

$$A = \begin{pmatrix} 17 & -45 \\ 6 & -16 \end{pmatrix}$$

とおく。 A の固有値と固有ベクトルを求め、

$$e^A = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} A^n$$

を求めよ。

問4 . ラプラス変換に関する次の問いに答えよ。

(1) 次の関数をラプラス変換しなさい。

$$f(t) = e^{-t}$$

(2) 次の関数をラプラス変換しなさい。

$$f(t) = \sin 3t$$

(3) 次の関数をラプラス変換しなさい。

$$f(t) = \cos 2t$$

(4) 次の関数をラプラス変換しなさい。

$$f(t) = t$$

(5) 次の関数をラプラス変換しなさい。

$$f(t) = t \sin 3t$$

(6) 次の関数をラプラス変換しなさい。

$$f(t) = e^{-t} \sin 3t$$

(7) 次の関数を、部分分数展開および留数定理を使って逆ラプラス変換しなさい (特に留数定理を使う計算は、その導出過程を詳しく書くこと)。(

$$F(s) = \frac{3s^3 + s^2 + 3s + 39}{(s+2)^2(s^2+9)}$$

を出すつもりが去年の

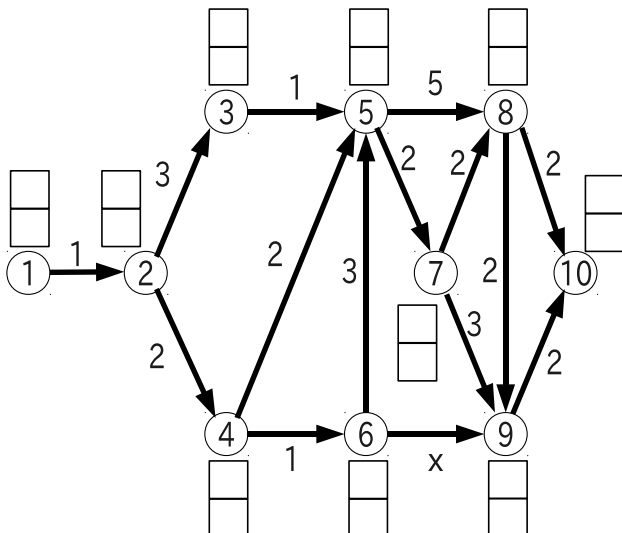
$$F(s) = \frac{5s^2 + 5s - 4}{(s+3)^2(s^2+4)}$$

ままでした。この解答は去年の中間を見てください。)

問1 . システム工学に関する次の文章の空欄 (a) ~ (j) を埋めよ。

- システム分析は企画段階の作業で、システムの (a) を明らかにし、複数のシステム案を作成・評価し、システムの概要を決定する。
- システム計画では、システムの概要決定後から完成までの (b) (計画ではない) を行う。
- システム製造では、システムで使用する (c) などのハードウェアや (d) などのソフトウェアの作成を行う。
- システムサービスでは、(e) 的にシステムがその目的を達成できるように維持管理を行う。
- 快適さ、安全性、柔軟性などを貨幣価値に換算したものを (f) と呼ぶ。
- N 個の部品があり、 i 番目の部品の信頼度 (単位時間内に故障しない確率) を r_i とするとき、並列結合したシステムの信頼度は (g) であり、直列結合したシステムの信頼度は (h) である。(i) とは、部品などを余分に用意しておき、故障したときに切り替えて (j) (アルファベット4文字、わからなければ意味でも可) を短くするものである。

問2 . $x = 3$ のとき、最早期結合点時刻、最遅結合点時刻、クリティカルパス (それに含まれる工程に少しでも遅延が生じると、全体に遅延が生じる工程からなるパス) を記せ (図を解答用紙に写し記す)。また、上で求めたクリティカルパスがクリティカルパスとなる x の範囲を求めよ。

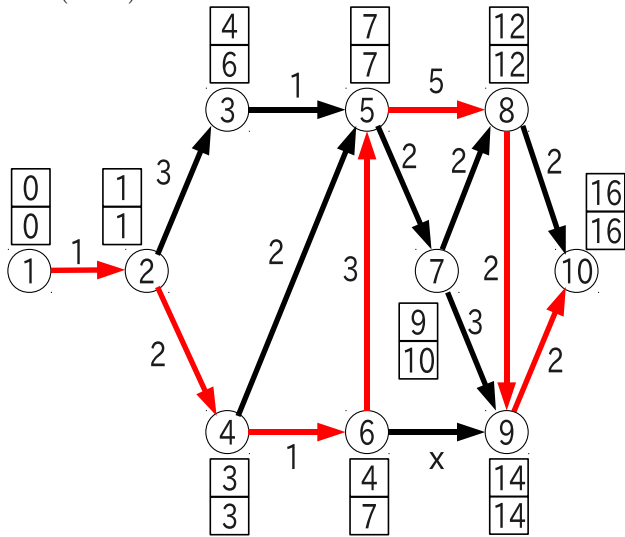


解答例

問1 . ((a)~(j) : 各2点, 合計20点)

- (1)
- (a) 目的
- (b) 評価
- (c) 機器
- (d) マニュアル
- (e) 持続
- (f) 便益
- (g) $1 - \prod_{i=1}^N (1 - r_i)$
- (h) $\prod_{i=1}^N r_i$
- (i) 待機システム (Stand by system)
- (j) MTTR (故障を修理するための平均時間)

問2 . (15点)



x が 10 より小さい間は大きくしてもクリティカルパスは変わらない。逆に, $x = 10$ とすると, $6 \rightarrow 9$ のパスがクリティカルパスに加わり, $x > 10$ とすると, $1 \rightarrow 2 \rightarrow 4 \rightarrow 6 \rightarrow 9 \rightarrow 10$ がクリティカルパスになる。従って, 答えは $x \leq 10$ である ($x < 10$ でも正解とする)。

問3 . (15点)

固有値は,

$$\det(A - \lambda I) = 0$$

より,

$$\begin{pmatrix} \lambda - 17 & 45 \\ -6 & \lambda + 16 \end{pmatrix} = 0$$

となり,

$$\lambda^2 - \lambda - 2 = 0$$

が成立する。従って, 固有値は 2 と 1 となる。

固有値 2 に対する固有ベクトルは,

$$\begin{pmatrix} (2 - 17) & 45 \\ -6 & (2 + 16) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = 0$$

より,

$$\begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

となる。固有値 -1 に対する固有ベクトルは,

$$\begin{pmatrix} (-1 - 17) & 45 \\ -6 & (-1 + 16) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = 0$$

より,

$$\begin{pmatrix} 5 \\ 2 \end{pmatrix}$$

となる。従って,

$$P = \begin{pmatrix} 3 & 5 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

とおけば,

$$A = P \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} P^{-1}$$

が成立する。

$$\begin{aligned} e^A &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} A^n \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} \left[P \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} P^{-1} \right]^n \\ &= P \begin{pmatrix} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} 2^n & 0 \\ 0 & \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} (-1)^n \end{pmatrix} P^{-1} \\ &= P \begin{pmatrix} e^2 & 0 \\ 0 & e^{-1} \end{pmatrix} P^{-1} \\ &= \begin{pmatrix} 6e^2 - 5e^{-1} & -15e^2 + 15e^{-1} \\ 2e^2 - 2e^{-1} & -5e^2 + 6e^{-1} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

問4 . ((1)~(6) : 各5点, (7) : 部分分数展開 : 10点, 留数 : 10点, 合計50点)

(1)

$$F(s) = \frac{1}{s+1}$$

(2)

$$F(s) = \frac{3}{s^2+9}$$

(3)

$$F(s) = \frac{s}{s^2+4}$$

(4)

$$F(s) = \frac{1}{s^2}$$

(5)

$$F(s) = \frac{6s}{(s^2+9)^2}$$

(6)

$$F(s) = \frac{3}{(s+1)^2+9}$$

(7)

まず、部分分数展開を用いる。

$$F(s) = \frac{3s^3 + s^2 + 3s + 39}{(s+2)^2(s^2+9)} = \frac{a}{s+2} + \frac{b}{(s+2)^2} + \frac{c+ds}{s^2+9}$$

とおくと、

$$\begin{aligned} & \frac{a}{s+2} + \frac{b}{(s+2)^2} + \frac{c+ds}{s^2+9} \\ = & \frac{a(s+2)(s^2+9) + b(s^2+9) + (c+ds)(s+2)^2}{(s+2)^2(s^2+9)} \\ = & \frac{1}{(s+2)^2(s^2+9)} \{(a+d)s^3 + (2a+b+c+4d)s^2 + (9a+4c+4d)s + (16a+9b+4c)\} \end{aligned}$$

となるので、次の連立方程式が成立する。

$$\begin{cases} a+d = 3 \\ 2a+b+c+4d = 1 \\ 9a+4c+4d = 3 \\ 18a+9b+4c = 39 \end{cases}$$

これを解くと、 $a=3, b=1, c=-6, d=0$ となる。従って、

$$F(s) = \frac{3}{s+2} + \frac{1}{(s+2)^2} - 2\frac{3}{s^2+9}$$

となるので (2013/11/5 小森君指摘により修正) ,

$$f(t) = 3e^{-2t} + te^{-2t} - 2\sin 3t$$

となる。

留数定理で解く。 $F(s)$ には、 $s=-2$ に 2 位の極、 $s=\pm 3i$ に 1 位の極が存在する。従って、

$$\begin{aligned} f(t) &= \lim_{s \rightarrow -2} \frac{1}{(1-1)!} \frac{d}{ds} (s+2)^2 F(s) e^{st} + \lim_{s \rightarrow 3i} (s-3i) F(s) e^{st} + \lim_{s \rightarrow -3i} (s+3i) F(s) e^{st} \\ &= \lim_{s \rightarrow -2} \frac{d}{ds} \frac{3s^3 + s^2 + 3s + 39}{s^2 + 9} e^{st} + \lim_{s \rightarrow 3i} \frac{3s^3 + s^2 + 3s + 39}{(s+2)^2 (s+3i)} e^{st} + \lim_{s \rightarrow -3i} \frac{3s^3 + s^2 + 3s + 39}{(s+2)^2 (s-3i)} e^{st} \\ &= \lim_{s \rightarrow -2} \frac{(9s^2 + 2s + 3)(s^2 + 9) e^{st} + (3s^3 + s^2 + 3s + 39)(s^2 + 9) t e^{st} - (3s^3 + s^2 + 3s + 39)(2s) e^{st}}{(s^2 + 9)^2} \\ &\quad + \frac{3(3i)^3 + (3i)^2 + 3(3i) + 39}{(3i+2)^2 (6i)} e^{2it} + \frac{3(-3i)^3 + (-3i)^2 + 3(-3i) + 39}{(-3i+2)^2 (-6i)} e^{-2it} \\ &= \frac{1}{(4+9)^2} \{(36-4+3)(4+9)e^{-2t} + (-24+4-6+39)(4+9)te^{-2t} - (-24+4-6+39)(-4)e^{-2t}\} \\ &\quad + \frac{(2-3i)^2(30-72i)e^{3it} - (2+3i)^2(30+72i)e^{-3it}}{(9+4)^2(6i)} \\ &= \frac{1}{13^2} \{13(35+4)e^{-2t} + 13^2 te^{-2t}\} + \frac{(-5-12i)(5-12i)e^{3it} - (-5+12i)(5+12i)e^{-3it}}{13^2 i} \\ &= 3e^{-2t} + te^{-2t} - 2\frac{e^{3it} - e^{-3it}}{2i} \\ &= 3e^{-2t} + te^{-2t} - 2\sin 3t \end{aligned}$$