

解答にあたっては、途中の導出過程も示すこと。またグラフを描く場合は、横軸、縦軸と曲線の交わる点などの値を記入すること。以下において、 $u(t)$ は単位階段関数、 $\delta(t)$ はデルタ関数、 $\text{rect}(t)$ は矩形関数である。問題の最後(裏面)にヒントがあるので、必要に応じて参考にしよう。

[1] 次の問に答えよ。(12点)

- (1) $f(t) = \sin 3t \cos 2t$ の基本周期を求めよ。 (2) $\exp\left(j\frac{2}{3}\pi\right)$ を直交形式に直せ。
- (3) $1 + j\sqrt{3}$ を指数関数形式に直せ。 (4) 複素表示を用いて $f(t) = \cos\left(\omega t + \frac{\pi}{3}\right) + \cos\left(\omega t - \frac{\pi}{3}\right)$ の計算をせよ。
- (5) デルタ関数の性質を利用して、 $\delta(t-3)/(t+1)$ を簡単にせよ。 (6) $(t+2)u(t+2)$ をグラフに書け。

[2] 次の周期関数 $f(t)$ について以下の問に答えよ。(13点)

$$f(t) = \begin{cases} 0 & (-\pi < t \leq 0) \\ 2t & (0 < t \leq \pi) \end{cases} \quad \text{ただし、} f(t) = f(t + 2n\pi) \quad n: \text{整数}$$

- (1) $f(t)$ ($-3\pi < t \leq 3\pi$) をグラフに書け。
- (2) 三角フーリエ係数 a_0 を求めよ。
- (3) 三角フーリエ係数 a_n を求めよ。
- (4) 三角フーリエ係数 b_n を求めよ。
- (5) $f(t)$ を三角フーリエ級数で表せ。

[3] $f(t) = \exp(-|t|)$ とする。(15点)

- (1) $f(t)$ のフーリエ変換 $F(\omega)$ を求めよ。
- (2) 次の定積分を計算せよ。 $I = \int_{-\infty}^{\infty} \exp(-2|t|) dt$
- (3) 前記の関数 $f(t)$ とそのフーリエ変換 $F(\omega)$ に対してパーシバルの定理を適用し、次の積分値

$$K = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{d\omega}{(\omega^2 + 1)^2}$$

の値を求めよ。

- (4) $g(t) = \frac{1}{t^2 + 1}$ としたとき、 $g(t)$ のフーリエ変換 $G(\omega)$ を求めよ。

[4] $f(t) = \exp(-t^2)$ について、次の問いに答えよ。(15点)

- (1) $f(t)$ の半値幅 (FWHM) を求めよ。
- (2) $f(t)$ の自己相関関数 $R(\tau)$ は次のように書ける。次の式の $\boxed{\mathcal{A}}$ の中に入る式を求めよ。

$$R(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} \boxed{\mathcal{A}} dt$$

- (3) 前問の式 の積分を計算し、 $R(\tau)$ の値を求めよ。必要なら、次の定積分の式を参考にせよ。

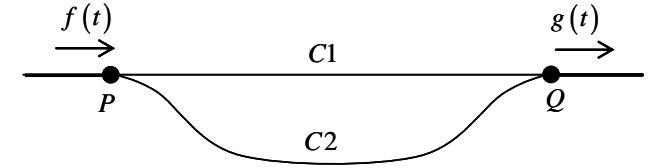
$$\int_{-\infty}^{\infty} e^{-at^2} dt = \sqrt{\frac{\pi}{a}}$$

[5] 導線が点 P で 2 本に分かれ、さらにまた点 Q で 1 本に合流している。点 P の直前の信号波形を $f(t)$ とする。

点 P において、信号 $f(t)$ はその大きさが 2 等分されて 2 つの経路に伝搬し、それぞれの経路を伝搬する間に波形は変わらないとする。点 Q で合流した直後において、経路 C1 から来る信号を $f_1(t)$ 、経路 C2 から来る信号を $f_2(t)$ とする。点 Q で合流した直後の全信号

$g(t)$ は、それぞれの経路からきた信号の和になるとする。すなわち、 $g(t) = f_1(t) + f_2(t)$ である。ただし、

経路 C1 の伝搬時間は τ 、経路 C2 の伝搬時間は 2τ とする。このとき、次の問いに答えよ。(15点)



- (1) 点 Q で合流した直後の全信号 $g(t)$ を、 $f(t)$ を用いて表せ。
- (2) $f(t)$ のフーリエ変換を $F(\omega)$ とする。 $g(t)$ のフーリエ変換 $G(\omega)$ を、 $F(\omega)$ を用いて表せ。
- (3) $f(t)$ を入力、 $g(t)$ を出力と考えたとき、この伝搬系のシステム伝達関数 $H(\omega)$ の絶対値を求めよ。

[6] 線形システムにインパルスを入力したところ、そのインパルス応答は $h(t) = e^{-t}u(t)$ となった。以下の問いに答えよ。(20点)

- (1) $t > 0$ で一定値 2 をこのシステムに入力し続けたときの出力 $g(t)$ を、コンボリューションを用いて求めよ。
- (2) このシステムのシステム伝達関数 $H(\omega)$ を求めよ。ただし、解は、 $|H(\omega)|e^{j\theta}$ の形式で示すこと。
- (3) $f(t) = e^{j2t}$ がこのシステムに入力されたときの出力 $g(t)$ を求めよ。ただし、解は指数関数の形式で示すこと。
- (4) $f(t) = 2\cos(3t)$ がこのシステムに入力されたときの出力 $g(t)$ を求めよ。ただし、解は、三角関数を含む形式で示すこと。

[7] 1階常微分方程式 $\frac{d^2y(t)}{dt^2} - 4\frac{dy(t)}{dt} + 4y(t) = e^{-t}u(t)$ について以下の問いに答えよ。

ただし、 $y(t)$ の初期値は、 $y'(0_+) = 1$ 、 $y(0_+) = 1$ とする。(10点)

- (1) $y(t)$ のラプラス変換を $Y(s)$ とするとき、微分方程式をラプラス変換して $Y(s)$ を求めよ。
- (2) $Y(s)$ を部分分数に展開せよ。
- (3) 微分方程式の解 $y(t)$ を求めよ。

ヒント:

- 三角フーリエ級数の公式

$$f(t) = \frac{1}{2}a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} \{a_n \cos(n\omega_0 t) + b_n \sin(n\omega_0 t)\}, \quad a_n = \frac{2}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f(t) \cos(n\omega_0 t) dt, \quad b_n = \frac{2}{T} \int_{-T/2}^{T/2} f(t) \sin(n\omega_0 t) dt$$

- フーリエ変換の公式 $F(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} f(t) \cdot e^{-j\omega t} dt$

- フーリエ逆変換の公式 $f(t) = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} F(\omega) \cdot e^{j\omega t} d\omega$

- $F[e^{-\alpha} u(t)] = \frac{1}{\alpha + j\omega} \quad (\alpha > 0)$

- $F[f(t - t_0)] = F(\omega) e^{-j\omega t_0}$

- $F[f(t) e^{j\omega_0 t}] = F(\omega - \omega_0)$

- $F[F(t)] = 2\pi f(-\omega)$

- $F[f(at)] = \frac{1}{|a|} F\left(\frac{\omega}{a}\right)$

- $F\left[\frac{df(t)}{dt}\right] = j\omega F(\omega)$

- $F[e^{j\omega_0 t}] = 2\pi \delta(\omega - \omega_0)$

- $F[\delta(t)] = 1$

- $f(t) \delta(t - t_0) = f(t_0) \delta(t - t_0)$

- デルタ関数列 $\delta_T(t) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(t - nT)$

- $F[\delta_T(t)] = \omega_0 \sum_{n=-\infty}^{\infty} \delta(\omega - n\omega_0)$

- 信号 $f(t)$ と $g(t)$ のコンボリュ - ションは $f(t) * g(t) = \int_{-\infty}^{\infty} f(x) g(t - x) dx$

- パーシバルの定理 $\int_{-\infty}^{\infty} |f(t)|^2 dt = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} |F(\omega)|^2 d\omega$

- 相関関数の定義 $f_1(t)$ 、 $f_2(t)$ が実関数のとき $R_{12}(\tau) = \int_{-\infty}^{\infty} f_1(t) f_2(t - \tau) dt$

- ラプラス変換の定義 $F(s) = \int_0^{\infty} f(t) e^{-st} dt$

- $L[u(t)] = \frac{1}{s}$

- $L[tu(t)] = \frac{1}{s^2}$

- 微分のラプラス変換 $L\left[\frac{df}{dt}\right] = sF(s) - f(0_+)$

- 初期値定理 $\lim_{s \rightarrow \infty} sF(s) = f(0_+)$

- 最終値定理 $\lim_{t \rightarrow \infty} f(t) = \lim_{s \rightarrow 0} sF(s)$

- シフト定理 $L[f(t - \tau)] = e^{-s\tau} F(s)$ $L[e^{-at} f(t)] = F(s + a)$

- コンボリュ - ション $L\left[\int_0^{\infty} f_1(\tau) f_2(t - \tau) d\tau\right] = F_1(s) F_2(s)$

[1]

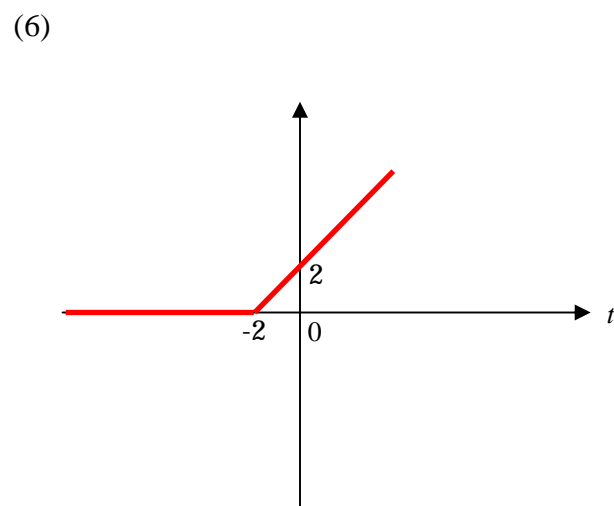
(1) $\sin 3t \cos 2t = \frac{1}{2}(\sin 5t + \sin t)$ $\sin 5t$ の周期は $2\pi/5$ 、 $\sin t$ の周期は 2π 、よって基本周期は 2π

(2) $\exp\left(j\frac{2}{3}\pi\right) = \cos\frac{2}{3}\pi + j\sin\frac{2}{3}\pi = -\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2}$

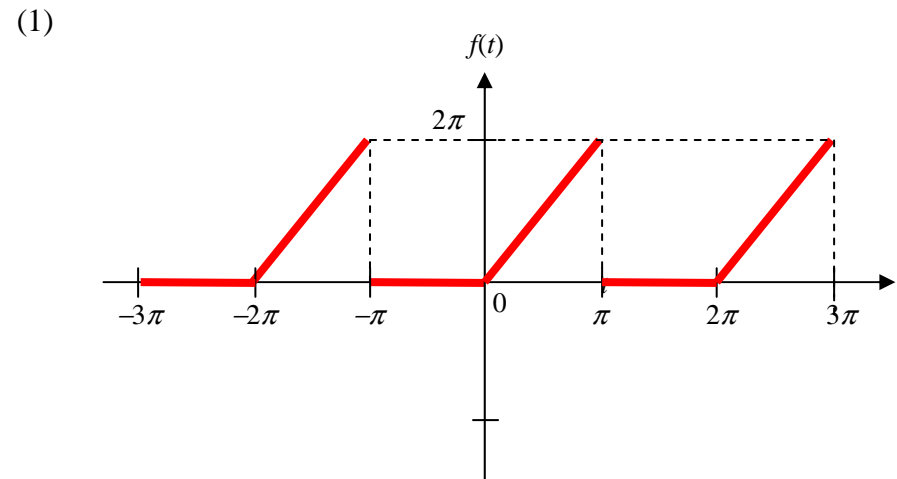
(3) $1 + j\sqrt{3} = 2\left(\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2}\right) = 2\left(\cos\frac{\pi}{3} + j\sin\frac{\pi}{3}\right) = 2e^{j\frac{\pi}{3}}$

(4) $f(t) = \cos\left(\omega t + \frac{\pi}{3}\right) + \cos\left(\omega t - \frac{\pi}{3}\right)$
 $= \operatorname{Re}\left[e^{j(\omega t + \frac{\pi}{3})} + e^{j(\omega t - \frac{\pi}{3})}\right] = \operatorname{Re}\left[e^{j\omega t}\left(e^{j\frac{\pi}{3}} + e^{-j\frac{\pi}{3}}\right)\right]$
 $= \operatorname{Re}\left[e^{j\omega t}\left(e^{j\frac{\pi}{3}} + e^{-j\frac{\pi}{3}}\right)\right] = \operatorname{Re}\left[e^{j\omega t}\left\{\left(\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2}\right) + \left(\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2}\right)\right\}\right]$
 $= \operatorname{Re}\left[e^{j\omega t}\right] = \cos \omega t$

(5) $f(t)\delta(t-t_0) = f(t_0)\delta(t-t_0)$ を利用して、
 $\frac{1}{4}\delta(t-3)$



[2]



(2) $a_0 = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(t) dt = \frac{1}{\pi} \left(\int_{-\pi}^0 0 \cdot dt + \int_0^{\pi} 2t \cdot dt \right) = \frac{1}{\pi} [t^2]_0^{\pi} = \pi$

(3) $a_n = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} 2t \cos(nt) dt = \frac{2}{\pi} \left\{ \frac{1}{n} [t \sin(nt)]_0^{\pi} - \frac{1}{n} \int_0^{\pi} 1 \cdot \sin(nt) dt \right\}$
 $= -\frac{2}{n\pi} \left[-\frac{1}{n} \cos(nt) \right]_0^{\pi} = \frac{2}{n^2\pi} (\cos(n\pi) - \cos 0) = 2 \left\{ \frac{(-1)^n - 1}{n^2\pi} \right\}$

(4) $b_n = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} 2t \sin(nt) dt = \frac{2}{\pi} \left\{ -\frac{1}{n} [t \cos(nt)]_0^{\pi} + \frac{1}{n} \int_0^{\pi} 1 \cdot \cos(nt) dt \right\}$
 $= \frac{2}{\pi} \left\{ \frac{\pi}{n} (-1)^{n+1} + \frac{1}{n^2} [\sin(n\pi)]_0^{\pi} \right\} = \frac{2(-1)^{n+1}}{n}$

(5) $f(t) = \frac{\pi}{2} + 2 \sum_{n=1}^{\infty} \left\{ \frac{(-1)^n - 1}{n^2\pi} \cos(nt) + \frac{(-1)^{n+1}}{n} \sin(nt) \right\}$
 $= \frac{\pi}{2} - \frac{4}{\pi} \left(\cos(t) + \frac{\cos(3t)}{3^2} + \frac{\cos(5t)}{5^2} + \dots \right) + 2 \left(\sin(t) - \frac{\sin(2t)}{2} + \frac{\sin(3t)}{3} - \dots \right)$

[3]

(1)

$$F(\omega) = \frac{1}{1+j\omega} + \frac{1}{1-j\omega} = \frac{2}{\omega^2+1}$$

(2)

$$I = \int_{-\infty}^{\infty} \exp(-2|t|) dt = 2 \int_0^{\infty} \exp(-2t) dt = \left[e^{-2t} \right]_0^{\infty} = 1$$

(3) パーシバルの定理より

$$\int_{-\infty}^{\infty} |e^{-|t|}|^2 dt = \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \left(\frac{2}{\omega^2+1} \right)^2 d\omega \quad \text{したがって、}$$

$$K = \int_{-\infty}^{\infty} \frac{d\omega}{(\omega^2+1)^2} = \frac{\pi}{2} \int_{-\infty}^{\infty} e^{-2|t|} dt = \frac{\pi}{2}$$

(4)

$$F[\exp(-|t|)] = \frac{2}{\omega^2+1}$$

$$F[F(t)] = 2\pi f(-\omega) \text{ より、 } F\left[\frac{2}{t^2+1}\right] = 2\pi \exp(-|\omega|)$$

$$\text{したがって、 } g(t) = \frac{1}{t^2+1} \text{ としたとき、 } G(\omega) = \pi \exp(-|\omega|)$$

[4]

$$(1) 2\sqrt{\log_e 2}$$

$$(2) \exp(-t^2) \exp\{-(t-\tau)^2\}$$

(3)

$$\begin{aligned} R(\tau) &= \int_{-\infty}^{\infty} \exp(-t^2) \exp\{-(t-\tau)^2\} dt = \exp(-\tau^2) \int_{-\infty}^{\infty} \exp(-2t^2 + 2t\tau) dt \\ &= \exp\left(-\frac{\tau^2}{2}\right) \int_{-\infty}^{\infty} \exp\left\{-2\left(t - \frac{\tau}{2}\right)^2\right\} dt = \sqrt{\frac{\pi}{2}} \exp\left(-\frac{\tau^2}{2}\right) \end{aligned}$$

[5]

$$(1) g(t) = \frac{1}{2} [f(t-\tau) + f(t-2\tau)]$$

(2)

$$\begin{aligned} G(\omega) &= \frac{1}{2} [F(\omega)e^{-j\tau\omega} + F(\omega)e^{-j2\tau\omega}] \\ &= \frac{F(\omega)}{2} [e^{-j\tau\omega} + e^{-j2\tau\omega}] \end{aligned}$$

(3)

$$H(\omega) = \frac{1}{2} [e^{-j\tau\omega} + e^{-j2\tau\omega}]$$

$$= \frac{e^{-j\frac{3\tau\omega}{2}}}{2} \left(e^{j\frac{\tau\omega}{2}} + e^{-j\frac{\tau\omega}{2}} \right) = e^{-j\frac{3\tau\omega}{2}} \cos \frac{\tau\omega}{2}$$

したがって、

$$|H(\omega)| = \left| e^{-j\frac{3\tau\omega}{2}} \cos \frac{\tau\omega}{2} \right|$$

$$= \left| \cos \frac{\tau\omega}{2} \right|$$

[6]

(1)

入力: $f(t) = 2u(t)$

出力: $g(t) = h(t) * f(t) = \int_{-\infty}^{\infty} [e^{-x}u(x)] 2u(t-x) dx = 2 \int_0^{\infty} e^{-x}u(t-x) dx$

$$u(t-x) = \begin{cases} 1 & t-x > 0 \Rightarrow x < t \\ 0 & t-x < 0 \Rightarrow x > t \end{cases}$$

$t < 0$ のとき $g(t) = 0$ より, $g(t)$ は $t > 0$ で値をもつので

$$g(t) = 2 \int_0^t e^{-x} dx u(t) = 2 [-e^{-x}]_0^t u(t) = 2(1 - e^{-t})u(t)$$

(2)

インパルス応答をフーリエ変換すると

$$H(\omega) = \int_{-\infty}^{\infty} e^{-t}u(t)e^{-j\omega t} dt = \int_0^{\infty} e^{-t}e^{-j\omega t} dt = \left[-\frac{1}{1+j\omega} e^{-(1+j\omega)t} \right]_0^{\infty}$$

$$= \frac{1}{1+j\omega} = \frac{1-j\omega}{1+\omega^2} = \frac{1}{\sqrt{1+\omega^2}} e^{-j \tan^{-1}(\omega/1)} = \frac{1}{\sqrt{1+\omega^2}} e^{j\theta}$$

ただし, $\theta = -\tan^{-1}(\omega)$

(3)

$$g(t) = H(2)e^{j2t} = \frac{1}{\sqrt{1+4}} e^{j\theta} e^{j2t} = \frac{1}{\sqrt{5}} e^{j(2t+\theta)} \quad \text{ここで, } \theta = -\tan^{-1}(2)$$

または

$$g(t) = H(2)e^{j2t} = \frac{1}{1+j2} e^{j2t} = \frac{1-j2}{1+4} = \frac{\sqrt{5}e^{-j \tan^{-1}(2/1)}}{5} e^{j2t} = \frac{1}{\sqrt{5}} e^{j(2t+\theta)}$$

ここで, $\theta = -\tan^{-1}(2)$

(4)

$$f(t) = 2 \cos(3t) = e^{j3t} + e^{-j3t}$$

線形システムであるから, 出力は個々の入力に対する出力の和になるので,

$$g(t) = H(3)e^{j3t} + H(-3)e^{-j3t} = \frac{1}{\sqrt{1+9}} e^{-j \tan^{-1}(3)} e^{j3t} + \frac{1}{\sqrt{1+9}} e^{j \tan^{-1}(3)} e^{-j3t}$$

$$= \frac{1}{\sqrt{10}} \left[e^{j(3t - \tan^{-1}(3))} + e^{-j(3t - \tan^{-1}(3))} \right] = \frac{2}{\sqrt{10}} \cos(3t - \tan^{-1}(3)) = \frac{2}{\sqrt{10}} \cos(3t + \theta)$$

ここで, $\theta = -\tan^{-1}(3)$

【別解】

$$f(t) = 2 \cos(3t) = e^{j3t} + e^{-j3t}$$

線形システムであるから, 出力は個々の入力に対する出力の和になるので,

$$g(t) = H(3)e^{j3t} + H(-3)e^{-j3t} = \frac{1}{1+j3} e^{j3t} + \frac{1}{1-j3} e^{-j3t} = \frac{1-j3}{10} e^{j3t} + \frac{1+j3}{10} e^{-j3t}$$

$$= \frac{e^{-j \tan^{-1}(3/1)}}{\sqrt{10}} e^{j3t} + \frac{e^{j \tan^{-1}(3/1)}}{\sqrt{10}} e^{-j3t} = \frac{1}{\sqrt{10}} \left[e^{j(3t+\theta)} + e^{-j(3t+\theta)} \right] = \frac{2}{\sqrt{10}} \cos(3t + \theta)$$

ここで, $\theta = -\tan^{-1}(3)$

[7]

(1)

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

$$(s^2 - 4s + 4)Y(s) = \frac{1}{s+1} + s - 3 = \frac{s^2 - 2s - 2}{s+1}$$

$$\therefore Y(s) = \frac{1}{(s+1)(s-2)^2} + \frac{s-3}{(s-2)^2} = \frac{s^2 - 2s - 2}{(s+1)(s-2)^2}$$

(2)

$$Y(s) = \frac{s^2 - 2s - 2}{(s+1)(s-2)^2} = \frac{A}{s+1} + \frac{B}{(s-2)^2} + \frac{C}{s-2}$$

$$A = (s+1)Y(s) \Big|_{s=-1} = \frac{s^2 - 2s - 2}{(s-2)^2} \Big|_{s=-1} = \frac{1}{9}$$

$$B = (s-2)^2 Y(s) \Big|_{s=2} = \frac{s^2 - 2s - 2}{(s+1)} \Big|_{s=2} = -\frac{2}{3}$$

$$C = (s-2)Y(s) + \frac{2}{3(s-2)} \Big|_{s=2}$$

$$= \frac{s^2 - 2s - 1}{(s+1)(s-2)} + \frac{2}{3(s-2)} \Big|_{s=2}$$

$$= \frac{3s^2 - 4s - 4}{3(s+1)(s-2)} \Big|_{s=2}$$

$$= \frac{(3s+2)(s-2)}{3(s+1)(s-2)} \Big|_{s=2}$$

$$= \frac{8}{9}$$

$$Y(s) = \frac{1}{9} \cdot \frac{1}{s+1} - \frac{2}{3} \cdot \frac{1}{(s-2)^2} + \frac{8}{9} \cdot \frac{1}{s-2}$$

(3)

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}[Y(s)] = \left(\frac{1}{9} e^{-t} - \frac{2}{3} t e^{2t} + \frac{8}{9} e^{2t} \right) u(t)$$