北九州工業高等専門学校

令和6年度 専攻科学力選抜試験 検査問題

II群

(機械力学,制御工学(古典制御))

(配 点) 100点 2 100点

(注意事項)

- 1. 問題は指示があるまで開かないこと。
- 2. 問題は本紙を除き4枚あるため、検査開始の合図のあとに枚数を確かめること。
- 3. 検査中に問題の印刷不鮮明、ページの落丁・乱丁及び解答用紙の汚れ等に気づいた場合、静かに手を高く上げて監督者に知らせること。
- 4. 解答用紙すべてに受験番号,氏名を記入すること。
- 5. 解答用紙のホッチキス留めは外さないこと。

(4 枚中 1 枚)

北九州工業高等専門学校 令和6年度 専攻科学力選抜試験 検査問題 II 群(機械力学,制御工学(古典制御))

- 1 次の機械力学に関する問いに答えなさい。(配点 100 点)
 - 問1 図1に示すように糸の巻き付けられた円板が、運動している。
 - (1) $x \ge \theta$ の関係式を示しなさい。
 - (2) 円板の慣性モーメントIをmとRを使って示しなさい。
 - (3) 自由度xに関する運動方程式を示しなさい。
 - (4) 自由度 θ に関する運動方程式を示しなさい。
 - (5) 円板の重心の加速度 \ddot{x} を求めなさい。
 - (6) 糸の張力 Tを求めなさい。

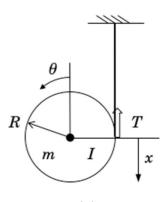
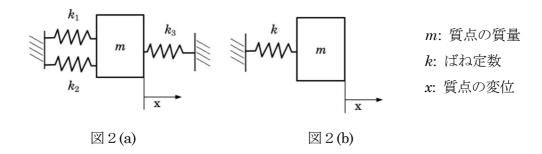


図 1

- m: 円板の質量
- R: 円板の半径
- I: 円板の慣性モーメント
- T: 糸の張力
- x: 円板の重心の変位
- θ: 円板の回転角
- g: 重力加速度(方向は x 方向)

北九州工業高等専門学校 令和6年度 専攻科学力選抜試験 検査問題 II 群(機械力学,制御工学(古典制御))

- 問2 図2に示すようにばねにつながった質量mの質点が、運動している。
 - (1) 図 2 (a)に示す 3 つのばねを図 2 (b)に示すように 1 つの等価ばね k とした場合, k を k_i (i=1,2,3) で示しなさい。
 - (2) 自由度xに関する運動方程式を示しなさい。
 - (3) 一般解xを示しなさい。
 - (4) 固有角振動数 ω_n を示しなさい。



(4 枚中 3 枚)

北九州工業高等専門学校 令和6年度 専攻科学力選抜試験 検査問題 II 群(機械力学,制御工学(古典制御))

- 2 次の制御工学(古典制御)に関する問いに答えなさい。(配点 100 点)
 - 問1 図3に示すようなフィードバック制御系がある。

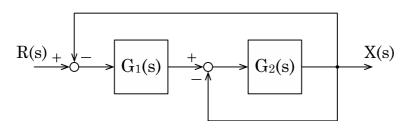


図3 フィードバック制御系

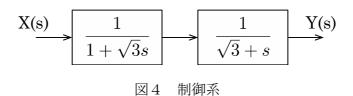
- (1) 伝達関数 X(s)/R(s) を求めなさい。
- (2) 伝達関数が次の式で表されるとき、フィードバック制御系の安定性をフルビッツの安定 判別法を用いて答えなさい。

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

(4 枚中 4 枚)

北九州工業高等専門学校 令和6年度 専攻科学力選抜試験 検査問題 II 群(機械力学,制御工学(古典制御))

問2 図4に示すような制御系がある。



(1) 制御系の入力として正弦波 $x(t) = \sin \omega t$ が入力されたとき、定常状態の応答の式 y(t) は、周波数伝達関数 $G(j\omega)$ のゲイン $|G(j\omega)|$ と位相 $\angle G(j\omega)$ を用いて次のように表すことができる。

$$y(t) = |G(j\omega)| \sin(\omega t + \angle G(j\omega))$$

この関係を利用して、図4の制御系に $x(t) = \sin t$ が入力されたときの定常状態の応答の式y(t) を求めなさい。

(2) 図4の制御系のベクトル軌跡 ($\omega = +0 \to +\infty$) が図5のように表される。ベクトル軌跡 の実軸との交点(a)、虚軸との交点(b)の座標を求めなさい。

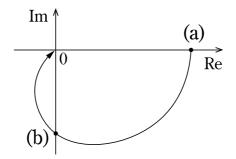


図5 図4の制御系のベクトル軌跡 ($\omega = +0 \rightarrow +\infty$)