

# <전 기 기>

## 1장 직류기

1장 직류기				
(유기기전력) $E=\frac{PZ}{60a}\Phi N[V]$ a=P(중권) a=2(파권)		감자기자력: $AT_d=\frac{Z}{2P}\frac{2\alpha}{\pi}\frac{I_a}{a}$ 교차기자력: $AT_d=\frac{Z}{2P}\frac{\beta}{\pi}\frac{I_a}{a}$ (평균 리액턴스전압) $e_L=L\frac{di}{dt}=L\frac{2i_c}{T_c}$		(주변속도) $v=\pi Dn[m/sec]$
타여자 발전기 (유기기전력) $E=V+I_aR_a$ ① $I_a=I$			전기동력계: 대형 직류전동기의 토크 측정	
분권 발전기 (유기기전력) $E=V+I_aR_a$ ① $I_a=I_f+I$ ② $V=I_fR_f$ ③ $P=VI$			반환부하법 : 온도측정	
직권 발전기 (유기기전력) $E=V+I_aR_a+I_fR_f$ ① $I_a=I_f=I$ ② $V=I_fR_f$ ③ $P=VI$			① 불론델법    ② 홀킨스법    ③ 카프법	
전압변동률 (+) : 타여자, 분권, 부족 복권 발전기 (-) : 과복권		병렬운전 시 균압선이 필요한 발전기 복권발전기, 직권발전기		병렬 운전 조건 ① 정격 전압    ② 극성    ③ 외부 특성 곡선이 어느 정도 수하 특성일 것 ※ 발전기 용량 $P$ 는 임의, 정격전압 $V$ 는 같을 것.
전동기 토크	$\tau=\frac{P_0}{\omega}=\frac{PZ}{2\pi a}\Phi I_a[N\cdot m]=9.55\frac{P_0}{N}[N\cdot m]=0.975\frac{P_0}{N}[Kg\cdot m], 1[kg\cdot m]=9.8[N\cdot m]$			(역기전력) $E_c=P\Phi n\frac{Z}{a}=\frac{PZ}{60a}\Phi N$
타여자 전동기 (단자전압) $V=E+I_aR_a[V]$ ① $E_c=P\Phi n\frac{Z}{a}=\frac{PZ}{60a}\Phi N$ ② $I=I_a$			직류전동기 속도제어 1) 계자제어 (정출력제어)	
분권 전동기 (단자전압) $V=E+I_aR_a[V]$ ① $E_c=P\Phi n\frac{Z}{a}=\frac{PZ}{60a}\Phi N$ ② $I=I_a+I_f$ ( $\tau\propto I_a, \tau\propto\frac{1}{n}$ )			2) 전압제어 (워드 레오나드, 초퍼, 일그너)	
직권 전동기 (단자전압) $V=E+I_a(R_a+R_f)[V]$ ① $E_c=P\Phi n\frac{Z}{a}=\frac{PZ}{60a}\Phi N$ ② $I=I_a=I_f$ ( $\tau\propto I_a^2, \tau\propto\frac{1}{n^2}$ )			광범위한 속도제어 3) 저항제어 (효율이 나쁘다)	
(전동기 효율) $\eta=\frac{\text{출력}}{\text{출력}+\text{손실}}\times 100[\%]$		(발전기 효율) $\eta=\frac{\text{출력}-\text{입력}}{\text{출력}}\times 100[\%]$		손실 $=\alpha(\text{고정손})+\beta I^2(\text{부하손})$ (최대효율) $\alpha=\beta I^2$ (부하전류) $I=\sqrt{\frac{\alpha}{\beta}}$

## 2장 동기기

직류기 : 고, 패, 2, 중, 파 동기기 : 분, 단, 2, 중	(동기속도) $N_s = \frac{120f}{P} [rpm]$	(분포권계수) $K_{dn} = \frac{\sin \frac{n\pi}{2m}}{q \sin \frac{n\pi}{2mq}}$	(단절권계수) $K_{pn} = \sin \frac{n\beta\pi}{2}$ ( $\beta = \frac{\text{코일피치}}{\text{극간격}}$ )	분포권: 고조파 감소 단절권: 고조파 제거
발전기 $R$ : 교차자화작용(형축반작용) $L$ : 감자작용(직축반작용) $C$ : 증자작용 전동기 $R$ : 교차자화작용(형축반작용) $L$ : 증자작용(직축반작용) $C$ : 감자작용		(유기전력실효치) $E = 4.44 K_w f \Phi N [V]$ $K_w$ (권선계수), $N$ (1상당 권수) $= \frac{\text{전슬롯수} \times \text{각코일의 권수}}{3}$		최대출력 돌극기: $\delta = 60^\circ$ 돌극기: $\delta = 90^\circ$
(동기임피던스) $Z_s = \frac{E_n}{I_s} = \frac{V_n}{\sqrt{3} I_s} [\Omega]$	(%동기임피던스) $\%Z_s = \frac{I_n Z_s}{E_n} \times 100 = \frac{P Z_s}{10 V^2} [\%]$	(단락비) $K_s = \frac{I_{fs}}{I_n} = \frac{I_s}{I_n} = \frac{100}{\%Z} = \frac{1}{pu}$	(수상전력) $P_s = \frac{E^2}{2x_s} \sin \delta$	
단락곡선이 직선이 되는 이유: 전기자반작용 무부하 포화시험과 공극선을 이용: 포화율산출		발전기 자기여자 방지 ① 발전기를 병렬로 연결    ② 동기조상기: 부족여자로 운전    ③ 단락비를 크게		안정도 항상대책 정상Z : 작게. 역상Z : 크게
돌발전류제한: 누설리액턴스	발전기 병렬 운전조건: (크, 위, 주, 파, 상) (무, 동, 동, 고)		동기전동기: 과여자 $\Rightarrow$ 콘덴서, 부족여자 $\Rightarrow$ 리액터	

## 3장 변압기

$g_0$ (여자콘덕턴스) $= \frac{I_i}{V} = \frac{P_i}{V^2} [W]$		(최대값) $E_m = 2\pi f \Phi_m N$ , (실효값) $E = 4.44 f \Phi N [V]$		(권수비) $a = \frac{n_1}{n_2} = \frac{V_1}{V_2} = \sqrt{\frac{Z_1}{Z_2}} = \frac{I_2}{I_1}$	
열화방지 : ① 콘서베이터 ② 브리더 ③ 질소불입			변압기 등가회로 작성에 필요한 시험 : ① 권선의 저항 ② 무부하 시험 ③ 단락시험		
( %임피던스강하 ) $\%Z = \sqrt{p^2 + q^2} [\%]$		( %저항강하 ) $\%r = \frac{I_n z}{E_1} \times 100$ , ( %저항강하 ) $\%r = \frac{I_n r}{E_1} \times 100 = p$ , ( %리액턴스강하 ) $\%x = \frac{I_n x}{E_1} \times 100 = q$			
임피던스전압 : 정격전류가 흐를 때의 변압기내의 전압강하			임피던스 와트 : 2차측단락후, 1차측 정격전류가 흐를 때의 유효전력 (동손)		
$\text{전압변동률 } \varepsilon = \frac{V_{r0} - V_r}{V_r} = p \cos \theta \pm q \sin \theta (+: \text{지상}, -: \text{진상})$ $(\text{최대전압변동률}) \varepsilon_{\max} = \sqrt{p^2 + q^2}, (\text{최대역률}) \cos \theta_{\max} = \frac{p}{\sqrt{p^2 + q^2}}$			$\text{단락전류: } I_s = \frac{100}{\%Z} \times 100 = \frac{E}{Z}$		$\text{부하분담 } \frac{P_a}{P_b} = \frac{\frac{P_A}{\%Z_A}}{\frac{P_B}{\%Z_B}}$
무부하손①철손:히스테리손(규소강판) ②와류손(성층) ③유전체손 부하손①동손 ②표류부하손:누설자속에 의한 손실			$V$ 결선 : $P_V = \sqrt{3} V_p I_p$ , 출력비 = 0.577 = 57.7[%], 이용률 = 0.866 = 86.6[%]		
$\text{손실} = \frac{E^2}{f}$ (히스테리손) + $E^2$ (와류손)	병렬운전 불가(출수 $\Delta - \Delta$ 와 $\Delta - Y$ , $\Delta - Y$ 와 $Y - Y$ )		변압기 병렬운전 (극, 권, 정 %, 상)	3상에서 2상을 얻기 위한 결선 ①스코트결선 ②메이어 결선 ③우드 브리지결선	
(변압기 효율 $m$ 부하로 운전시) $\eta = \frac{mP}{mP + P_i + m^2 P_c} \times 100 [\%]$		(단권변압기) ① $V_2 = V_1 + \frac{E_2}{E_1} V_1$ ② $P = V_2 I_2 \cos \theta$ ③ (승압기용량) $= I_2 E_2$ ④ 자기용량 $= \frac{V_2 - V_1}{V_2}$ 부하용량			
최대효율: 철손=동손 $P_i = m^2 P_c$		계기용 변류기(CT): 단락, 계기용 변압기(PT): 개방			
변압기보호: ①(비율)차동계전기 ②압력계전기 ③부호홀찌계전기 ④가스검출계전기			변압기 온도 측정: 반환 부하법, 유도시험: 권선의 층간절연 시험		
변압기시험-개방시험: ①무부하손실(히스테리시스손, 와류손) ②여자어드미턴스 ③철손 단락시험: ①동손 ②임피던스 와트 ③임피던스전압			변압기 탭 : 수전점의 전압을 조정		
			(비율)차동계전기 : 발전기, 변압기, 모선 보호		

## 4장 유도기

$N_s$ : 회전자계의 속도(동기속도) $N$ : 전동기의 실제 회전속도, 슬립(slip): $S = \frac{N_s - N}{N_s} \times 100[\%]$ , $\therefore N = (1 - S)N_s [rpm]$ $\therefore f_2 = Sf_1$		
최대효율 : 기계손=동손( $P_i = m^2 P_c$ )		유도 발전기(비동기 발전기) : $S < 0$ , 유도 전동기의 슬립 : $0 < S < 1$ , 유도 제동기의 슬립 : $S > 1$
$\textcircled{1} P_2 = P_0 + P_m + P_{c2}$ $\textcircled{2} P_0 = P_2 - P_{c2}$ $\textcircled{3} P_{c2}(\text{동손}) = SP_2$ $\textcircled{4} 2\text{차효율} = \frac{P_0}{P_2}$	(전동기토크) $\tau = 9.55 \frac{P_2}{N_s} [N \cdot m] = 0.975 \frac{P_2}{N_s} [Kg \cdot m]$ (동기속도: $N_s = \frac{120f}{P}$ ) $= 9.55 \frac{P_0}{N} [N \cdot m] = 0.975 \frac{P_0}{N} [Kg \cdot m]$ (회전자속도: $N$ )	권선형 유도전동기 삽입저항 (비례추이) $\frac{r_2}{S} = \frac{r_2 + R}{1}$
비례추이를 할 수 없는 것 : $\textcircled{1}$ 출력 $\textcircled{2}$ 효율 $\textcircled{3}$ 2차동손		(동기와트) $P_2 = w_s T$ : 동기 속도 하에서의 2차 입력
<b>농형 유도 전동기의 기동법</b> $\textcircled{1}$ 전 전압 기동법:기동 시간이 짧다 /5[kW] 이하 $\textcircled{2}$ Y- $\Delta$ 기동 방법:5~15[kW]정도/기동전류는 1/3, 기동 토크도 1/3로 감소 $\textcircled{3}$ 리액터 기동방법 $\textcircled{4}$ 기동보상기법: 15[kW]이상/ 3상 단권변압기를 이용		
1) 농형 유도 전동기의 속도 제어법 $\textcircled{1}$ 주파수 $\textcircled{2}$ 극수 $\textcircled{3}$ 전원 전압을 바꾸는 방법 2) 권선형 유도 전동기의 속도 제어법 $\textcircled{1}$ 2차 저항 제어법 $\textcircled{2}$ 2차 여자법 $\textcircled{3}$ 종속 접속법등 $\textcircled{4}$ 게르게스법		
<b>이상기동현상</b> 1) 차동기 운전(크로잉 현상) 소형 유도전동기의 슬롯이나 권선의 잘못된 제작으로 전동기를 기동할 때 발생하는 현상 2) 게르게스 현상 3상 권선형 유도 전동기의 2차 회로가 한 개 단선된 경우 <b>S=50[%]</b> 부근에서 더 이상 가속 되지않는 현상		원선도 작성에 필요한 기본량 $\textcircled{1}$ 저항측정 $\textcircled{2}$ 무부하시험 $\textcircled{3}$ 구속시험
$I_Y = \frac{1}{3} I_\Delta$ , $\tau_Y = \frac{1}{3} \tau_\Delta$ , $P_Y = \frac{1}{3} P_\Delta$ , $Q_Y = \frac{1}{3} Q_\Delta$ , $C_Y = 3C_\Delta$	종속접속 : $N = \frac{120f}{p} [rpm]$ $\textcircled{1}$ 직렬: $p_1 + p_2$ $\textcircled{2}$ 차동: $p_1 - p_2$ $\textcircled{3}$ 병렬: $\frac{p_1 + p_2}{2}$	
전기적 제동 <b><math>\textcircled{1}</math>회생 제동</b> $\textcircled{2}$ 발전 제동:전기자를 전원과 분리한 후 이를 외부 저항에 접속하여 전동기의 운동 에너지를 열에너지로 소비시켜 제동 <b><math>\textcircled{3}</math>역상 제동(역전 제동):</b> 슬립의 범위를 1~2 사이로 하여 3선 중 2선의 접속을 바꾸어 제동 $\textcircled{4}$ 단상 제동		
<b>단상 유도 전동기 종류</b> $\textcircled{1}$ 분상 기동형 $\textcircled{2}$ 반발 기동형 $\textcircled{3}$ 반발 유도형 : 브러시를 이동하여 회전 속도를 제어 $\textcircled{4}$ 세이딩 코일형 $\textcircled{5}$ 모노사이클릭 기동형		
<b>기동 토크 : 반발 기동형 &gt; 반발 유도형 &gt; 콘덴서 분상형 &gt; 분상 기동형</b>		
<b>5장 전력용 반도체 및 정류기</b>		
(단상반파정류) $E_d = 0.45E$ , (단상전파정류) $E_d = 0.9E$ , (3상반파) $E_d = 1.17E$ , (3상전파) $E_d = 2.34E$ ※가장 큰 출력값 : 3상 전파 정류		
양방향성: $D, T, SSS$ 2극: $D, D, SSS$ 3극: $S, L, T, G$ 4극: $SCS$	$IIV$ (침투역전압) 단상반파 : $IIV = \sqrt{2} E = \pi E_d$ 단상전파 : $IIV = 2\sqrt{2} = \pi E_d$	SCR $\textcircled{1}$ 전류가 흐르고 있을 때의 양극 전압 강하가 작다. $\textcircled{2}$ 직류, 교류, 전력 제어용으로 사용한다. $\textcircled{3}$ 반도체 사이리스터에 의한 속도 제어에서 제어되는 것: 전압 / 위상 / 주파수 $\textcircled{4}$ 단방향성 사이리스터이다. $\textcircled{5}$ 적은 게이트 신호로 대전력을 제어한다.
교류를 직류:컨버터 직류를 교류:인버터	맥동률 = $\frac{\Delta E}{E_d}$	

· 취업&승진 필수 자격증 ·

ddada.co.kr

# <회로이론>

## 제1장 전기회로의 기초

전류 : $I = \frac{Q}{t}$ ( $i = \frac{dq}{dt} \Rightarrow q = \int idt$ ), 전압 : $V = \frac{W[J]}{Q[C]}$ , $R = \rho \frac{l}{A} = \frac{1}{k} \frac{l}{A}$ , $P(\text{전력}) = VI = I^2 R = \frac{V^2}{R}$ , $W(\text{와트}) = \frac{J}{S} [\frac{J}{\text{sec}}]$					
저항의 직렬연결( $I$ 는 일정) $R = R_1 + R_2$ ( $V$ 는 자기저항만큼결린다)	저항의 병렬연결( $V$ 는 일정) $\frac{1}{R} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2}$ ( $I$ 는 남의저항만큼결린다)	$L$ 의 직렬연결 $L = L_1 + L_2$	$L$ 의 병렬연결 $\frac{1}{L} = \frac{1}{L_1} + \frac{1}{L_2}$	$C$ 의 직렬연결 $\frac{1}{C} = \frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2}$	$C$ 의 병렬연결 $C = C_1 + C_2$
1) 직렬연결			2) 병렬연결		
① $R = R_1 + R_2 + \dots$ ② 전류가 일정. ③ 자기저항 만큼 전압이 걸린다. ④ $V = V_1 + V_2 + \dots$ $V_1 = \frac{R_1}{R_1 + R_2} \times V$ , $V_2 = \frac{R_2}{R_1 + R_2} \times V$			① $\frac{1}{R} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \dots$ ② 전압이 일정 ③ 남의 저항만큼 전류가 흐른다. ④ $I = I_1 + I_2 + \dots$ $I_1 = \frac{R_2}{R_1 + R_2} \times I$ , $I_2 = \frac{R_1}{R_1 + R_2} \times I$		

## 제2장 정현파 교류, 제3장 기본교류회로

각속도 : $w = 2\pi f = 2\pi n[\text{rad/sec}]$	파형	실효값	평균값	저항( $R$ ) : ① $Z = R[\Omega]$ ② 동상
원점출발 : $v = V_m \sin wt = V_m \angle 0^\circ$	구형파	$V_m = \frac{V_m}{\sqrt{1}}$	$V_m$	인덕턴스( $L$ ) ① $Z = j\omega L = \omega L \angle 90^\circ [\Omega]$ ② $X_L$ (유도성리액턴스) $= \omega L[\Omega]$ ③ 지상전류(전류는 전압보다 $90^\circ$ 느리다)
늦는다 : $v = V_m \sin(wt - \theta) = V_m \angle -\theta$	반파구형파	$\frac{V_m}{\sqrt{2}}$	$\frac{V_m}{2}$	④ $e = L \frac{di}{dt}$ ⑤ $W[J] = \frac{1}{2} LI^2 [J]$
앞선다 : $v = V_m \sin(wt + \theta) = V_m \angle \theta$	정현파	$\frac{V_m}{\sqrt{2}}$	$\frac{2}{\pi} V_m$	
파고율 = $\frac{\text{최대값}}{\text{실효값}}$ , 파형률 = $\frac{\text{실효값}}{\text{평균값}}$	반파정현파	$\frac{V_m}{2}$	$\frac{V_m}{\pi}$	커패시턴스( $L$ ) ① $Z = \frac{1}{j\omega C} = -j \frac{1}{\omega C} = \frac{1}{\omega C} \angle -90^\circ [\Omega]$ ② $X_c$ (용량성리액턴스) $= \frac{1}{\omega C}[\Omega]$ ③ 진상전류(전류는 전압보다 $90^\circ$ 빠르다)
	삼각파	$\frac{V_m}{\sqrt{3}}$		④ $i = C \frac{de}{dt}$ ⑤ $W[J] = \frac{1}{2} CV^2[J] = \frac{1}{2} QV$
$Z = R + jwL + (-j \frac{1}{wC})$ $Y = Y_1 + Y_2 + Y_3 = \frac{1}{R} + \frac{1}{jwL} + \frac{1}{\frac{1}{jwC}}$	$\frac{V_m}{2} \psi = LI, Q = CV$			
R-L-C 직렬			R-L-C 병렬	
(공진조건) $wL = \frac{1}{wC}$ (전류가 최대), (공진주파수) $f = \frac{1}{2\pi \sqrt{LC}}$			(공진조건) $wL = \frac{1}{wC}$ (전류가 최소), (공진주파수) $f = \frac{1}{2\pi \sqrt{LC}}$	

## 제4장 단상 교류전력

$P_a = VI = I^2 Z = \frac{V^2}{Z} = P + jP_r [VA]$	$P = VI \cos \theta = I^2 R [KW]$	$P_r = VI \sin \theta = I^2 X [Var]$ , $\sin \theta$ (무효율) $= \sqrt{1 - \cos^2 \theta}$
(복소전력) : $P_a = VI^* = P \pm jP_r$	최대전달 조건 ① 조건 : $R_g = R_L$ ② $P_{\text{max}} = \frac{E_g^2}{4R_L} = \frac{V_0^2}{8R_L}$	

## 제5장 결합회로 및 벡터계적

역기전력 : $e = -N \frac{d\phi}{dt} = -L \frac{di}{dt} [V]$	역기전력 : $e_2 = -M \frac{di_1}{dt} [V]$	(결합계수) $M = K \sqrt{L_1 L_2}$
직렬접속	가동접속 (가극성) : $L_0 = L_1 + L_2 + 2M$	차동접속 (감극성) : $L_0 = L_1 + L_2 - 2M$
병렬접속	가동접속 $L_0 = \frac{L_1 L_2 - M^2}{L_1 + L_2 - 2M}$	차동접속 $L_0 = \frac{L_1 L_2 - M^2}{L_1 + L_2 + 2M}$
휘스톤 브리지 : 대각선의 임피던스 값이 같다.		
계적: 1) $R-L$ : 원점을 지나는 반원. 2) $R-L-C$ : 원점을 지나는 원.		

제6장 선형회로망			
키르히호프 법칙 ① 제 1법칙:전류의 법칙 (KCL) ② 제 2법칙:전압의 법칙 (KVL) -집중 정수 회로에서 선형, 비선형에 무관하게 항상 성립 된다			
*대브낭정리:능동회로망 ⇒ 직렬회로, 노튼의 정리:능동회로망 ⇒ 병렬회로 (전압원:개방, 전류원:단락)			
*중첩의 정리:전원이 2개 이상 있을 때 1개씩 풀어 더하는 방법 (전압원:개방, 전류원:단락)			
*밀만의 정리 : 전압원 여러개 병렬 ( $I = Y \cdot V, Y = \frac{I}{V} = \frac{Y \cdot V}{V}$ )			
제7장 다상교류			
$\Delta$ 결선 : ( $V_l = V_p, I_l = \sqrt{3}I_p$ ), Y결선 : ( $I_l = I_p, V_l = \sqrt{3} V_p$ )		$P_a = (P_1 + P_2) + \sqrt{3}(P_1 - P_2)i$	$P = \sqrt{3} VI \cos \theta$
n 상 : $V_l = 2\sin \frac{\pi}{n} V_p \angle \frac{\pi}{2}(1 - \frac{2}{n})$		$\Delta \Rightarrow Y$ 돌리고 좌청룡 우백호, $Y \Rightarrow \Delta$ 소고 땡땡, 땡땡, 땡땡	
단상 : $P_a(\text{전력}) = VI = I^2Z = \frac{V^2}{Z}$ , 3상: $P_a(\text{전력}) = 3VI = 3I^2Z = 3\frac{V^2}{Z}$		Y결선 : $P_V = \sqrt{3} V_p I_p$ , 출력비 = 0.577 = 57.7[%], 이용률 = 0.866 = 86.6[%]	
제8장 대칭좌표법			
$\begin{bmatrix} I_0 \\ I_1 \\ I_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & a^2 \\ 1 & a^2 & a \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_a \\ I_b \\ I_c \end{bmatrix}$ $\begin{bmatrix} V_0 \\ V_1 \\ V_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & a^2 \\ 1 & a^2 & a \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_a \\ V_b \\ V_c \end{bmatrix}$		$\begin{bmatrix} I_a \\ I_b \\ I_c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a^2 & a \\ 1 & a & a^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I_0 \\ I_1 \\ I_2 \end{bmatrix}$ $\begin{bmatrix} V_a \\ V_b \\ V_c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a^2 & a \\ 1 & a & a^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_0 \\ V_1 \\ V_2 \end{bmatrix}$	
불평형률 : $\left  \frac{V_2}{V_1} \right  \times 100[\%]$ $\left  \frac{I_2}{I_1} \right  \times 100[\%]$ 불평형률 : $\frac{\text{역상}}{\text{정상}} \times 100$ , 불평형 3상 전력: $P_a = 3(V_0I_0 + V_1I_1 + V_2I_2)$		1선 지락 : $I_0 = I_1 = I_2$ 인 고장 $I_g = 3I_0 = \frac{3E_a}{Z_0 + Z_1 + Z_2}$ or $I_g = \frac{3E_a}{Z_0 + Z_1 + Z_2 + 3Z}$ 2선 지락 : $V_0 = V_1 = V_2$ 인 고장 선간단락 : $I_0 = 0$ , $I_1 = -I_2$ 인 고장 3상 단락 : $V_1, I_1$ 만 존재 7. 불평형 3상 전력 : $P_a = 3(V_0I_0 + V_1I_1 + V_2I_2)$	
제9장 비정현파			
구성 : 직류분+기본파+고조파 고조파 Z합 : $Z = R + jnwL + \frac{1}{jn wC}$		비정현파 상순 3n+1:기본파, 4고조파, 7고조파, 10고조파 3n-1:기본파, 2고조파, 5고조파, 8고조파, 11고조파 3n :3고조파, 6고조파, 9고조파	실효값: $V = \sqrt{V_0^2 + (\frac{V_{m1}}{\sqrt{2}})^2 + (\frac{V_{m2}}{\sqrt{2}})^2 + (\frac{V_{m3}}{\sqrt{2}})^2 + \dots}$
(공진조건) $wL = \frac{1}{wC}$ , (공진주파수) $f = \frac{1}{2\pi \sqrt{LC}}$ (공진주파수) $f = \frac{1}{2\pi n \sqrt{LC}}$		왜형률 = $\frac{\text{전고조파의 실효값}}{\text{기본파의 실효값}}$	
제10 2단자망, 제11장 4단자망			
$j\omega = S$	정저항 회로 : $R = \sqrt{\frac{L}{C}}$	가역조건 : AD-BC=1 $\pi$ 형 : $\begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & Z \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$ , T형 : $\begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ Y & 1 \end{pmatrix}$	(이상변압기) $\begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & 0 \\ 0 & \frac{1}{a} \end{pmatrix}$
(영상임피던스) : $Z_{01} = \sqrt{\frac{AB}{CD}}$ , $Z_{02} = \sqrt{\frac{BD}{AC}}$		임피던스(Z) 파라미터(Parameter) ① $Z_{11} = Z_1 + Z_3$ ② $Z_{22} = Z_2 + Z_3$ ③ $Z_{12} = Z_{21} = Z_3$ 어드미턴스 (Y) 파라미터(Parameter) ① $Y_{11} = Y_1 + Y_2$ ② $Y_{22} = Y_1 + Y_2$ ③ $Y_{12} = Y_{21} = -Y$	(전달정수) $\theta = \ln(\sqrt{AD} + \sqrt{BC})$
제12장 분포정수회로			
특성임피던스 : $Z_w = \sqrt{\frac{Z}{Y}} = \sqrt{\frac{L}{C}}$ 전파정수 : $r = \sqrt{ZY} = \alpha + j\beta$ 감쇠정수( $\alpha$ ), 위상정수( $\beta$ )		(전파속도) $v = \frac{w}{\beta}$ , (파장) $\lambda = \frac{2\pi}{\beta}$ $\beta(\text{위상정수}) = w\sqrt{LC} = w\sqrt{\mu\epsilon}$	반사계수 : $\beta = \frac{Z_2 - Z_1}{Z_2 + Z_1}$ , 투과계수 $\gamma = \frac{2Z_2}{Z_2 + Z_1}$ 정재파비 : $S = \frac{1 +  \beta }{1 -  \beta }$

# <제 어 공 학>

## 제1장 Laplace 변환

$f(t)$	$F(s)$	비 고
$\delta(t)$ : 단위임펄스 함수	1	하중함수
$u(t) = 1$ : 단위계단 함수	$\frac{1}{s}$	인디셜 함수
$t$	$\frac{1}{s^2}$	단위램프 (속도함수)
$t^2$	$\frac{2!}{s^3} = \frac{2}{s^3}$	가속도 함수
$t^3$	$\frac{3!}{s^4} = \frac{6}{s^4}$	
$e^{-at}$	$\frac{1}{s+a}$	
$e^{at}$	$\frac{1}{s-a}$	
$\cos \omega t$	$\frac{s}{s^2 + \omega^2}$	
$\sin \omega t$	$\frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$	
$\cosh \omega t$	$\frac{s}{s^2 - \omega^2}$	
$\sinh \omega t$	$\frac{\omega}{s^2 - \omega^2}$	

1) 실미분 정리

$$\textcircled{1} \mathcal{L} \left[ \frac{d}{dt} f(t) \right] = sF(s)$$

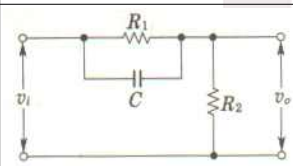
$$\textcircled{2} \mathcal{L} \left[ \frac{d^2}{dt^2} f(t) \right] = s^2 F(s)$$

2) 실적분 정리 :  $\mathcal{L} \left[ \int f(t) dt \right] = \frac{1}{s} F(s)$

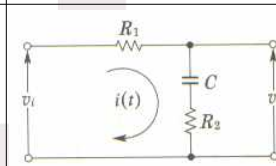
## 제2장 전달함수, 제3장 블록선도와 신호흐름

$G(s) = \frac{\text{출력}}{\text{입력}} = \frac{C(s)}{R(s)} = \frac{\sum \text{경로}}{1 - \sum \text{폐드백}}$	$\textcircled{1}$ 비례요소 : $G(s) = K$ $\textcircled{2}$ 미분요소 : $G(s) = KS$ $\textcircled{3}$ 적분요소 : $G(s) = \frac{K}{S} = \left( \frac{1}{TS} \right)$ $\textcircled{4}$ 1차 지연요소 : $G(s) = \frac{\text{출력}}{\text{입력}} = \left( \frac{1}{TS+1} \right)$ ( $R-C$ 직렬회로) $\textcircled{5}$ 2차 지연요소 : $G(s) = \left( \frac{1}{T_1 S^2 + T_2 S + T_3} \right)$ ( $R-L-C$ 직렬회로) $\textcircled{6}$ 부동작 시간요소 : $G(s) = Ke^{-\tau s}$
$G(s) = \frac{S+b}{S+a}$ $\textcircled{1}$ 지상보상조건 : $b > a$ $\textcircled{2}$ 진상보상조건 : $b < a$	

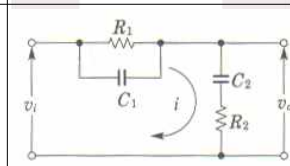
1) 진상보상회로 (미분회로)



2) 지상보상회로 (적분회로)



3) 지상-진상보상기



## 제4장 과도현상

R-L 직렬회로	$\textcircled{1} i(t) = \frac{E}{R} (1 - e^{-\frac{1}{\tau} t})$ $\textcircled{2} v_R = iR = E(1 - e^{-\frac{1}{\tau} t})$ $\textcircled{3} v_L = L \frac{di}{dt} = E e^{-\frac{1}{\tau} t}$ $\textcircled{4} \tau$ (시정수) = $\frac{L}{R}$ , 특성근 = $-\frac{1}{\tau}$
R-C 직렬회로	$\textcircled{1} i(t) = \frac{di}{dt} = \frac{E}{R} e^{-\frac{1}{\tau} t}$ $\textcircled{2} v_R = iR = E e^{-\frac{1}{\tau} t}$ $\textcircled{3} v_C = \frac{q}{C} = (1 - e^{-\frac{1}{\tau} t})$ $\textcircled{4} \tau$ (시정수) = $RC$ , 특성근 = $-\frac{1}{\tau}$
L-C 직렬회로	L에 걸리는 전압 : 최대 = E,   C에 걸리는 전압 : 최대 = 2E
R-L-C 직렬회로	시정수 ( $\tau$ ) = $\frac{2L}{R}$ , 특성근 = $-\frac{1}{\tau}$ 비진동 : $R^2 - 4\frac{L}{C} > 0$ 임계진동 : $R^2 - 4\frac{L}{C} = 0$ 진동 : $R^2 - 4\frac{L}{C} < 0$

## 제5장 과도응답

$$\textcircled{1} \text{상대오버슈트}(\% \text{오버슈트}) = \frac{\text{최대오버슈트}}{\text{최종정상값}} \times 100$$

$$\textcircled{2} \text{제동비(감쇠비)} : \delta = \frac{\text{제2오버슈트}}{\text{최대오버슈트}}$$

$\textcircled{3}$  지연시간 ( $T_d$ ) : 응답이 최종값(정상값)의 50[%]까지 도달하는데 요하는 시간

$\textcircled{4}$  상승시간 ( $T_r$ ) : 응답이 최종값의 10[%]에서 90[%]까지 도달하는데 요하는 시간

$\textcircled{5}$  정정시간 ( $T_s$ ) : 응답이 최종값의 허용 범위가 5~10[%]내에 안정되기 까지 시간

$$\text{전달함수} = \frac{G(s)}{R(s)} = \frac{w_n^2}{s^2 + 2\delta w_n s + w_n^2}$$

- ①  $\delta > 1$  : 과제동(비제동)  
 ②  $\delta = 1$  : 임계진동(제동)  
 ③  $0 < \delta < 1$  : 감쇠진동(부족제동)  
 ④  $\delta = 0$  : 무제동

## 제6장 주파수 응답

1차 지연	2차지연	3차지연	부동작 시간요소
$G(s) = \frac{K}{T_1 s + T_2}$	$G(s) = \frac{K}{T_1 s^2 + T_2 s + T_3}$	$G(s) = \frac{K}{T_1 s^3 + T_2 s^2 + T_3 s + T_4}$	$G(s) = K e^{-Ls}$

$$\text{이득 [dB]} = 20 \log |G(j\omega)|$$

절점주파수 ( $\omega_0$ ) :  $G(j\omega) = \alpha + j\omega\beta$ 에서  $\omega = \frac{\alpha}{\beta}$  을 절점주파수

## 제7장 안정도 판별법

나이퀴스트의 특성근  $(-1, j0)$  점은 보드선도의  $0, -180^\circ$  과 같다(안정의 기준)

## 제8장 근계적법

① 실수에 대칭    ② 근계적의 수 = 극점의 수    ③ 점근선의 수 = 극점의 수 - 영점의 수    ④ 교차점 =  $\frac{\sum \text{극점} - \sum \text{영점}}{\text{극점의 수} - \text{영점의 수}}$

## 제9장 상태방정식

$\lim_{t \rightarrow 0} f(t) = \lim_{s \rightarrow \infty} E(z)$		
$f(t)$	$F(s)$	$F(z)$
$\delta(t)$	1	1
$u(t)$	$\frac{1}{s}$	$\frac{z}{z-1}$
$t$	$\frac{1}{s^2}$	$\frac{Tz}{(z-1)^2}$
$e^{-at}$	$\frac{1}{s+a}$	$\frac{z}{z-e^{-at}}$

(특성방정식) :  $|SI - A| = 0$

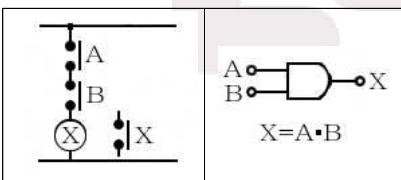
고유값 : 특성방정식의 근

S평면과 Z 평면의 대응관계

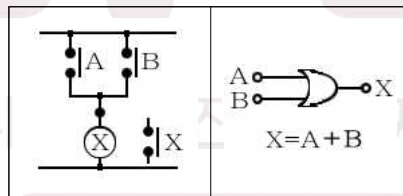
- 1) 안정 : S평면의 좌반부, Z평면의 원점에 중심을 둔 단위원 내부  
 2) 불안정 : S평면의 우반부, Z평면의 원점에 중심을 둔 단위원 외부  
 3) 임계 : S평면의 허수축, Z평면의 원점에 중심을 둔 단위원주상

## 제10장 시퀀스

AND gate:직렬. 곱하기



OR gate:병렬. 더하기



- 1) 분배법칙 :  $A + (B \cdot C) = (A + B) \cdot (A + C)$   
 2) 흡수법칙 :  $A + A \cdot B = A$   
 3) 부정의 법칙 : ①  $\bar{\bar{A}} + A = 1$   
                           ②  $\bar{A} \cdot A = 0$   
 4) 드모르간의 정리 : ①  $\overline{A+B} = \bar{A} \cdot \bar{B}$   
                               ②  $\overline{A \cdot B} = \bar{A} + \bar{B}$   
 5) 이중부정의 법칙 :  $\bar{\bar{A}} = A$

## 제11장

**제어량의 종류에 의한 분류**

1) 프로세스 제어(process control) : 온도, 유량, 압력, 레벨(level), 효율  
 2) 서보기구 (servo mechanism) : 물체의 위치, 각도(자세, 방향)  
 3) 자동조정 (automatic regulation) : 회전수, 전압, 주파수, 힘, 전류

**목표값의 시간적 성질에 의한 분류**

- 1) 정치제어 : 프로세스제어, 자동조정  
 2) 프로그램제어 : 미리 정해진 프로그램에 따른 데이터  
 4) 비율제어 : 자동 연소제어





제8장 중성점 접지					
비접지 방식 (△-△) 저전압 단거리선로에 적합(33[kV])		직접접지방식(유효접지) 중성점을 접지 목적 : 이상전압 상승 방지		직접접지 : 고장전류가 가장크다 소호리액터 접지 : 고장전류가 가장작다	
유효접지조건: 1.3배이하 $\frac{R_0}{X_1} \leq 1, 0 \leq \frac{X_0}{X_1} \leq 3$		소호리액터의 용량 (3선 일괄의 대지충전용량) $Q_c = 3\omega CE^2$ [KVA] : 3상 1회선 $C_s$ :1선당 대지 정전 용량		① 이상전압 발생의 우려가 가장 적은 중성점 접지방식 : 직접 접지방식 ② 이상전압 발생의 우려가 가장 큰 중성점 접지방식 : 소호 리액터 접지방식	
				소호리액터의 크기 ① $\omega L = \frac{1}{3\omega C}$ ② 변압기 임피던스 $x_i$ 를 포함: $\omega L = \frac{1}{3\omega C} - \frac{x_i}{3}$	
합조도(소호리액터의 탭이 공진점을 벗어나는 정도)      과보상: $\omega L < \frac{1}{3\omega C}$				소호리액터의 탭은 절대로 부족보상으로 사용해서는 안 됨. 직렬 공진에 의한 이상 전압의 발생하기 때문	
소호리액터의 용량 : $Q_c = 3\omega CE^2$ [KVA] (3상 1회선)					
제 9 장 유도장해 및 안정도					
① $E_m$ (전자유도전압) $= -j\omega M(\frac{3I_0}{Z_2 + Z_1})$ 지락전류 = 기유도전류		$e_r$ (반사전압) $= \frac{Z_2 - Z_1}{Z_2 + Z_1} e_i$		안정도향상대책 ① 계통의 리액턴스를 적게 한다. ② 전압 변동을 적게 한다. ③ 직류 송전 도입	
차폐선의 시설(차폐선에 의한 유도전압의 감쇄율은 30~50[%] 정도)				과도 안정도 부하가 갑자기 사고가 났을 때의 극한 전력	
제 10 장 이상 전압 및 방지대책					
내부이상전압 : 1) 개폐서지 2) 1선지락 사고시의 이상전압 3) 무부하시 이상전압(페란티 현상)					
이상전압이 가장 큰 경우 : 무부하 송전선로의 충전전류를 차단할 경우			외부 이상전압 방지대책 : ① 피뢰기 ② 가공지선 ③ 첩탐각 접지 ④ 매설지선		
충전 전류를 차단할 경우 : 대지전압의 4배			개폐 서지(SOV)를 억제 : 개폐 저항기 사용		
피뢰기의 제한전압 : 충격과 전류가 흐르고 있을 때 피뢰기의 단자 전압			피뢰기의 정격전압 : 속류를 차단할 수 있는 최고 교류전압으로 실효값		
피뢰기 : 이상 전압을 대지로 방전하고 속류를 차단 송전계통에서 절연협조의 기본			역섬락대책 : ① 매설지선 ② 첩탐각 접지(첩탐접지) ③ 침상 접지봉		
제 11 장 전력개폐장치와 보호계전기					
동작책무:일정한 시간 간격을 두고 차단기를 투입, 차단을 행하는 일련의 동작 ① 일반용 차단기 : 0 - (1분) - CO - (3분) - CO ② 고속도 재투입용 : 0 - $\theta$ 초 - CO - (1분) - CO ③ SC , ShR용 차단기 : CO - 15초 - CO (O : open, C : close)			GCB(가스차단기) : $SF_6$ ① 무색, 무취, 무미로 유독성 Gas를 발생하지 않는다. ② 소음이 적다. ③ 절연내력이 공기의 2-3배정도 ④ 소호능력은 공기의 100 ~ 200배 ⑤ 가혹한 조건에 잘 견딘다. ⑥ 가스압력이 3 ~ 4[kg/cm <sup>2</sup> ]에서는 절연유 이상으로 된다		
차동 계전기(87) :발전기, 변압기, 모선 보호					
변압기보호 : 1) 비율차동 계전기 2) 부호홀츠계전기 3) 충격압력계전기					
계기용변압기(PT) 점검 시:2차측을 개방 (5A)		계기용변류기(CT) 점검 시:2차측을 단락 (110[V])		PF ① 단락 전류 차단 ② 재투입을 할 수 없다.	
단로기(DS) ① 단로기(DS)는 소호장치 및 소멸능력이 없다. ② 경부하 또는 무부하 회로 개폐에 사용된다.		보호 계전기 특성 ① 반한시 특성 : 동작 전류가 커질수록 동작 시간이 짧게 되는 특성 ② 정한시 특성 : 동작 전류의 크기에 관계없이 일정한 시간에 동작하는 특성 ③ 순한시 특성 : 최소 동작 전류 이상의 전류가 흐르면 즉시 동작하는 특성 ④ 반한시 정한시 특성			
지락 계전기(GR) : 방향성이 없다.					
과전류 계전기(OCR)의 탭 값 : 계전기의 최소 동작 전류					
방사상 선로의 단락보호 : 방향 단락 계전기(DS) + 과전류 계전기(OCR)의 조합			환상 선로의 단락보호 : 방향 거리 계전기(DZ)		
변압기보호 : ① 비율차동 계전기 ② 부호홀츠계전기 ③ 충격압력계전기				영상변류기(ZCT) ① 비접지 선로의 접지 보호용 ② 접지계전기(GR)에 영상 전류를 공급	
모선의 종류 : ① 단일 모선방식 ② 2중 모선방식 ③ $1\frac{1}{2}$ 차단기 방식 ④ 환상 모선방식					
모선 보호방식 : ①전류 차동 계전방식 ②전압 차동 계전방식 ③위상 비교 계전방식 ④방향 비교 계전방식					
제 12 장 배전 선로의 구성과 전기 방식					
전기방식	1 $\phi$ 2 $\omega$	1 $\phi$ 3 $\omega$	3 $\phi$ 3 $\omega$	3 $\phi$ 4 $\omega$	케스케이딩 현상 발생(방지책 구분휴즈 설치)
전선의 총중량(전력손실)	100 %	37.5 %	75 %	33.3 %	케스케이딩 : 변압기 또는 선로의 사고에 의하여 건전 변압기의 일부 또는 전부가 연쇄적으로 회로로부터 차단되는 현상
1선당공급전력비교			115 %		
$V$ 결선 : $P_V = \sqrt{3} V_p I_p$ 출력비 $= \frac{\sqrt{3} V_p I_p}{3 V_p I_p} = \frac{1}{\sqrt{3}} = 0.577$ , 이용률 $= \frac{\sqrt{3} V_p I_p}{2 V_p I_p} = \frac{\sqrt{3}}{2} = 0.866$					단권변압기 ① $V_2 = V_1 + \frac{E_2}{E_1} V_1$ ② $P = V_2 I_2 \cos\theta$ ③ (송압기용량) $= I_2 E_2$ ④ 자기용량 $= \frac{V_2 - V_1}{V_2}$ 부하용량
저압 배런서 ① 교류 단상 3선식 : 배전 방식에서 중성선 단선 시 전압의 불평형 방지 ② 권수비가 1 : 1인 단권변압기					



### 제 13 장 배전 선로의 전기적 특성

<div>부하형태</div> <div>말단에만 집중</div> <div>송전단일수록 큰분포</div> <div>평등분포</div>	<div>분산부하율 (전압강하)</div> <div>1</div>	<div>분산손실계수 (전력손실)</div> <div>1</div>	<div>부하율 F와 손실계수 H와의 관계: <math>1 \geq F \geq H &gt; F^2 \geq 0</math></div>
			<div>수용률 = <math>\frac{\text{최대 수요 전력 [kW]}}{\text{부하설비합계 [kW]}} \times 100 [\%]</math></div>
			<div>부동률 : 부동률 = <math>\frac{\text{각부하의 최대수요전력의 합계}}{\text{각부하를 종합하였을 때의 최대수요전력}} &gt; 1</math></div>
			<div>부하율 = <math>\frac{\text{평균수요전력 [kW]}}{\text{최대수요전력 [kW]}} \times 100 [\%]</math></div>
<div>전압강하 <math>= V_s - V_r = I(R\cos\theta + X\sin\theta) = \frac{P}{V_R}(R + X\tan\theta)</math></div> <div><math>e_{3\phi} = V_s - V_r = \sqrt{3}I(R\cos\theta + X\sin\theta) = \frac{P}{V_R}(R + X\tan\theta)</math></div>			<div>변압기용량 (공급설비용량) = <math>\frac{\text{부하설비합계 [KW]} \times \text{수용률}}{\text{부동률} \times \text{역률} \times \text{효율}} [KVA]</math></div>

### 제 14 장 배전 선로의 운용과 보호

<div>전력계통의 전압조정</div> <div>1) 1차 변전소의 전압조정 : 분로리액터(ShR.)</div> <div>2) 2차 변전소의 전압조정</div> <div>① SVR(정지형 전압 조정기)</div> <div>② IVR(유도 전압 조정기)</div> <div>③ 무부하시 탭 조정 장치</div> <div>④ 전력용 콘덴서</div>	<div>배전선로의 보호</div> <div>① Recloser (R/C)</div> <div>② Sectionalizer(S/E)</div> <div>③ Line fuse (LF)</div> <div>④ Auto Section Switch (Ass)</div>	<div><math>Q_c = P(\tan\theta_1 - \tan\theta_2) = P(\frac{\sin\theta_1}{\cos\theta_1} - \frac{\sin\theta_2}{\cos\theta_2})</math></div>
		<div>옥내배선에 사용하는 전선의 굵기를 결정하는데 고려사항</div> <div>① 기계적 강도      ② 전압 강하      ③ 허용 전류</div>
		<div>저압 옥내배선의 준공검사 종류</div> <div>① 절연 저항 측정    ② 접지 저항 측정    ③ 도통 시험</div>
<div>감전방지대책</div> <div>① 제 3중접지</div> <div>② 누전차단기 설치</div> <div>③ 저전압법</div> <div>④ 2중 절연 변압기 사용</div> <div>⑤ 기기의 외함 접지</div>	<div><math>I_Y = \frac{1}{3}I_{\Delta}, \tau_Y = \frac{1}{3}\tau_{\Delta}, P_Y = \frac{1}{3}P_{\Delta}, Q_Y = \frac{1}{3}Q_{\Delta}, C_Y = 3C_{\Delta}</math></div> <div>역률개선 효과</div> <div>1) 변압기, 배전선로의 손실저감</div> <div>2) 설비용량의 여유 증가</div> <div>3) 전압 강하의 경감</div> <div>4) 전력요금의 경감</div>	<div>배전선로의 손실 경감대책</div> <div>1) 전선을 굵게 한다.</div> <div>2) 배전전압을승압한다.</div> <div>3) 전력용콘덴서(SC)를 설치한다.</div> <div>4) 적절한 전기방식을 선정한다. (3Ø4w)</div> <div>5) 적절한 배전선로를 구성한다 (Network)</div>

· 취업&승진 필수 자격증 ·

ddada.co.kr

# <자 기 학>

## 제 1 장 벡터의 해석

$\text{벡터의 합} : 120^\circ = \sqrt{1}F, \quad 90^\circ = \sqrt{2}F, \quad 60^\circ = \sqrt{3}F$	$\text{내적} : \vec{A} \cdot \vec{B} =  \vec{A}  \cdot  \vec{B}  \cos \theta = A_x B_x + A_y B_y + A_z B_z$	$\text{외적} : \vec{A} \times \vec{B} =  \vec{A}  \cdot  \vec{B}  \sin \theta$
$\nabla = \text{grad} = i \frac{\partial}{\partial x} + j \frac{\partial}{\partial y} + k \frac{\partial}{\partial z}, \quad E = -\text{grad} V$	$(\text{발산}) \text{div} = \nabla \cdot \quad (\text{회전}) \text{rot} = \nabla \times$	$\text{① } i \cdot i =  i  \cdot  i  \cos 0^\circ = 1$ $\text{② } i \cdot j =  i  \cdot  j  \cos 90^\circ = 0$ $\text{③ } i \times j = k$

## 제 2 장 정전계와 도체계

$F[N] \Rightarrow E = \frac{F}{Q} [\frac{N}{C} = \frac{V}{m}] \Rightarrow V = - \int_{\infty}^r E dr [V] \Rightarrow Q = CV [C] \Rightarrow C = \frac{Q}{V} [F] \text{ 전위계수}(q) = \frac{1}{C} \Rightarrow J = \frac{1}{2} QV = \frac{1}{2} CV^2 = \frac{1}{2} \frac{Q^2}{C} [J]$					
$F = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Q_1 Q_2}{r^2} = 9 \times 10^9 \frac{Q_1 Q_2}{r^2} [N]$ $\text{① } \frac{1}{4\pi\epsilon_0} = 9 \times 10^9$ $\text{② } \epsilon_0 = 8.855 \times 10^{-12}$ $\text{③ } \epsilon = \epsilon_0 \epsilon_s (\epsilon_s : \text{비유전율})$ $\text{④ } D = \epsilon E = \epsilon_0 \epsilon_s E$ $\text{⑤ } C = 3 \times 10^8 [m/sec]$ $F = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{Q_1 Q_2}{r^2} \frac{1}{\epsilon_s} = 9 \times 10^9 \frac{Q_1 Q_2}{r^2} \frac{1}{\epsilon_s} [N]$	$\text{도체구, 구도체, (점) 전하}$ $E: \text{가우스 법칙}$ $V: Q = CV [C]$ $C = 4\pi\epsilon_0 r [F]$ $\ast V = Er$	$\text{동심구}$ $E: \text{가우스 법칙}$ $V: Q = CV [C]$ $C = \frac{4\pi\epsilon_0}{\frac{1}{a} - \frac{1}{b}} [F]$	$\text{무한원주도체}$ $E: \text{가우스 법칙}$ $V: Q = CV [C]$ $C = \frac{2\pi\epsilon_0}{\ln \frac{b}{a}} [F]$	$\text{평행도선}$ $E: \text{가우스 법칙}$ $V: Q = CV [C]$ $C = \frac{\pi\epsilon_0}{\ln \frac{b}{a}} [F]$	$\text{평행판}$ $E = \frac{Q}{2\epsilon_0} [\frac{V}{m}]$ $(\text{거리와 무관})$ $V = \infty$
$\text{간격이 } d \text{인 평행판 (대전도체)}$ $E = \frac{Q}{\epsilon_0} [\frac{V}{m}] (\text{거리와 무관})$ $V = E \cdot d$ $C = \epsilon_0 \frac{S}{d}$		$\text{가우스 법칙} : N = ES = \frac{Q}{\epsilon_0} (\text{전계의 세기})$ $\text{① 구도체, 도체구, (점) 전하} : S = 4\pi r^2$ $\text{② 길다 (무한원주도체, 동심원통)} : S = 2\pi r$ $\text{③ 면 (무한평면)} : S = 1$		$\text{① 전기력선은 전위가 높은 점} \rightarrow \text{낮은 점}$ $\text{② 전기력선은 그 자신만으로 폐곡선을 이루지 않는다. 즉, 불연속이다.}$ $\text{③ 전하가 없으면 전기력선의 발생, 소멸이 없고 연속적이다.}$ $\text{④ 도체 내부에는 전기력선이 존재하지 않는다.}$	

## 제 3 장 유전체

$\text{페르데이관} = \text{전속수}(D) = \text{전하량}[C]$	$\text{직렬} : C = \frac{S}{\frac{d_1}{\epsilon_1} + \frac{d_2}{\epsilon_2}} = \frac{2}{1 + \frac{1}{\epsilon_s}} C_0, \quad \text{병렬} : C = C_1 + C_2$	
$(\text{분극의 세기}) P = D - \epsilon_0 E = D(1 - \frac{1}{\epsilon_s}) = \epsilon_0 (\epsilon_s - 1) E = \chi E$ $\text{분극율} : \chi = \epsilon_0 (\epsilon_s - 1)$ $\text{비분극율(감수율)} : \bar{\chi} = \epsilon_s - 1$ $\text{티탄산바륨} : \epsilon_r = 1000, \quad \text{물} : \epsilon_r = 80$ $\text{고 무} : \epsilon_r = 2, \quad \text{진공=공기=수소} : \epsilon_r = 1$	$\text{① } E_1 \sin \theta_1 = E_2 \sin \theta_2 (\text{접선성분}) \text{ 평행}$ $\text{② } D_1 \cos \theta_1 = D_2 \cos \theta_2 (\text{법선성분}) \text{ 수직}$ $\text{③ } \frac{\tan \theta_1}{\tan \theta_2} = \frac{\epsilon_1}{\epsilon_2}$ $\text{④ } \epsilon_1 > \epsilon_2, \theta_1 > \theta_2, D_1 > D_2, E_1 < E_2$ $\text{⑤ 두 경계면에 전위는 서로 같다}$ $\text{⑥ 전속선은 유전율이 큰 유전체 쪽으로 모인다}$	$Q = CV : J = \frac{1}{2} QV = \frac{1}{2} CV^2 = \frac{1}{2} \frac{Q^2}{C}$ $D = \epsilon E : J/m^3 = \frac{1}{2} DE = \frac{1}{2} \epsilon E^2 = \frac{1}{2} \frac{D^2}{\epsilon}$ $\psi = LI : J = \frac{1}{2} \psi I = \frac{1}{2} LI^2 = \frac{1}{2} \frac{\psi^2}{L}$ $B = \mu H : J/m^3 = \frac{1}{2} BH = \frac{1}{2} \mu H^2 = \frac{1}{2} \frac{B^2}{\mu}$

## 제 4 장 전계의 특수해법

$\text{무한평면도체} : F(\text{흡입력}) = \frac{Q^2}{16\pi\epsilon_0 d^2} [N], \quad \text{일}(J) = \frac{Q^2}{16\pi\epsilon_0 d} [J]$	$\text{접지도체구} \text{ ① } Q' = -\frac{a}{d} Q \text{ ② } \overline{OA'} = \frac{a^2}{d} \text{ ③ } F(\text{흡입력}) = \frac{QQ'}{4\pi\epsilon_0 r^2} = \frac{QQ'}{4\pi\epsilon_0 (d - \frac{a^2}{d})^2}$
--	--

## 제 5 장 전류

변위전류 : $i_d = \frac{\partial D}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial t} \epsilon E = \frac{\partial}{\partial t} \epsilon \frac{V}{d}$	저항 : $R = \rho \frac{\ell}{S}, \quad \rho = \frac{1}{k}$	옴미분형 $i = \frac{I}{S} = \frac{E}{\rho} = KE$	
전류의 연속성 : $div i = 0$	자기의 연속성 : $div B = 0$	$Q = i t = n q$	전기 저항과 정전용량 : $RC = \rho \epsilon$
전력 : $P = VI = I^2 R = \frac{V^2}{R} [W]$	전력량과 열량 : $W = P \cdot t [J], \quad H = 0.24 P \cdot t [cal]$		

$\text{두가지 금속} : \text{열전효과(thermo effect)} = \text{seebeck 효과},$	$\text{펠티어 효과 (Peltier effect)}$	$\text{두가지 금속} : \text{톰슨효과}$	$\text{자계} : \text{Hall 효과}$
---	----------------------------------	-------------------------------	------------------------------

## 제 6 장 정자계

$F[N] \Rightarrow H = \frac{F}{m} \left[ \frac{N}{Wb} = \frac{A}{m} \right] \Rightarrow U = - \int_{\infty}^r H dr [A] \Rightarrow \psi = LI[Wb] \Rightarrow L = \frac{\psi}{I}[H] \Rightarrow J = \frac{1}{2} \psi I = \frac{1}{2} L I^2 = \frac{1}{2} \frac{\psi^2}{L} [J]$				
$F = \frac{1}{4\pi\mu_0} \frac{m_1 m_2}{r^2} = 6.33 \times 10^4 \frac{m_1 m_2}{r^2} [N]$ ① $\frac{1}{4\pi\mu_0} = 6.33 \times 10^4$ ② $\mu_0 = 4\pi \times 10^{-7}$ ③ $\mu = \mu_0 \mu_s$ ( $\epsilon_{\mu s}$ : 비유전율) ④ 전속밀도 : $B = \mu H = \mu_0 \mu_s H$ $F = \frac{1}{4\pi\mu_0} \frac{m_1 m_2}{r^2} \frac{1}{\mu_s} = 6.33 \times 10^4 \frac{m_1 m_2}{r^2} \frac{1}{\mu_s} [N]$	무한원주도체 $H = \frac{I}{2\pi r} [AT/m]$	비오사르의 법칙 $dH = \frac{Id\ell}{4\pi r^2} \sin\theta$	환상솔레노이드내부 (평등자계) $H = \frac{NI}{2\pi r} [AT/m]$	원형코일 중심의 자계 $H = \frac{NI}{2r}$
	무한장 솔레노이드의 자계 (평등자계) $H = \frac{NI}{\ell} = n_0 I$	정3각형의 중심자계 $H = \frac{9I}{2\pi \ell}$	정4각형의 중심자계 $H = \frac{2\sqrt{2}I}{\pi \ell}$	정6각형 $H = \frac{\sqrt{3}I}{\pi \ell}$
발전기원리(오톤슨) $e = (v \times B)\ell = vB\ell \sin\theta$	전동기의 원리(윈슨) $F = (I \times B)\ell = IB\ell \sin\theta$	회전력( $N \cdot m$ ) $\tau = mH\ell \sin\theta = M \times H$	플레밍의 오른손법칙과 왼손법칙의 관계 $\frac{F}{e} = \frac{IB\ell \sin\theta}{vB\ell \sin\theta} \therefore Fv = eI$	
평행도선간 작용하는 힘 : $F = \frac{\mu_0 I_1 I_2}{2\pi r} \left[ \frac{N}{m} \right]$	전기쌍극자 $E = \frac{M}{4\pi\epsilon_0 r^3} \sqrt{1+3\cos^2\theta} [V/m], V = \frac{M}{4\pi\epsilon_0 r^2} \cos\theta [V]$		판자석 $V = \frac{M}{4\pi\epsilon_0} 2\pi(1-\cos\theta), P = \sigma\delta [C/m]$	

## 제 7 장 자기회로

(자화의 세기) $J = B - \mu_0 H = B(1 - \frac{1}{\mu_s}) = \mu_0(\mu_s - 1)H = \chi H$		① $H_1 \sin \theta_1 = H_2 \sin \theta_2$ (접선성분) 평행 ② $B_1 \cos \theta_1 = B_2 \cos \theta_2$ (법선성분) 수직	
① 강자성체 ( $\mu_s \gg 1$ ) : 철, 니켈, 코발트 ② 진공=공기=수소 : $\mu_r = 1$		③ $\frac{\tan \theta_1}{\tan \theta_2} = \frac{\mu_1}{\mu_2}$ ④ $\mu_1 > \mu_2, \theta_1 > \theta_2, B_1 > B_2, H_1 < H_2$ ⑤ 두경계면에 자위는 서로 같다 ⑥ 자속선은 투자율이 큰자성체쪽으로 모인다	
상자성체 : 자화율 $\chi > 0$ , 비투자율 $\mu_r > 1$ 역자성체 : 자화율 $\chi < 0$ , 비투자율 $\mu_r < 1$	철손 $= P_h$ (히스테리시스손) + $P_e$ (와류손) ① 히스테리시스손(대책 : 규소강판 사용) ② 와류손(대책 : 성층철심)	자기회로의 옴법칙 $\phi = \frac{NI}{R_m}$ [Wb] ① $F$ (기자력) $= NI [AT]$ ② $\phi = BS$ ③ $R_m$ (자기저항) $= \frac{l}{\mu S}$	
		(공극) $R_m = \left(1 + \frac{\ell_0}{\ell} \mu_s\right) R$	
① 영구자석의 재료인 강철 : $B_r$ 크다. $H_c$ 크다. ② 전자석의 재료인 연철 : $B_r$ 크다. $H_c$ 작다. ③ 퀴리(Curie)온도 : 강자성을 잃어 버리는 온도( 순철 : 약 790[℃])			

## 제 8 장 전자유도, 제 10 장 인덕턴스

변압기의 원리 $e = -N \frac{d\phi}{dt} = -L \frac{dI}{dt} = -M \frac{dI}{dt} = \omega \phi_m N \sin \omega t \quad (N\phi = LI)$	표피효과 = $\frac{1}{\delta(\text{침투깊이})} = \sqrt{\pi f \mu k}$	$L = \frac{N\phi}{I} = \frac{N^2}{R} = \frac{\mu S N^2}{\ell} [H]$
$M = k \sqrt{L_1 L_2} \quad 0 \leq k \leq 1 \quad (k : \text{결합계수})$	가동접속 : $L = L_1 + L_2 + 2M$ 차동접속 : $L = L_1 + L_2 - 2M$	$M = \frac{N_1 N_2}{R}, \quad L_1 = \frac{N_1^2}{R}, \quad L_2 = \frac{N_2^2}{R}$

## 제 10 장 전자기장

제1기본방정식	$rotH=i_c+\frac{\partial D}{\partial t}$	전도전류와 변위전류는 자계를 발생시킨다. (암페어의 주회적분의 법칙 미분형)	$Z_w=\frac{E}{H}=\sqrt{\frac{\mu}{\epsilon}}\left[\Omega\right]$ <table><tr><td>전파속도</td><td>파장</td></tr><tr><td><math>v=\frac{\omega}{\beta}[m/sec]</math></td><td><math>\lambda=\frac{v}{f}[m]</math></td></tr><tr><td colspan="2"><math>\beta(\text{위상정수})=\omega\sqrt{LC}=\omega\sqrt{\epsilon\mu}</math></td></tr></table>	전파속도	파장	$v=\frac{\omega}{\beta}[m/sec]$	$\lambda=\frac{v}{f}[m]$	$\beta(\text{위상정수})=\omega\sqrt{LC}=\omega\sqrt{\epsilon\mu}$	
	전파속도	파장							
$v=\frac{\omega}{\beta}[m/sec]$	$\lambda=\frac{v}{f}[m]$								
$\beta(\text{위상정수})=\omega\sqrt{LC}=\omega\sqrt{\epsilon\mu}$									
$rotE=-\frac{\partial B}{\partial t}$	자계의 시간적 변화에 따라 자속의 증감을 방해 하는 방향으로 회전하는 기전력(전계)의 회전이 생긴다. (패러데이-렌츠의 법칙 미분형)								
제2기본방정식	$divD=\rho$	고립된 진전하에서 전기력선이 발산된다 (불연속) (가우스 법칙의 미분형)	$R=E\times H\left[\frac{V}{m}\cdot\frac{A}{m}=\frac{VA}{m^2}=\frac{W}{m^2}\right]$ $P(\text{유효전력})=EH\cdot S\left[W\right]$ $Z_w=\frac{E}{H}=\sqrt{\frac{\mu}{\epsilon}}\left[\Omega\right]$						
	$divB=o$	고립된 자극은 존재하지 않는다. (연속성)							
$rotA=B,\quad A:\text{벡터퍼텐셜}\left[\frac{Wb}{m}\right]$ $rotE=\nabla\times E,\quad divB=\nabla\cdot B$									

· 취업&승진 필수 자격증 ·

ddada.co.kr