Démarche scientifique et concepts fondamentaux 1 -

# Grandeurs physiques, dimensions et unités

# Grandeurs physiques

Grandeur = propriété d'un corps ou d'un phénomène (distance, durée, charge, force...) Pour mesurer une grandeur, on établit le rapport entre cette grandeur et son unité de mesure.

On marque donc  $g = \frac{G}{u}$  ou G = g.u avec G la grandeur et u l'unité.

#### 1. Grandeurs vectorielles

4 paramètres: point d'application et (direction, norme, sens) ou (x, y, z).

#### 2. Grandeurs scalaires

Représenté par un nombre unique.

Non mesurable	Mesurable	
Classement uniquement	Extensive	Intensive
	Proportionnelle à la quantité de matière	Non proportionnelle

# **Dimensions**

Dimension d'une grandeur :  $\dim(G)$ 

Il y a sept dimensions fondamentales. L'équation aux dimensions exprime la dimension d'une grandeur à partir des sept dimensions fondamentales

Les angles n'ont pas de dimensions, ainsi que les arguments des fonctions sin, cos, tan, ln et exp.

Sans dimension signifie que  $\dim(G) = 1$ 

Dimension fondamentale	Symbole
Longueur	L
Masse	M
Temps	T
Intensité électrique	I
Température	θ
Quantité de matière	N
Intensité lumineuse	J

### Unités

L'unité de mesure est une grandeur scalaire, définie par convention.

On fait alors le rapport avec cette unité :  $g = \frac{G}{u}$ 

Dimension fondamentale	Symbole Dim	Unité	Symbole unité
Longueur	L	mètre	m
Masse	M	kilogramme	kg
Temps	T	seconde	s
Intensité électrique	I	ampère	A
Température	$\theta$	kelvin	K
Quantité de matière	N	mole	mol
Intensité lumineuse	J	candela	cd

# Incertitudes

# Définition erreur et incertitude

#### 1. Qu'est-ce qu'une erreur

Erreur absolue :  $\delta g = m - g$  où m est la mesure et g la valeur exacte.

Erreur relative :  $\delta g_r = \frac{m-g}{g}$  où m est la mesure et g

la valeur exacte.

L'erreur n'est pas connue (sinon, on aurait la valeur exacte).

On s'intéresse donc à l'incertitude, qui a pour but d'estimer l'erreur de manière raisonnable.

# 2. Origine des erreurs

Type d'erreur	Description	Exemple sur la mesure du volume d'un poly	
Matière	Grandeur mal définie ou fluctuante	Coins arrondis	
Méthode Perturbation du système par		Pied à coulisse qui écrase le poly	
Methode	l'introduction d'un appareil de mesure	i led a counsse qui ecrase le pory	
Moyens	Imperfections de l'appareil	Règle imparfaite	
Main d'œuvre	Expérimentateur	Mauvaise lecture des graduations, parallaxe	
Milieu	Influence des conditions expérimentales	Taille dépend de la température	

#### 3. Les deux sortes d'erreurs

Erreur systématique : erreur qui se répète identiquement à chaque mesure. Peut être due à la méthode, à la main-d'oeuvre ou aux moyens.

Erreur aléatoire : erreur qui varie aléatoirement d'une mesure à l'autre. Peut être due aux 5 causes possibles.

Mesures justes : moyenne des mesures proche de la valeur vraie.

Mesures fidèles : valeurs proches lors de mesures répétées.

**Résolution d'un appareil :** plus petite variation décelable.

#### 4. Incertitude

Permet d'estimer la dispersion des résultats de mesure.

Incertitude absolue  $\Delta g$ : limite supérieure raisonnable estimée de la valeur absolue de l'erreur  $|\Delta g|$  sur la mesure. La valeur vraie appartient donc à  $[g-\Delta g \; ; \; g+\Delta g]$ 

#### Estimation des incertitudes

#### 1. Mesure directe

Essayer de changer d'instrument de mesure, de méthode, ou de mesurer une grandeur étalon.

Incertitude de type A : Série de mesure  $\to$  étude statistique. (Valeurs souvent réparties selon une loi normale).

Espérance (estimée par la limite de la moyenne) :  $\mu = \lim_{n \to +\infty} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} x_i$ 

Écart-type expérimental :  $\sigma = \sqrt{\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^{n} (g_i - \overline{g})^2}$ 

Incertitude type (estimation de l'erreur) :  $\Delta g = \frac{\sigma}{\sqrt{n}}$ 

Incertitude de type B : Mesure unique (ou faible nombre de répétitions)  $\rightarrow$  Estimation de l'erreur (diagramme des 5 M) et estimation des contributions.

On obtiens l'incertitude maximale (somme).

#### 2. Mesure indirecte

Méthode par encadrement : on applique d'une part les incertitudes de manière à minimiser le résultat, puis de manière à le maximiser :

$$\begin{aligned} g_{\min} &< g < g_{\max} \\ \min(f(x,y,z)) &< g < \max(f(x,y,z)) \\ \Delta g &= \frac{g_{\max} - g_{\min}}{2} \end{aligned}$$

Méthode par différentielle : Voir OMNI.