	167
7.1. Breviar teoretic	167
7.1.1. Mișcarea pe verticală	167
7.1.2. Aruncarea pe orizontală*	174
7.1.3. Aruncarea pe oblică*	178
7.1.4. Temă facultativă: Parabola de siguranță	183
7.2. Probleme	187
7.2.1. Enunțuri	187
7.2.2. Răspunsuri	193
7.2.3. Rezolvări	194
Capitolul 8 Mișcarea circulară uniformă*	213
8.1. Breviar teoretic	213
8.1.1. Cinematica mișcării circulare uniforme	213
8.1.2. Dinamica mișcării circulare uniforme	216
8.2. Probleme	221
8.2.1. Enunțuri	221
8.2.2. Răspunsuri	223
8.2.3. Rezolvări	223
Capitolul 9 Legea atracției universale*	227
9.1. Breviar teoretic	227
9.1.1. Câmpul gravitațional	228
9.1.2. Temă facultativă: Energia potențială gravitațională	234
9.1.3. Temă facultativă: Sateliți artificiali ai Pământului	235
9.2. Probleme	237
9.2.1. Enunțuri	237
9.2.2. Răspunsuri	240
9.2.3. Rezolvări	241
Capitolul 10 Lucrul mecanic. Puterea. Energia mecanică	249
10.1. Breviar teoretic	249

10.1.1. Lucrul mecanic	249
10.1.2. Puterea mecanică	259
10.1.3. Randamentul mecanic	260
10.1.4. Energia cinetică. Teorema variației energiei cinetice	263
10.1.5. Energia potențială	267
10.1.6. Energia mecanică. Legea conservării energiei mecanice	270
10.2. Probleme	276
10.2.1. Enunțuri	276
10.2.2. Răspunsuri	289
10.2.3. Rezolvări	289
Capitolul 11 Impulsul mecanic. Ciocniri	323
11.1. Breviar teoretic	323
11.1.1. Impulsul mecanic al punctului material	323
11.1.2. Teorema variației impulsului mecanic	324
11.1.3. Legea conservării impulsului	327
11.1.4. Ciocniri	328
11.1.5. Temă facultativă: Coeficientul de restituire	337
11.2. Probleme	341
11.2.1. Enunțuri	341
11.2.2. Răspunsuri	346
11.2.3. Rezolvări	346
Capitolul 12 Probleme recapitulative	357
12.1. Enunțuri	357
12.2. Rezolvări	374
Capitolul 13 Teste de evaluare pentru bacalaureat	413
13.1. Subiecte	413
13.1.1. Test 1 – Subiecte	413
13.1.2. Test 2 – Subiecte	416
13.1.3. Test 3 – Subiecte	418
13.1.4. Test 4 – Subiecte	420
13.1.5. Test 5 – Subiecte	422
13.2. Bareme de evaluare și notare	424
13.2.1. Test 1 – Barem	424
13.2.2. Test 2 – Barem	426
13.2.3. Test 3 – Barem	428
13.2.4. Test 4 – Barem	430
13.2.5. Test 5 – Barem	432
Anexă Programa de bacalaureat – Modulul A. Mecanica	435
Bibliografie	437

Capitolul 1 Mărimi fizice și unități de măsură

O mărime fizică descrie cantitativ o proprietate a unui corp, a unei stări sau a unui câmp. Aceasta poate fi utilizată ca atare sau în relații care exprimă dependențe fizice.

Mărimile fizice pot fi măsurate direct sau pot fi determinate prin calcul utilizând alte mărimi măsurabile, legătura dintre acestea fiind stabilită prin intermediul legilor fizice.

În continuare sunt prezentate o serie de considerații teoretice referitoare la mărimi fizice și unități de măsură.

1.1. Mărimi fizice: măsurare, reprezentare și clasificare

Una dintre cele mai importante activități în fizică este măsurarea mărimilor fizice. Activitatea presupune utilizarea unei *metode de măsurare*, prin intermediul căreia se asociază unei mărimi fizice un număr real denumit *valoare*, în raport cu o mărime fizică de referință de aceeași natură, denumită *unitate de măsură*.

Definiție *A măsura* o mărime fizică înseamnă a stabili de câte ori se cuprinde în ea o altă mărime de aceeași natură, bine definită și aleasă prin convenție drept unitate de măsură.

Uzual, o mărime fizică este reprezentată printr-un simbol, de regulă o literă din alfabetul latin sau grecesc, inclusă adesea în denumirea mărimii, e.g., I pentru intensitatea curentului electric, σ pentru efortul unitar.

1.1.1. Valoare numerică și unitate de măsură

Dacă A este simbolul unei mărimi fizice, a este valoarea sa numerică (notată uneori și cu simbolul $\{A\}$), iar $[A]$ este unitatea de măsură, se poate scrie:

$$a = \frac{A}{[A]}, \quad A = a [A] \text{ sau } A = a \cdot [A]$$

Ansamblul format din valoarea numerică și unitatea de măsură ale mărimii fizice alcătuiesc *valoarea cantitativă* (pe scurt, *valoarea*) a acesteia. Ultimile

două relații dintre cele trei anterioare arată că valoarea unei mărimi fizice este egală cu produsul dintre valoarea numerică și unitatea de măsură utilizată. Se impun condițiile: (1) A și $[A]$ să aibă aceeași natură și (2) $a \neq 0$.

Dacă mărimea fizică A se măsoară utilizând două unități de măsură diferite, $[A]_1$ și $[A]_2$, rezultă:

$$\frac{a_1}{a_2} = \frac{A/[A]_1}{A/[A]_2} = \frac{[A]_2}{[A]_1} = R$$

Relația obținută arată că raportul valorilor numerice ale unei mărimi fizice este egal cu inversul raportului unităților de măsură utilizate. Numărul R se numește *factor (sau raport) de transformare*. De exemplu, în cazul masei, dacă $[A]_1 = \text{kg}$ (kilogram), iar $[A]_2 = \text{g}$ (gram), se obține $R = 1/10^3 = 10^{-3}$.

În principiu, pentru fiecare mărime fizică se poate alege o unitate de măsură arbitrară, dar în acest caz legile fizice s-ar exprima prin formule care ar conține *coeficienți numerici paraziți*, dependent de unitățile folosite, aşa cum se observă în cele ce urmează. Se consideră mărimea C , care se exprimă în funcție de mărimile A și B sub forma $C = A \cdot B$. Se poate scrie $C = c [C]$, $A = a [A]$ și $B = b [B]$, rezultând $c [C] = ab [A] \cdot [B]$, adică

$$c = \frac{[A] \cdot [B]}{[C]} \cdot ab = p \cdot ab$$

unde s-a notat

$$p = \frac{[A] \cdot [B]}{[C]}$$

Numărul real p se numește *coeficient parazit*, valoarea lui depinzând de unitățile de măsură folosite.

Dacă unitățile de măsură ale tuturor mărimilor fizice ar fi alese arbitrar, coeficienții paraziți neunitari ar complica relațiile existente între acestea. Este evident că lucrurile se simplifică radical în situația în care coeficienții paraziți sunt egali cu unitatea. În cazul descris mai sus, $p = 1$ și, prin urmare, $c = a \cdot b$.

De asemenea, se observă că în acest caz $[C] = [A] \cdot [B]$, egalitate numită *relație*

de condiție. Astfel, unitatea de măsură a mărimii C nu mai este arbitrară, ea fiind derivată din unitățile de măsură ale mărimilor B și C .

1.1.2. Reguli pentru scrierea valorilor mărimilor fizice

După cum s-a văzut, valoarea cantitativă (sau, pe scurt, valoarea) unei mărimi fizice, A , este egală cu produsul dintre valoarea sa numerică și unitatea de măsură, $A = a [A]$. Pentru scrierea valorii mărimilor fizice sunt utilizate următoarele reguli:

- în expresia care exprimă valoarea mărimii fizice, simbolul unității de măsură este poziționat după valoarea numerică și separat de aceasta printr-un spațiu. Excepția este reprezentată de scrierea simbolurilor pentru unghiul plan (grad, minut, secundă). Se ține seama că la sfârșitul rândului nu este permisă separarea valorii numerice de unitatea de măsură;
- valoarea se exprimă folosind o singură unitate de măsură, e.g., $l = 5,345 \text{ m}$, nu sub forma $l = 5 \text{ m } 34 \text{ cm } 5 \text{ mm}$. Excepție de la regulă face exprimarea duratelor de timp și a unghiurilor plane (deși este preferabil să se utilizeze și în acest caz regula enunțată, e.g., $13,20^{\circ}$ în loc de $13^{\circ}12'$);
- nu este permisă adăugarea unor caractere la simbolul unității de măsură, cu scopul de a preciza informații suplimentare despre valoarea mărimii fizice, e.g., se va scrie $F_{\min} = 25 \text{ N}$ și nu $F = 25 \text{ N}_{\min}$.

Dacă se dorește să se indice numai valoarea numerică a mărimii, se folosesc acoladele, iar pentru precizarea unității de măsură, se utilizează parantezele pătrate. Astfel, pentru $I = 10 \text{ A}$, se scrie $\{I\} = 10$ și $[I] = \text{A}$. Ca regulă generală de scriere se folosește: “ceea ce este variabil se scrie *cursiv*, iar ceea ce este invariabil sau constant se scrie cu litere drept”. Astfel, simbolul mărimii fizice se scrie folosind stilul de scris *cursiv* (*italic*), iar valoarea numerică și simbolul unității de măsură se scriu folosind stilul normal (drept), după cum se poate constata în exemplul oferit anterior, dar și în următorul exemplu: $m = 5 \text{ kg}$.

1.1.3. Reguli pentru efectuarea operațiilor cu mărimi fizice

Cu mărimile fizice se pot efectua o serie de operații matematice (e.g., adunare, scădere, înmulțire). În acest scop este necesară respectarea următoarelor reguli:

- adunarea și scăderea sunt posibile numai între mărimi având aceeași natură, e.g., masă cu masă, forță cu forță;
- înmulțirea și împărțirea sunt posibile atât pentru mărimi de aceeași natură, cât și pentru mărimi având naturi diferite, dar și tipuri diferite (i.e., scalare și vectoriale), e.g., $m \cdot \vec{v}$, $\vec{F} \cdot \vec{d}$, \vec{F}/m , \vec{F}/S , m/V ;
- deoarece unele funcții, aşa cum sunt cele trigonometrice (e.g., sin, cos, tg, ctg) și exponențială se pot defini numai pentru valori numerice, este necesar ca argumentele lor să fie mărimi adimensionale (e.g., $\cos(\omega \cdot t)$, $\sin(\omega \cdot t)$, $p \cdot V'$);
- diferențiala unei mărimi are aceeași natură cu mărimea însăși (e.g. $d\vec{r}$ și \vec{r} , dp și p);
- extragerea radicalului dintr-o mărire este posibilă numai atunci când aceasta este egală cu produsul a două mărimi de aceeași natură (e.g., $v = \sqrt{v_1 \cdot v_2}$) sau când sub radical se află produsul unor mărimi având ca rezultat o mărire egală cu pătratul altei mărimi (e.g., $v = \sqrt{2gh}$).

1.1.4. Clasificarea mărimilor fizice

Mărimile fizice se clasifică după mai multe criterii, în continuare fiind prezentate cele mai importante dintre acestea.

Din punct de vedere al modului de introducere într-un domeniu al fizicii se deosebesc:

- mărimi fizice fundamentale;
- mărimi fizice derivate.

Mărimile fizice fundamentale, numite și *independente* sau *primitive* se definesc direct, prin interpretarea datelor experimentale, indicând unitatea de măsură și procedeul de măsurare, acestea neputând fi definite cu ajutorul altor mărimi.

Mărimile fizice derivate se introduc cu ajutorul celor fundamentale direct, prin relații analitice de definiție sau prin legi fizice. De asemenea, mărimile derivate se pot introduce prin intermediul altor mărimi derivate. De exemplu, viteza se introduce prin relația analitică $\vec{v} = d\vec{r}/dt$ (în care \vec{r} este vectorul de poziție, având dimensiuni de lungime, iar t este timpul), iar accelerația prin relația

Ca și mărimile fizice, unitățile de măsură se împart în două categorii: *unități fundamentale* și *unități derive*. Unitățile derive depend de cele fundamentale prin aceeași relație existente între mărimi.

Observatie Nu există vreo lege a naturii care să impună alegerea anumitor mărimi drept fundamentale și a unităților de măsură corespunzătoare sau care să precizeze numărul acestora. În principiu, s-ar putea alege o singură mărimie fizică fundamentală, restul fiind derive. În practică, se aleg cel puțin trei astfel de mărimi. Astfel, deoarece natura se manifestă în spațiu și timp, se aleg lungimea și timpul ca mărimi fundamentale, la care se adaugă o mărimie caracteristică internă a materiei, cum este masa sau sarcina electrică. De exemplu, în sistemul CGS (Gauss) sunt utilizate trei unități fundamentale: centimetru (C), gram (G) și secundă (S). Tot trei unități sunt folosite în sistemul MKS: metru (m), kilogram (kg), secundă (s). În schimb, în Sistemul Internațional de unități, SI, se aleg șapte unități fundamentale.

Ansamblul tuturor unităților de măsură, fundamentale și derive, reprezintă un *sistem coerent de unități de măsură*. Într-un astfel de sistem, coeficientul parazit neunitar este eliminat din majoritatea relațiilor dintre mărimile fizice.

Din punct de vedere al existenței proprietății de aditivitate se deosebesc:

- mărimi extensive;
- mărimi intensive.

Mărimile fizice care se adună (adică sunt aditive) la reunirea a două sisteme fizice se numesc mărimi *extensive*. Ca se exemple pot fi amintite mărimi fizice des utilizate, aşa cum sunt masa, lungimea, volumul, cantitatea de substanță, sarcina electrică etc.

Mărimile fizice *intensive* caracterizează local (i.e., punctual) un sistem fizic. De aceea, la reunirea a două sisteme fizice identice, mărimile intensive caracteristice sistemului obținut sunt egale cu cele care caracterizează fiecare dintre sistemele componente. Dintre mărimile intensive pot fi amintite presiunea, temperatura și densitatea.

1.2. Sistemul Internațional de unități de măsură

Este foarte important ca rezultatele măsurării să fie exprimate într-un “limbaj” astfel încât să aibă o semnificație unică pentru toată lumea, de pe toate meridianele. Acesta este *Sistemul Internațional de unități*, cunoscut pe scurt ca Sistemul Internațional, abreviat SI.

Sistemul Internațional a fost adoptat la a XI-a Conferință Generală de Măsuri și Greutăți (Paris, 1960). Unitățile de măsură incluse în SI sunt divizate în trei clase sau categorii:

- unități fundamentale;
- unități derive;e;
- unități suplimentare.

Acstea unități formează împreună un sistem coerent de unități de măsură. De asemenea, în SI mai sunt incluse și prefixe necesare pentru formarea multiplilor și submultiplilor.

1.2.1. Mărimi fizice și unități de măsură fundamentale

În SI sunt incluseștește unități de măsură fundamentale: metru (m), kilogram (kg), secundă (s), mol (mol), kelvin (K), amper (A) și candela (cd). Acestea sunt unitățile de măsură ale celor şapte mărimi fizice fundamentale (a se vedea și tabelul 1.1), cărora li se asociază un *simbol de dimensiune* (precizat în continuare între paranteze): lungime (l), masă (m), timp (t), cantitate de substanță (v), temperatură absolută (T), intensitatea curentului electric (I) și intensitatea luminoasă (J).

Tabelul 1.1 Mărimi fizice și unități de măsură fundamentale în SI

Nr. crt.	Mărime fizică (m.f.)	Simbol m.f.	Unitate de măsură (u.m.)	Simbol u.m.
1	lungime	l	metru	m
2	masă	m	kilogram	kg
3	timp	t	secundă	s
4	cantitate de substanță	v	mol	mol
5	temperatură absolută	T	kelvin	K
6	intensitatea curentului electric	I	amper	A
7	Intensitatea luminoasă	J	candela	cd

Metrul este definit (începând cu 1961) pe baza lungimii de undă λ_{Kr} în vid a radiației portocalii a izotopului kripton 86 (Kr^{86}) la tranziția între nivelele $2p_{10}$ și $5d_5$: $1m = 1.650.763,73 \cdot \lambda_{Kr}$.

Secunda este definită (începând cu 1964) pe baza perioadei T_{Cs} a radiației emise de atomul de cesiu (Cs^{133}) la tranziția între cele două niveluri hiperfine ale stării fundamentale a acestuia ($^2S_{1/2}$): $1s = 9.192.631.770 \cdot T_{Cs}$.

Kilogramul reprezintă masa unui decimetru cub de apă pură la temperatura de $4^{\circ}C$. Molul este cantitatea de substanță a unui sistem care conține un număr de entități elementare (atomi, molecule, ioni, electroni etc) egal cu numărul atomilor care se află în 12 g de atomi ai izotopului ^{12}C . Kelvinul reprezintă $1/273,16$ din temperatura stării triple a apei.

Amperul este intensitatea unui curent electric constant care menținut în două conductoare paralele, rectilinii, infinit de lungi, cu secțiune neglijabilă, așezate în vid la distanța de un metru unul de altul, ar face ca acestea să interacționeze cu o forță de $2 \cdot 10^{-7}\text{ N}$ pe fiecare metru de lungime.

Candela este intensitatea luminoasă, într-o direcție dată, a unei surse care emite o radiație monocromatică cu frecvență de $540 \cdot 10^{12}\text{ Hz}$ și a cărei intensitate energetică în această direcție este de $1/683$ watt pe steradian.

1.2.2. Mărimi fizice și unități de măsură derivate

Mărimile fizice derivate se exprimă – folosindu-le pe cele fundamentale – printr-o relație de definiție. *Ecuția dimensională sau formula dimensională* a unei mărimi derivate se obține înlocuind mărimile fundamentale în relația de definiție prin simbolul de dimensiune corespunzător. În această ecuație, simbolul mărimii derivate se introduce între paranteze unghiulare, e.g., $\langle v \rangle$, $\langle a \rangle$, $\langle F \rangle$. În continuare sunt oferite câteva de exemple se scriere a ecuației dimensionale pentru mărimi fizice derivate des întâlnite.

Tinând seama că definiția vitezei (în mișcarea rectilinie uniformă) este $v = \Delta x / \Delta t$, ecuația dimensională a vitezei este $\langle v \rangle = l/t = l \cdot t^{-1}$ (se ține seama că deplasarea Δx este o lungime, iar durata deplasării Δt este un timp). De asemenea, definiția accelerării (în mișcarea rectilinie uniform accelerată) este

$a = \Delta v / \Delta t$ (în care variația vitezei Δv este ea însăși o viteză), iar ecuația dimensională a accelerării este $\langle a \rangle = \langle v \rangle / t = l \cdot t^{-2}$.

Dacă relația de definiție conține un factor numeric, diferențiale sau derivate ale unor mărimi, factorul numeric, precum și simbolul diferențialelor (e.g. δ) și/sau simbolul derivatelor (ca în exemplul $\partial V / \partial T$) se ignoră când se stabilește ecuația dimensională. De exemplu, relația de definiție a energiei cinetice este $E_c = mv^2 / 2$, iar ecuația dimensională a acesteia este $\langle E_c \rangle = m \cdot \langle v \rangle^2 = m \cdot l^2 \cdot t^{-2}$ (s-a ignorat factorul numeric $1/2$). Relația de definiție a lucrului mecanic este $\delta L = \vec{F} \cdot \vec{\delta r}$, iar ecuația dimensională a acestuia este $\langle L \rangle = \langle F \rangle \cdot l = m \cdot l^2 \cdot t^{-2}$ (s-a ignorat simbolul diferențialei, δ), deoarece $\langle F \rangle = m \cdot \langle a \rangle = m \cdot l \cdot t^{-2}$.

În general, în SI, ecuația dimensională a unei mărimi fizice deriveate A se exprimă sub forma:

$$\langle A \rangle = l^\alpha \cdot m^\beta \cdot t^\gamma \cdot v^\delta \cdot T^\varepsilon \cdot I^\sigma \cdot J^\omega$$

în care $\alpha, \beta, \gamma, \delta, \sigma, \varepsilon$, și ω sunt numere raționale, acestea reprezentând dimensiunea mărimii fizice A în raport cu mărimile fizice fundamentale.

Dacă mărimea fizică derivată este definită în cadrul mecanicii, aceasta se scrie folosind primele trei mărimi fizice fundamentale, respectiv l, m și t (exponenții α, β și γ sunt numere întregi). Fie două astfel de mărimi, notate A și B , având formulele dimensionale:

$$\langle A \rangle = l^{\alpha_1} \cdot m^{\beta_1} \cdot t^{\gamma_1}, \quad \langle B \rangle = l^{\alpha_2} \cdot m^{\beta_2} \cdot t^{\gamma_2}$$

Egalitatea $\langle A \rangle = \langle B \rangle$ este adevarată dacă dimensiunile celor două mărimi în raport cu aceeași mărime fundamentală sunt egale, i.e. $\alpha_1 = \alpha_2, \beta_1 = \beta_2$ și $\gamma_1 = \gamma_2$. Aceste egalități exprimă principiul omogenității dimensionale a formulelor fizice. O formula corectă este întotdeauna omogenă dimensional. Se observă că două mărimi cu nării diferite pot avea în SI aceleași dimensiuni (e.g., lucrul mecanic și momentul forței).

Unitățile de măsură deriveate se scriu în funcție de unitățile fundamentale utilizând aceleași relații stabilite între mărimile fizice deriveate și mărimile fundamentale. O unitate derivată se notează punând în paranteză pătrată

simbolul mărimii fizice, iar ca indice simbolul SI, precizând astfel sistemul de unități de măsură utilizat, adică Sistemul Internațional; e.g. cu $[v]_{SI}$ se notează unitatea de măsură a vitezei. *Ecuarea unității de măsură* se obține înlocuind în ecuația dimensională mărimile fizice fundamentale cu unitățile lor. Iată câteva exemple:

- ținând seama că ecuația dimensională pentru viteză este $< v > = l \cdot t^{-1}$, ecuația unității pentru viteză va fi $[v]_{SI} = m \cdot s^{-1}$;
- în cazul accelerării, ecuația dimensională este $< a > = l \cdot t^{-2}$, iar ecuația unității de măsură va fi $[a]_{SI} = m \cdot s^{-2}$;
- ecuația dimensională pentru forță este $< F > = l \cdot m \cdot t^{-2}$, iar ecuația unității de măsură va fi $[F]_{SI} = m \cdot kg \cdot s^{-2}$.

Analiza dimensională permite determinarea unor formule sau legi fizice, plecând de la constatări experimentale și utilizând principiul omogenității dimensionale a formulelor fizice. De exemplu, se știe din experiență că perioada unui pendul gravitațional, T , depinde de lungimea sa, l , și de accelerarea gravitațională, g . Se poate scrie $T = \text{const.} \cdot l^{\alpha} \cdot g^{\beta}$, unde α și β sunt constante numerice. Trecând la dimensiuni, se poate scrie $< T > = l^{\alpha} \cdot (l \cdot t^{-2})^{\beta} = l^{\alpha+\beta} \cdot t^{-2\beta}$. Identificând exponenții, se obține $0 = \alpha + \beta$ și $1 = -2\beta$, de unde $\alpha = -1/2$ și $\beta = -1/2$. Rezultă că perioada pendulului gravitațional are expresia $T = \text{const.} \cdot \sqrt{l/g}$.

1.2.3. Unități de măsură suplimentare

În SI sunt utilizate două unități de măsură suplimentare, anume radianul (pentru unghiul plan) și steradianul (pentru unghiul solid).

Radianul (având simbolul *rad*) este unghiul plan cu vârful în centrul unui cerc, care delimită pe circumferința acestuia un arc a cărui lungime este egală cu raza cercului. Steradianul (având simbolul *sr*) este unghiul solid care, având vârful în centrul unei sfere, delimită pe suprafața acesteia o suprafață a cărei arie este egală cu cea a unui pătrat cu latura egală cu raza sferei.

Observație Unitățile SI suplimentare sunt considerate a fi unități derivate adimensionale (cu valoarea unu, având simbolul 1). În practică, atunci când se exprimă valoarea unei mărimi derivate care conține unghiul plan sau unghiul

solid, pentru o mai bună înțelegere, în locul numărului 1 se utilizează denumirile speciale (simbolurile) radian (rad) și steradian (sr). De exemplu, cu toate că valoarea vitezei unghiulare $\omega = \Delta\theta/\Delta t$ (aceasta fiind raportul dintre unghiul plan și timp) poate fi exprimată în unitatea de măsură s^{-1} , în practică se preferă unitatea rad/s.

Se poate face o clasificare a unităților de măsură derivate în patru categorii, în funcție de modul de scriere a acestora, astfel:

- unități derivate care se scriu în funcție de unități fundamentale, e.g. $\frac{m}{s}$, $\frac{m}{s^2}$, $\frac{kg}{m^3}$;
- unități derivate care se scriu în funcție de unități fundamentale, având denumiri speciale, e.g., $N = \frac{kg \cdot m}{s^2}$ (newton), $Pa = \frac{N}{m^2} = \frac{kg}{m \cdot s^2}$ (pascal), $J = \frac{kg \cdot m^2}{s^2}$ (joule);
- unități derivate care se scriu în funcție de unități cu denumiri speciale și unități fundamentale, e.g., $\frac{N}{m^2}$, $N \cdot m$, $\frac{J}{K}$, $\frac{J}{kg \cdot K}$, $\frac{V}{m}$, $\frac{C}{m^2}$, $\frac{F}{m}$;
- unități derivate care se scriu în funcție de unități suplimentare și unități fundamentale, e.g. $\frac{rad}{s}$, $\frac{rad}{s^2}$, $\frac{W}{sr}$.

Observație Unitățile de măsură care poartă numele unui om de știință se scriu cu literă mică, iar simbolurile cu literă mare, e.g., newton (N), amper (A), pascal (P), kelvin (K), joule (J), volt (V), farad (F), coulomb (C), watt (W), ohm (Ω), weber (Wb), tesla (T), henry (H), hertz (Hz), becquerel (Bq).

Orice unitate derivată poate fi exprimată utilizând modalități diferite, folosind unități fundamentale sau unități derivate care poartă denumiri speciale. În practică, pentru a deosebi mărimile care au aceeași exprimare în funcție de unitățile fundamentale, se preferă utilizarea unităților cu denumiri speciale sau a combinațiilor de unități. De exemplu, unitatea de măsură a frecvenței se exprimă mai degrabă prin hertz (Hz) decât prin unu pe secundă ($1/s = s^{-1}$). În