

解答例

問 3

初期状態は全て零であるとする。第8回配布資料にあるように、インパルス応答は伝達関数を逆ラプラス変換したものであるから、インパルス応答  $g(t)$ ,  $h(t)$  をそれぞれラプラス変換すると

$$G(s) = \frac{3}{s+1}, \quad H(s) = \frac{2}{s+2} \quad (1)$$

を得る。直列結合すると,

$$G(s)H(s) = \frac{6}{(s+1)(s+2)} = \frac{6}{s+1} - \frac{6}{s+2} \quad (2)$$

を得る。直列結合された系のインパルス応答は、 $G(s)H(s)$  の逆ラプラス変換で表わされるので、インパルス応答を  $y_I(t)$  で表わすと,

$$y_I(t) = 6e^{-t} - 6e^{-2t} \quad (3)$$

を得る。また、ステップ応答は伝達関数に  $\frac{1}{s}$  をかけたものを逆ラプラス変換すればよい。

$$G(s)H(s)\frac{1}{s} = \frac{6}{s(s+1)(s+2)} = \frac{3}{s} - \frac{6}{s+1} + \frac{3}{s+2} \quad (4)$$

ステップ応答を  $y_S(t)$  で表わすと,

$$y_S(t) = 3 - 6e^{-t} + 3e^{-2t} \quad (5)$$

を得る。

次に状態方程式を求めよう。入出力関係は,

$$G(s)H(s) = \frac{6}{s^2 + 3s + 2} \implies \frac{d^2}{dt^2}y(t) + 3\frac{d}{dt}y(t) + 2y(t) = 6u(t) \quad (6)$$

となる。ここで  $x_1(t) = y(t)$ ,  $x_2(t) = \frac{d}{dt}y(t)$  と置くと、状態方程式の一つは

$$\frac{d}{dt}x_1(t) = x_2(t), \quad (7)$$

$$\frac{d}{dt}x_2(t) = -2x_1(t) - 3x_2(t) + 6u(t) \quad (8)$$

である。

状態方程式は無数の表現が可能であり、伝達関数  $G(s)$  のシステムの入力  $x_1$  を伝達関数  $H(s)$  の入力として表現すれば,

$$\frac{d}{dt}x_1(t) = -x_1(t) + 3u(t), \quad (9)$$

$$\frac{d}{dt}x_2(t) = 2x_1(t) - 2x_2(t) \quad (10)$$

