## 平成27年度 大阪大学基礎工学部編入学試験 [電子システム学コース専門科目]試験問題

受	験	番	号	志	望	学	科	•	⊐	-	ス
								1		学	¥
	. 3									コ	->

[電シ専門-3]

## 問題 3

以下の設問(1)と(2)に答えよ.

(1) 伝達関数  $G_1(s)$  と  $G_2(s)$  が図 1 に示すように結合しているシステムに関する以下の小問 (a)  $\sim$  (c) に答えよ、ただし、 $G_1(s)$  と  $G_2(s)$  は次式で定められる.

$$G_1(s) = \frac{1}{s+2}$$
  
 $G_2(s) = \frac{2s+1}{s^2+5s+4}$ 

- (a) 伝達関数を求めよ.
- (b) 極と零点を求めよ.
- (c) インパルス応答を求めよ.

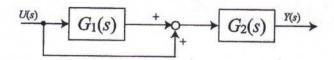


図 1: 設問 (1) で対象とするシステム. ただし, U(s) と Y(s) はそれぞれシステムの入力と出力である.

(2) 伝達関数が

$$P(s) = \frac{10s}{(10s+1)(0.1s+1)}$$

である制御対象に対して、図 2 に示すような定数ゲイン K のゲイン補償によるフィードバック制御系を考える。この制御系に関する以下の小間  $(a)\sim(d)$  に答えよ。

(a) 周波数伝達関数  $P(j\omega)$  の実数部、虚数部をそれぞれ  $X(\omega)$ ,  $Y(\omega)$  とおく、すなわち、

$$P(j\omega) = X(\omega) + jY(\omega)$$

とおく. 以下の等式を満たす定数 A と正定数 R を求めよ.

$$(X(\omega) - A)^2 + Y(\omega)^2 = R^2$$

- (b) P(s) のベクトル軌跡を描け、また、そのベクトル軌跡が実軸と交わる点を求めよ、
- (c) K = 1 のとき、このフィードバック制御系の位相余裕とゲイン余裕を求めよ.
- (d) このフィードバック制御系が安定であるための K の必要十分条件を求めよ.

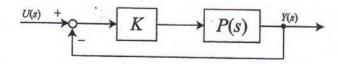


図 2: 設問 (2) で対象とする定数ゲイン K のゲイン補償によるフィードパック制御系. ただし、U(s) と Y(s) はそれぞれ制御系の入力と出力である.

(a) 
$$Y(s) = G_{2}(s) (G_{1}(s) U(s) + U(s)) = G_{2}(s) (G_{1}(s) + 1) U(s)$$

$$\frac{Y(s)}{U(s)} = G_{2}(s) (1 + G_{1}(s))$$

$$= \frac{2s+1}{s^{2}+1} \cdot \frac{s+3}{s+2}$$

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

$$= \frac{(2s+1)(s+3)}{(s+1)(s+2)(s+4)}$$
(b)  $\frac{\pi}{2} : -(1, -2, -4)$ 

$$= \frac{-1}{2}, -3$$
(c)  $Y(s) = \frac{(2s+1)(s+3)}{(r+1)(s+2)(s+4)} \cdot \frac{-1}{1-1-2} \cdot \frac{3}{3}$ 

$$= \frac{-3}{s+1} + \frac{3}{s+2} + \frac{7}{6}e^{-4t}$$

$$= \frac{-3}{s+1} + \frac{3}{s+2} + \frac{7}{6}e^{-4t}$$
(2)  $P(s) = \frac{3}{(1+s+6)(1+s+6)(1+s+6)(1+s+6)(1+s+6)(1+s+6)(1+s+6)}{(1+s+6)(1+s$ 

: X(a) = \frac{\omega^{6000}}{\omega^{400} + \omega^{6000} + \omega^{600}}

Y(w) = \frac{\alpha(000(1-\alpha))}{\alpha^4(000+\alpha^2(000/+100))}

$$\frac{\partial Y(\omega)}{\partial \omega} = \frac{1000(1-3\alpha^{2})(\alpha^{4}100+\alpha^{3}1000)-1000\alpha(1-\alpha^{2})(400\alpha^{3}+20002\alpha)}{(\alpha^{4}100+\alpha^{3}1000)+1000)^{2}}$$

$$= 0$$

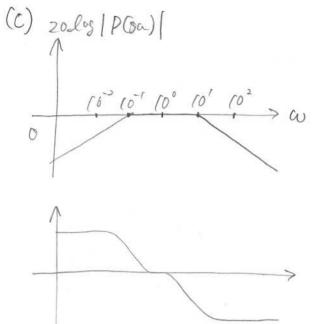
$$= \alpha^{4}(00+\alpha^{3}1000)+100-300\alpha^{6}-30003\alpha^{4}-300\alpha^{2}-\alpha(400\alpha^{3}+20002\alpha)-400\alpha^{5}-20002\alpha}$$

$$= 0$$

$$= (00+\alpha^{3}1000)+100-300\alpha^{6}-30003\alpha^{4}-300\alpha^{2}-400\alpha^{4}-20002\alpha^{3}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha^{5}+20002\alpha^{5}-400\alpha$$

$$\alpha = 1 \times \xi + Y(\alpha) = 0. \, \xi_{1},$$

$$A = \frac{1}{\xi} \times (1) = \frac{10100}{1000 + 1000 + 1000} = \frac{10100}{10201} = \frac{5050}{10201}$$



## 平成27年度 大阪大学基礎工学部編入学試験 [電子システム学コース専門科目]試験問題

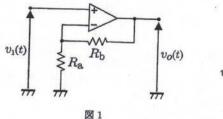
受	験	番	号	志	望	学	科	コ	-	ス
									学	彩
acoustic de la constantion de									7	ース

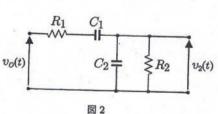
[電シ専門-2]

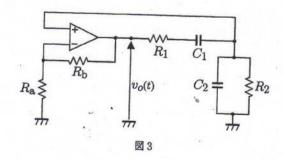
## 問題2

以下の設問 (1)~(3) に答えよ、いずれの問題も導出の過程も示せ、ただし、オペアンプについては入力インピーダンスと電圧増幅率が $\infty$ 、出力インピーダンスが0で、出力に飽和のない理想オペアンプであるとする。また、回路はいずれも定常状態であるとする。

- (1) 図 1 の回路において、 $v_1(t)$  と  $v_o(t)$  の関係を示せ、
- (2) 図 2 の回路において、以下の小問 (a) $\sim$ (c) に答えよ、ただし入力電圧  $v_o(t)$  の角周波数を  $\omega$  とし、 $v_o(t)$  と  $v_2(t)$  のフェーザ表示をそれぞれ  $\dot{V}_o$  と  $\dot{V}_o$  とする。
  - (a) V<sub>2</sub>/V<sub>o</sub>を求めよ.
  - (b) 入力電圧  $v_o(t)$  と出力電圧  $v_2(t)$  の振幅の比  $|\dot{V}_2|/|\dot{V}_o|$  が最大となるときの角周波数  $\omega_c$  と、そのときの  $|\dot{V}_2|/|\dot{V}_o|$  を求めよ.
  - (c)  $R_1=R_2=10$ k $\Omega$ ,  $C_1=C_2=0.1\mu$ F としたとき,角周波数  $\omega$  と  $|\dot{V}_2|/|\dot{V}_o|$  の関係を, $\omega$  を横軸とするグラフとして示せ.ただし, $\omega_c$  の値と, $|\dot{V}_2|/|\dot{V}_o|$  が最大値の  $1/\sqrt{2}$  倍となる  $\omega$  の値を図中に明記すること.
- (3) 図 3 の回路において、 $v_o(t)$  が、(2)(b) で求めた  $\omega_c$  と等しい角周波数で、一定の振幅で振動する条件を求めよ.







$$H2P \stackrel{P}{\Rightarrow} P^{2}$$
2.

(1)  $V_{0}(t) = (I + \frac{R_{0}}{R_{0}}) V_{0}(t)$ 

$$P_{0} \stackrel{P}{\Rightarrow} V_{0}$$
(2) 
$$V_{2} = \frac{P_{2}}{P_{1} + Y_{0}C_{1}P_{1}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{1} + Y_{0}C_{2}P_{1}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{1} + Y_{0}C_{2}P_{1}} + \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{1} + Y_{0}C_{2}P_{1}P_{2}} + \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{1} + Y_{0}C_{2}P_{1}P_{2}} + \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{1} + Y_{0}C_{2}P_{1}P_{2}} + \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}} + \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2}} V_{0}$$

$$= \frac{P_{2}}{P_{2}C_{2}P_{2}P_{2$$

$$|\nabla_{2}|/|\nabla_{0}| = \frac{1}{12} \frac$$

(3)
$$V_{0}(t) \rightarrow V_{0}(t) \neq V_{0} - (t) \neq V_{0}(t) \neq V_$$

$$L(sae) = (I + Ra) \cdot \frac{C_{R^2}}{C_{R^1} + C_{R^2} + C_{R^2}}$$

$$\mathcal{H}(A = A = B) \cdot |L(sae)| = |E(a) = E(a) = E(a) = |E(a) =$$