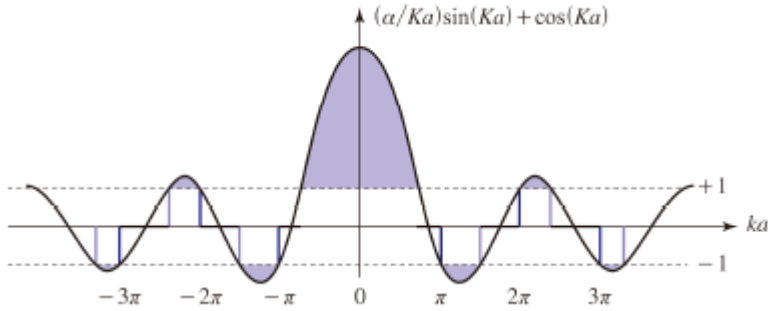
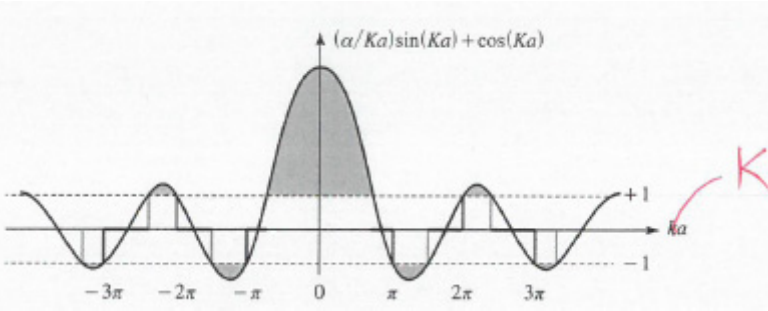


# 교재정오표 - 최신 고체물리학

2022년 12월 19일

위치	수정 前	수정 後	비고
46 식 3.1.2	$E(\vec{q}) = \int d\vec{r} \rho(\vec{r}) \exp(-i\vec{q} \cdot \vec{r}) = \int d\vec{r} \sum_{lmn} \sum_j \rho_j(\vec{r} - l\vec{a}_1 - m\vec{a}_2 - n\vec{a}_3 - \vec{r}_j)$		수정 前
	$E(\vec{q}) = \int d\vec{r} \rho(\vec{r}) \exp(-i\vec{q} \cdot \vec{r}) = \int d\vec{r} \sum_{lmn} \sum_j \rho_j(\vec{r} - l\vec{a}_1 - m\vec{a}_2 - n\vec{a}_3 - \vec{r}_j) \exp(-i\vec{q} \cdot \vec{r})$		수정 後
46 식 3.1.4	$F(\vec{q}) = \int d\vec{r} \rho_a(\vec{r}) \exp(i\vec{q} \cdot \vec{r})$	$F(\vec{q}) = \int d\vec{r} \rho_a(\vec{r}) \exp(-i\vec{q} \cdot \vec{r})$	
53 식 3.2.6 2	$= \frac{e^{2i\eta M_1} - 1}{e^{2i\eta} - 1} = \frac{e^{i\eta M_1} (e^{i\eta M_1} - e^{-i\eta M_1})}{e^{i\eta} (e^{i\eta} - e^{-i\eta})} = \frac{e^{i\eta M_1} \sin \eta M}{e^{i\eta} \sin \eta}$		수정 前
	$= \frac{e^{2i\eta M_1} - 1}{e^{2i\eta} - 1} = \frac{e^{i\eta M_1} (e^{i\eta M_1} - e^{-i\eta M_1})}{e^{i\eta} (e^{i\eta} - e^{-i\eta})} = \frac{e^{i\eta M_1} \sin \eta M_1}{e^{i\eta} \sin \eta}$		수정 後
82 그림 5-2 (b)			
83 식 5.1.6 1	$\Delta u_x = \frac{\partial u_x}{\partial y} \Delta y = \epsilon_{xy} \Delta x$	$\Delta u_x = \frac{\partial u_x}{\partial y} \Delta y = \epsilon_{xy} \Delta y$	
84 식 5.1.10	$= (1 + \epsilon_{xx}) \begin{vmatrix} 1 + \epsilon_{yy} & \epsilon_{zy} \\ \epsilon_{yz} & 1 + \epsilon_{zz} \end{vmatrix} - \epsilon_{yz} \begin{vmatrix} \epsilon_{xy} & \epsilon_{zy} \\ \epsilon_{xz} & 1 + \epsilon_{zz} \end{vmatrix} + \epsilon_{zx} \begin{vmatrix} \epsilon_{xy} & 1 + \epsilon_{yy} \\ \epsilon_{xz} & \epsilon_{yz} \end{vmatrix}$		수정 前
	$= (1 + \epsilon_{xx}) \begin{vmatrix} 1 + \epsilon_{yy} & \epsilon_{zy} \\ \epsilon_{yz} & 1 + \epsilon_{zz} \end{vmatrix} - \epsilon_{yx} \begin{vmatrix} \epsilon_{xy} & \epsilon_{zy} \\ \epsilon_{xz} & 1 + \epsilon_{zz} \end{vmatrix} + \epsilon_{zx} \begin{vmatrix} \epsilon_{xy} & 1 + \epsilon_{yy} \\ \epsilon_{xz} & \epsilon_{yz} \end{vmatrix}$		수정 後
86 上 3	$\sigma_{xz}, \sigma_{yz}, \sigma_{zz}$ 의 대각선 요소 3개	$\sigma_{xx}, \sigma_{yy}, \sigma_{zz}$ 의 대각선 요소 3개	
87 上 9	응력은 2계 텐서이고, 변형은 2계 텐서이기	응력도 2계 텐서이고, 변형도 2계 텐서이기	
203 식 10.1.8	$\sum_{\vec{k}} \frac{\hbar^2 k^2}{2m} C_{\vec{k}} e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}} + \sum_{\vec{G}} V_{\vec{G}} e^{i\vec{G} \cdot \vec{r}} \sum_{\vec{k}} e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}} = E \sum_{\vec{k}} e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}}$		수정 前
	$\sum_{\vec{k}} \frac{\hbar^2 k^2}{2m} C_{\vec{k}} e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}} + \sum_{\vec{G}} V_{\vec{G}} e^{i\vec{G} \cdot \vec{r}} \sum_{\vec{k}} C_{\vec{k}} e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}} = E \sum_{\vec{k}} C_{\vec{k}} e^{i\vec{k} \cdot \vec{r}}$		수정 後
206 上 1	$k = \pm \frac{n\pi}{a}$	$k = \pm \frac{\pi}{a}$	

위치	수정 前	수정 後	비고
211 그림 10-5			
			대문자 K
215 上 3	$\frac{\hbar^2}{2mA} = \frac{a}{4K} \frac{\sin Ka}{\sin \alpha \sin \beta}$	$\frac{\hbar^2}{2mA} = -\frac{a}{4K} \frac{\sin Ka}{\sin \alpha \sin \beta}$	
215 식 10.3.29	$\frac{\hbar^2}{2mA} = \left(\frac{a}{4K}\right) \frac{\sin Ka}{\cos ka - \cos Ka}$	$\frac{\hbar^2}{2mA} = \left(\frac{a}{2K}\right) \frac{\sin Ka}{\cos ka - \cos Ka}$	
215 식 10.3.30	$\frac{mAa^2}{2Ka\hbar^2} \sin Ka = \cos ka - \cos Ka$	$\frac{mAa^2}{Ka\hbar^2} \sin Ka = \cos ka - \cos Ka$	
215 上 8	$P = mAa^2/2\hbar^2$	$P = mAa^2/\hbar^2$	
293 上 10	이중 계산이 없으므로	이중 계산을 없애기 위한	
337 下 1	그림 15-4 (a) 고유 반도체, (b) p-형 도핑, (c) n-형 도핑의 에너지 밴드와 상태밀도	그림 15-4 (a) 고유 반도체, (b) n-형 도핑, (c) p-형 도핑의 에너지 밴드와 상태밀도	
338 上 2	고유 반도체에 p-형 도핑을 하면	고유 반도체에 n-형 도핑을 하면	
338 上 4	고유 반도체에 n-형 도핑을 하면	고유 반도체에 p-형 도핑을 하면	