1 公式

1.1 向量

$$\begin{split} |\vec{u}| &= \sqrt{\vec{i}^2 + \vec{j}^2 + \vec{k}^2} \ a_x = a \cos \theta \ b_x = b \sin \theta \\ |\hat{u}| &= \frac{u}{|\vec{u}|} \ |\vec{a} \cdot \vec{b}| = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta \\ \vec{a} \cdot \vec{b} &= a_x b_x + a_j b_j + a_z b_z \ \vec{a} \times \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \sin \theta \\ \vec{a} \times \vec{b} &= \vec{i} \ \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} - \vec{j} \ \begin{vmatrix} a_1 & a_3 \\ b_1 & b_3 \end{vmatrix} + \vec{k} \ \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix} \end{split}$$

1.2 微積分

$$\frac{d}{dx}x_t = v_t \quad \frac{d}{dx}v_t = a_t \quad \frac{d}{dx}log_e|x| = \frac{1}{x}$$

$$\frac{d}{dx}e^x = e^x \quad \frac{d}{dx}a^x = a^xlog_ea$$

$$\int v_t = x_t \quad \int a_t = v_t$$

$$\int \frac{1}{x}dx = log_e|x| \quad \int a^xdx = \frac{a^x}{log_e} + c$$

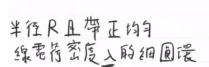
$$\int e^xdx = e^x$$

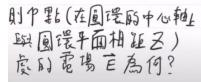
1.3 靜電力庫倫定律

基本電荷 $e = 1.602 \times 10^{-19}C$ $k_e = 8.99 \times 10^9 \frac{N \cdot m^2}{c^2} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0}$ $\varepsilon_0 = 8.85 \times 10^{-12} \frac{C^2}{N \cdot m^2}$ $\vec{E} = \frac{\vec{F}}{a} = k_e \frac{q_1}{n^2} \frac{N}{C}$

<i>q</i> ,			
電荷	符號	單位	
	q	c	
線電荷密度	λ	$\frac{C}{m}$	
面電荷密度	σ	$\frac{C}{m^2}$	
體電荷密度	ρ	$\frac{C}{m^3}$	

020年9月14日 星期一 下午6:54





$$dq = \lambda ds$$

$$dE = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{dq}{r^2} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{\lambda ds}{r^2} = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{\lambda ds}{Z^2 + R^2}$$

 $|E| = \frac{4kQ}{\pi^{-2}}$

1.4 基礎電路

$$I = \frac{Q}{t} = \frac{n \cdot A \cdot Le}{\frac{L}{V}} = nA_eV_d$$

e: 載子的單位電量 n: 每單位體積載子數

A: 截面積 L: 長度

$$A$$
: 飯田慎 L : 長度
$$V_t = E - V_r$$

$$P = \frac{W}{t} = \frac{V \times Q}{t} = V \times I = \frac{V^2}{R} = I^2 R$$

$$R = \rho \times \frac{l}{A}$$
 串聯電路
$$E = V_1 + V_2 + \dots + V_n$$

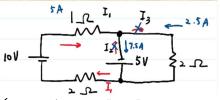
$$E = V_1 + V_2 + \dots + V_n$$
 $R_T = R_1 + R_2 + \dots + R_n$ 並聯電路 $E = V_1 = V_2 = \dots = V_n$

$$E = V_1 = V_2 = \dots = V_n$$

$$I_n = \frac{E}{R_n} = G_n \times E$$

$$G_T = G_1 + G_2 + \dots + G_n$$

$$\frac{1}{R_T} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \dots + \frac{1}{R_n}$$



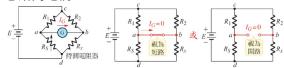
JunctionI
$$_1 + I_2 = I_3$$

左廻路 10-I $_11+5-I_2\cdot 2=0$
右廻路 -2 $\cdot I_3-5=0$



$$\begin{split} \mathbf{R}_{ab} &= \frac{(R_1 + R_2 \times R_3)}{R_1 + R_2 + R_3} \ R_{bc} = \frac{(R_2 + R_3 \times R_1)}{R_1 + R_2 + R_3} \ R_{ca} = \frac{(R_3 + R_1 \times R_2)}{R_1 + R_2 + R_3} \\ R_a &= \frac{R_2 R_3}{R_1 + R_2 + R_3} \ R_b = \frac{R_3 R_1}{R_1 + R_2 + R_3} \ R_c = \frac{R_1 R_2}{R_1 + R_2 + R_3} \\ R_1 &= \frac{R_a R_b + R_b R_c + R_c R_a}{R_a} \ R_2 = \frac{R_a R_b + R_b R_c + R_c R_a}{R_b} \\ R_3 &= \frac{R_a R_b + R_b R_c + R_c R_a}{R_c} \end{split}$$

惠斯同電橋



 $R_2 \times R_s = R_1 \times R_x$ 電壓表倍增器 (倍增率 m)(串聯) $R_m = R_v(m-1)$ 電流表分流器 (倍增率 n)(並聯) $R_s = \frac{R_A}{n-1}$

1.5 高斯定律

通量 $\phi(flux)$ $\phi = \vec{V} \cdot \vec{A} = V \cdot A \cos \theta$ V為流速 A為面積向量 θ 為與 \overline{A} 夾角 電場通量 ϕ $\phi = \sum \vec{E} \cdot \Delta \vec{A} (\frac{N \cdot m^2}{C})$ 高斯定律通過高斯面之總電通量 與該曲面之靜電荷 q_{enc} 之間關係 $\phi = \frac{\sum q_{enc}}{c_n}$ 如果 q_{enc} 為正,淨通量向外 如果 q_{enc} 為負,淨通量向內 $\phi = \oint \vec{E} \cdot d\vec{A}$

 $\phi \propto E \propto$ 通過每單位面積電場線數目 Case 1: 球體為導體 (R 為球半徑)(屏蔽效應)

 $r \ge R$ $E = \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \frac{q}{r^2}$ r < R E = 0

Case 2: 球體為非導體 (R 為球半徑 ρ 為體電荷密度)

翻譯 2

electric charge	電荷	electric filed	電場
opposites attract		異性相吸	
likes repel		同性相斥	
semi conductor	半導體	linear charge	線電荷
surface charge		volume charge	體電荷
electromotive force/emf		電動勢 ε	
voltage drop		電壓降	
terminal voltage		端電壓	
node	節點	branch	支路
loop	迴路	mesh	網目
multiplier	倍增器		
series circuit		串聯電路	
parallel circuit		並聯電路	
flux	通量	electric flux	電場通量

