

- 1問を解答用紙1枚を使って解答して下さい。裏面を使っても良いです。
- 学籍番号と氏名はすべての解答用紙に記入して下さい。
- 途中の計算も必ず書いてください。
- 配点は予定です。

問1. 次の2入力1出力2次の連続時間線形システム

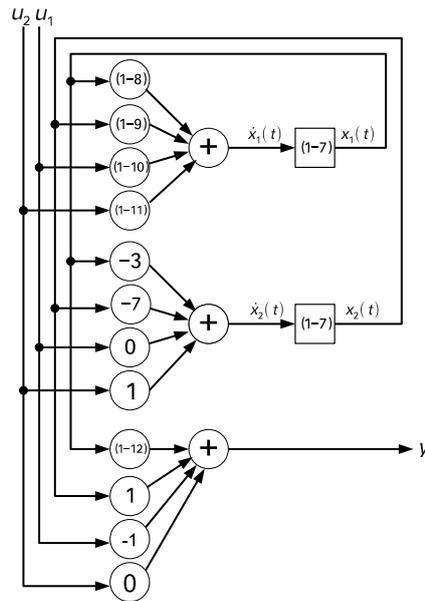
$$\begin{pmatrix} \dot{x}_1(t) \\ \dot{x}_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 5 \\ -3 & -7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_1(t) \\ u_2(t) \end{pmatrix}$$

$$y(t) = (1, 1) \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} + (-1, 0) \begin{pmatrix} u_1(t) \\ u_2(t) \end{pmatrix}$$

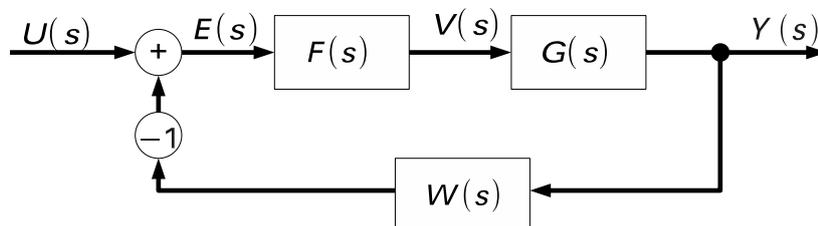
に対して、初期値と入力を、

$$\begin{pmatrix} x_1(0) \\ x_2(0) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad u_1(t) = \begin{cases} 0 & (t < 0) \\ e^{-2t} & (t \geq 0) \end{cases}, \quad u_2(t) = \begin{cases} 0 & (t < 0) \\ 0 & (t \geq 0) \end{cases}$$

とする。このとき、入力 $u_1(t)$ をラプラス変換したものは (1-1) であり、状態方程式を、初期値、入力を含めてラプラス変換したものは (1-2) となる。これを解けば、状態変数 $x_1(t)$, $x_2(t)$ と出力 $y(t)$ をラプラス変換したものは、それぞれ、(1-3), (1-4) と (1-5) となる。さらに、時間関数である出力 $y(t)$ は (1-6) となる (留数定理を用いて求めること) また、このシステムの下記のブロック線図の空欄をうめよ。(2+4+3+3+3+5+1×6=26点)



問2. 下図に示すフィードバック回路の入力 $U(s)$ に対する出力 $Y(s)$ は、(2-1) となる。また下の回路の開ループゲインは、(2-2) である。一般に、PID 制御において、比例要素の係数を A 、積分要素の時定数を T_I 、微分要素の時定数を T_D とすれば、その伝達関数のラプラス変換表現 $F(s) =$ (2-3) であり、 $e(t)$, $v(t)$ を、それぞれ、 $E(x)$, $V(s)$ の時間領域での関数とすると、 $v(t) =$ (2-4) となる。一般に、PID 制御における積分要素の役割は、(2-5) である。(5+5+5+5+5=25点)



問3. z 変換に関する次の問いに答えよ。ただし、 z 変換の対象となる離散時間領域の関数は $n \geq 0$ で定義されているものとする。(5+5+5+5+5+5=30点)

- (1) $f(n) = 3$ を z 変換したものは、 となる。
 (2) $f(n) = \frac{1}{3^n}$ を z 変換したものは、 となる。
 (3) $f(n) = \cos 2n$ を z 変換したものは、 となる。
 (4) $f(n) = 2^n \cos 2n$ を z 変換したものは、 となる。
 (5) $f(n) = \frac{n}{3^n}$ を z 変換したものは、 となる。
 (6) 次の関数を逆 z 変換したものは、したものは、 となる。

$$F(z) = \frac{2z - 2}{(z - \frac{1}{2})(z + \frac{1}{3})}$$

問4. 次の問いに答えよ。(2+1+1+2+1+1+1×11=19点)

(1) 次の線形システムが可制御であるかどうか、可観測であるかどうか調べたい。

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_1(t) \\ \dot{x}_2(t) \\ \dot{x}_3(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \\ x_3(t) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix} u(t)$$

$$y(t) = (1, 2, 1) \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \\ x_3(t) \end{pmatrix} + 6 \cdot u(t)$$

このシステムの可制御性行列は となる。この行列のランクは であるから、可制御で (「ある」or「ない」)。

このシステムの可観測性行列は となる。この行列のランクは であるから、可観測で (「ある」or「ない」)。

(2) 次の方程式の解の実部がすべて負であるかどうか調べたい。

$$s^4 + 3s^3 + 3s^2 + 4s + 1 = 0$$

4つのフルビッツ行列との主座小行列は、 $H_1 =$, $H_2 =$, $H_3 =$, $H_4 =$ となり、その行列式の値は、 $|H_1| =$, $|H_2| =$, $|H_3| =$, $|H_4| =$ となる。従って、方程式の多項式においてすべての項の係数が で [あり/あるが], フルビッツ行列の主座小行列式の値 から、「解の実部がすべて負である」ことは成立 (解答は「する」or「しない」)。

注意：配点は変更することがあります。

(1-1)

$$\frac{1}{s+2}$$

(1-2)

$$s \begin{pmatrix} X_1(s) \\ X_2(s) \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 5 \\ -3 & -7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X_1(s) \\ X_2(s) \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{s+2} \\ 0 \end{pmatrix}$$

(1-3)

$$\begin{pmatrix} s-1 & -5 \\ 3 & s+7 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X_1(s) \\ X_2(s) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{s+2} \\ 2 \end{pmatrix}$$

より,

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} X_1(s) \\ X_2(s) \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} s-1 & -5 \\ 3 & s+7 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} -\frac{1}{s+2} \\ 2 \end{pmatrix} = \frac{1}{(s-1)(s+7) - (-3)(5)} \begin{pmatrix} s+7 & 5 \\ -3 & s-1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -\frac{1}{s+2} \\ 2 \end{pmatrix} \\ &= \frac{1}{(s+2)^2(s+4)} \begin{pmatrix} -1(s+7) + 10(s+2) \\ -3(-1) + 2(s-1)(s+2) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{9s+13}{(s+2)^2(s+4)} \\ \frac{2s^2+2s-1}{(s+2)^2(s+4)} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

となる。従って、次式が成立する。

$$X_1(s) = \frac{9s+13}{(s+2)^2(s+4)}$$

(1-4)

$$X_2(s) = \frac{2s^2+2s-1}{(s+2)^2(s+4)}$$

(1-5)

$$\begin{aligned} Y(s) &= (1, 1) \begin{pmatrix} X_1(s) \\ X_2(s) \end{pmatrix} + (-1, 0) \begin{pmatrix} U_1(s) \\ U_2(s) \end{pmatrix} = \frac{(9s+13) + (2s^2+2s-1)}{(s+2)^2(s+4)} - \frac{1}{s+2} \\ &= \frac{(9s+13) + (2s^2+2s-1) - (s^2+6s+8)}{(s+2)^2(s+4)} = \frac{s^2+5s+4}{(s+2)^2(s+4)} = \frac{s+1}{(s+2)^2} \end{aligned}$$

(1-6)

 $Y(s)$ は、 $s = -2$ に位数 2 に位数 1 の極を持つ。従って次式が成立する。

$$\begin{aligned} y(t) &= \lim_{s \rightarrow -2} \frac{d}{ds} (s+2)^2 Y(s) e^{st} \\ &= \lim_{s \rightarrow -2} \frac{d}{ds} (s+1) e^{st} \\ &= \lim_{s \rightarrow -2} [(1) e^{st} + t(s+1) e^{st}] \\ &= (1) e^{-2t} + (-2+1) t e^{-2t} + 4e^{-4t} \\ &= e^{-2t} - t e^{-2t} \end{aligned}$$

(1-7) $1/s$

(1-8) 1

(1-9) 5

(1-10) -1

(1-11) 2

(1-12) 1

(2-1)

$$Y(s) = \frac{G(s)F(s)}{1 + G(s)F(s)W(s)}U(s)$$

(2-2)

$$G(s)F(s)W(s)$$

(2-3)

$$A \left(1 + \frac{1}{T_I s} + T_D s \right)$$

(2-4)

$$A \left(e(t) + \frac{1}{T_I} \int_0^t e(\tau) d\tau + T_D \frac{de(t)}{dt} \right)$$

(2-5) 目標が一定値の場合，時間が十分経過すると，出力を目標と等しくなるようにする。

(3-1)

$$\sum_{n=0}^{\infty} 3z^{-n} = 3 \sum_{n=0}^{\infty} 2(z^{-1})^n = \frac{3}{1-z^{-1}} = \frac{3z}{z-1}$$

(3-2)

$$\sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{3}\right)^n z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} \left(\frac{1}{3}z^{-1}\right)^n = \frac{1}{1-\frac{1}{3}z^{-1}} = \frac{z}{z-\frac{1}{3}} = \frac{3z}{3z-1}$$

(3-3)

$$\sum_{n=0}^{\infty} (\cos 2n)z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{e^{2in} - e^{-2in}}{2i} z^{-n} = \frac{1}{2} \left(\frac{z}{z-e^{2i}} + \frac{z}{z-e^{-2i}} \right) = \frac{z\{z-e^{-2i}\} + (z-e^{2i})z}{2(z-e^{2i})(z-e^{-2i})} = \frac{z(z-\cos 2)}{z^2-2z\cos 2+1}$$

(3-4)

$$\sum_{n=0}^{\infty} (2^n \cos 2n)z^{-n} = \sum_{n=0}^{\infty} \cos 2n(z/2)^{-n} = \frac{(z/2)((z/2)-\cos 2)}{(z/2)^2-2(z/2)\cos 2+1} = \frac{z(z-2\cos 2)}{z^2-4\cos 2+4}$$

(3-5)

$$\sum_{n=0}^{\infty} n \frac{1}{3^n} z^{-n} = -z \frac{d}{dz} \sum_{n=0}^{\infty} (3z)^{-n} = -z \frac{d}{dz} \frac{3z}{3z-1} = \frac{3z}{(3z-1)^2}$$

(3-6) $F(z)z^{n-1}$ の留数を計算すればよい。

$n \geq 1$ のとき、極は $z = -1/3, z = +1/2$ にある位数 1 の極だけである。

$$\begin{aligned} f(n) &= \lim_{z \rightarrow -1/3} \left(z + \frac{1}{3}\right) F(z)z^{n-1} + \lim_{z \rightarrow 1/2} \left(z - \frac{1}{2}\right) F(z)z^{n-1} \\ &= \lim_{z \rightarrow -1/3} \frac{2z-2}{z-\frac{1}{2}} z^{n-1} + \lim_{z \rightarrow 1/4} \frac{2z-2}{z+\frac{1}{3}} z^{n-1} \\ &= \frac{-\frac{2}{3}-2}{-\frac{1}{3}-\frac{1}{2}} \left(-\frac{1}{3}\right)^{n-1} + \frac{\frac{2}{2}-2}{\frac{1}{2}+\frac{1}{3}} \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} \\ &= \frac{16}{5} \left(-\frac{1}{3}\right)^{n-1} - \frac{6}{5} \left(\frac{1}{2}\right)^{n-1} \end{aligned}$$

$n = 0$ のとき、極は $z = 0, z = -1/2, z = 1/3$ にある位数 1 の極だけである。また、極 $z = -1/3, z = 1/4$ の留数の値は、上の計算の結果に $n = 0$ を代入すれば良い。従って、

$$\begin{aligned} f(0) &= \lim_{z \rightarrow 0} z \frac{2z-2}{z(z+\frac{1}{3})(z-\frac{1}{2})} + \frac{16}{5} \left(-\frac{1}{3}\right)^{-1} - \frac{6}{5} \left(\frac{1}{2}\right)^{-1} \\ &= 12 - \frac{48}{5} - \frac{12}{5} = 0 \end{aligned}$$

まとめると以下のようなになる。

$$f(n) = \begin{cases} 0 & (n = 0) \\ 4\left(-\frac{1}{3}\right)^{n-1} - 3\left(\frac{1}{4}\right)^{n-1} & (n \geq 1) \end{cases}$$

(4-1)

$$\left[\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}^2 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -2 \end{pmatrix} \right] = \begin{pmatrix} 1 & -3 & -6 \\ -1 & 0 & -3 \\ -2 & -3 & -3 \end{pmatrix}$$

(4-2) 3

(4-3) ある

(4-4)

$$\left[\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}^2 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right] = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 8 \\ 2 & 5 & 13 \\ 1 & 2 & 5 \end{pmatrix}$$

(4-5) 2

(4-6) ない

(4-7)

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

(4-8)

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$$

(4-9)

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & 0 \\ 1 & 3 & 1 \\ 0 & 3 & 4 \end{pmatrix}$$

(4-10)

$$\begin{pmatrix} 3 & 4 & 0 & 0 \\ 1 & 3 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 4 & 0 \\ 0 & 1 & 3 & 1 \end{pmatrix}$$

(4-11) 3

(4-12) 5

(4-13) 11

(4-14) 11

(4-15) 正

(4-16) が正であるから

(4-17) する