

# 線形システム解析 後半レポート

2022531033 関川謙人

2024年2月5日

## 問 1

差分方程式

$$y_{k+1} = 0.5y_k + 0.5u_k$$

のインパルス応答を求めよ

$$y_k = CA^k x_0 + CA^{k-1}Bu_0 + CABu_{k-2} + CBu_{k-1} \cdots$$

$h_k$ を、

$$h_k = \begin{cases} CA^{k-1}B & (k \geq 1) \\ 0 & (k < 1) \end{cases} \text{とおくと、}$$

$y_k$ は、

$$\begin{aligned} y_k &= h_k u_0 + h_{k-1} u_1 + \cdots + h_2 u_{k-2} + h_1 u_{k-1} \\ &= \sum_{i=0}^{k-1} h_{k-1-i} u_i \end{aligned}$$

この時の  $h_k$  をインパルス応答と呼ぶ。

この問いにおいて、 $y_k$  と  $x_k$  の関係式は

$$\begin{cases} x_{k+1} = 0.5x_k + 0.5u_k \\ y_k = x_k \end{cases} \text{であり、}$$

$$\begin{cases} x_{k+1} = Ax_k + Bu_k \\ y_k = Cx_k \end{cases} \text{である。}$$

$$\text{係数比較すると、} \begin{pmatrix} A = 0.5 \\ B = 0.5 \\ C = 1 \end{pmatrix}$$

ここで、インパルス入力は、

$$u_k = \begin{cases} 1 & (k = 0) \\ 0 & (k \neq 0) \end{cases}$$

$$\text{であるため、インパルス応答 } h_k \text{ は、} \begin{cases} 0.5^k & (k = 0) \\ 0 & (k \neq 0) \end{cases}$$

となる。

## 問 2

時系列  $x_k$  を、

$$x_k = \begin{cases} 1 & (k \geq 0 \text{かつ} k \text{が偶数}) \\ 0 & (k \geq 0 \text{かつ} k \text{が奇数}) \\ 0 & (\text{それ以外}) \end{cases}$$

とする。この  $x_k$  の Z 変換  $X(z)$  を求めよ。

時系列  $\{x_k\}_{k=-\infty}^{\infty}$  に対し、

$$X(z) = \sum_{i=-\infty}^{\infty} x_i z^{-i} \quad (1)$$

$$\begin{aligned} X(z) &= Z[x_k] \\ &= \sum_{i=-\infty}^{\infty} u_i z^{-i} = \sum_{i=0}^{\infty} u_i z^{-i} \\ &= 1 - z^{-1} + z^{-2} - \dots - z^{-2k-1} + z^{-2k} \\ &= \frac{1}{1 - (-z^{-1})} \quad (|z^{-1}| < 1) \\ &= \frac{1}{1 + z^{-1}} = \frac{z}{z + 1} \end{aligned}$$

### 問 3

インパルス応答が

$$h_k = \begin{cases} 0.8^{k-1} & (k \geq 1) \\ 0 & (k < 1) \end{cases}$$

のシステムにステップ入力

$$u_k = \begin{cases} 1 & (k \geq 0) \\ 0 & (k < 0) \end{cases}$$

を加えたときの応答  $y_k$  を求めよ。

$H(z), U(z)$  を求め、 $Y(z) = H(z)U(z)$  を求めて逆 Z 変換することで応答を求めることができる。

まず、 $H(z), U(z)$  を求める。

$$\begin{aligned} H(z) &= Z[h_k] \\ &= \sum_{i=-\infty}^{\infty} h_k z^{-i} \\ &= \sum_{i=1}^{\infty} 0.8^{k-1} z^{-i} \\ &= z^{-1} + 0.8z^{-2} + 0.8^2 z^{-3} \dots \\ &= \frac{z^{-1}}{1 - 0.8z^{-1}} \quad (|z^{-1}| < 1) \\ &= \frac{1}{z - 0.8} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} U(z) &= Z[u_k] \\ &= \sum_{i=-\infty}^{\infty} u_k z^{-i} \\ &= \sum_{i=0}^{\infty} 1z^{-i} \\ &= 1 + z^{-1} + z^{-2} + \dots \\ &= \frac{1}{1 - z^{-1}} \quad (|z^{-1}| < 1) \\ &= \frac{z}{z - 1} \end{aligned}$$

$Y(z) = H(z)U(z)$  であるため、

$$\begin{aligned} Y(z) &= \frac{1}{z-0.8} \cdot \frac{z}{z-1} \\ &= \frac{z}{(z-0.8)(z-1)} \end{aligned}$$

部分分数分解を用いて、

$$Y(z) = \frac{a}{(z-0.8)} + \frac{b}{(z-1)}$$

このとき両辺に  $(z-0.8)$  をかけると、

$$(z-0.8)Y(z) = a + \frac{(z-0.8)}{(z-1)}b$$

この時、 $z \rightarrow 0.8$  において、

$$(z-0.8)Y(z) = a + 0$$

である。よって、

$$\begin{aligned} a &= \lim_{z \rightarrow 0.8} (z-0.8)Y(z) \\ a &= \frac{z}{z-1} \\ &= \frac{0.8}{-0.2} = -4.0 \end{aligned}$$

よって  $a = -4.0$  である。

また、両辺に  $(z-1)$  をかけると、

$$(z-1)Y(z) = \frac{(z-1)}{(z-0.8)}a + b$$

この時、 $z \rightarrow 1$  において、

$$(z-1)Y(z) = 0 + b$$

である。よって、

$$\begin{aligned} b &= \lim_{z \rightarrow 1} (z-1)Y(z) \\ b &= \frac{z}{z-0.8} \\ &= \frac{1}{0.2} = 5.0 \end{aligned}$$

よって  $b = 5.0$  である。この時、 $Y(z)$  は、

$$Y(z) = -4.0 \frac{1}{z-0.8} + 5.0 \frac{1}{z-1}$$

インパルス応答であるため、逆  $z$  変換は、

$$Z^{-1} \left[ \frac{1}{z - \alpha} \right] = \begin{cases} \alpha^{k-1} & (k \geq 1) \\ 0 & (k < 1) \end{cases}$$

となる。この式を  $Y(z)$  に当てはめて逆  $z$  変換を行うと、

$$y_k = \begin{cases} (-4.0) \cdot 0.8^{k-1} + 5.0 & (k \geq 1) \\ 0 & (k < 1) \end{cases}$$

となる

## 問 4

差分方程式

$$y_{k+1} = 0.9y_k - 0.2y_{k-1} + u_k$$

の伝達関数表現を求めよ。 $z$  変換より、

$$\begin{aligned} zY(z) &= 0.9Y(z) - 0.2z^{-1}Y(z) \\ U(z) &= zY(z) - 0.9Y(z) + 0.2z^{-1}Y(z) \end{aligned}$$

伝達関数を  $G(z)$  とすると、

$$\begin{aligned} Y(z) &= G(z)U(z) \\ U(z) &= (z - 0.9 + 0.2z^{-1})Y(z) \\ Y(z) &= \frac{1}{(z - 0.9 + 0.2z^{-1})}U(z) \\ G(z) &= \frac{1}{z - 0.9 + 0.2z^{-1}} \\ &= \frac{z}{z^2 - 0.9z + 0.2} \end{aligned}$$

よって、伝達関数表現は、

$$G(z) = \frac{z}{z^2 - 0.9z + 0.2}$$

である。

## 問 5

差分方程式

$$y_{k+1} = 1.1y_k - 0.3y_{k-1} + u_k$$

にステップ入力

$$u_k = \begin{cases} 1 & k \geq 0 \\ 0 & k < 0 \end{cases}$$

を加えたときの応答  $y_k$  を求めよ。

差分方程式を  $z$  変換する。

$$zY(z) = 1.1Y(z) - 0.3z^{-1}Y(z) + U(z)$$

移項すると、

$$U(z) = zY(z) - 1.1Y(z) + 0.3z^{-1}Y(z)$$

$$U(z) = (z - 1.1 + 0.3z^{-1})Y(z)$$

$$Y(z) = \frac{z}{z^2 - 1.1z + 0.3}U(z)$$

$U(z)$  を求める。

$$\begin{aligned} U(z) &= Z[u_k] = \sum_{i=-\infty}^{\infty} u_i z^{-i} \\ &= \sum_{i=0}^{\infty} 1 \cdot z^{-i} \\ &= 1 + z^{-1} + z^{-2} \dots \\ &= \frac{1}{1 - z^{-1}} \quad (|z^{-1}| < 1) \\ &= \frac{z}{z - 1} \end{aligned}$$

ここから、 $U(z)$  を代入して  $Y(z)$  を部分分数分解する。

$$\begin{aligned} Y(z) &= \frac{z}{z^2 - 1.1z + 0.3} \cdot \frac{z}{z - 1} \\ &= \frac{z^2}{(z - 0.6)(z - 0.5)(z - 1)} \\ &= \frac{a}{(z - 0.6)} + \frac{b}{(z - 0.5)} + \frac{c}{(z - 1)} \end{aligned}$$

$Y(z)$  を通分して、係数比較を行う。

$$Y(z) = \frac{1}{(z - 0.6)(z - 0.5)(z - 1)} + ((a + b + c)z^2 + (-1.5a - 1.6b - 1.1c)z + (0.5)a + 0.6b + 0.3c)$$

係数比較すると、

$$\begin{pmatrix} A = -9 \\ B = 5 \\ C = 5 \end{pmatrix}$$

よって、

$$Y(z) = -9 \cdot \frac{1}{z - 0.6} + 5 \cdot \frac{1}{z - 0.5} + 5 \cdot \frac{1}{z - 1}$$

入力信号がステップ信号であるため、逆  $z$  変換の式は、

$$Z^{-1} \left[ \frac{1}{z - \alpha} \right] = \begin{cases} \alpha^{k-1} & (k \geq 1) \\ 0 & (k < 1) \end{cases}$$

逆  $z$  変換を  $Y(z)$  に対して適用すると、

$$\begin{aligned} y_k &= Z^{-1}[Y(z)] \\ &= \begin{cases} -9 \cdot 0.6^{k-1} + 5 \cdot 0.5^{k-1} + 5 & (k \geq 1) \\ 0 & (k < 0) \end{cases} \end{aligned}$$

## 問 6

伝達関数  $H(z)$  が  $H(e^{j\omega}) = 3e^{-\frac{\pi}{4}j}$  を満たすとする、この伝達関数に  $u_k = \sin \omega k$  を入力したときの定常応答を求めろ。

$H(e^{j\omega})$  を極座標表示すると、

$$H(e^{j\omega}) = Ge^{j\phi}$$

この時、

$$H(e^{j\omega}) = 3e^{-\frac{\pi}{4}j}$$

であるため、

$$\begin{pmatrix} G = |H(e^{j\omega k})| = 3 \\ \phi = \angle H(e^{j\omega k}) = -\frac{\pi}{4} \end{pmatrix}$$

以上より  $u_k = \sin \omega k$  を入力したときの定常応答は、

$$y_k = 3 \sin(\omega k - \frac{\pi}{4})$$