

$$(1) \quad \frac{1}{2} CV = \frac{1}{2} \times 800 \times 10^{-6} \times 20^2 = 0.16 [J]$$

• 연산법 :

$$(2) \quad P_2 = P_1 \times \left(\frac{V_2}{V_1} \right)^2 = 500 \times \left(\frac{220}{200} \right)^2 = 605 [W]$$

• 연산법 :

$$(3) \quad F = 9 \times 10^9 \times \frac{Q_1 Q_2}{r^2} = 9 \times 10^9 \times \frac{2 \times 10^{-6} \times 5 \times 10^{-6}}{0.3^2} = 1 [N]$$

• 연산법 :

$$(4) \quad H = \frac{I}{2\pi r} = \frac{30}{2\pi \times 0.2} = 23.87 [AT/m]$$

• 연산법 :

$$(5) \quad V = \frac{2 \times 45}{10 \times 10^{-6}} = 3000 [V]$$

• 연산법 :

$$(6) \quad F = IB \sin \theta = 15 \times 0.05 \times 2 \times \sin 45 = 1.06 [N]$$

• 연산법 :

$$(7) \quad t = \frac{2 \times 10^3 \times 80}{0.24 \times 100 \times 5} = 1333.33 [s]$$

• 연산법 :

$$(8) \quad |Z| = \sqrt{R^2 + X^2} = \sqrt{3^2 + 4^2} = 5 [\Omega]$$

• 연산법 :

$$(9) \quad \theta = \tan^{-1} \frac{X}{R} = \tan^{-1} \frac{4}{3} = 53.13^\circ$$

• 연산법 :

$$(10) \quad X_L = \omega L = 2\pi f L = 2\pi \times 60 \times 100 \times 10^{-3} = 37.7 [\Omega]$$

• 연산법 :

참고) 그 외의 유용한 키

(1) 분수키(

예) $\tan^{-1} \frac{4}{3} = 53.13 \dots$

• 연산법 :    4  3 =

(2) 앤서키(

예) $\theta = \tan^{-1} \frac{4}{3} = 53.13 \dots$ 에서 $\cos \theta = 0.6$

• 연산법 :    4  3 =   = 

(3) 물리정수 표시법 : 계산기 저장되어 있는 정수값을 표시한다.

(넘버는 계산기 끝판을 참고)

① $\epsilon_0 = 8.8541 \times 10^{-12}$, 연산법 :  3 2 =

② $\mu_0 = 1.2566 \times 10^{-6}$, 연산법 :  3 3 =

◆ 물리정수 표시법은 활용도가 높으므로 반드시 알아두자!

(4) 수정할 때 쓰는 키

 : 잘못 입력한 수나 기호를 삭제한다.

 : 수정 입력 시 자리가 밀리거나 또는 밀리지 않게 설정한다.

(5) 리셋 방법 :   3 = =

◆ 리셋방법은 불필요한 기능이 추가 되었을 때 공장 초기화를 시킨다.

(6) 끄는 방법 :  