

위치	오류유형	수정 전	수정 후
핵심이론 Chapter 2 축 26~26p 두번째 필수확인문제	정답	전동축을 설계할 때 비틀림각(θ)을 [rad]에서 도($^{\circ}$)로 변경하기 위한 공식은? ① $\theta = \frac{360}{\pi} \times \frac{2TL}{GZ_P}$ ② $\theta = \frac{360}{\pi} \times \frac{TL}{GI_P}$ ③ $\theta = \frac{180}{\pi} \times \frac{TL}{GI_P}$ ④ $\theta = \frac{180}{\pi} \times \frac{3TL}{GZ_P}$ 답 ②	전동축을 설계할 때 비틀림각(θ)을 [rad]에서 도($^{\circ}$)로 변경하기 위한 공식은? ① $\theta = \frac{360}{\pi} \times \frac{2TL}{GZ_P}$ ② $\theta = \frac{360}{\pi} \times \frac{TL}{GI_P}$ ③ $\theta = \frac{180}{\pi} \times \frac{TL}{GI_P}$ ④ $\theta = \frac{180}{\pi} \times \frac{3TL}{GZ_P}$ 답 ③

도서의 오류로 학습에 불편드린 점 진심으로 사과드립니다.
더 나은 도서를 만들기 위해 노력하는 시대교육그룹이 되겠습니다.