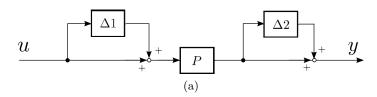
## 制御系構成特論

## レポート課題1

機械知能工学専攻 知能制御工学コース 17344219 二宮 悠二

## 問題

1. **Fig.**1 に示すブロック線図 (a), (b) は等価である. このときの非構造的不確かさ  $\Delta a$  を求めよ.



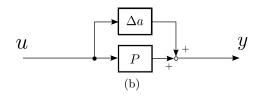


Fig. 1 制御対象のブロック線図

2. 次の式で与えられる関数の各ノルムを求めよ.

$$x(t) = \begin{cases} e^{-2t} & t \ge 0\\ 0 & t < 0 \end{cases}$$

## 解答

1. **Fig.**1 (a) の入出力関係は

$$y = P(\Delta 1 + 1)(\Delta 2 + 1)u \tag{1}$$

と表され, 同図(b)は

$$y = (P + \Delta a)u \tag{2}$$

と表される. これら二式が等しくなるので,

$$P(\Delta 1 + 1)(\Delta 2 + 1)u = (P + \Delta a)u \tag{3}$$

が成り立つ. これを解くことにより

$$\Delta a = P(\Delta 1 \Delta 2 + \Delta 1 + \Delta 2) \tag{4}$$

を得る.

2.  $\mathcal{L}_1$  ノルム,  $\mathcal{L}_2$  ノルム,  $\mathcal{L}_\infty$  ノルムをそれぞれ  $\|x\|_1$ ,  $\|x\|_2$ ,  $\|x\|_\infty$  とすると, 各ノルムは次のように示される.

$$||x||_{1} = \int_{0}^{\infty} e^{-2t} dt$$

$$= \left[ -\frac{1}{2} e^{-2t} \right]_{0}^{\infty}$$

$$= 0 + \frac{1}{2}$$

$$= \frac{1}{2}$$
(5)

$$||x||_{2} = \left(\int_{0}^{\infty} (e^{-2t})^{2} dt\right)^{\frac{1}{2}}$$

$$= \left(\left[-\frac{1}{4}e^{-4t}\right]_{0}^{\infty}\right)^{\frac{1}{2}}$$

$$= \left(\frac{1}{4}\right)^{\frac{1}{2}}$$

$$= \frac{1}{2}$$
(6)

$$||x||_{\infty} = \sup_{t \ge 0} e^{-2t}$$

$$= 1 \tag{7}$$