〈4주차 실험 공지〉

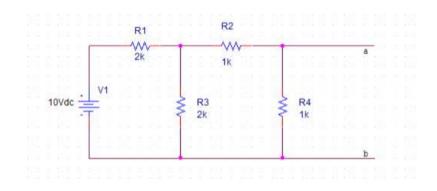
등가 회로 및 중첩의 원리 (실험 교재: 44p ~ 45p)

- 기타 사항

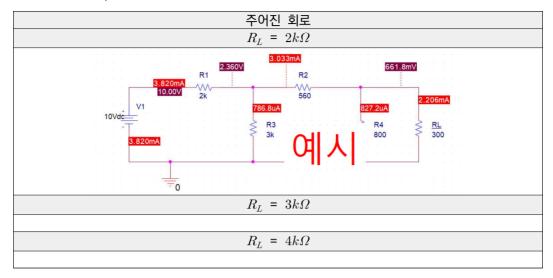
- 1. 테브난 등가 저항 R_{th} 는 가변저항을 사용합니다.
- 2. 4주차 실험 예비보고서는 4장, 결과보고서 5장 이내로 작성합니다.
- 3. PSpice 회로를 구성하여 시뮬레이션할 때, 자신의 학번과 이름을 작성합니다.
- 4. 멀티미터 사진에는 학번과 이름이 없어도 됩니다.
- 5. "1.6 테브난 등가 회로를 ~"와 "2.4 앞서 측정된 전류값들 ~"에 해당하는 내용은 결과보고서 실험 결과 분석에 작성합니다. (내용 없으면 감점)
- 6. 실험 공지에서 언급되지 않은 사항은 보고서 양식을 따릅니다.

- 실험 1. 등가 회로

1. 아래의 회로를 구성하고, 단자 a, b 사이에 저항값 R_L 을 $2k\Omega$, $3k\Omega$, $4k\Omega$ 으로 차례로 변화시키면 서 R_L 양단의 전압과 R_L 을 통해 흐르는 전류를 측정하시오. 테브난 등가회로를 구성하고 앞선 조건과 동일하게 측정하시오.



2. 예비보고서 : PSpice 시뮬레이션 결과(전압, 전류 측정값), 아래 표



테브난	테브난 등가회로					
$R_L = 2k\Omega$	$R_L = 3k\Omega$					
1.875V 2.206mA R TH 10k 661.8mV 2.206mA 2.206mA R L 300						
R_L = $4k\Omega$						

주어진	R_L =	$2k\Omega$	R_L =	$3k\Omega$	R_L =	$4k\Omega$
회로	전압	전류	전압	전류	전압	전류
계산값						
시뮬값						
오차						

테브난	R_L =	$2k\Omega$	R_L =	$3k\Omega$	R_L =	$4k\Omega$
등가회로	전압	전류	전압	전류	전압	전류
계산값						
시뮬값						
오차						

3. 결과보고서 : 멀티미터 측정 사진(전압, 전류), 아래 표

주어진 회로		$R_L = 2k\Omega$		
		전압	전류	
멀티미터 측정값		LINET UT61C V @ Autorange 600 Counts DAM	DC DC Allforange	
R_L =	$3k\Omega$	R_L =	$4k\Omega$	
전압 전류		전압	전류	

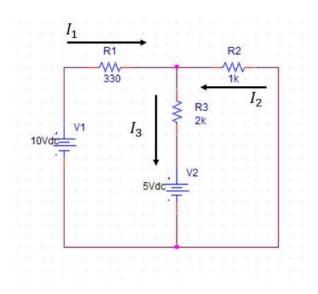
테브난 등가회로		$R_L = 2k\Omega$		
		전압 전류		
멀티미터 측정값		LINET UT61C V @ Autorange 600 Counts DAM	LINI-T UT616 m A G Alterange 6000 counts DMM	
R_L =	$3k\Omega$	R_L =	$4k\Omega$	
전압	전류	전압	전류	

주어진	R_L =	$2k\Omega$	R_L =	$3k\Omega$	R_L =	$4k\Omega$
회로	전압	전류	전압	전류	전압	전류
계산값						
시뮬값						
측정값						
오차						

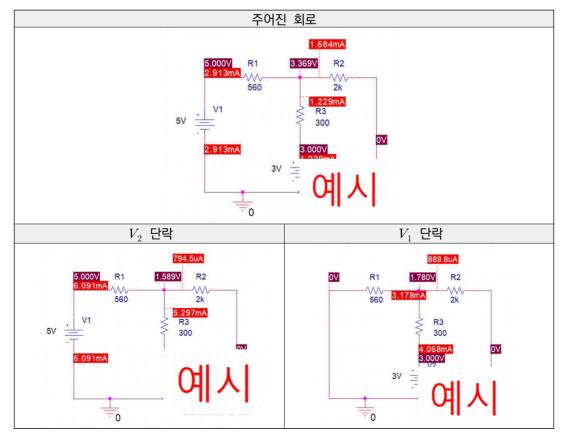
테브난	R_L =	$2k\Omega$	R_L =	$3k\Omega$	R_L =	$4k\Omega$
등가회로	전압	전류	전압	전류	전압	전류
계산값						
시뮬값						
측정값						
오차						

- 실험 2. 중첩의 원리

1. 아래의 회로를 구성하고, I_1,I_2,I_3 을 측정하시오. V_2 를 단락시키고 I_1,I_2,I_3 을 측정하시오. V_1 을 단락시키고 I_1,I_2,I_3 을 측정하시오.



2. 예비보고서 : PSpice 시뮬레이션 결과(전류 측정값), 아래 표



주어진 회로	I_1	I_2	I_3
계산값			
시뮬값			
오차			
V_2 단락	I_1	I_2	I_3
계산값			
시뮬값			
오차			
V_1 단락	I_1	I_2	I_3
계산값			
시뮬값			
오차			

3. 결과보고서 : 멀티미터 측정 사진(전류), 아래 표

시뮬값 측정값 오차

멀티미터 측정값	I_1	I_2	I_3
주어진 회로			UT61C MA A COOR Counts DMM
V_2 단락			
V_1 단락			
주어진 회로	I_1	I_2	I_3
계산값			
시뮬값			
측정값			
오차			
V_2 단락	I_1	I_2	I_3
계산값			
시뮬값			
측정값			
오차			
V_1 단락	I_1	I_2	I_3
계산값			
		The state of the s	1