

## 第7回復習用問題の解答

### 問題1.

(1)  $|1 + \sqrt{3}i| = \sqrt{1^2 + (\sqrt{3})^2} = 2$

偏角  $\theta$  は  $\cos\theta = \frac{1}{2}$ ,  $\sin\theta = \frac{\sqrt{3}}{2}$  を満たす。

$-\pi < \theta \leq \pi$  の範囲で  $\theta = \frac{\pi}{3}$

よって  $1 + \sqrt{3}i = 2\left(\cos\frac{\pi}{3} + i\sin\frac{\pi}{3}\right)$

(2)  $|2i| = \sqrt{0^2 + 2^2} = 2$

偏角  $\theta$  は  $\cos\theta = 0$ ,  $\sin\theta = 1$  を満たす。

$-\pi < \theta \leq \pi$  の範囲で  $\theta = \frac{\pi}{2}$

よって  $2i = 2\left(\cos\frac{\pi}{2} + i\sin\frac{\pi}{2}\right)$

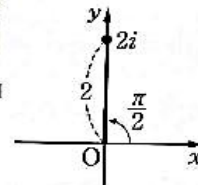
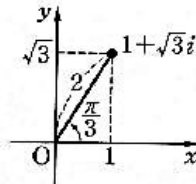
(3)  $|\cos\alpha - i\sin\alpha| = \sqrt{(\cos\alpha)^2 + (-\sin\alpha)^2} = 1$

偏角  $\theta$  は

$\cos\theta = \cos\alpha = \cos(-\alpha)$ ,  $\sin\theta = -\sin\alpha = \sin(-\alpha)$

を満たし,  $-\pi < -\alpha \leq \pi$  であるから  $\theta = -\alpha$

よって  $\cos\alpha - i\sin\alpha = \cos(-\alpha) + i\sin(-\alpha)$



$\cos\alpha - i\sin\alpha$  の絶対値は 1 である。

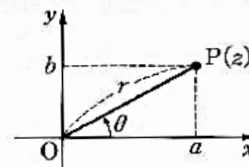
$0 < \alpha < \frac{\pi}{2}$  より

### POINT (複素数の極形式)

0でない複素数  $z = a + bi$  ( $a, b$  は実数) に対して

(1) 絶対値は  $|z| = r = \sqrt{a^2 + b^2}$

(2) 偏角  $\arg z = \theta$  は  $\cos\theta = \frac{a}{r}$ ,  $\sin\theta = \frac{b}{r}$  を満たす角である。



問題2.

$$z_1 = 1 + i = \sqrt{2} \left( \frac{1}{\sqrt{2}} + \frac{1}{\sqrt{2}} i \right) = \sqrt{2} \left( \cos \frac{\pi}{4} + i \sin \frac{\pi}{4} \right)$$

$$z_2 = \sqrt{3} + i = 2 \left( \frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{1}{2} i \right) = 2 \left( \cos \frac{\pi}{6} + i \sin \frac{\pi}{6} \right)$$

よって  $|z_1| = \sqrt{2}$ ,  $|z_2| = 2$ ,  $\arg z_1 = \frac{\pi}{4}$ ,  $\arg z_2 = \frac{\pi}{6}$

(1)  $|\alpha| = |z_1 z_2| = |z_1| |z_2| = 2\sqrt{2}$

$$\arg \alpha = \arg(z_1 z_2) = \arg z_1 + \arg z_2 = \frac{\pi}{4} + \frac{\pi}{6} = \frac{5}{12} \pi$$

よって  $\alpha = 2\sqrt{2} \left( \cos \frac{5}{12} \pi + i \sin \frac{5}{12} \pi \right)$

(2)  $|\beta| = \left| \frac{z_1}{z_2} \right| = \frac{|z_1|}{|z_2|} = \frac{\sqrt{2}}{2}$

$$\arg \beta = \arg \left( \frac{z_1}{z_2} \right) = \arg z_1 - \arg z_2 = \frac{\pi}{4} - \frac{\pi}{6} = \frac{\pi}{12}$$

よって  $\beta = \frac{\sqrt{2}}{2} \left( \cos \frac{\pi}{12} + i \sin \frac{\pi}{12} \right)$

$$|z_1| = \sqrt{1^2 + 1^2} = \sqrt{2}$$

$$|z_2| = \sqrt{(\sqrt{3})^2 + 1^2} = 2$$

2つの複素数  $z_1, z_2$  の積  $z_1 z_2$  の  
絶対値は  $|z_1| |z_2|$   
偏角は  $\arg z_1 + \arg z_2$

2つの複素数  $z_1, z_2$  の商  $\frac{z_1}{z_2}$  の  
絶対値は  $\frac{|z_1|}{|z_2|}$   
偏角は  $\arg z_1 - \arg z_2$

**POINT (極形式で表された2つの複素数の積と商)**

$$z_1 = r_1(\cos \theta_1 + i \sin \theta_1), \quad z_2 = r_2(\cos \theta_2 + i \sin \theta_2) \quad (z_1 \neq 0, \quad z_2 \neq 0) \quad \text{のとき}$$

$$z_1 z_2 = r_1 r_2 \{ \cos(\theta_1 + \theta_2) + i \sin(\theta_1 + \theta_2) \}, \quad \frac{z_1}{z_2} = \frac{r_1}{r_2} \{ \cos(\theta_1 - \theta_2) + i \sin(\theta_1 - \theta_2) \}$$

問題3. 正弦波状に周期的に変化する電流と電圧は、それぞれの実効値を半径とする円に投影した点のベクトルによって表すと便利である。これを交流の複素数表示という。複素数表示した電流と電圧はドット"·"を上につけし、それぞれ  $\dot{I}$ ,  $\dot{E}$  と表し、共役な複素数はバー"-"を上につけて表す。

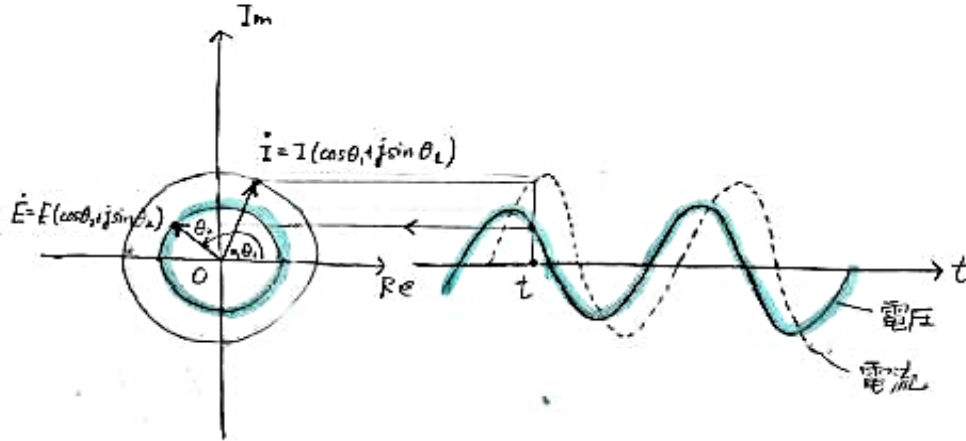
いま、電流の実効値を  $I$ 、位相を  $\theta_1$ 、電圧の実効値を  $E$ 、位相を  $\theta_2$  とすると、極形式は

$$\dot{I} = I(\cos \theta_1 + j \sin \theta_1)$$

$$\dot{E} = E(\cos \theta_2 + j \sin \theta_2)$$

と書くことができる。

力率角が電圧に対する電流の位相の進みまたは、遅れであることを注意すると、有効電力  $P$  と無効電力  $Q$  はそれぞれ  $\dot{I}\dot{E}$  の実部と虚部であることを確認しなさい。



上図のように電圧、電流を複素表示すると、位相差が力率角  $\phi$  であるので

$$\phi = \theta_2 - \theta_1$$

したがって、有効電力  $P = IV \cos \phi = IV \cos (\theta_2 - \theta_1)$

$$\text{無効電力 } Q = IV \sin \phi = IV \sin (\theta_2 - \theta_1)$$

一方、

$$\overline{\dot{I}} \dot{E} = I(\cos \theta_1 - j \sin \theta_1) \times E(\cos \theta_2 + j \sin \theta_2)$$

$$= IE \left\{ \underbrace{\cos(-\theta_1) + j \sin(-\theta_1)}_{\text{共役}} \right\} (\cos \theta_2 + j \sin \theta_2)$$

$$\text{①式} \quad \cos(-\theta) = \cos \theta, \quad \sin(-\theta) = -\sin \theta$$

$$= IE \{ \cos(\theta_2 - \theta_1) + j \sin(\theta_2 - \theta_1) \} \leftarrow \text{積 = 拡大回転}$$

$$= P + jQ \quad \text{終了}$$

② 遅れ無効電力を負とするとき、  
複素電力は  $\dot{I}\dot{E}$  で表す

問題4.

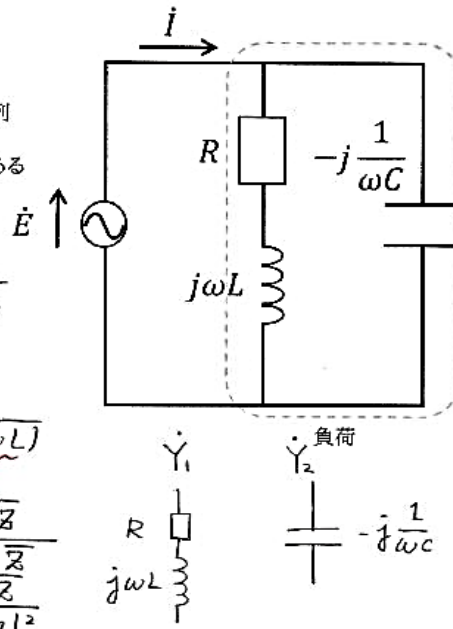
右図のように抵抗、コイル、コンデンサを直並列に接続した負荷がある。  
電源側から見たときにこの負荷の力率が1であるとき、コンデンサの静電容量Cを $\omega$ 、R、Lを用いて求めなさい。

並列部分を2つに分けて、RとLを含むアドミタンスを $\dot{Y}_1$ 、Cを含むアドミタンスを $\dot{Y}_2$ とすると、

$$\dot{Y}_1 = \frac{1}{R + j\omega L} = \frac{R - j\omega L}{(R + j\omega L)(R - j\omega L)}$$

$\xrightarrow{\text{分母の実数化}} \frac{1}{Z} = \frac{\bar{Z}}{Z\bar{Z}} = \frac{\bar{Z}}{|Z|^2}$

$$= \frac{R - j\omega L}{R^2 + (\omega L)^2}$$



$$\dot{Y}_2 = j\omega C$$

$\dot{I} = (\dot{Y}_1 + \dot{Y}_2)\dot{E}$ であるから、 $\dot{I}$ と $\dot{E}$ が同位相、つまり $\dot{Y}_1 + \dot{Y}_2$ の虚部=0となるとき力率は1となる。

したがって、

$$\text{Im}(\dot{Y}_1 + \dot{Y}_2) = \frac{-\omega L}{R^2 + (\omega L)^2} + \omega C = 0$$

ゆえに、静電容量  $C = \frac{L}{R^2 + (\omega L)^2}$

問題5. 時間を $t$ 、入力変数を $u(t)$ 、出力変数を $y(t)$ 、そしてゲインを $\tau, K$ とする。  
1次遅れ系の微分方程式

$$\tau \frac{dy}{dt} + y(t) = Ku(t)$$

の伝達関数 $G(s)$ はラプラス変換をすることで、

$$G(s) = \frac{K}{\tau s + 1}$$

と求めることができる。 $s=j\omega$ とすると、周波数伝達関数 $G(j\omega)$ が得られる。  
周波数伝達関数に対して、ゲイン  $g = 20 \log_{10}|G(j\omega)|$  と位相  $\phi = \tan^{-1} \frac{\text{Im}(G(j\omega))}{\text{Re}(G(j\omega))}$

を計算することで、入力値に対する出力値の振幅の大きさ、応答のずれ(遅れまたは進み)を理解することができる。

いま、時定数 $\tau=1$ 、ゲイン $K=1$ として、下記の周波数伝達関数 $G(j\omega)$ のゲイン $g$ を片対数目盛に沿って、また位相特性 $\phi$ を横軸を各周波数 $\omega$ として図示しなさい。

$$\text{周波数伝達関数 } G(j\omega) = \frac{1}{j\omega + 1}$$

$$\begin{aligned} \text{ゲイン } g &= 20 \log_{10}|G(j\omega)| = 20 \log_{10} \frac{1}{\sqrt{1+\omega^2}} = -20 \log_{10} \sqrt{1+\omega^2} \\ &= -10 \log_{10}(1+\omega^2) \text{ [dB]} \end{aligned}$$

$$\text{位相特性 } \phi = \tan^{-1} \frac{\text{Im}(G(j\omega))}{\text{Re}(G(j\omega))} = \tan^{-1}(-\omega) = -\tan^{-1} \omega \text{ [rad]}$$

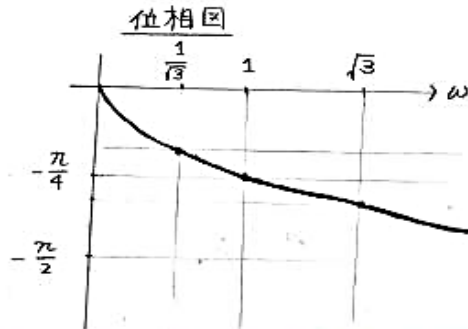
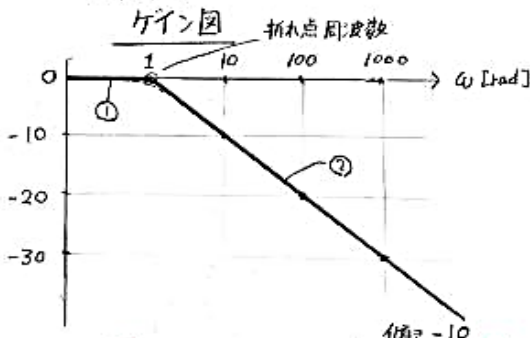
ヒント:ゲイン特性の図の折れ点は  $\omega^2 = 1$  を満たす $\omega$ となる

$$\omega < 1 \text{ のとき、 } \omega^2 \approx 0 \text{ とすれば } g \approx -10 \log_{10} 1 = 0 \text{ [dB]} \quad \textcircled{1}$$

$$\omega > 1 \text{ のとき、 } \omega^2 \gg 1 \text{ とすれば } g \approx -10 \log_{10} \omega^2 = -20 \log_{10} \omega \text{ [dB]} \quad \textcircled{2}$$

また、 $\phi = -\tan^{-1} \omega$  より、 $\omega = -\tan \phi$  となる。

よって、位相図は  $\omega = -\tan \phi$  の逆関数となる。



③ 上図より、 $\omega=1$ を境にゲインが著しく減少し、入力に対して出力が追従できなくなる  
ことが分かる。また、入力に対して出力の応答が遅れるため1次遅れ系と呼ばれる