

九州工業大学大学院 工学府 博士前期課程

工学専攻 分野3（知能制御工学コース）入学試験問題

2024

応用数学

問題【1】～【8】はすべて選択問題である。これらの中から5題選んで解答せよ。なお、解答用紙は必ず5題分提出すること。

【1】2次形式で表される関数

$$f(x_1, x_2, x_3) = 2x_1^2 + 3x_2^2 - 2x_1x_3 + 2x_3^2$$

は、ベクトル  $\mathbf{x} = [x_1 \ x_2 \ x_3]^T$  とおくとき、実対称行列  $A \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$  を用いて

$$f(\mathbf{x}) = \mathbf{x}^T A \mathbf{x}$$

と表現できる。

(1) 行列  $A$  を答えよ。

(2) 行列  $A$  の固有値を求めよ。

(3) ベクトル  $\mathbf{z} = [z_1 \ z_2 \ z_3]^T$  として、正規直交行列  $U \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$  を用いて

$$\mathbf{x} = U\mathbf{z}$$

と変換することで  $f(\mathbf{x})$  を2次形式の標準形

$$g(z_1, z_2, z_3) = az_1^2 + bz_2^2 + cz_3^2$$

の形に変換できる。行列  $U$  を求め、 $g(\mathbf{z})$  を答えよ。

【2】 $t$  の関数のラプラス変換に関して、以下の問い合わせに答えよ。ただし、関数はすべてラプラス変換可能であるとし、また、 $t < 0$  のとき関数の値は零とする。

- (1)  $x(t)$  のラプラス変換が  $X(s)$  のとき、 $x(t - L)$  のラプラス変換が  $e^{-Ls}X(s)$  となることを証明せよ。ただし、 $L > 0$  である。
- (2) つぎの関数のラプラス変換を求めよ。

$$f(t) = \begin{cases} \sin t & (0 \leq t \leq \pi) \\ 0 & (\pi < t) \end{cases} \quad (2-1)$$

- (3) つぎの関数のラプラス変換を求めよ。

$$g(t) = |\sin t| \quad (2-2)$$

【3】図3-1に示すように、幾何ベクトル空間  $\mathbf{R}^3((a, b, c) \in \mathbf{R}^3)$ において、  
 $\overrightarrow{OA} = \mathbf{a}$ ,  $\overrightarrow{OB} = \mathbf{b}$ ,  $\overrightarrow{OC} = \mathbf{c}$ , また、 $\mathbf{a}$ と $\mathbf{b}$ のなす角を $\theta(0 \leq \theta \leq \pi)$ とするとき、以下の問いに答えよ。

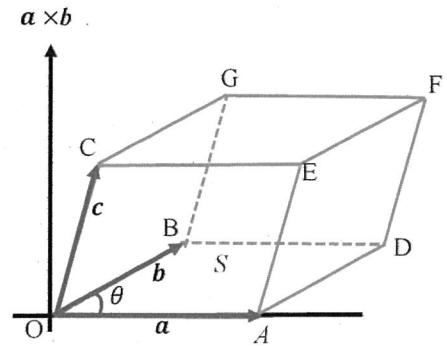
- (1)  $\overrightarrow{OA}$ ,  $\overrightarrow{OB}$ を2辺とする平行四辺形 OADB の面積  $S$  は次式で与えられるこ  
とを示せ。

$$S = \|\mathbf{a} \times \mathbf{b}\| = \sqrt{\|\mathbf{a}\|^2 \|\mathbf{b}\|^2 - (\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})^2}$$

ただし、 $\|\cdot\|$ はベクトルの大きさである。

- (2)  $\mathbf{R}^3$ の正規直交基底を $\langle \mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2, \mathbf{u}_3 \rangle$ ,  $\mathbf{a}, \mathbf{b}$ の

成分をそれぞれ  $\begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{bmatrix}$ ,  $\begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix}$  とする。



$\mathbf{a} \times \mathbf{b}$  を次式で表すとき、行列  $X, Y, Z$  を求めよ。

図3-1 平行六面体

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b} = X\mathbf{u}_1 + Y\mathbf{u}_2 + Z\mathbf{u}_3 = \begin{bmatrix} \det X \\ \det Y \\ \det Z \end{bmatrix}$$

- (3) 平行六面体 OADB-CEFG において、 $\mathbf{c}$ の成分を  $\begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{bmatrix}$  とする。この平行六

面体の体積  $V_6$  を次式で表すとき、 $k_i(i=1, 2, 3)$ および行列  $P, Q, R$  を求めよ。

$$V_6 = |(\mathbf{a} \times \mathbf{b}) \cdot \mathbf{c}| = k_1 \det P + k_2 \det Q + k_3 \det R$$

- (4)  $\mathbf{a} = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix}$ ,  $\mathbf{b} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -2 \end{bmatrix}$ ,  $\mathbf{c} = \begin{bmatrix} -1 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix}$  のとき、 $V_6$  を求めよ。

【4】 数列  $\{a_n\}$  について、初項  $a_1$  から第  $n$  項  $a_n$  までの和  $S_n$  が

$$S_n = \left( a_n + \frac{1}{4} \right)^2$$

であるとする。以下の問いに答えよ。

(1) 初項  $a_1$  を求めよ。

ヒント :  $S_n = a_1 + a_2 + \cdots + a_n$  なので、 $S_1 = a_1$  である。

(2)  $\{a_n\}$  はすべて正であるとする。 $\{a_n\}$  の一般項を求めよ。

ヒント :  $S_{n+1} - S_n = a_{n+1}$  である。

(3)  $a_1$  から  $a_{100}$  までのうち、 $a_{100}$  のみが正でないとする。 $a_{100}$  を求めよ。

(4)  $a_1$  から  $a_{100}$  までのうち、 $a_1$  と  $a_{100}$  以外のどれかひとつのみが正でないとする。 $a_{100}$  を求めよ。

【5】  $v \in \mathbb{R}^n$ ,  $b \in \mathbb{R}^m$ ,  $A \in \mathbb{R}^{m \times n}$  ( $n$ ,  $m$ は正定数)とする。つぎの評価関数

$$f(v) = \|Av - b\|^2 \quad \cdots \quad (5-1)$$

を最小にする  $v$  は、 $A^T A$ が正則であるとき

$$v = (A^T A)^{-1} A^T b \quad \cdots \quad (5-2)$$

である。ただし、 $\|a\|$  はベクトル  $a$  の長さを表わす。

(1) 式(5-1)を最小にする  $v$  が式(5-2)であることを示せ。

(2) 表 5-1 に示すデータ  $(x_k, y_k)$  ( $k = 1, 2, 3$ ) に対して、

$$\sum_{k=1}^3 |y(x_k) - y_k|^2$$

を最小にする近似直線  $y(x) = \alpha x + \beta$  を、式(5-2)を用いて求めよ。

表 5-1

$x_k$	$y_k$
-1	-2
0	1
1	2

## 【6】

- (1) 任意のベクトル  $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in R^n$  と任意の定数  $\alpha > 0$  に関して、次式が成り立つことを証明せよ。

$$2\mathbf{x}^T \mathbf{y} \leq \alpha \mathbf{x}^T \mathbf{x} + \frac{1}{\alpha} \mathbf{y}^T \mathbf{y}$$

- (2) つぎの関数が、任意のベクトル  $\mathbf{x} = [x_1 \ x_2 \ x_3]^T \neq [0 \ 0 \ 0]^T$  に対して零以上となることを示せ。

$$J = 2x_1^2 + 2x_1x_2 + 5x_2^2 + 2x_1x_3 + x_3^2 - 2x_2x_3$$

- (3) 正定行列  $P \in R^{n \times n}$  の最大固有値は  $\lambda_{\max}[P] = 5$  であり、最小固有値は  $\lambda_{\min}[P] = 2$  であるものとする。このとき、行列  $F = \alpha P - I$  が負定行列となる  $\alpha > 0$  の値を一つ求めよ。なお、 $I$  は単位行列である。

【7】以下の問い合わせに答えよ.

- (1) 確率変数  $X, Y$  に対し,

$$E(X+Y) = E(X) + E(Y) = \mu_X + \mu_Y$$

であることを示せ. ただし,  $E$  および  $\mu$  は期待値 (平均値) である.

- (2) 二つのサイコロを投げたときの確率変数  $X$  を, 二つのサイコロの出る目の数の合計とする. このときの確率変数  $X$  とそれぞれの確率を求めよ.
- (3) 一つのサイコロ投げにおいて, 出る目の数を確率変数  $Z$  としたときの期待値  $E(Z)$  を求めよ.
- (4) ある工場で生産した 10 個の部品中 3 個が不良品だとする. この生産品から 3 個の部品を非復元抽出したとき, すべてが不良品でない事情  $A$  の確率を求めよ.

【8】ベクトル  $\mathbf{x}(t) = [x_1(t) \ x_2(t)]^T$  の微分方程式

$$\frac{d}{dt} \mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \mathbf{x}(t) + \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix} \quad (t \geq 0) \quad (8-1)$$

に関する以下の問いに答えよ。ただし、 $\mathbf{x}(0) = [-2 \ 4]^T$  とする。

(1) (8-1) 式の解  $\mathbf{x}(t)$  を求めよ。

(2) (8-1) 式とベクトル  $\mathbf{z}(t) = [z_1(t) \ z_2(t)]^T$  の微分方程式

$$\frac{d}{dt} \mathbf{z}(t) = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \mathbf{z}(t) + \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (t \geq 0) \quad (8-2)$$

には、2次元正則行列  $H$  による

$$\mathbf{x}(t) = H\mathbf{z}(t) \quad (8-3)$$

の関係がある。 $H$  を求めよ。