

1・2 アマ無線工学 重要公式集

電気物理

■ クーロンの法則 1・2アマ

$$F = \frac{Q_1 Q_2}{4\pi \epsilon_0 r^2} = K \frac{Q_1 Q_2}{r^2} = 9 \times 10^9 \times \frac{Q_1 Q_2}{r^2}$$

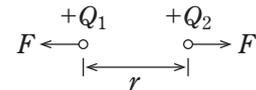
F : 電荷に働く力の大きさ [N: ニュートン]

K : 真空 (= 空気) の比例定数

ϵ_0 (イプシロン): 真空の誘電率 [F/m: ファラド毎メートル]

Q_1, Q_2 : 点電荷の電気量 [C: クーロン]

r : 点電荷間の距離 [m]



■ 磁気に関するクーロンの法則 1アマ

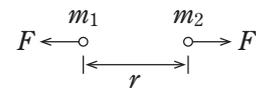
$$F = \frac{m_1 m_2}{4\pi \mu_0 r^2}$$

F : 磁極に働く力の大きさ [N]

μ_0 (ミュー): 真空の透磁率 [H/m: ヘンリー毎メートル]

m_1, m_2 : 点磁極の強さ [Wb: ウェーバ]

r : 点磁極間の距離 [m]



■ 電界の強さ E [V/m] 1アマ

$$E = \frac{Q}{4\pi \epsilon_0 r^2} = K \frac{Q}{r^2} = 9 \times 10^9 \times \frac{Q}{r^2}$$

Q : 点電荷の電気量 [C]

ϵ_0 : 真空の誘電率 [F/m]

r : 点電荷からの距離 [m]

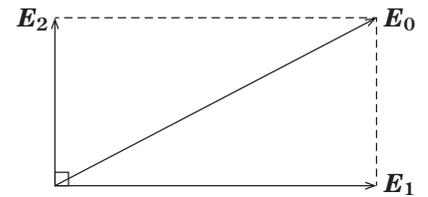


■ 二つの電荷による合成電界の強さ E_0 [V/m] **1アマ**

$$E_0 = \sqrt{E_1^2 + E_2^2}$$

E_1 : Q_1 による電界の強さ [V/m]

E_2 : Q_2 による電界の強さ [V/m]



E_1 と E_2 の電界の成す角が直角のときの合成電界のベクトル和

■ 均一な電界中の電荷に働く力の大きさ F [N] **1アマ**

$$F = QE$$

F : 電荷に働く力の大きさ [N]

Q : 点電荷の電気量 [C]

E : 電界の強さ [V/m]

■ 均一な電界中の電位差 V [V] **1アマ**

$$V = Er$$

E : 電界の強さ [V/m]

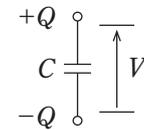
r : 2点間の距離 [m]

■ コンデンサに蓄えられる電荷 Q [C] **1・2アマ**

$$Q = CV$$

C : コンデンサの静電容量 [F: ファラド]

V : コンデンサに加わる電圧 [V: ボルト]



■ コンデンサの静電容量 C [F] **1・2アマ**

$$C = \epsilon \frac{S}{d}$$

$$\epsilon = \epsilon_r \epsilon_0$$

C : コンデンサの静電容量 [F]

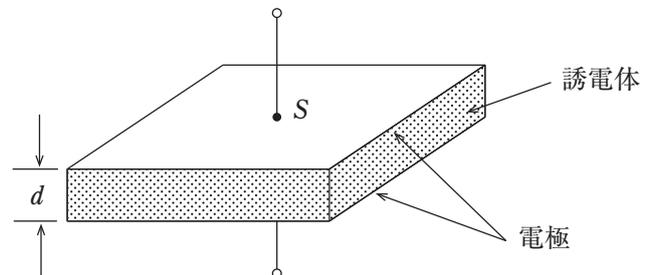
d : 電極間の距離 [m]

S : 電極の面積 [m²]

ϵ : 誘電体の誘電率 [F/m]

ϵ_r : 誘電体の比誘電率

ϵ_0 : 真空の誘電率 [F/m]

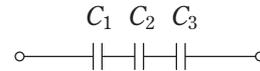


■ コンデンサの直列接続 (1.2アマ)

$$\frac{1}{C_S} = \frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2} + \frac{1}{C_3}$$

C_S : 合成静電容量 [F]

C_1, C_2, C_3 : 静電容量 [F]

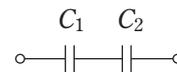


■ 二つのコンデンサの直列接続 (1.2アマ)

$$C_S = \frac{C_1 C_2}{C_1 + C_2}$$

C_S : 合成静電容量 [F]

C_1, C_2 : 静電容量 [F]

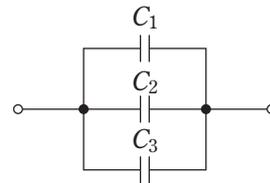


■ コンデンサの並列接続 (1.2アマ)

$$C_P = C_1 + C_2 + C_3$$

C_P : 合成静電容量 [F]

C_1, C_2, C_3 : 静電容量 [F]



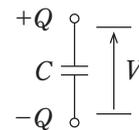
■ コンデンサに蓄えられるエネルギー W [J : ジュール] (1.2アマ)

$$W = \frac{1}{2} QV = \frac{1}{2} CV^2 = \frac{1}{2} \times \frac{Q^2}{C}$$

V : コンデンサに加わる電圧 [V]

Q : コンデンサに蓄えられる電荷の電気量 [C]

C : コンデンサの静電容量 [F]



■ 磁界の強さ H [A/m] (1アマ)

$$H = \frac{m}{4\pi\mu_0 r^2}$$

μ_0 : 真空の透磁率 [H/m]

m : 点磁極の強さ [Wb]

r : 点磁極からの距離 [m]



■ 磁束密度 B [T: テスラ] **1アマ**

$$B = \frac{m}{4\pi r^2} = \mu_0 H$$

μ_0 : 真空の透磁率 [H/m]

m : 点磁極の強さ [Wb]

r : 点磁極からの距離 [m]

H : 磁界の強さ [A/m: アンペア毎メートル]

■ 環状鉄心 M の内部に生ずる磁束 ϕ [Wb] **1アマ**

$$\phi = \frac{\mu N I S}{\ell}$$

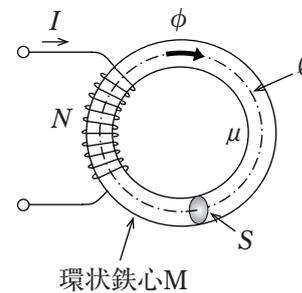
N : コイルの巻数

I : コイルに流す直流電流 [A]

ℓ : M の平均磁路長 [m]

S : M の断面積 [m²]

μ : M の透磁率 [H/m]



■ 磁束 ϕ [Wb] **1アマ**

$$\phi = BS$$

B : 磁束密度 [T]

S : 断面積 [m²]

■ アンペアの法則 **1アマ**

$$\ell H = NI$$

H : 磁界の強さ [A/m]

ℓ : 一定な磁界を1周する経路の長さ [m]

N : 経路の内部の電流の数

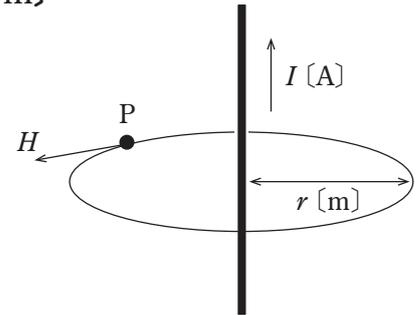
I : 電流 [A]

■ 無限長直線導体を流れる電流による磁界の強さ H [A/m] (2アマ)

$$H = \frac{I}{2\pi r}$$

r : 直線導体からの距離 [m]

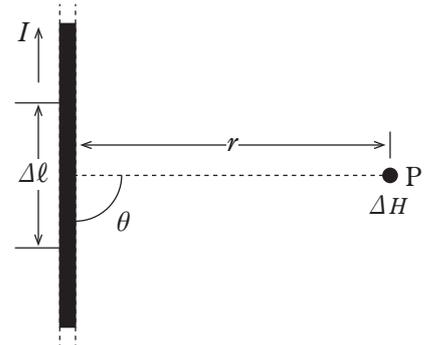
I : 電流 [A]



■ ビオ・サバルの法則 (1アマ)

導線の微小部分 $\Delta\ell$ [m] を流れる電流 I [A] によって $\Delta\ell$ と成す角が θ で、 r [m] の距離にある点に生じる磁界の強さ ΔH [A/m] は、

$$\Delta H = \frac{I \Delta\ell}{4\pi r^2} \sin\theta$$



$$\sin 90^\circ = 1$$

$$\sin 60^\circ = \frac{\sqrt{3}}{2}$$

$$\sin 45^\circ = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

$$\sin 30^\circ = \frac{1}{2}$$

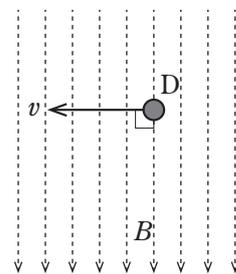
■ 電磁誘導起電力 e [V] (2アマ)

$$e = B \ell v$$

B : 磁束密度 [T]

ℓ : 直線導体Dの長さ [m]

v : 直角方向の速度 [m/s]



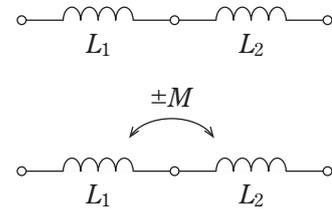
■ 二つのコイルの直列接続のときの合成インダクタンス L [H] 1・2アマ

二つのコイル間に電磁結合のない場合

$$L = L_1 + L_2$$

L : コイルの合成インダクタンス [H:ヘンリー]

L_1, L_2 : それぞれのコイルの自己インダクタンス [H]



二つのコイルの磁束が加わる場合 (和動接続)

$$L = L_1 + L_2 + 2M$$

二つのコイルの磁束が打ち消し合う場合 (差動接続)

$$L = L_1 + L_2 - 2M$$

L_1, L_2 : それぞれのコイルの自己インダクタンス [H]

M : L_1, L_2 間の相互インダクタンス [H]

■ コイルの間の結合係数 k 1アマ

$$k = \frac{M}{\sqrt{L_1 L_2}}$$

k : 二つのコイル間の結合係数

L_1, L_2 : それぞれのコイルの自己インダクタンス [H]

M : L_1, L_2 間の相互インダクタンス [H]

電気回路

■ 導体の抵抗 R [Ω] (1.277)

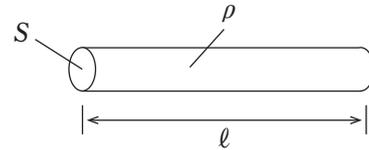
$$R = \rho \frac{\ell}{S}$$

R : 導体の抵抗 [Ω : オーム]

ℓ : 導体の長さ [m]

S : 導体の断面積 [m^2]

ρ (ロー): 導体の抵抗率 [$\Omega \cdot \text{m}$]



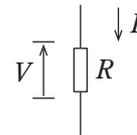
■ オームの法則 (1.277)

$$I = \frac{V}{R}$$

I : 電流 [A]

V : 電圧 [V]

R : 抵抗 [Ω]

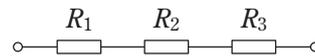


■ 抵抗の直列接続 (1.277)

$$R_S = R_1 + R_2 + R_3$$

R_S : 合成抵抗 [Ω]

R_1, R_2, R_3 : 抵抗 [Ω]

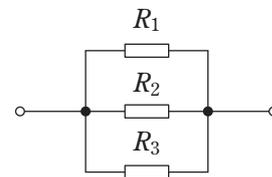


■ 抵抗の並列接続 (1.277)

$$\frac{1}{R_P} = \frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3}$$

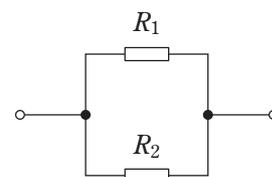
R_P : 合成抵抗 [Ω]

R_1, R_2, R_3 : 抵抗 [Ω]



■ 二つの抵抗の並列接続 (1.277)

$$R_P = \frac{R_1 R_2}{R_1 + R_2}$$



■ キルヒホッフの法則 (1.2.7.7)

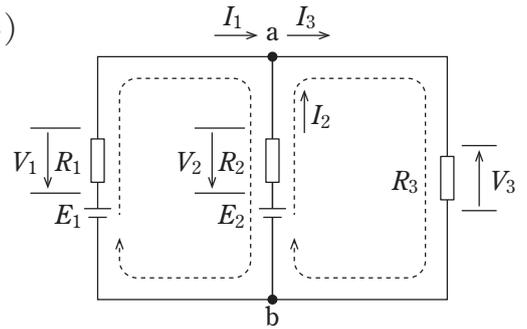
第1法則 (流入電流の和と流出電流の和は等しい)

$$I_1 + I_2 = I_3$$

第2法則 (電圧降下の和は起電力の和に等しい)

$$V_1 - V_2 = R_1 I_1 - R_2 I_2 = E_1 - E_2$$

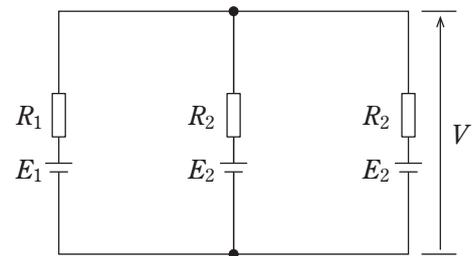
$$V_2 + V_3 = R_2 I_2 + R_3 I_3 = E_2$$



■ ミルマンの定理 (1.7.7)

$$V = \frac{\frac{E_1}{R_1} + \frac{E_2}{R_2} + \frac{E_3}{R_3}}{\frac{1}{R_1} + \frac{1}{R_2} + \frac{1}{R_3}}$$

電圧源 E_1, E_2, E_3 [V] と抵抗 R_1, R_2, R_3 [Ω] の直列回路が
並列に接続された回路の端子電圧 V [V]



■ 電力 P [W] (1.2.7.7)

$$P = VI$$

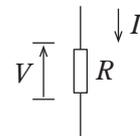
$$= \frac{V^2}{R}$$

$$= I^2 R$$

V : 電圧 [V]

I : 電流 [A]

R : 抵抗 [Ω]



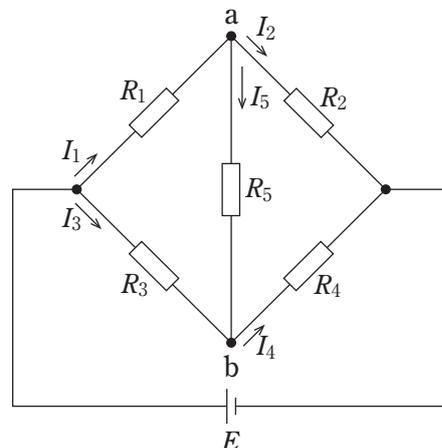
■ 直流ブリッジ回路の平衡条件 (1.2.7.7)

$$\frac{R_1}{R_2} = \frac{R_3}{R_4}$$

あるいは

$$R_1 R_4 = R_2 R_3$$

$R_1 \sim R_5$: 各辺に接続された抵抗 [Ω]



平衡すると、
 $I_1 = I_2$
 $I_3 = I_4$
 $I_5 = 0$
 となる

■ 正弦波交流電圧の実効値 V_e [V]、平均値 V_a [V] (1.2アマ)

$$V_e = \frac{V_m}{\sqrt{2}} \doteq \frac{V_m}{1.41} \doteq 0.71V_m$$

$$V_a = \frac{2V_m}{\pi} \doteq \frac{2V_m}{3.14} \doteq 0.64V_m$$

V_m : 交流電圧の最大値 [V]

■ 正弦波交流電圧の位相差 θ [rad : ラジアン] (1アマ)

$$\theta = \omega t = 2\pi ft$$

t : 時間差 [s]

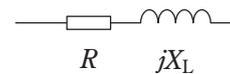
f : 周波数 [Hz]

ω (オメガ) : 角周波数 [rad/s]

θ (シータ) = ϕ [°] $\times \pi/180$ [rad]

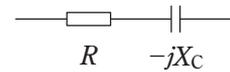
■ 抵抗 R とリアクタンス X_L のコイルの直列回路の合成インピーダンス \dot{Z} [Ω] (1.2アマ)

$$\dot{Z} = R + jX_L \quad \text{その大きさ} \quad Z = |\dot{Z}| = \sqrt{R^2 + X_L^2}$$



■ 抵抗 R とリアクタンス X_C のコンデンサの直列回路の合成インピーダンス \dot{Z} [Ω] (1.2アマ)

$$\dot{Z} = R - jX_C \quad \text{その大きさ} \quad Z = |\dot{Z}| = \sqrt{R^2 + X_C^2}$$



\dot{Z} : 直列回路の合成インピーダンス [Ω]

R : 抵抗 [Ω]

X_L : コイルのリアクタンス ($X_L = \omega L = 2\pi fL$) [Ω]

X_C : コンデンサのリアクタンス ($X_C = \frac{1}{\omega C} = \frac{1}{2\pi fC}$) [Ω]

■ 抵抗 R とリアクタンス X_L のコイルの並列回路の合成電流 I [A] (1.2アマ)

$$I = \sqrt{I_R^2 + I_L^2}$$

■ 抵抗 R とリアクタンス X_C のコンデンサの並列回路の合成電流 I [A] (1.2アマ)

$$I = \sqrt{I_R^2 + I_C^2}$$

I_R : 抵抗 R に流れる交流電流 [A]

I_L : コイル L に流れる交流電流 [A]

I_C : コンデンサ C に流れる交流電流 [A]

■ 交流の電力 1アマ

抵抗 R [Ω] とリアクタンス X [Ω] の直列回路の電力

$$P = VI$$

P : 皮相電力 [VA: ボルトアンペア]

V : 電圧 [V]

I : 電流 [A]

$$P_r = RI^2$$

P_r : 有効電力 [W]

$$P_q = XI^2$$

P_q : 無効電力 [var: バール]

$$\cos\theta = \frac{P_r}{P} \times 100$$

$\cos\theta$: 力率 [%]

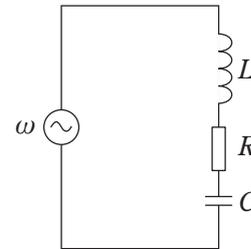
■ 抵抗 R 、コイル L 、コンデンサ C の直列回路の合成インピーダンス Z [Ω] 1アマ

$$Z = \sqrt{R^2 + \left(\omega L - \frac{1}{\omega C}\right)^2}$$

R : 抵抗 [Ω]

$\omega L = 2\pi fL$: コイルのリアクタンス [Ω]

$\frac{1}{\omega C} = \frac{1}{2\pi fC}$: コンデンサのリアクタンス [Ω]



■ 抵抗 R 、コイル L 、コンデンサ C の直列共振回路の共振周波数 f_r [Hz] 1.2アマ

$$f_r = \frac{1}{2\pi\sqrt{LC}}$$

L : コイルのインダクタンス [H]

C : コンデンサの静電容量 [F]

■ コイル L とコンデンサ C の並列共振回路の共振したときのインピーダンス Z [Ω] 1.2アマ

$$Z = \frac{L}{Cr} \quad \text{最大となる}$$

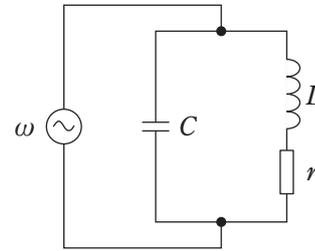
共振周波数 f_r [Hz] は、

$$f_r = \frac{1}{2\pi\sqrt{LC}}$$

r : コイルの直列 (実効) 抵抗 [Ω]

L : コイルのインダクタンス [H]

C : コンデンサの静電容量 [F]



■ 直列共振回路の尖鋭度 Q 1アマ

$$Q = \frac{\omega_r L}{R} \qquad Q = \frac{1}{\omega_r CR}$$

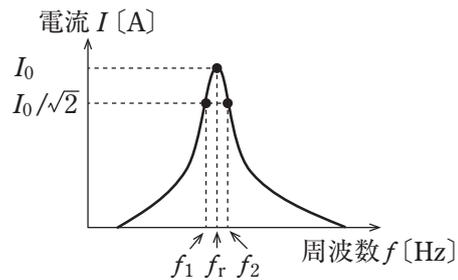
$$Q = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{L}{C}}$$

$\omega_r = 2\pi f_r$: 共振角周波数 [rad/s]

R : 直列抵抗 [Ω]

$$Q = \frac{f_r}{B} = \frac{f_r}{f_2 - f_1}$$

B : 帯域幅 [Hz]



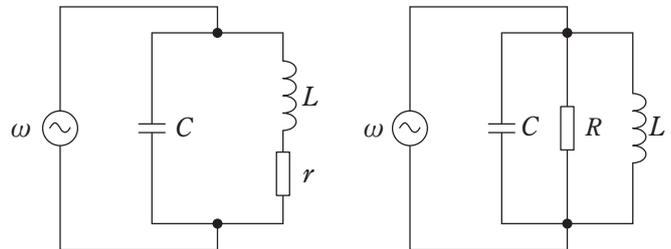
■ 並列共振回路の尖鋭度 Q 1アマ

$$Q = \frac{R}{\omega_r L} \qquad Q = \omega_r CR$$

R : 並列抵抗 [Ω]

$$Q = \frac{\omega_r L}{r} \qquad Q = \frac{1}{\omega_r Cr}$$

r : コイルの直列 (実効) 抵抗 [Ω]



■ 直列共振回路の共振したときの各部の電圧 **1アマ**

$$V_L = V_C = QV$$

V_L : コイルの両端の交流電圧 [V]

V_C : コンデンサの両端の交流電圧 [V]

Q : 共振回路の尖鋭度

V : 回路に加える交流電圧 [V]

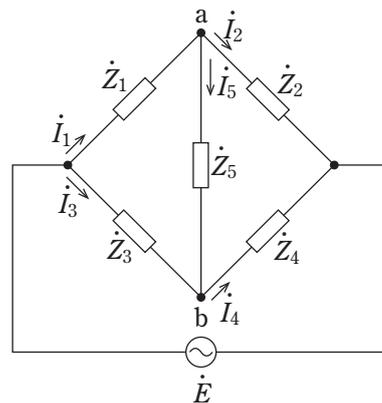
■ 交流ブリッジ回路の平衡条件 **1アマ**

$$\frac{\dot{Z}_1}{\dot{Z}_2} = \frac{\dot{Z}_3}{\dot{Z}_4}$$

あるいは

$$\dot{Z}_1 \dot{Z}_4 = \dot{Z}_2 \dot{Z}_3$$

$\dot{Z}_1 \sim \dot{Z}_5$: 各辺に接続されたインピーダンス [Ω]



平衡すると、
 $\dot{I}_1 = \dot{I}_2$
 $\dot{I}_3 = \dot{I}_4$
 $\dot{I}_5 = 0$
 となる

■ 変成器結合回路の入力インピーダンス **1.2アマ**

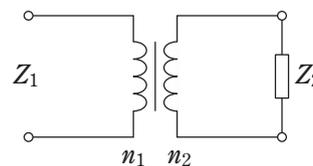
$$Z_1 = \left(\frac{n_1}{n_2} \right)^2 Z_2$$

Z_1 : 一次側から見たインピーダンス [Ω]

Z_2 : 二次側に接続したインピーダンス [Ω]

n_1 : 一次側の変成器の巻数 [回]

n_2 : 二次側の変成器の巻数 [回]



■ C-R回路の過渡現象 **1アマ**

$$i = \frac{E}{R} e^{-t/\tau}$$

$$v_C = E(1 - e^{-t/\tau})$$

i : 時間とともに変化する電流 [A]

v_C : 時間とともに変化する電圧 [V]

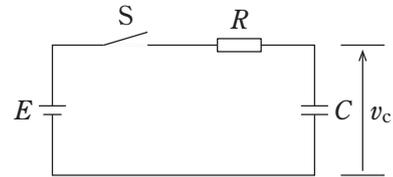
E : 起電力 [V]

R : 抵抗 [Ω]

e : 自然対数の底 ($e = 2.718\cdots$)

τ (タウ): 時定数 [s: 秒] ($\tau = CR$)

C : 静電容量 [F]



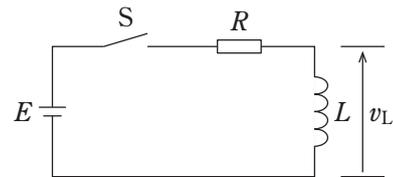
■ L-R回路の過渡現象 **1アマ**

$$i = \frac{E}{R} (1 - e^{-t/\tau})$$

$$v_L = E e^{-t/\tau}$$

τ : 時定数 [s] ($\tau = \frac{L}{R}$)

L : インダクタンス [H]



電子回路

■ エミッタ接地電流増幅率 β とベース接地電流増幅率 α との関係 **1.2アマ**

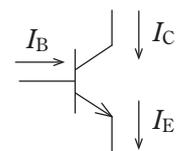
$$\beta = \frac{\alpha}{1 - \alpha}$$

■ エミッタ接地電流増幅率 β ($= h_{FE}$) **1.2アマ**

$$\beta = \frac{\Delta I_C}{\Delta I_B}$$

ΔI_C : コレクタ電流の微小変化 [A]

ΔI_B : ベース電流の微小変化 [A]



■ h パラメータ 1・2アマ

$$h_{ie} = \frac{\Delta V_{BE}}{\Delta I_B}$$

h_{ie} : 入力インピーダンス [Ω]

$$h_{fe} = \frac{\Delta I_C}{\Delta I_B}$$

h_{fe} : 電流増幅率

$$h_{oe} = \frac{\Delta I_C}{\Delta V_{CE}}$$

h_{oe} : 出力アドミタンス [S]

$$h_{re} = \frac{\Delta V_{BE}}{\Delta V_{CE}}$$

h_{re} : 電圧帰還率

V_{BE} : ベース・エミッタ間電圧 [V]

V_{CE} : コレクタ・エミッタ間電圧 [V]

I_B : ベース電流 [A]

I_C : コレクタ電流 [A]

Δ : 微小変化

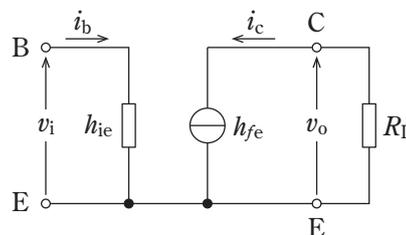
■ エミッタ接地増幅器の電圧増幅度 A 1アマ

$$A = -\frac{h_{fe}R_L}{h_{ie}}$$

h_{ie} : 入力インピーダンス [Ω]

h_{fe} : 電流増幅率

R_L : 負荷抵抗 [Ω]



- B : ベース
- C : コレクタ
- E : エミッタ
- i_b : ベース電流
- i_c : コレクタ電流
- v_i : 入力電圧
- v_o : 出力電圧

■ エミッタ接地増幅器の電力増幅度 A_P 1アマ

$$A_P = \frac{h_{fe}^2 R_L}{h_{ie}}$$

h_{ie} : 入力インピーダンス [Ω]

h_{fe} : 電流増幅率

R_L : 負荷抵抗 [Ω]

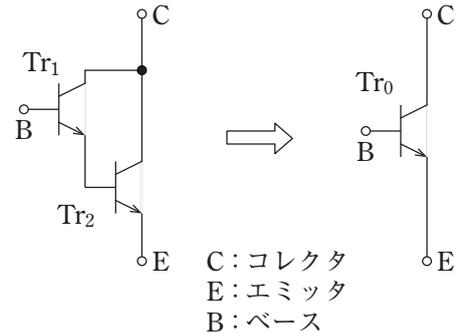
■ ダーリントン接続の直流電流増幅率 1アマ

$$h_{FE0} \doteq h_{FE1} h_{FE2}$$

h_{FE0} : ダーリントン接続した Tr_0 の直流電流増幅率

h_{FE1} : Tr_1 の直流電流増幅率

h_{FE2} : Tr_2 の直流電流増幅率



■ 低周波増幅器のひずみ率 K [%] 2アマ

$$K = \frac{\sqrt{V_2^2 + V_3^2 + \dots + V_n^2}}{V_1} \times 100$$

V_1 : 基本波の電圧 (実効値) [V]

V_2 : 第 2 高調波の電圧 (実効値) [V]

V_3 : 第 3 高調波の電圧 (実効値) [V]

V_n : 第 n 高調波の電圧 (実効値) [V]

■ 負帰還増幅器の電圧増幅度 A_F 1アマ

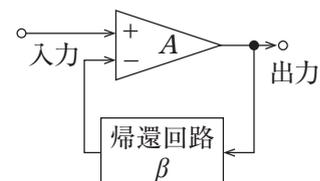
$$A_F = \frac{A}{1 - A\beta}$$

一般に β は - の符号を持つので、

$$A_F = \frac{A}{1 + A\beta}$$

A : 負帰還を掛けないときの電圧増幅度

β : 帰還率

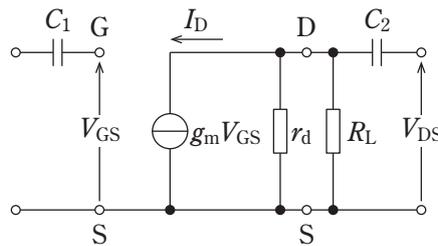


■ FETの相互コンダクタンス g_m [S: ジーメンズ] 1・2アマ

$$g_m = \frac{\Delta I_D}{\Delta V_{GS}}$$

ΔI_D : ドレイン電流の微小変化 [A]

ΔV_{GS} : ゲート・ソース間の電圧の微小変化 [V]



G: ゲート
D: ドレイン
S: ソース
 V_{GS} : 入力交流電圧
 V_{DS} : 出力交流電圧

■ FETのソース接地増幅回路の電圧増幅度 A_V 1・2アマ

$$A_V = g_m \frac{r_d R_L}{r_d + R_L} \quad r_d \gg R_L \text{ のとき} \quad A_V = g_m R_L$$

ただし、電圧の向きを考えると-(マイナス)となる。

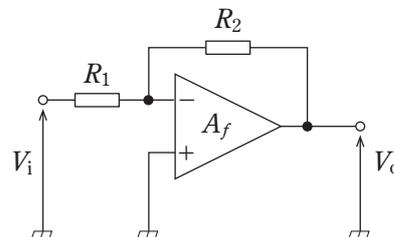
g_m : 相互コンダクタンス [S]

r_d : ドレイン (出力) 抵抗 [Ω]

R_L : 負荷抵抗 [Ω]

■ 反転形電圧増幅器の電圧増幅度 A_f 1アマ

$$A_f = \frac{R_2}{R_1}$$



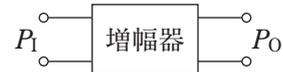
V_i : 入力電圧
 V_o : 出力電圧

■ 増幅器の電力利得 G [dB] 1アマ

$$G = 10 \log_{10} \frac{P_O}{P_I}$$

P_O : 出力電力 [W]

P_I : 入力電力 [W]



■ 雑音指数 F 1アマ

$$F = \frac{\frac{S_I}{N_I}}{\frac{S_O}{N_O}}$$

S_I : 入力信号電力 [W]

N_I : 入力雑音電力 [W]

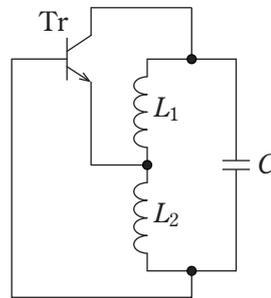
S_O : 出力信号電力 [W]

N_O : 出力雑音電力 [W]

■ ハートレー発振回路の発振周波数 f [Hz] 1・2アマ

$$f = \frac{1}{2\pi\sqrt{LC}}$$

$$L = L_1 + L_2$$

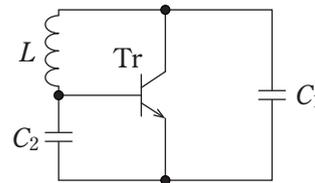


Tr : トランジスタ
C : コンデンサ [F]
 L_1, L_2 : コイル [H]

■ コルピッツ発振回路の発振周波数 f [Hz] 1・2アマ

$$f = \frac{1}{2\pi\sqrt{LC}}$$

$$C = \frac{C_1 C_2}{C_1 + C_2}$$



L : コイル [H]
 C_1, C_2 : コンデンサ [F]

■ 位相同期ループ (PLL) 発振回路の発振周波数 f_0 [Hz] 1アマ

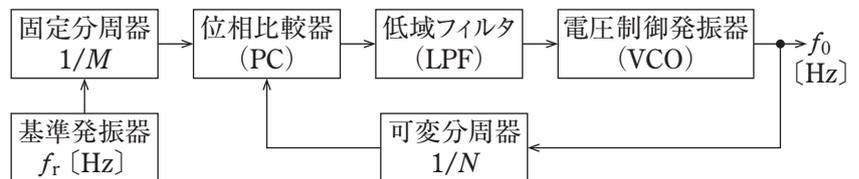
$$f_0 = \frac{N}{M} \times f_r$$

f_0 : 出力周波数 [Hz]

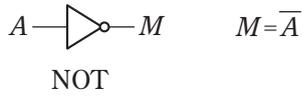
f_r : 基準発振器の出力周波数 [Hz]

M: 固定分周器の分周比

N: 可変分周器の分周比

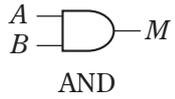


■ 基本論理回路 1.2.7.7



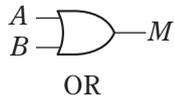
$$M = \bar{A}$$

A	M
0	1
1	0



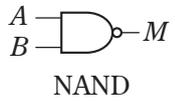
$$M = A \cdot B$$

A	B	M
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1



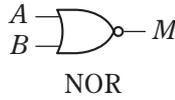
$$M = A + B$$

A	B	M
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1



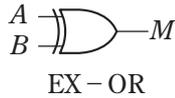
$$M = \overline{A \cdot B}$$

A	B	M
0	0	1
0	1	1
1	0	1
1	1	0



$$M = \overline{A + B}$$

A	B	M
0	0	1
0	1	0
1	0	0
1	1	0



$$M = A \oplus B$$

A	B	M
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

送信機

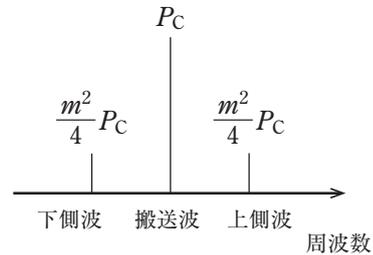
■ 振幅変調波の電力 P_{AM} [W] (1.2アマ)

$$P_{AM} = P_C \left(1 + \frac{m^2}{2} \right)$$

P_{AM} : 振幅変調された振幅変調波の電力 [W]

P_C : 搬送波電力 [W]

m : 変調度



■ 電力増幅器の電力効率 η [%] (2アマ)

$$\eta = \frac{P_O}{P} \times 100$$

P_O : 高周波出力電力 [W]

P : 電源から供給される直流電力 [W]

■ 振幅変調波電圧の実効値 V_{AM} [V] (1アマ)

$$V_{AM} = V_C \sqrt{1 + \frac{m^2}{2}}$$

V_C : 搬送波電圧の実効値 [V]

m : 変調度

■ FM電波の占有周波数帯域幅 B [Hz] (1アマ)

$$B = 2(f_s + f_d)$$

f_s : 最高変調周波数 [Hz]

f_d : 最大周波数偏移 [Hz]

■ RTTYの通信速度 b [ボー] (1アマ)

$$b = \frac{1}{T}$$

T : 符号の1単位の長さ [s]

■ ビットレート B [bps] 1アマ

$$B = n f_s$$

n : 量子化ビット数

f_s : 標本化周波数 [Hz]

受信機

■ スーパーヘテロダイン受信機の映像周波数 f_U [Hz] 1・2アマ

$f_L > f_R$ の場合 ($f_I = f_L - f_R$)

$$f_U = f_R + 2f_I = f_L + f_I$$

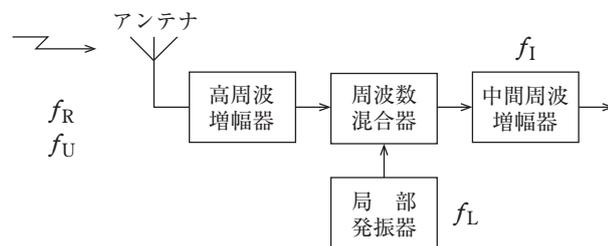
$f_L < f_R$ の場合 ($f_I = f_R - f_L$)

$$f_U = f_R - 2f_I = f_L - f_I$$

f_R : 受信周波数 [Hz]

f_I : 中間周波数 [Hz]

f_L : 局部発振周波数 [Hz]



■ 雑音電力 P_N [W] 1アマ

$$P_N = kTB$$

k : ボルツマン定数 [J/K]

T : 絶対温度 [K]

B : 周波数帯域幅 [Hz]

電源

■ 変圧器の効率 η [%] 1アマ

$$\eta = \frac{P_2}{P_1} \times 100$$

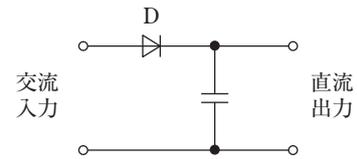
P_1 : 一次側の電力 [W]

P_2 : 二次側の電力 [W]

■ ダイオードに加わる逆電圧の最大値 V_D [V] 1.2アマ

$$V_D = 2\sqrt{2} \times V_e$$

V_e : ダイオードに加える交流電圧の実効値 [V]



■ 整流回路の直流出力 (平均値) 電圧 V_a [V] 1.2アマ

単相半波整流回路

$$V_a = \frac{1}{\pi} V_m$$

単相全波整流回路、ブリッジ整流回路

$$V_a = \frac{2}{\pi} V_m$$

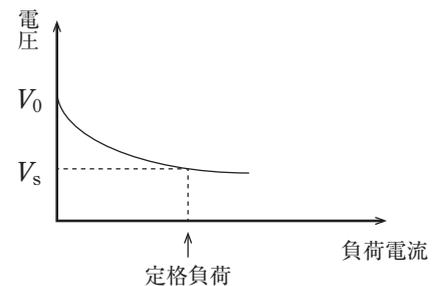
V_m : 整流出力 (脈流) 電圧の最大値 [V]

■ 電源の電圧変動率 ε [%] 1.2アマ

$$\varepsilon = \frac{V_0 - V_S}{V_S} \times 100$$

V_0 : 無負荷時の出力電圧 [V]

V_S : 定格負荷時の出力電圧 [V]



■ 整流回路のリプル率 γ [%] 1アマ

$$\gamma = \frac{V_e}{V_a} \times 100$$

V_e : リプル電圧の実効値 [V]

V_a : 出力の平均電圧 [V]

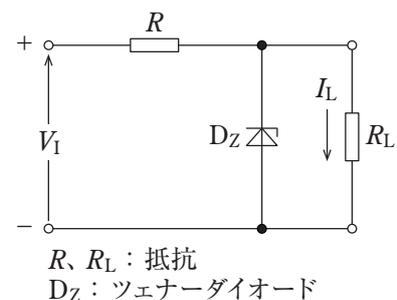
■ ツェナーダイオードの安定抵抗 R [Ω] 1アマ

$$R = \frac{V_I - V_Z}{I_{Lmax}}$$

V_I : 入力電圧 [V]

V_Z : ツェナー電圧 [V]

I_{Lmax} : 負荷抵抗 R_L に流すことのできる最大電流 [A]



空中線及び給電線

- 電波の波長^{ラムダ} λ [m] と周波数 f [Hz] の関係 1・2アマ

$$\lambda = \frac{3 \times 10^8}{f}$$

周波数 f の単位を MHz とすれば、

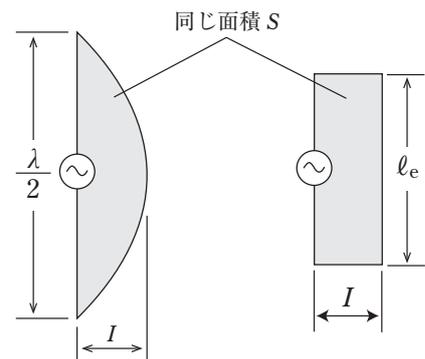
$$\lambda = \frac{300}{f[\text{MHz}]}$$

- 1/4 波長接地アンテナの実効高 h_e [m] 1アマ

$$h_e = \frac{\lambda}{2\pi}$$

- 半波長ダイポールアンテナの実効長 l_e [m] 1アマ

$$l_e = \frac{\lambda}{\pi}$$



- 円形ループアンテナの実効高 h_e [m] 1・2アマ

$$h_e = \frac{2\pi AN}{\lambda}$$

A : 円形ループの面積 [m²]

N : 巻数 [回]

λ : 波長 [m]

■ アンテナの放射電力 P [W] 1.2アマ

$$P = I_a^2 R_r$$

I_a : アンテナ電流 [A]

R_r : 放射抵抗 [Ω]

1/4 波長垂直接地アンテナの放射抵抗 : 約 36 [Ω]

半波長ダイポールアンテナの放射抵抗 : 約 73 [Ω]

■ アンテナの放射効率 η [%] 1アマ

$$\eta = \frac{P_r}{P} \times 100$$

P_r : アンテナから放射される電力 [W]

P : アンテナに供給される電力 [W]

■ アンテナの利得 1.2アマ

被測定アンテナ (試験アンテナ) 及び基準アンテナに異なる電力を加えて、同一場所におけるそれぞれの電界強度を同じにした場合

$$G_{dB} = 10 \log_{10} \frac{P_0}{P}$$

G_{dB} : アンテナの利得 [dB : デシベル]

P : 被測定アンテナに加える電力 [W]

P_0 : 基準アンテナに加える電力 [W]

被測定アンテナ及び基準アンテナに同じ電力を加えて、同一場所におけるそれぞれの電界強度を比較した場合

$$G_{dB} = 20 \log_{10} \frac{E}{E_0}$$

G_{dB} : アンテナの利得 [dB]

E : 被測定アンテナの電界強度 [V/m]

E_0 : 基準アンテナの電界強度 [V/m]

■ 受信アンテナの誘起電圧 V [V] **1アマ**

$$V = E \ell_e$$

E : 電界強度 [V/m]

ℓ_e : アンテナの実効長 [m]

■ 八木アンテナの放射器の長さ ℓ [m] **2アマ**

$$\ell = \frac{\lambda}{2}(1 - k)$$

λ : 波長 [m]

k : アンテナの短縮率 (真数)

■ 相対利得 G_D のアンテナの電界強度 E [V/m] **1アマ**

$$E = \frac{7\sqrt{G_D P}}{d}$$

G_D : アンテナの相対利得 (真数)

P : アンテナの放射電力 [W]

d : アンテナからの距離 [m]

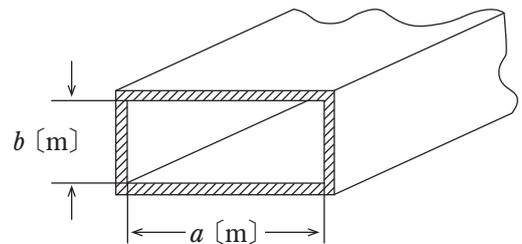
■ 方形導波管の TE_{10} 波の遮断周波数 f_c [Hz] **1アマ**

$$f_c = \frac{3 \times 10^8}{\lambda_c}$$

$$\lambda_c = 2a$$

λ_c : 遮断波長 [m]

a : 長辺の長さ [m]

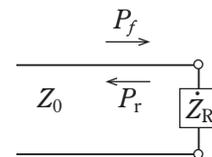


■ アンテナに供給される電力 P [W] **1アマ**

$$P = P_f - P_r$$

P_f : 進行波電力 [W]

P_r : 反射波電力 [W]

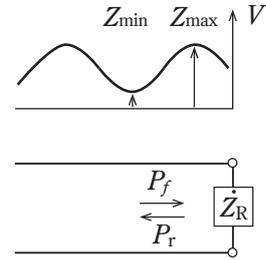


■ 電圧定在波比(VSWR)S 1・2アマ

$$S = \frac{\sqrt{P_f} + \sqrt{P_r}}{\sqrt{P_f} - \sqrt{P_r}}$$

$$S = \frac{V_{\max}}{V_{\min}}$$

$$S = \frac{1 + |\Gamma|}{1 - |\Gamma|} = \frac{1 + \sqrt{\frac{P_r}{P_f}}}{1 - \sqrt{\frac{P_r}{P_f}}}$$



V_{\max} : 給電線上の電圧最大点の電圧 [V]

V_{\min} : 給電線上の電圧最小点の電圧 [V]

Γ (ガンマ) : 電圧反射係数

■ 受端が抵抗負荷の場合の電圧定在波比(VSWR)S 1アマ

$$S = \frac{R}{Z_0} \quad R > Z_0 \text{ のとき}$$

$$S = \frac{Z_0}{R} \quad Z_0 > R \text{ のとき}$$

Z_0 : 給電線の特性インピーダンス [Ω]

R : 抵抗 [Ω]

電波の伝わり方

■ 電離層で反射される最高使用可能周波数(MUF) f_m [MHz] (セカント法則) 1・2アマ

$$f_m = f_c \sec \theta$$

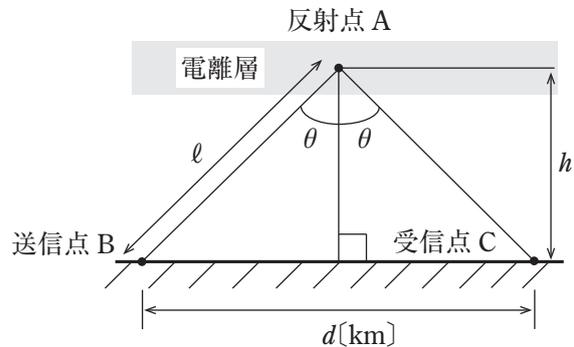
f_c : 電離層の臨界周波数 [MHz]

θ : 電波の電離層への入射角 [度]

$$f_m = f_c \frac{\ell}{h} = f_c \sqrt{1 + \left(\frac{d}{2h}\right)^2}$$

d : 送受信地点間の距離 [km]

h : 電離層の見かけの高さ [km]



$$\ell = \sqrt{h^2 + \left(\frac{d}{2}\right)^2}$$

■ 最適使用周波数(FOT) f_f [MHz] 1・2アマ

$$f_f = 0.85 \times f_m$$

f_m : 最高使用可能周波数 [MHz]

■ 平面大地上の電界強度 E [V/m] 1アマ

$d \gg h_1, d \gg h_2$ の条件では、

$$E = E_0 \frac{4\pi h_1 h_2}{\lambda d}$$

$$\doteq \frac{88 h_1 h_2 \sqrt{G_D P}}{\lambda d^2}$$

E : 直接波と反射波の合成電界強度 [V/m]

E_0 : 直接波の電界強度 [V/m]

d : 送受信点間の距離 [m]

h_1, h_2 : 送信、受信アンテナの地上高 [m]

G_D : 相対利得 (真数)

P : 放射電力 [W]

■ 電波の見通し距離 d [km] 1アマ

$$d = 4.12 (\sqrt{h_1} + \sqrt{h_2})$$

h_1, h_2 : 送信、受信アンテナの地上高 [m]

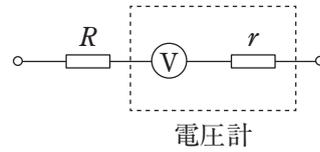
測定

■ 電圧計の倍率器 R [Ω] 1・2アマ

$$R = (m - 1)r$$

m : 測定倍率

r : 電圧計の内部抵抗 [Ω]

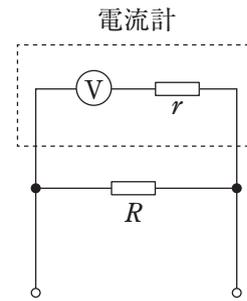


■ 電流計の分流器 R [Ω] 1・2アマ

$$R = \frac{r}{m - 1}$$

m : 測定倍率

r : 電流計の内部抵抗 [Ω]

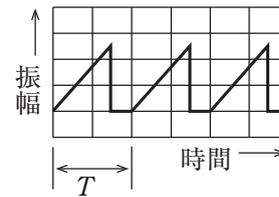


■ パルスの繰り返し周波数 f [Hz] 1・2アマ

$$f = \frac{1}{T}$$

f : パルスの繰り返し周波数 [Hz]

T : パルスの繰り返し周期 [s]



■ 振幅変調波の変調率 m [%] 1・2アマ

$$m = \frac{b}{a} \times 100$$

a : 搬送波の振幅の最大値 [V]

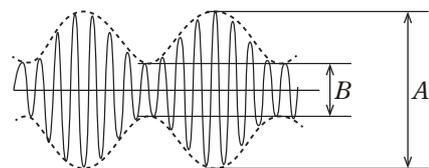
b : 信号波の振幅の最大値 [V]

出力の波形から求める場合

$$m = \frac{A - B}{A + B} \times 100$$

A : 振幅変調波の最大値

B : 振幅変調波の最小値



■ 測定の誤差 ε **1アマ**

$$\varepsilon = M - T$$

M : 測定値

T : 真値

■ 測定の誤差率 ε [%] **1アマ**

$$\varepsilon = \frac{M - T}{T} \times 100$$

■ 正弦波交流電流の波形率 **1アマ**

$$I_e = \frac{I_m}{\sqrt{2}} \doteq 0.71I_m$$

$$I_a = \frac{2I_m}{\pi} \doteq 0.64I_m$$

$$\text{波形率} = \frac{\text{実効値}}{\text{平均値}}$$

$$= \frac{I_e}{I_a} \doteq \frac{0.71I_m}{0.64I_m} \doteq 1.11$$

I_m : 最大値 [A]

I_e : 実効値 [A]

I_a : 平均値 [A]

数学の公式集及び数値

■ 指数の計算

$$X^m \times X^n = X^{m+n} \quad X_m \div X_n = \frac{X^m}{X^n} = X^{m-n}$$

$$\frac{1}{X^n} = X^{-n} \quad X^0 = 1$$

■ $\sqrt{\quad}$ と π の数値

X	1	2	3	5	4	16	10	100
\sqrt{X}	1	1.41	1.73	2.24	2	4	3.16	10

$$\pi \doteq 3.14 \quad \frac{1}{\pi} \doteq 0.318 \quad \frac{1}{2\pi} \doteq 0.159 \quad \frac{1}{\sqrt{2}} \doteq 0.707$$

■ log

$$\log_{10} ab = \log_{10} a + \log_{10} b$$

$$\log_{10} a^b = b \log_{10} a$$

$$\log_{10} \frac{a}{b} = \log_{10} a - \log_{10} b$$

X	1/2	1	2	3	4	5	10	20	100
$\log_{10} X$	-0.301	0	0.301	0.477	0.602	0.699	1	1.301	2

■ デシベル

$$\text{電圧比のデシベル} \quad A_{\text{dB}} = 20 \log_{10} A_V \text{ [dB]}$$

$$\text{電力比のデシベル} \quad G_{\text{dB}} = 10 \log_{10} G \text{ [dB]}$$

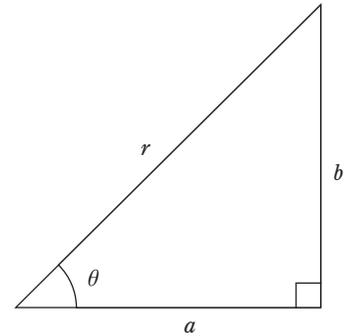
比	1/2	1	2	3	4	5	10	20	100
電力	-3	0	3	4.8	6	7	10	13	20
電圧	-6	0	6	9.6	12	14	20	26	40

■ 三角関数

$$\sin \theta = \frac{b}{r} \quad \cos \theta = \frac{a}{r}$$

$$\tan \theta = \frac{b}{a} \quad \sec \theta = \frac{1}{\cos \theta} = \frac{r}{a}$$

θ [$^{\circ}$]	0	30	45	60	90
θ [rad]	0	$\frac{\pi}{6}$	$\frac{\pi}{4}$	$\frac{\pi}{3}$	$\frac{\pi}{2}$
$\sin \theta$	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1
$\cos \theta$	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{1}{2}$	0
$\tan \theta$	0	$\frac{1}{\sqrt{3}}$	1	$\sqrt{3}$	∞



■ 複素数

$$j = \sqrt{-1}$$

$$j^2 = j \times j = -1$$

$$\frac{1}{j} = \frac{j}{j \times j} = \frac{j}{-1} = -j$$

$$\frac{1}{1+j} = \frac{1 \times (1-j)}{(1+j) \times (1-j)} = \frac{1-j}{1^2 - j^2} = \frac{1-j}{1 - (-1)} = \frac{1-j}{2} = \frac{1}{2} - j \frac{1}{2}$$

■ 単位の接頭語

名称	テラ	ギガ	メガ	キロ	センチ	ミリ	マイクロ	ピコ
記号	T	G	M	k	c	m	μ	p
数値	10^{12}	10^9	10^6	10^3	10^{-2}	10^{-3}	10^{-6}	10^{-12}