

# 25年度一次電気電子問題略解

計算問題中心

## 問題分野と正解番号

Ⅲ-1①	マクスウエルの方程式穴埋め
Ⅲ-2④	導体平面に向き合う電荷による電界
Ⅲ-3③	ビオサバールの法則
Ⅲ-4②	電荷をもつ球による電界
Ⅲ-5④	消費電力が最大になる抵抗値
Ⅲ-6③	電流源、電圧源のある回路の電流計算
Ⅲ-7④	合成抵抗から電流計算
Ⅲ-8④	合成抵抗から電流計算
Ⅲ-9①	過渡現象
Ⅲ-10④	過渡現象
Ⅲ-11④	理想回路素子の交流課電時の特性
Ⅲ-12④	過渡現象
Ⅲ-13②	短絡容量計算
Ⅲ-14③	火力冷却水の流量計算
Ⅲ-15②	制動巻線の効果
Ⅲ-16①	電動機の電流
Ⅲ-17⑤	直流分巻電動機
Ⅲ-18⑤	単相サイリスタブリッジ

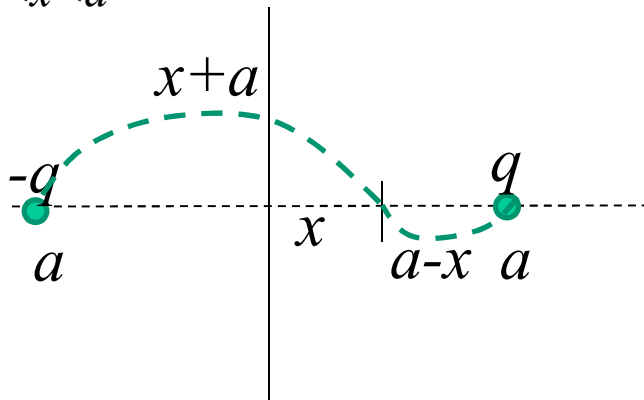
Ⅲ-19①	DC-DCコンバーター（チョッパ）
Ⅲ-20⑤	伝達関数の周波数特性
Ⅲ-21④	伝達関数単位ステップ応答
Ⅲ-22④	オペアンプ
Ⅲ-23⑤	理想オペアンプの特性
Ⅲ-24③	論理式の簡単化
Ⅲ-25④	スタティックC-MOS
Ⅲ-26⑤	信号の瞬時復号可能性＋平均符号長
Ⅲ-27⑤	パリティ検査
Ⅲ-28①	AD変換記述の穴埋め
Ⅲ-29③	z 変換
Ⅲ-30⑤	離散フーリエ変換の計算
Ⅲ-31③	インターネットプロトコル
Ⅲ-32④	無線変調方式
Ⅲ-33①	pMOSトランジスタ
Ⅲ-34②	MOS記述の正誤
Ⅲ-35②	ビル蓄電池設備計画

### Ⅲ-1 ①

ア閉曲面、イ電荷、ウ比例

### Ⅲ-2 ④

$0 < x < a$

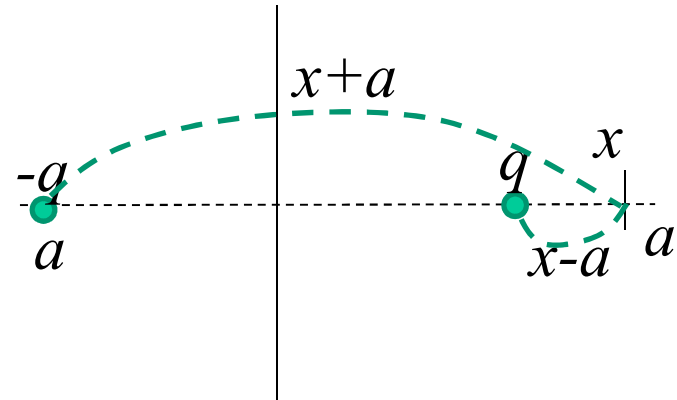


$0 < x < a$

$$|E_x| = \left| \frac{-q}{4\pi\epsilon(x+a)^2} - \frac{q}{4\pi\epsilon(a-x)^2} \right|$$

$$= \frac{q}{4\pi\epsilon(x+a)^2} + \frac{q}{4\pi\epsilon(x-a)^2}$$

$x > a$

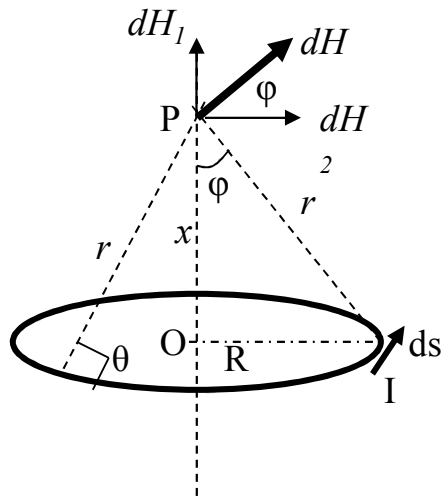


$x > a$

$$|E_x| = \left| \frac{-q}{4\pi\epsilon(x+a)^2} + \frac{q}{4\pi\epsilon(x-a)^2} \right|$$

$$= \frac{-q}{4\pi\epsilon(x+a)^2} + \frac{q}{4\pi\epsilon(x-a)^2}$$

III-3 ③



$$dB = \frac{\mu}{4\pi} \frac{Ids}{r^2} \sin \theta$$

$$\theta = 90^\circ$$

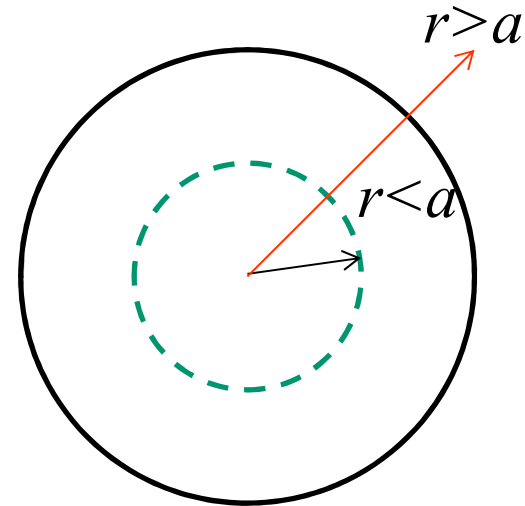
$$\oint ds = R \oint d\phi = 2\pi R$$

$$B = 2\pi R \frac{\mu I}{4\pi r^2} \sin \phi$$

$$= \frac{\mu I}{2} \frac{R}{r^2} \frac{R}{r} = \frac{\mu I R^2}{2r^3}$$

$$= \frac{\mu I R^2}{2(x^2 + R^2)^{\frac{3}{2}}}$$

III-4 ②



$$a < r$$

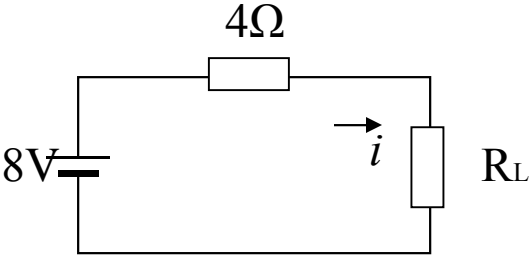
$$4\pi r^2 D = Q \rightarrow E = \frac{D}{\epsilon_0} = \frac{Q}{4\pi \epsilon_0 r^2}$$

$$r < a$$

上記で  $Q \rightarrow \frac{Qr^3}{a^3}$  とすればよいから、

$$E = \frac{Q}{4\pi \epsilon_0 r^2} \frac{r^3}{a^3} = \frac{Qr}{4\pi \epsilon_0 a^3}$$

III-5 ④



別解  
 負荷抵抗 = 内部抵抗  
 のときに最大になる  
 ので、 $R_L = 4[\Omega]$

$$i = \frac{8}{4 + R_L},$$

$$P_L = i^2 R_L = \left( \frac{8}{4 + R_L} \right)^2 R_L$$

$$= \frac{64 R_L}{16 + 8 R_L + R_L^2}$$

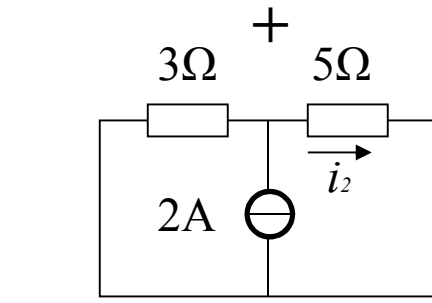
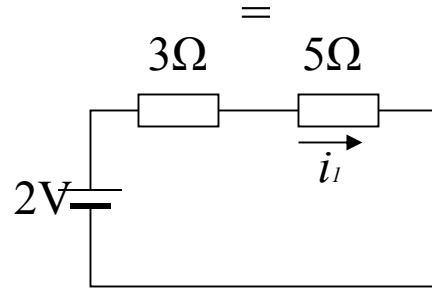
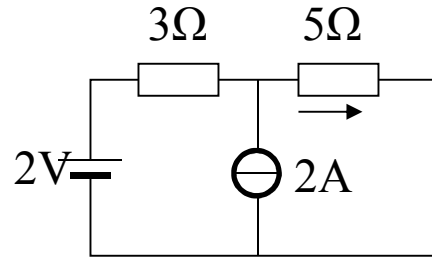
$$= \frac{64}{8 + 16 / R_L + R_L}$$

この分母の  $16 / R_L + R_L$  は積が一定で、あるから和は、両者が等しいときに最小になる。

したがって、

$$16 / R_L = R_L \rightarrow R_L^2 = 16 \rightarrow R_L = 4$$

III-6 ③



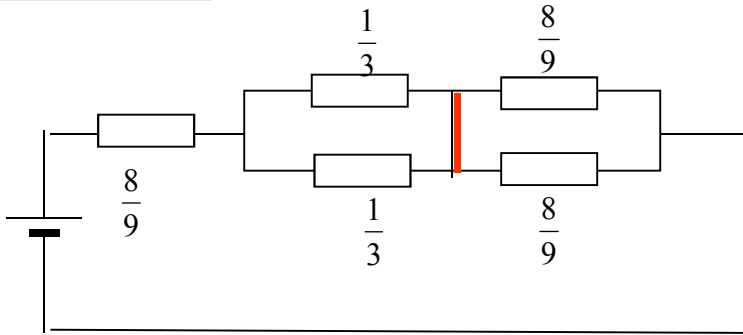
電流源は内部Zが無限大  
 電圧源は内部Zが0として  
 よいので下の二つの図の  
 ように分解できる。

$$i_1 = \frac{2}{3 + 5} = 0.25[A]$$

$$i_2 = 2 \times \frac{3}{5 + 3} = 0.75[A]$$

$$i = i_1 + i_2 = 1.0[A]$$

Ⅲ-7 ④

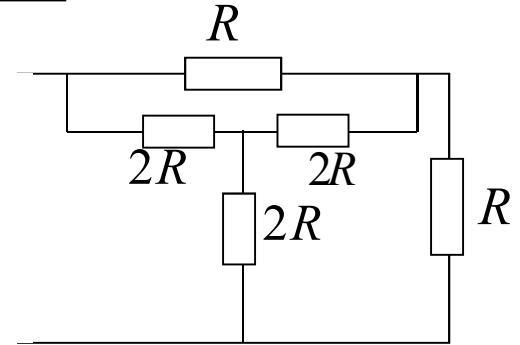


上辺の回路は上下対称であるから  
図の赤線部分を短絡しても電流分  
布は変わらない。

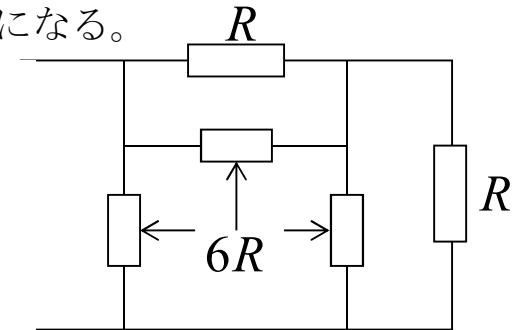
合成抵抗は、

$$\frac{8}{9} + \frac{1}{6} + \frac{4}{9} = \frac{12}{9} + \frac{1}{6} = \frac{9}{6} = 1.5[\Omega]$$

Ⅲ-8 ④



T型の部分をΔ型に変更すると、下図  
のようになる。



合成抵抗は、 $(6R // R) \times 2 // 6R$

$$= \frac{12R}{7} // 6R = \frac{\frac{12R}{7} \times 6R}{\frac{12R}{7} + 6R} = \frac{72R^2}{54R} = \frac{4R}{3}$$

### Ⅲ-9 ①

$t < 0$  では、

$$i_L = I$$

$S$ の投入直後は、 $L$ のため  $i_L$  は不変。

$$\therefore i_L(0^+) = I$$

$0 \leq t$  における回路方程式は、

$$0 = Ri_L + L \frac{di_L}{dt}$$

ラプラス変換すると、

$$0 = RI_L + L(sI_L - i_L(0^+))$$

$$= RI_L + L(sI_L - I)$$

$$= (R + sL)I_L - LI$$

$$I_L = \frac{LI}{R + sL} = \frac{LI}{L(s + R/L)}$$

$$= \frac{I}{s + R/L} \rightarrow i_L = I \varepsilon^{-\frac{R}{L}t}$$

### Ⅲ-10 ④

$t \geq 0$  における回路方程式は、

$$E = Ri + L \frac{di}{dt} + \frac{1}{C} \int i dt$$

$i = \frac{dq}{dt}$  として、ラプラス変換して、

安定性の検討なので初期値は無関係なので省略。

$$\frac{E}{s} = RsQ + Ls^2Q + \frac{Q}{C}$$

$$= (Rs + Ls^2 + 1/C)Q$$

$$Q = \frac{E}{Ls(s^2 + sR/L + 1/LC)}$$

$s^2 + sR/L + 1/LC = 0$  の解は、

$$s = -\frac{R}{2L} \pm \sqrt{\left(\frac{R}{L}\right)^2 - \frac{4}{LC}}$$

$$-\frac{R}{2L} < 0 \left(\frac{R}{L}\right)^2 - \frac{4}{LC} < 0 \text{ で安定。}$$

$$\left(\frac{R}{L}\right)^2 \leq \frac{4}{LC} \rightarrow \frac{R^2}{L} \leq \frac{4}{C} \rightarrow CR^2 \leq 4L$$



### Ⅲ-11④

①  $\dot{V} = RI$  で  $V, I$  は同位相、 $\mathbf{pf} = 1$ , 正しい。

②  $\dot{V} = j\omega LI \rightarrow I = -j \frac{\dot{V}}{\omega L} \rightarrow$  正しい。

③  $\dot{V} = \frac{\dot{I}}{j\omega C} \rightarrow \dot{I} = j\omega C \dot{V} \rightarrow$  正しい。

④  $\dot{I}_A = j\omega C \dot{V}, \dot{I}_B = j\omega 2C \dot{V}, I_B = 2I_A \rightarrow$  誤り

⑤  $I_A = -j \frac{\dot{V}}{\omega L}, I_B = -j \frac{\dot{V}}{2\omega L} \rightarrow$  正しい。

### Ⅲ-12④

$$\text{ア } \dot{V} = \frac{ER}{R + j\omega L}, V = \frac{R}{\sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}} E$$

$$\text{イ } \dot{V} = \frac{\frac{E}{\frac{1}{R} + j\omega C}}{j\omega L + \frac{1}{\frac{1}{R} + j\omega C}} = \frac{ER}{R + j\omega L(1 + j\omega CR)}$$

$$= \frac{ER}{R - \omega^2 LCR + j\omega L}, V = \frac{ER}{\sqrt{R^2(1 - \omega^2 LC)^2 + \omega^2 L^2}}$$

### Ⅲ-13②

$$\frac{100 \times 10 [MVA]}{\%Z_s + \%Z_t} = \frac{1000}{2.5 + 5}$$

$$= \frac{1000}{7.5} = 133 [MVA]$$

### Ⅲ-14③

煙突からの排熱は無視されている。

1秒間当たりの発電量は、

$$100 \times 10,000 \times 1,000 = 10^9 [J] = \frac{10^9}{4.2} [cal]$$

熱効率 50%なので、発電量と同じ排熱量を伴う。

$$10^9 / 4.2 = 7Q [m^3] \times 100^3 [cm^3]$$

$$Q = 10^9 / 4.2 / 7 / 10^6 = 10^3 / 4.2 / 7$$

$$= 34.0 [m^3 / S]$$

### Ⅲ-15 ②

- ア 安定度の向上
- イ 低抵抗
- ウ 高抵抗

### Ⅲ-16 ①

$P = \sqrt{3}VI \cos \varphi \times \eta$  から、

$$I = \frac{4000}{\sqrt{3} \times 200 \times 0.80 \times 0.85} = 16.98[A]$$

### Ⅲ-17 ⑤

$n$  = 回転数、 $I_a$  = 電機子電流、  
 $r_a$  = 電機子抵抗、 $\Phi$  = 磁束  
 $r_f$  = 界磁抵抗、 $I_f$  = 界磁電流  
 とすると、

$$n = \frac{V - I_a r_a}{k\Phi}$$

題意により  $r_a = 0$

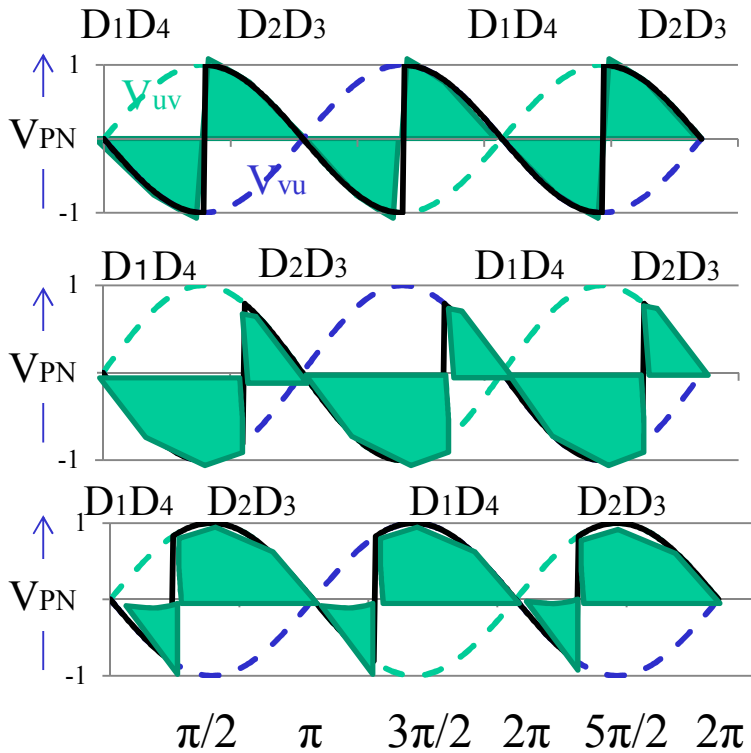
$$\therefore n = \frac{V}{k\Phi}$$

$k_f$  を定数として、

$$\Phi = k_f I_f = k_f \frac{V}{r_f} \text{ なるので}$$

$$n = \frac{V}{k\Phi} = \frac{V}{k_f \frac{V}{r_f}} = \frac{r_f}{k_f} = \text{一定}$$

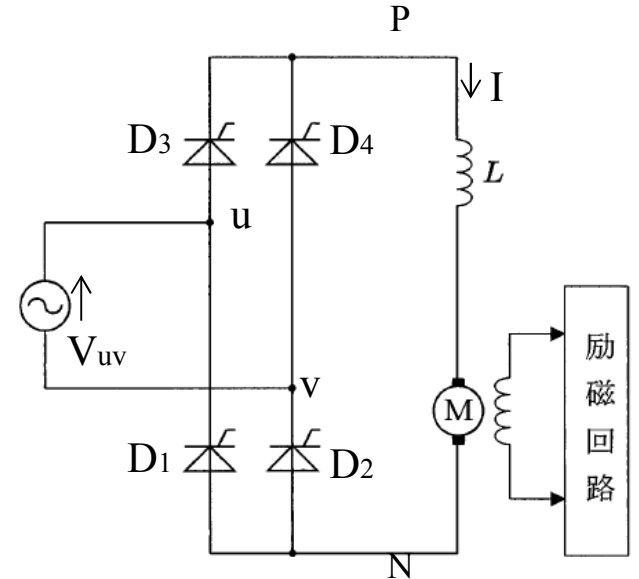
III-18 ⑤



制御遅れ角 $=\pi/2$   
電圧平均値 $=0$

$\pi/2 < \text{制御遅れ角} < \pi$   
電圧平均値 $< 0$   
(逆変換) **正答**

$0 < \text{制御遅れ角} < \pi/2$   
電圧平均値 $> 0$   
(整流)



題意により、LによってIは一定に保たれる。  
遅れ角制御により電圧は変化するがその正負により、整流、逆変換に分かれる。

### Ⅲ-19 ①

図Aは、降圧器、図Bは昇圧器

### Ⅲ-20 ⑤

$$|G(j\omega)| = \frac{5}{|1+3j\omega|} = \frac{5}{\sqrt{1+9\omega^2}}$$

この最大値は $\omega=0$ のときで、  
5である。

$$\therefore \frac{5}{2} = \frac{5}{|1+j3\omega|} = \frac{5}{\sqrt{1+9\omega^2}}$$

$$\therefore 4 = 1+9\omega^2 \rightarrow \omega = \frac{1}{\sqrt{3}}$$

$$\therefore f = \frac{\omega}{2\pi} = \frac{1}{2\pi\sqrt{3}} = \frac{\sqrt{3}}{6\pi}$$

$$\phi = -\tan^{-1} 3\omega = -\tan^{-1} \frac{3}{\sqrt{3}} = -\tan^{-1} \sqrt{3}$$

### Ⅲ-21 ④

$$G(s) = \frac{1}{s+1} \cdot \frac{1}{1+\frac{1}{s+1}} = \frac{1}{s+2}$$

単位ステップ応答は、 $Y(s) = \frac{1}{s} \cdot \frac{1}{s+2}$

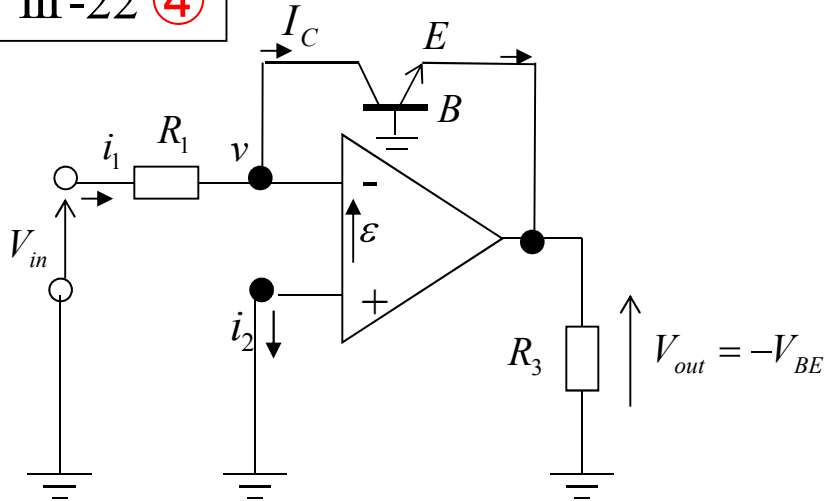
$$Y(s) = \frac{1}{s(s+2)} = \frac{a}{s} + \frac{b}{s+2}, \quad a+b=0, \quad 2a=1$$

$$\text{から、} \quad a = \frac{1}{2}, \quad b = -\frac{1}{2}$$

$$\therefore Y(s) = \frac{1}{2} \left( \frac{1}{s} - \frac{1}{s+2} \right)$$

時間について解くと、 $y(t) = \frac{1}{2} (1 - e^{-2t})$

Ⅲ-22 ④



$$i_1 = V_{in} / R_1 = I_C$$

$$I_C = \beta e^{\alpha V_{BE}} = \beta e^{-\alpha V_{out}}$$

$$\therefore V_{in} = R_1 \beta e^{-\alpha V_{out}}$$

$$e^{-\alpha V_{out}} = \frac{V_{in}}{R_1 \beta}$$

$$\therefore -\alpha V_{out} = \ln \frac{V_{in}}{R_1 \beta}$$

$$V_{out} = -\frac{1}{\alpha} \ln \frac{V_{in}}{R_1 \beta}$$

Ⅲ-23 ⑤

出カインピーダンスは 0 である。

Ⅲ-24 ③

YZ	00	01	11	10
X				
0			1	
1		1	1	

$$\bar{F} = \bar{X} \cdot Y \cdot Z + X \cdot \bar{Y} \cdot Z + X \cdot Y \cdot Z$$

$\bar{F}$  をカルノーマップに表示すると、表の 1 を埋めた位置になる。

$F$  は 1 のない位置で、縦長の楕円で表される。

$\bar{Y} \cdot \bar{Z} + Y \cdot \bar{Z} = \bar{Z}$  と横長の楕円  $\bar{X} \cdot \bar{Y}$  との和になる。

すなわち、

$$\bar{X} \cdot \bar{Y} + \bar{Z}$$

### III-25 ④

図1の上半分は、 $\bar{X} + \bar{Y}$ で、これと同値の $\bar{X} + \bar{Y} = X \cdot Y$ が $F(X, Y)$ になっている。

一方、図1の下半分は、 $X \cdot Y$ で、この否定が出力 $F(X, Y)$ になっている。

図2の下半分は、 $X \cdot Y + Z$

$\therefore F(X, Y, Z)$ はこの否定で、  
 $(\bar{X} + \bar{Y}) \cdot \bar{Z} = \bar{X} \cdot \bar{Z} + \bar{Y} \cdot \bar{Z}$

### III-26 ⑤

Aはs2がs1の終点を通っているので終点の位置が不明で瞬時符号でない。  
 Dは、s4がs3を通過しており瞬時符号ではない。よって  
 瞬時符号は、B, C, E  
 次ページに符号の木を示す。

### 平均符号長の計算

$$B = 0.35 \cdot 2 + 0.35 \cdot 1 + 0.15 \cdot 3 + 0.10 \cdot 4 + 0.05 \cdot 4 = 2.10$$

$$C = 0.35 + 0.35 \cdot 2 + 0.15 \cdot 3 + 0.10 \cdot 4 + 0.05 \cdot 4 = 2.10$$

$$E = 3.0$$

$$X = \{B, C, E\}, Y = \{B, C\}$$

### III-27 ⑤

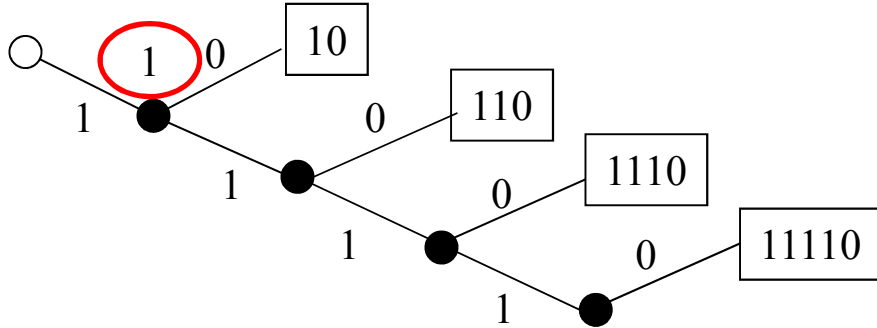
$$H = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}, y^T = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$Hy^T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \text{mod 2で計算。}$$

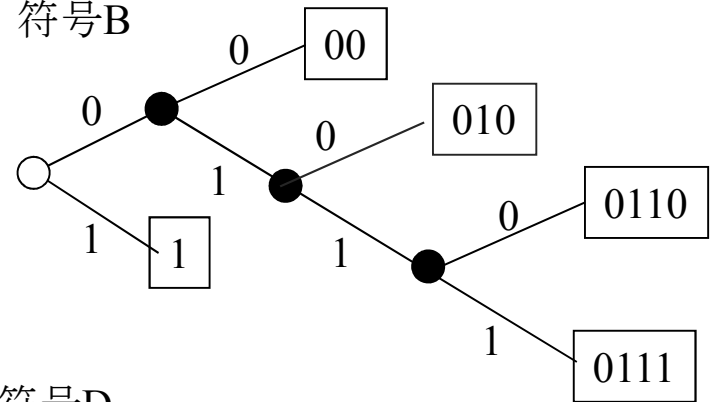
これは、**H**の第2列に等しいので第2列が誤りで、正しい $x$ は、 $x = [1 \ 0 \ 1 \ 1 \ 0]$

$$\text{検算 } Hx^T = [0 \ 0 \ 0 \ 0]^T$$

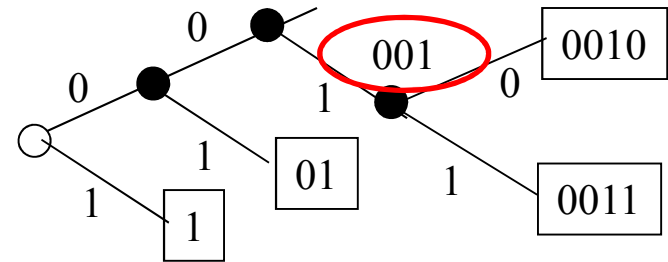
符号A



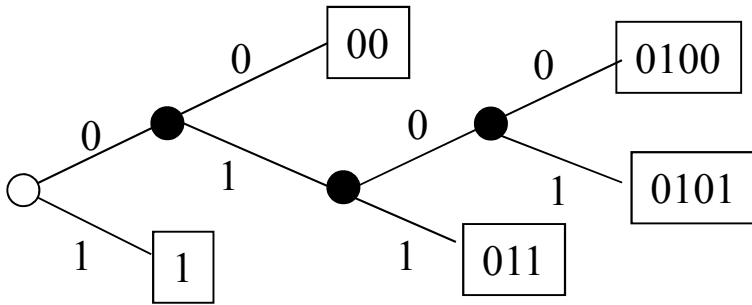
符号B



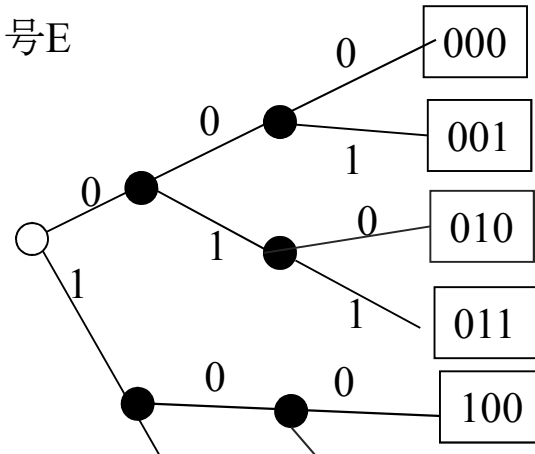
符号D



符号C



符号E



符号Aと符号Dに瞬時符号でない要素 (○で囲んだ部分) がある。

Ⅲ-28 ①

ア 量子化、イ 標本化、ウ 2  
エ 大きい オ 小さく

Ⅲ-29 ③

$$\begin{aligned} \text{ア } F'(z) &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} \{a^n f(n)\} z^{-n} \\ &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} f(n) (za^{-1})^{-n} = F(za^{-1}) \\ \text{イ } F''(z) &= \sum_{n=-\infty}^{\infty} \{f(n-L)\} z^{-n} \\ &= \left\{ \sum_{n-L=-\infty}^{\infty} f(n-L) z^{-(n-L)} \right\} z^{-L} \\ &= z^{-L} F(z) \end{aligned}$$

Ⅲ-30 ⑤

$$\begin{aligned} X(k) &= 2e^{-j0} + 1e^{-j\frac{2\pi}{N}k} + 1e^{-j\frac{2\pi(N-1)}{N}k} \\ &= 2 + e^{-j\frac{2\pi}{N}k} + e^{j\frac{2\pi}{N}k} = 2 + 2\cos\left(\frac{2\pi}{N}k\right) \end{aligned}$$

Ⅲ-31 ③

③ TCPはコネクション型

Ⅲ-32 ④

Ⅲ-33 ①

Ⅲ-34 ②

Ⅲ-35 ②