

大学院工学研究科博士前期課程

生産システム工学系専攻 機械ロボット工学コース
情報電子工学系専攻 共創情報学コースE系

入学試験 一般入試

*** 専門科目試験問題 ***

日 時：2024年8月27日（火） 13:00 - 15:00

試験科目：数学（線形代数，微分・積分，微分方程式）

- 注 意：(1)机上には，受験票，筆記用具，時計の他は置かないこと。
(2)問題ごとに解答用紙1枚を使用すること。
(3)各解答用紙には，白紙で出す場合も含めて「受験番号」を必ず記入すること。
(4)もし必要なら「裏に続く」と表に記入して，裏面に解答を続けて記入しても良い。
(5)試験終了後，白紙であっても解答用紙はすべて回収する。
(6)問題用紙と草案用紙は持ち帰ること。

数 学

1. 次の行列 A の固有値に対する固有ベクトルを求めよ.

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 4 & 4 \\ 1 & -3 & -4 \\ -1 & 2 & 3 \end{pmatrix}$$

2. 次の問いに答えよ.

(1) $z = \tan^{-1}(xy^2)$ のとき, $\frac{\partial z}{\partial x}$, $\frac{\partial z}{\partial y}$ を計算せよ.

(2) 次の定積分を計算せよ.

$$I_1 = \int_0^1 \frac{x(x+7)}{(x+2)^2(x^2+1)} dx$$

(3) $D: \{(x, y) : -1 \leq x \leq 1, -\sqrt{1-x^2} \leq y \leq \sqrt{1-x^2}\}$ により定義される領域を D として, 次の重積分を求めよ.

$$I_2 = \int \int_D \sqrt{1-x^2} dx dy$$

3. 次の微分方程式の一般解を求めよ.

$$\frac{d^2 y}{dx^2} - 3 \frac{dy}{dx} - 4y = e^x \cos 3x$$

大学院工学研究科博士前期課程

生産システム工学系専攻 機械ロボット工学コース
情報電子工学系専攻 共創情報学コース E 系

入学試験 一般入試

*** 専門科目試験問題 ***

日 時：2024年8月28日（水） 9：00 - 11：30

試験科目：熱力学，流体力学，材料力学，機械力学，制御工学
（5科目必須）

- 注 意：(1)机中には，受験票，筆記用具，時計の他は置かないこと。
(2)5科目の問題を全て解答すること。
(3)科目ごとに解答用紙1枚を使用すること。
(4)各解答用紙には，白紙で出す場合も含めて「受験番号」を必ず記入すること。
(5)もし必要なら「裏に続く」と表に記入して，裏面に解答を続けて記入しても良い。
(6)試験終了後，白紙であっても解答用紙はすべて回収する。
(7)問題用紙と草案用紙は持ち帰ること。

熱力学

1. 以下の問いに答えよ。ただし、作動流体は理想気体であり、有効数字を3桁とする。

- (1) ある作動流体 1.00 kg が圧力 150 kPa、容積 2.00 m³ の状態から、温度一定の条件で圧力 1.60 MPa、容積 0.300 m³ の状態に変化した。このときの比エンタルピー変化量 ($h_2 - h_1$) を求めよ。ただし、流体の内部エネルギーに変化がないものとする。
- (2) 7 m³ 入りの酸素ボンベが圧力 800 kPa、温度 300 K に保たれている。以下の問いに答えよ。
 - (a) ボンベ温度を 360 K にすると、圧力は何倍になるか求めよ。
 - (b) ボンベを冷却して、圧力 640 kPa にするためには、温度を何 K にする必要があるか求めよ。

2. 以下の問いに答えよ。

- (1) 理想気体の可逆断熱変化では、圧力 p 、比容積 v 、比熱比 κ とすると、 $pv^\kappa = \text{一定}$ の関係がある。同様に、比容積 v と温度 T との関係を記述せよ。
- (2) 高温熱源 T_1 、低温熱源 T_2 の間で動作するカルノー熱機関がある。カルノーサイクルの理論熱効率式 η_c を記述せよ。
- (3) オットーサイクルの理論熱効率式 η_o を比熱比 κ と圧縮比 ε を用いて記述せよ。

流体力学

1. 地面と水平に置かれている円管(直径 20 mm, 長さ 4 m)に液体(密度 900 kg/m³, 粘度 0.09 Pa·s)が流れている. 円管は真っ直ぐであり, 内壁は滑らかとする. 円管内の平均流速は 1 m/s であり, 流れは十分に発達した定常流とする. 以下の問いに答えよ. なお, 円周率を 3.14, 臨界レイノルズ数を 2300 とする.
- (1) 流量を求めよ.
 - (2) 管中心の流速を求めよ.
 - (3) 管摩擦係数を求めよ.
 - (4) 圧力損失を求めよ.
2. 3次元 (x - y - z 直交座標系) の流れに対するナビエ・ストークス方程式が次式で表されるとき, 以下の問いに答えよ. ここに, p は圧力, t は時間, u, v, w はそれぞれ, x, y, z 方向の流速, μ は粘度, ρ は密度である. なお, 体積力は考えない.
- (1) 非圧縮性流体の定常流れに対するナビエ・ストークス方程式を記せ.
 - (2) (1)で導いた式を, 次の無次元量を用いて無次元化せよ. $\bar{p} = p/(\rho U^2)$, $Re = \rho LU/\mu$, $\bar{u} = u/U$, $\bar{v} = v/U$, $\bar{w} = w/U$, $\bar{x} = x/L$, $\bar{y} = y/L$, $\bar{z} = z/L$.
なお, L は代表長さ, U は代表速度である.

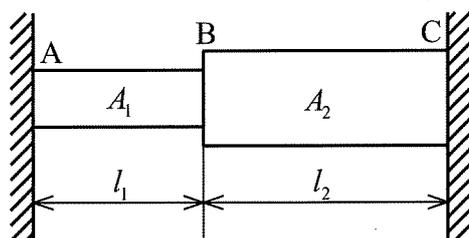
$$\begin{aligned} & \rho \left(\frac{\partial u}{\partial t} + u \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} + w \frac{\partial u}{\partial z} \right) \\ &= -\frac{\partial p}{\partial x} + \mu \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} \right) + \frac{\mu}{3} \frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial w}{\partial z} \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \rho \left(\frac{\partial v}{\partial t} + u \frac{\partial v}{\partial x} + v \frac{\partial v}{\partial y} + w \frac{\partial v}{\partial z} \right) \\ &= -\frac{\partial p}{\partial y} + \mu \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial z^2} \right) + \frac{\mu}{3} \frac{\partial}{\partial y} \left(\frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial w}{\partial z} \right) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} & \rho \left(\frac{\partial w}{\partial t} + u \frac{\partial w}{\partial x} + v \frac{\partial w}{\partial y} + w \frac{\partial w}{\partial z} \right) \\ &= -\frac{\partial p}{\partial z} + \mu \left(\frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial z^2} \right) + \frac{\mu}{3} \frac{\partial}{\partial z} \left(\frac{\partial u}{\partial x} + \frac{\partial v}{\partial y} + \frac{\partial w}{\partial z} \right) \end{aligned}$$

材 料 力 学

図に示すように、長さ l_1 、断面積 A_1 の部分 AB と、長さ l_2 、断面積 A_2 の部分 BC からなる段付棒の両端を温度 t_1 のとき剛体壁に固定した後、棒全体の温度を一様に t_2 ($t_2 > t_1$) に上昇させた。ただし、棒の縦弾性係数は E 、線膨張係数は α である。

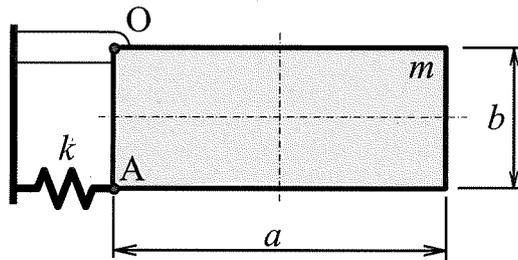


- (1) C 点の壁をなくしフリー（自由端）としたときの、温度上昇による AB 部分の伸び λ_1 と BC 部分の伸び λ_2 を求めよ。
- (2) 実際の C 点は固定されていて棒は伸びることができないので、温度の上昇により棒は壁からの反力を受ける。AB 部分が受ける反力を R_1 、BC 部分が受ける反力を R_2 とすると、 R_1 と R_2 にはどのような関係があるか。
- (3) 上記の反力による AB 部分の変形量 λ'_1 と BC 部分の変形量 λ'_2 を、 R_2 の関数として求めよ。
- (4) 段付棒の両端は剛体壁に固定されていることより、 R_2 を求めよ。
- (5) AB 部分と BC 部分の応力 σ_1 、 σ_2 を求めよ。

機 械 力 学

図のように質量 m 、長辺の長さ a 、短辺の長さ b の一様で薄い平板が、頂点 O で摩擦なくピン支持され、頂点 A においてばね定数 k のばねで壁面に接続されている。平板が面内で O 点まわりに微小振幅で自由振動する場合について、以下の問いに答えよ。ただし、重力は働かないものとする。

- (1) 平板の O 点まわりの慣性モーメントを J_0 として運動方程式を記述せよ (慣性モーメントは J_0 のままで良い。) 。
- (2) 平板の O 点まわりの慣性モーメント J_0 を求めよ (慣性モーメントの計算過程も示せ。) 。
- (3) 平板の固有振動数を求めよ。



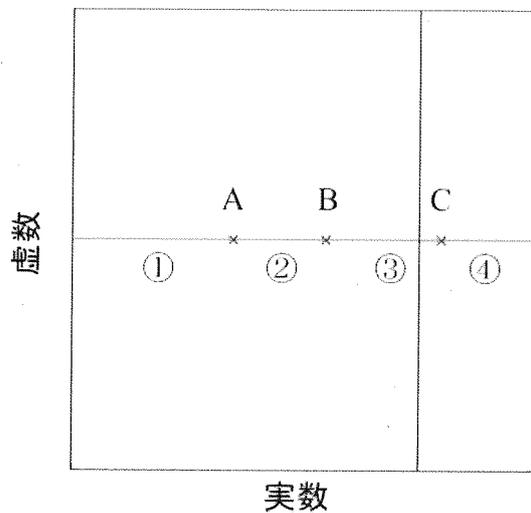
制 御 工 学

一巡伝達関数 $G(s)$ が次式で与えられる閉ループ系の根軌跡を，右下図の複素平面に描画したい．次の問いに答えよ．

$$G(s) = \frac{N(s)}{D(s)} = \frac{100}{(s+4)(s+8)(s-1)}$$

なお，根軌跡は定数 K を 0 から $+\infty$ に変化したときに，閉ループ系の特性方程式 $D(s) + KN(s) = 0$ の根 s が描く軌跡である．右下図中の横線は実軸，縦線は虚軸である．

- (1) A点，B点，C点は， $G(s)$ の極を表わす．各点の座標（複素数の値）をそれぞれ答えよ．
- (2) 実軸上の根軌跡は，①～④のどの区間であるか．2つ答えよ．
- (3) 根軌跡の3つの漸近線が，実軸となす角度をそれぞれ答えよ．
- (4) 漸近線が実軸と交わる点の座標を求めよ．
- (5) 以上から根軌跡の概形を描画せよ．



- なお，根軌跡が実軸を離れる分離点の座標はおよそ $-1 + j0$ である．
- (6) 次に示す文章が，(5)の根軌跡の説明として正しいか間違っているかを，(ア)～(オ)の記号ごとに答えよ．
 - (ア) K の値を無限大に近づけると，全ての根は無限遠点に至る
 - (イ) K の値をいくらにしても，閉ループ系は安定になることはない
 - (ウ) K の値がほとんど 0 であるとき，閉ループ系は不安定である
 - (エ) K の値がほとんど 0 であるとき，閉ループ系は振動的である
 - (オ) K の値をいくつにしても，閉ループ系は振動的にならない

数 学（線形代数）

行列の固有値，および固有値に対する固有ベクトルを理解しているか．また，これらを計算できるか．

数 学（微分積分）

- (1) $f(x, y)$ の関数に対して偏微分を計算できるか.
- (2) 分数の多項式で表された関数の定積分が計算できるか.
- (3) $D: \{(x, y)\}$ で定義された領域を D の重積分を計算できるか.

数 学（微分方程式）

微分方程式について理解し，一般解を求められるか．

受験番号	(解答例)	試験科目名	数学 1
------	-------	-------	------

固有値 $\lambda_1 = 1$, $\lambda_2 = -1$, $\lambda_3 = 2$

一般解 $X = \begin{pmatrix} 0 \\ -x_3 \\ x_3 \end{pmatrix}$ $\vec{v}_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$

一般解 $X = \begin{pmatrix} \frac{4}{5}x_3 \\ \frac{4}{5}x_3 \\ -\frac{8}{5}x_3 \\ x_3 \end{pmatrix}$ $\vec{v}_2 = \begin{pmatrix} \frac{4}{5} \\ \frac{4}{5} \\ -\frac{8}{5} \\ 1 \end{pmatrix}$

一般解 $X = \begin{pmatrix} -x_3 \\ -x_3 \\ x_3 \end{pmatrix}$ $\vec{v}_3 = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$

受験番号	(解答例)	試験科目名	数学 2
<p>(1)</p> $\frac{\partial z}{\partial x} = \frac{y^2}{1+x^2y^4}, \quad \frac{\partial z}{\partial y} = \frac{2xy}{1+x^2y^4}$ <p>(2)</p> $I_1 = \frac{3}{2} \log 2 - \log 3 - \frac{1}{3} + \frac{\pi}{4}$ <p>(3)</p> $I_2 = \frac{8}{3}$			

受験番号	(解答例)	試験科目名	数学 3
------	-------	-------	------

求める微分方程式の一般解は,

$$y = C_1 e^{-x} + C_2 e^{4x} - \frac{1}{78} e^x (\sin 3x + 5 \cos 3x) \quad (\text{ただし } C_1, C_2 \text{ は任意定数})$$

熱力学

1. 理想気体の状態変化を理解しているか. また, 基本的な諸量を正しく計算できるか.
2. 断熱変化の理論式や熱機関の基本法則を理解しているか.

流体力学

1. 管路内流れの基礎を理解しているか. また, 基本的な諸量を正しく計算できるか.
2. ナビエ・ストークス方程式を理解しているか. また, 無次元化の操作を正しく実行できるか.

材 料 力 学

- (1) 線膨張係数とそれによる熱変形を理解しているか.
- (2) 熱応力における壁反力, ならびに各点の内力を理解しているか.
- (3) 応力・ひずみの定義, ならびにフックの法則を理解しているか.
- (4) 不静定問題における変形の状態を理解しているか.
- (5) 求めた各式より応力が計算できるか.

機 械 力 学

- (1) 剛体の運動を理解しているか.
- (2) 剛体の運動の基本的物理量を理解しているか.
- (3) 1 自由度振動系の基本を理解しているか.

制 御 工 学

古典制御理論における，一巡伝達関数，閉ループ系の根軌跡，複素平面上の極配置などを理解しているか．それらに関する計算や根軌跡の描画ができるか．

受験番号	(解答例)	試験科目名	熱力学
<p>1.</p> <p>(1) 180kJ</p> <p>(2) (a)1.20 倍 (b)240K</p> <p>2.</p> <p>(1) $Tv^{\kappa-1} = \text{一定}$</p> <p>(2) $\eta_c = 1 - \frac{T_2}{T_1}$</p> <p>(3) $\eta_o = 1 - \frac{1}{\varepsilon^{\kappa-1}}$</p>			

受験番号	(解答例)	試験科目名	流体力学
------	-------	-------	-------------

1.

(1)

$$Q = \frac{\pi d^2}{4} u = \frac{3.14 \times 0.02^2}{4} \times 1 = 3.14 \times 10^{-4}$$

$$3.14 \times 10^{-4} \text{ m}^3/\text{s}$$

(2)

$Re = ud/\nu = 1 \times 0.02/(0.09/900) = 200$ より, $Re < 2300$ で層流であるから,

$$u_{max} = 2u_m = 2 \times 1 = 2$$

$$2 \text{ m/s}$$

(3) 流れは層流であるから,

$$\lambda = 64/Re = 64/200 = 0.32$$

$$0.32$$

(4)

$$\Delta p = \lambda \frac{L \rho u^2}{d} = 0.32 \times \frac{4}{0.02} \frac{900 \times 1^2}{2} = 2.88 \times 10^4$$

$$2.88 \times 10^4 \text{ Pa (28.8 kPa)}$$

2. (1) 密度一定, 時間項消去. また, 連続の式は,

$$\partial u/\partial x + \partial v/\partial y + \partial w/\partial z = 0$$

となるから,

$$\left. \begin{aligned} \rho \left(u \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} + w \frac{\partial u}{\partial z} \right) &= -\frac{\partial p}{\partial x} + \mu \left(\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial z^2} \right) \\ \rho \left(u \frac{\partial v}{\partial x} + v \frac{\partial v}{\partial y} + w \frac{\partial v}{\partial z} \right) &= -\frac{\partial p}{\partial y} + \mu \left(\frac{\partial^2 v}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 v}{\partial z^2} \right) \\ \rho \left(u \frac{\partial w}{\partial x} + v \frac{\partial w}{\partial y} + w \frac{\partial w}{\partial z} \right) &= -\frac{\partial p}{\partial z} + \mu \left(\frac{\partial^2 w}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 w}{\partial z^2} \right) \end{aligned} \right\}$$

(2) 無次元量を代入して

$$\left. \begin{aligned} \rho \frac{U^2}{L} \left(\bar{u} \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} + \bar{v} \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{y}} + \bar{w} \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{z}} \right) &= -\frac{\rho U^2}{L} \frac{\partial \bar{p}}{\partial \bar{x}} + \mu \frac{U}{L^2} \left(\frac{\partial^2 \bar{u}}{\partial \bar{x}^2} + \frac{\partial^2 \bar{u}}{\partial \bar{y}^2} + \frac{\partial^2 \bar{u}}{\partial \bar{z}^2} \right) \\ \rho \frac{U^2}{L} \left(\bar{u} \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} + \bar{v} \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{y}} + \bar{w} \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{z}} \right) &= -\frac{\rho U^2}{L} \frac{\partial \bar{p}}{\partial \bar{y}} + \mu \frac{U}{L^2} \left(\frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{x}^2} + \frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{y}^2} + \frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{z}^2} \right) \\ \rho \frac{U^2}{L} \left(\bar{u} \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{x}} + \bar{v} \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{y}} + \bar{w} \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{z}} \right) &= -\frac{\rho U^2}{L} \frac{\partial \bar{p}}{\partial \bar{z}} + \mu \frac{U}{L^2} \left(\frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2} + \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{y}^2} + \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{z}^2} \right) \end{aligned} \right\}$$

整理して,

$$\left. \begin{aligned} \bar{u} \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{x}} + \bar{v} \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{y}} + \bar{w} \frac{\partial \bar{u}}{\partial \bar{z}} &= -\frac{\partial \bar{p}}{\partial \bar{x}} + \frac{1}{Re} \left(\frac{\partial^2 \bar{u}}{\partial \bar{x}^2} + \frac{\partial^2 \bar{u}}{\partial \bar{y}^2} + \frac{\partial^2 \bar{u}}{\partial \bar{z}^2} \right) \\ \bar{u} \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{x}} + \bar{v} \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{y}} + \bar{w} \frac{\partial \bar{v}}{\partial \bar{z}} &= -\frac{\partial \bar{p}}{\partial \bar{y}} + \frac{1}{Re} \left(\frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{x}^2} + \frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{y}^2} + \frac{\partial^2 \bar{v}}{\partial \bar{z}^2} \right) \\ \bar{u} \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{x}} + \bar{v} \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{y}} + \bar{w} \frac{\partial \bar{w}}{\partial \bar{z}} &= -\frac{\partial \bar{p}}{\partial \bar{z}} + \frac{1}{Re} \left(\frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{x}^2} + \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{y}^2} + \frac{\partial^2 \bar{w}}{\partial \bar{z}^2} \right) \end{aligned} \right\}$$

受験番号	(解答例)	試験科目名	材料力学
<p>(1)</p> $\lambda_1 = \alpha(t_2 - t_1)l_1, \quad \lambda_2 = \alpha(t_2 - t_1)l_2$ <p>(2)</p> $R_1 = R_2$ <p>(3)</p> $\lambda'_1 = \frac{R_2 l_1}{A_1 E}, \quad \lambda'_2 = \frac{R_2 l_2}{A_2 E}$ <p>(4)</p> $R_2 = -\frac{\alpha E A_1 A_2 (t_2 - t_1)(l_1 + l_2)}{A_1 l_2 + A_2 l_1}$ <p>(5)</p> $\sigma_1 = -\frac{\alpha E A_2 (t_2 - t_1)(l_1 + l_2)}{A_1 l_2 + A_2 l_1}, \quad \sigma_2 = -\frac{\alpha E A_1 (t_2 - t_1)(l_1 + l_2)}{A_1 l_2 + A_2 l_1}$			

受験番号	(解答例)	試験科目名	機械力学
------	-------	-------	-------------

(1) 運動方程式は,

$$J_0 \ddot{\theta} + kb^2 \theta = 0$$

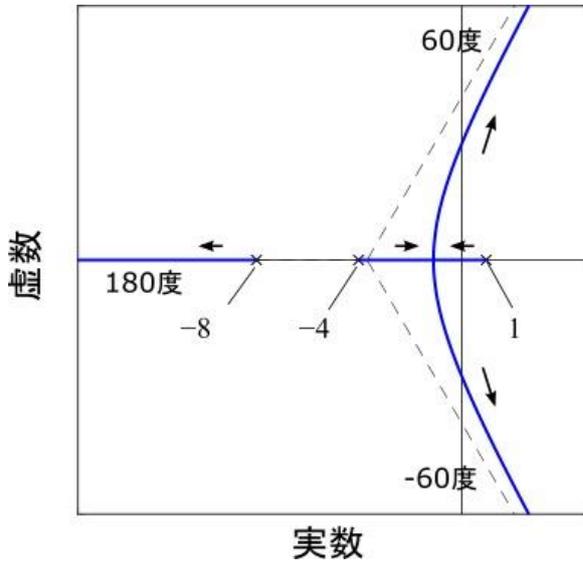
(2) O点まわりの慣性モーメントは $J_0 = \frac{1}{3}m(a^2 + b^2)$

(3) 固有振動数は,

$$f_n = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{3kb^2}{m(a^2 + b^2)}} \text{ [Hz]}$$

受験番号	(解答例)	試験科目名	制御工学
------	-------	-------	------

- (1) A: $(-8, j0)$, B: $(-4, j0)$, C: $(1, j0)$
 (2) 根軌跡となるのは①と③
 (3) -60 度, -180 度, -300 度 (360度ずつ違う角度も可)
 (4) $-\frac{11}{3}$
 (5) 根軌跡は下図のとおり



- (6) 正しいのは (ア) (ウ). 間違っているのは (イ) (エ) (オ).