2022 年度大学院博士前期課程入学試験

大阪大学大学院工学研究科 電気電子情報通信工学専攻

専門科目試験問題

(電気工学コース)

(実施時間 14:00 ~ 16:00)

【注 意 事 項】

- 1. 問題用紙は、この表紙や白紙を除いて19ページある、解答開始の指示があるまで開いてはいけない、解答開始後、落丁や不鮮明な箇所等があった場合は、手を挙げて監督者にその旨を伝えること、
- 2. 試験問題は、①「制御工学」、②「電磁気工学」、③「量子電子物性1」、「量子電子物性2」、「量子電子物性3」、及び、④「信号処理」、の全部で4分野(①~④)6題あり、この順番に綴じられている。この4分野(①~④)6題のなかから2分野以上3題を選択し解答すること。
- 3. 解答開始前に、別紙の「専門科目試験問題選択票」に記載の注意事項も読んでおくこと.
- 4. 問題用紙は持ち帰ってもよい.

【制御工学】解答は、白色(1番)の解答用紙に記入すること.

以下の問1~問3に答えよ.

問 1 伝達関数 P(s) が次式で表される線形時不変システム Σ について、以下の問いに答えよ.

$$P(s) = \frac{10}{(s+1)^2}$$

- (i) このシステム Σ のステップ応答を時間 t の関数 ($t \ge 0$) として表せ.
- (ii) P(s) のボード線図におけるゲイン曲線の折れ線近似を考える. この折れ線近似において, ゲインのデシベル値が $-60~\mathrm{dB}$ となるときの角周波数の値を求めよ.
- (iii) このシステム Σ に $\sin\left(\frac{\sqrt{3}}{3}t\right)$ $(t\geq 0)$ なる正弦波関数の入力を加えたとき,定常状態での出力は $Y\sin\left(\frac{\sqrt{3}}{3}t+\phi\right)$ と表される正弦波関数となった.Y および ϕ の値をそれぞれ求めよ.
- (iv) このシステム Σ に対して図 1 のようなフィードバックシステムを構成した。ただし,R(s),C(s) はそれぞれ時間 t の関数 r(t),c(t) ($t \geq 0$) のラプラス変換を表し,k は正の実数値をとるパラメータである。R(s) から C(s) までのフィードバックシステムが安定となるための k に関する必要十分条件を求めよ。

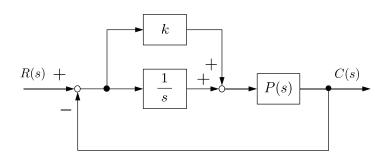


図 1

問2次の状態方程式と出力方程式で表現される1入力1出力の線形時不変システムについて,以下の 問いに答えよ.

$$\frac{d\boldsymbol{x}(t)}{dt} = \begin{bmatrix} 1 & -3 \\ -2 & 2 \end{bmatrix} \boldsymbol{x}(t) + \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix} \boldsymbol{u}(t)$$
$$\boldsymbol{y}(t) = \begin{bmatrix} 1 & 2 \end{bmatrix} \boldsymbol{x}(t)$$

ここで, $x(t) = \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix}$ は状態変数ベクトル,u(t) は入力変数,y(t) は出力変数である.

(i) 係数行列

$$\mathbf{A} = \left[\begin{array}{cc} 1 & -3 \\ -2 & 2 \end{array} \right]$$

に対する行列指数関数 $e^{\mathbf{A}t}$ を求めよ.

- (ii) 入力 $u(t)=e^{-2t}$ $(t\geq 0)$ を加えたときの出力 y(t) $(t\geq 0)$ を t の関数として求めよ.ただし,時刻 t=0 での初期状態を $\boldsymbol{x}(0)=\begin{bmatrix} &1\\ &-1\end{bmatrix}$ とする.
- (iii) k を任意の実数とする. u(t) = -ky(t) ($t \ge 0$) なる出力フィードバック制御を施したフィードバックシステムの漸近安定性を判定せよ. ただし、その判定理由も述べること.
- 問3次の状態方程式と出力方程式で表現される1入力1出力の線形時不変システムを考える.

$$\frac{d\mathbf{x}(t)}{dt} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 3 \end{bmatrix} \mathbf{x}(t) + \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} u(t)$$
$$y(t) = \begin{bmatrix} -3 & 1 \end{bmatrix} \mathbf{x}(t)$$

ここで、 $m{x}(t)=\left[\begin{array}{c} x_1(t)\\ x_2(t) \end{array}\right]$ は状態変数ベクトル、u(t) は入力変数、y(t) は出力変数である。 $m{z}(t)=\left[\begin{array}{c} z_1(t)\\ z_2(t) \end{array}\right]$ とし、

$$m{x}(t) = \left[egin{array}{cc} 1 & -1 \ 3 & -2 \end{array}
ight] m{z}(t)$$

とおくとき、z(t)を新たな状態変数ベクトルとした状態方程式

$$\frac{d\boldsymbol{z}(t)}{dt} = \widetilde{\boldsymbol{A}}\boldsymbol{z}(t) + \widetilde{\boldsymbol{b}}u(t)$$

と出力方程式

$$y(t) = \widetilde{\boldsymbol{c}}\boldsymbol{z}(t)$$

における係数行列 $\stackrel{\sim}{A}$ と係数ベクトル $\stackrel{\sim}{b}$, $\stackrel{\sim}{c}$ を求めよ.

専門用語の英訳

伝達関数 transfer function

線形時不変システム linear time-invariant system

ステップ応答 step response ボード線図 Bode diagram

ゲイン曲線 log-magnitude curve

折れ線近似 piecewise linear approximation

ゲイン gain

デシベル値 decibel value 角周波数 angular frequency 正弦波関数 sinusoidal function

入力 input

定常状態 steady state 出力 output

フィードバックシステム feedback system ラプラス変換 Laplace transform

安定 stable

必要十分条件 necessary and sufficient condition

状態方程式 state equation 出力方程式 output equation 状態変数ベクトル state variable vector

入力変数 input variable 出力変数 output variable 係数行列 coefficient matrix

行列指数関数 matrix exponential function 出力フィードバック制御 output feedback control 漸近安定性 asymptotic stability 係数ベクトル coefficient vector

【電磁気工学】解答は、黄色(2番)の解答用紙に記入すること.

以下の文章を読んで文章中の(r)~(r)に適切な文字式を(r)に適切な数式記号をそれぞれ記入せよ.また(r)1~4にそれぞれ答えよ.

図のように、電子密度 n_e がx方向にのみ依存した分布を持つプラズマがある.このプラズマ中をx正方向に伝搬する平面波の電磁波について考える.ここで,この電磁波の電場の大きさは E_0 exp $\{i(kx-\omega t)\}$ と表すものとする. E_0 は複素振幅,kは波数, ω は角振動数,tは時間,iは虚数単位である. n_L , n_H , n_C はそれぞれ,プラズマの領域 L ($0 \le x < x_d$) における電子密度,領域 H ($x \ge x_d$) における電子密度,臨界密度で, $n_L \ll n_C < n_H$ の関係にあるものとする.プラズマは十分に希薄で,粒子間の衝突は無視できるものとする.また外部磁場,外部電場はないものとする.

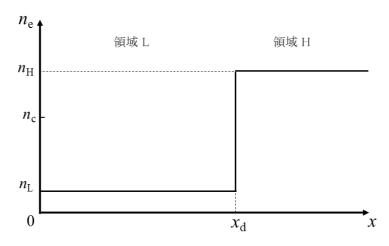


図. プラズマの電子密度分布.

まず、領域 L のプラズマ中を伝搬する電磁波を考える. 電磁波の電場、磁束密度、誘起される電流の密度、真空中の誘電率、真空中の透磁率、真空中の光速をそれぞれ E, B, j, ε_0 , μ_0 , cとする. ただし、プラズマ中のイオンは、電子の質量 m_e と比べ十分重く、静止しているものとする. 領域 L におけるこの電磁波の減衰は無いものとする.

Maxwell 方程式より,

$$\nabla \times \mathbf{E} = -\frac{\partial \mathbf{B}}{\partial t} \tag{1}$$

$$\frac{1}{\mu_0} \nabla \times \mathbf{B} = \mathbf{j} + \varepsilon_0 \frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} \tag{2}$$

であり、これら式(1)、式(2)とベクトル公式から、

$$\nabla \times (\nabla \times \mathbf{E}) = \nabla (\nabla \cdot \mathbf{E}) - \nabla^2 \mathbf{E} = -\mu_0 \frac{\partial \mathbf{j}}{\partial t} - \varepsilon_0 \mu_0 \frac{\partial^2 \mathbf{E}}{\partial t^2}$$
 (3)

を得る.

① プラズマ振動を考えるとき、式(3)の $\nabla(\nabla \cdot E)$ の項は無視できる. また、 $1/\epsilon_0\mu_0=c^2$ であるので式(3) は、

$$(\omega^2 - c^2 k^2) \mathbf{E} = \boxed{\mathbf{r}} \mathbf{j} \tag{4}$$

となる.

一方,電子の運動方程式は,

$$m_{\rm e} \frac{\partial v_{\rm e}}{\partial t} = \boxed{ } \tag{5}$$

で与えられる。ただし、電子の電荷量、および速度を q_e 、 v_e とし、 v_e の大きさはc に比べて十分に小さく、相対論的な効果は無視できるものとする。

電磁波の振幅が十分小さい場合, 運動方程式から電流密度は,

$$j = n_{\rm e}q_{\rm e}v_{\rm e} = \boxed{ \dot{\mathcal{P}} \qquad E }$$
 (6)

で与えられる.

プラズマ周波数を $\omega_{\rm p}=\sqrt{n_{\rm e}q_{\rm e}^2/m_{\rm e}\varepsilon_0}$ とすると,式(4)および式(6)から ②プラズマ中を伝搬する電磁波の分散関係,

$$\omega^2 = \omega_p^2 + c^2 k^2 \tag{7}$$

が得られる.

- 問1 下線部①について、式(3)の $\nabla(\nabla \cdot E)$ の項が無視できる理由を簡潔に説明せよ.
- 問2 下線部②について,式(4)および式(6)から式(7)を導出せよ.
- 問3 下線部3のプラズマの臨界密度 n_c を求めよ.

問4 下線部④について、表皮深さ δ を ω と ω _pを用いて表せ.

専門用語の英訳

電磁波 臨界密度 分散関係 表皮深さ electromagnetic wave critical density dispersion relation skin depth

【量子電子物性1】解答は、桃色(1番)の解答用紙に記入すること.

次の文章を読み、下記の問いに答えよ. ただし、プランク定数 \hbar を 2π で割った値を \hbar 、虚数単位をiとし、 \star はスカラー倍を表すものとする.

図 1-1 および式(1)に示すようなポテンシャルV(x)の一次元空間において(図 1-1),xが負の領域から正の領域へ進んでくるエネルギー ε ,質量mの粒子について考える.ただし,V(x) V_0 は正とする.

$$\begin{cases} V(x) = 0 & (領域 1 : x < 0) \\ V(x) = V_0 & (領域 2 : 0 \le x \le d) \\ V(x) = 0 & (領域 3 : d < x) \end{cases}$$
 (1)
$$0 \qquad d \qquad x$$

(a) $\varepsilon < V_0 \mathcal{O}$ とき

領域 $1\sim3$ における定常状態の波動関数をそれぞれ $\varphi_{1a}(x)$ 、 $\varphi_{2a}(x)$ 、 $\varphi_{3a}(x)$ とすると、これらの波動関数はエネルギー ε を持った粒子の波数k (k>0)、または実数 α ($\alpha>0$) を使ってそれぞれ次の式で表すことができる.

$$\varphi_{1a}(x) = A \times \begin{bmatrix} & 1 & \\ & & \end{bmatrix} + B \times \begin{bmatrix} & 2 & \\ & & \end{bmatrix}$$
 (2)

$$\varphi_{2a}(x) = C\exp(\alpha x) + D\exp(-\alpha x) \tag{3}$$

ここで A, B, C, D, F は一般に複素定数である. またk (k>0) および α ($\alpha>0$) の値はシュレーディンガー方程式を解くことによりk=[③], $\alpha=[$ ④] と求まる.

一方,ある粒子の波動関数を $\Psi(x)$ とするとき,その波動関数の 2 乗(複素共役を取ったものとの積)にdxをかけた $|\Psi(x)|^2dx = \Psi^*(x)\Psi(x)dx$ は微小領域dxにおいてその粒子を見出す確率を表しており,この $\Psi^*(x)\Psi(x)$ のことを確率密度という.またこのときの確率の流れの密度 $S(\Psi)$ は運動量演算子 \hat{p} を使って次の式で定義される.

$$S(\Psi) = \frac{\Psi^*(x)\hat{p}\Psi(x) + \Psi(x)\hat{p}^*\Psi^*(x)}{2m}$$
 (5)

運動量演算子は $\hat{p}=$ [⑤] と記述できるので、xが負の領域からポテンシャル障壁に向かって進んでくる粒子、ポテンシャル障壁で反射される粒子、およびポテンシャル障壁を透過する粒子の波動関数をそれぞれ $\Psi_{i}(x)$ 、 $\Psi_{r}(x)$ 、 $\Psi_{t}(x)$ とすると、これら確率の流れの密度はA、BまたはFなどを用いて次の式で与えられる。

$$S(\Psi_{\mathbf{i}}) = \begin{bmatrix} & & & & \\ & & & \\ \end{bmatrix}, S(\Psi_{\mathbf{r}}) = \begin{bmatrix} & & & \\ & & & \\ \end{bmatrix}, S(\Psi_{\mathbf{t}}) = \begin{bmatrix} & & & \\ & & & \\ \end{bmatrix}$$
 (6)

この式(6)を用いると、粒子が領域 2 のポテンシャルの障壁を透過する確率 (透過率) T_a および障壁で 反射される確率 (反射率) R_a を次のように求めることができる.

$$T_{\mathbf{a}} = \begin{bmatrix} & & \textcircled{9} & & \end{bmatrix}, R_{\mathbf{a}} = \begin{bmatrix} & & \textcircled{10} & & \end{bmatrix}$$
 (7)

さらに波動関数の境界条件を考慮して、lpha、d、 ϵ 、 V_0 を使って表すと次のようになる.

$$T_{\rm a} = \left(1 + \frac{V_0^2 \sinh^2(\alpha d)}{4\varepsilon (V_0 - \varepsilon)}\right)^{-1}, \quad R_{\rm a} = \begin{bmatrix} & \text{ (1)} & & \end{bmatrix}$$
 (8)

ここで $\sinh(\alpha d) = \frac{\exp(\alpha d) - \exp(-\alpha d)}{2}$ の関係を用いた.

このように粒子のエネルギー ε がポテンシャル障壁の高さ V_0 より小さい場合,古典力学においては粒子がポテンシャル障壁を透過する確率はゼロであるが,量子力学においてはゼロではなく有限の値をとる. このように粒子が透過する現象をトンネル効果という.またポテンシャル障壁が高く $\alpha d\gg 1$ と近似できる場合には,

$$T_a \cong \begin{bmatrix} & \textcircled{2} & & \end{bmatrix} \times \exp(-2\alpha d)$$
 (9)

と表すことができ、この式から $[\Gamma \&]$ 透過率 T_a の値はdと α に非常に敏感であることがわかる.

(b) $\varepsilon > V_0 \mathcal{O}$

領域 $1\sim3$ における定常状態の波動関数をそれぞれ $\varphi_{1b}(x)$ 、 $\varphi_{2b}(x)$ 、 $\varphi_{3b}(x)$ とすると、領域 2 における波動関数は実数 $\beta=[$ ③] $(\beta>0)$ を使って次の式で表すことができる.

$$\varphi_{2b}(x) = C' \exp(i\beta x) + D' \exp(-i\beta x) \tag{10}$$

ただし、C'、D'は複素定数である.また領域 1 および領域 3 におけるそれぞれの波動関数 $\varphi_{1b}(x)$ 、 $\varphi_{3b}(x)$ の関数形は $\varepsilon < V_0$ の場合と同じであることから、 $\varepsilon > V_0$ のときの粒子のポテンシャル障壁の透過率 T_b は m、d、 ε 、 V_0 を使って $T_b = \begin{bmatrix} & 4 & \\ \end{bmatrix}$ と表すことができる.

この結果は、粒子のエネルギー ϵ がポテンシャル障壁の高さ V_0 より大きい場合でも T_b は必ずしも1ではないことを示している。また、 T_b が1となるのは ϵ が自然数n (n=1,2,3,...) を使って次式で表されるときである。

$$\varepsilon = \begin{bmatrix} & \text{(5)} & \end{bmatrix}$$

(c) $\varepsilon = V_0 \mathcal{O} \mathcal{E}$

領域 2 における波動関数は解析的に求めることはできないが、 $\varepsilon=V_0$ のときの透過率 $T_{\rm c}$ は $T_{\rm a}$ および $T_{\rm b}$ の $\varepsilon \to V_0$ の極限値として求めることができる.このときの極限値は両者で同じ値となり, $T_{\rm c}$ は次の式で与えられる.

$$T_{c} = \lim_{\varepsilon \to V_{0}} T_{a} = \lim_{\varepsilon \to V_{0}} T_{b} = \begin{bmatrix} & \text{(16)} & \end{bmatrix}$$

問1 文章中の空欄「 ①]~「 ⑯]の中に適切な数式を入れよ.

- 問2 式(9)の 2α の逆数は減衰長とよばれる. $V_0=2.0~{\rm eV},~\varepsilon=1.2~{\rm eV}$ のとき,この減衰長を単位も含めて有効数字 $2~{\rm fh}$ で求めよ.ただし, $\hbar=1.1\times10^{-34}~{\rm Js},~m=9.0\times10^{-31}~{\rm kg},~{\rm 素電荷}e=1.6\times10^{-19}~{\rm C}$ とする.
- 問3 文章中の下線部において α が 10 nm⁻¹の場合, dが 0.10 nm 増加したときの透過率は元の透過率の何%になるか. 有効数字 2 桁で求めよ. なお, 自然対数の底を 2.7 とし, $(2.7)^2=7.3$ とする.

量子電子物性1 単語の英訳

プランク定数: Planck constant

ポテンシャル: potential

波動関数: wave function 波数: wave number

複素定数: complex constant

シュレーディンガー方程式: Schrödinger equation

複素共役: complex conjugate

確率の流れの密度: probability current density

運動量演算子: momentum operator

障壁: barrier

透過率: transmittance 反射率: reflectance

古典力学: classical mechanics

有限の値: finite value

トンネル効果: tunneling effect

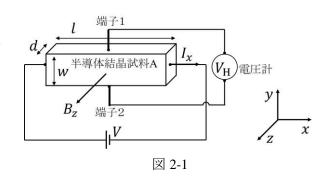
極限値: limit value

減衰長: attenuation length 素電荷: elementary charge

【量子電子物性2】解答は、緑色(2番)の解答用紙に記入すること.

半導体に関する次の文章を読み、下記の問いに答えよ. ただし、素電荷を $e=1.6\times10^{-19}\,\mathrm{C}$ とし、 \times はスカラー倍を表すものとする.

図 2-1 に示すような厚さd、幅w、長さlの直方体 形状の $[\Gamma * \# 1]$ 不純物をドーピング した半導体結晶試料 A を考える.この試料のキャリアは伝導電子(以下,電子)のみで,電子密度nで一様に分布しているものとする.電圧V(ただしV>0)によって弱い電界Eがこの半導体中に作用している場合,結晶中の電子は電界による力F=[① 〕を受けて



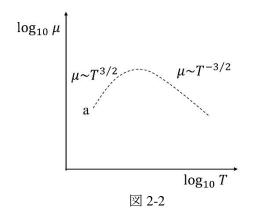
いま、試料にかかる電界 $\mathbf{E}=(E_x,0,0)$ により電子は平均速度 $\mathbf{v}=(v_x,0,0)$ で移動し、電流 $\mathbf{I}=(I_x,0,0)$ が流れるとする.この I_x は v_x を用いて、 $I_x=[$ ③ $] \times v_x$ と表される.ここから試料の導電率 σ は μ を用いて $\sigma=[$ ④] と導かれる.

次に、この電流が流れている状態で試料の+z 方向に磁束密度 $\mathbf{B} = (0,0,B_z)$ (ただし $B_z > 0$)の磁界を印加する. [⑦]運動する電子は磁界から [①]力を受けた結果、試料の [⑪ $(+y\cdot -y)$]側に偏って分布し、逆側にはイオン化した [② (ドナー・アクセプタ)]が残される. この結果、y軸に沿った電界成分が生じ、この電界によって試料の端子 1-2 間には起電力 V_H (ただし、端子 2 の電位を基準とする)が発生する. この効果はホール効果とよばれ、 $_{[T\#3]}$ 半導体の物性評価手段として、また $_{[T\#4]}$ センサを始めとする様々な電子素子において重要である. 定常状態では [①]力とy方向の電界成分による力がつりあうので、導電率 σ は磁界を印加しない場合と等しくなる. このとき V_H は B_z と I_x の関数として V_H = [⑤] $\times B_z I_x$ と表される. また、[⑤]に試料厚さdを掛けたものはホール係数 R_H とよばれ、 σ に R_H の絶対値を掛けたものはホール移動度 μ Hとよばれる. キャリアの速度分布を考慮して解析すると、通常、このホール移動度は [⑦]移動度 μ よりも [② (大きく・小さく)]なることが知られている.

- 問1 文章中の空欄 [⑦]~ [⑦]にあてはまる語句を答えよ.

 ただし空欄 [⑦] [②] には適切な語句を一つ選ぶこと.
- 問2 文章中の空欄 [①] ~ [⑤] にあてはまる数式を答えよ.
- 問3 文章中の下線1について、半導体結晶試料AがGeやSiのような14族元素半導体である場合、伝 導電子を供給する不純物として適切な元素を以下の選択肢からすべて選べ.

間4 文章中の下線 2の電子の散乱について考える。図 2-2 中の曲線 a は比較的高濃度のドーパントを含む n 型半導体における電子移動度 μ の温度依存性の概形を示したものである。絶対温度をTとするとき, μ は低温領域において $T^{3/2}$,高温領域において $T^{-3/2}$ に比例して変化した。このとき,低温領域,高温領域それぞれにおける支配的な散乱機構が何であるかを説明せよ。また,図 2-2 を曲線 a も含めて解答用紙に転記し,同種の半導体でドーパント濃度が曲線 a で示す試料に比べて十分に低い場合の電子移動度の温度依存性の概形を曲線 a との相対的な位置関係を明確にして描け、



- 問5 文章中の下線3について、一般的にはホール効果測定により不純物半導体の主たるキャリアの種類が電子か正孔かを判別することができる。キャリア種が電子の場合、正孔の場合それぞれについてどのように判別するか具体的に答えよ。
- 問6 文章中の下線4について、ホール効果を利用して磁界を計測するセンサとしてホール素子がある.以下の問いに答えよ.
 - (i) 電子密度 $n=1\times 10^{20}~{\rm m}^{-3}$, $d=0.1~{\rm mm}$, $w=0.5~{\rm mm}$, $l=2~{\rm mm}$ の半導体結晶試料 A に電流 $I_x=1~{\rm mA}$ を流した場合,図 2-1 の配置で z方向にある磁束密度の磁界を印加しながら起電力

 $V_{\rm H}$ を計測すると $V_{\rm H}=-1.25\,{
m mV}$ であった.このときの磁束密度の大きさを有効数字 $1\,{
m H}$ で単位も含めて解答せよ.導出過程も示すこと.

(ii) ホール素子を定電圧駆動させる場合,表 2-1 に挙げた3つの半導体の中から,ホール素子材料 としての最も磁界感度が高くなるものを選択しその理由とともに答えよ.

表 2-1

半導体	電子移動度 (cm ² V ⁻¹ s ⁻¹)	バンドギャップ (eV)
Si	1450	1.12
GaAs	9200	1.42
InSb	77000	0.17

量子電子物性2 単語の英訳

半導体: semiconductor

直方体: rectangular 不純物: impurity ドーピング: doping

キャリア: carrier

伝導電子:conduction electron電子密度:electron density電界:electric field

散乱体: scatterer

運動量:momentum定常状態:steady state有効質量:effective mass緩和時間:relaxation time

移動度: mobility

導電率: conductivity

磁束密度: magnetic flux density

磁界: magnetic field

起電力: electromotive force

ホール効果: Hall effect ドーパント: dopant

散乱機構: scattering mechanism

ホール素子: Hall element

定電圧駆動: constant-voltage drive

感度: sensitivity

【量子電子物性3】解答は、灰色(3番)の解答用紙に記入すること、

物質の誘電的性質に関する下記の問いに答えよ.ただし,素電荷をe,真空の誘電率を ϵ_0 ,プランク定数を 2π で割ったものを \hbar ,虚数単位をi,時間をtとし, \times はスカラー倍を表すものとする.

媒質に外部から電界を印加すると、電子や原子の変位、あるいは永久双極子モーメントをもつ分子の再配向に伴った分極が生じる。電子分極の性質を考える簡単なモデルとして、まず+eの正電荷をもった原子核のまわりに-eの負電荷をもつ電子が雲のように分布して存在し、電界による電子の1次元的な変位によって分極が誘起される系を考える。以下では振幅 E_0 、角周波数 ω の交流電界 $E=E_0\exp(-i\omega t)$ が媒質のx方向に一様に印加されるものとし、簡単のため、電子に作用する局所電界と外部電界は等しいものとする。

電界によって電子の中心が元の位置からxだけ変位するとき、電子は復元力 $-k_e x$ に加え、制動力 $-\gamma \times dx/dt$ を感じる。電子の質量をmとして $k_e = m\omega_0^2$ 、 $\gamma = m\Gamma$ とおき、電界に対する電子の変位方向に注意すると、以下の運動方程式が得られる。

$$m\frac{d^2x}{dt^2} + m\Gamma\frac{dx}{dt} + m\omega_0^2x = -eE_0\exp(-i\omega t)$$
 (1)

式(1)の解として $x = x_0 \exp(-i\omega t)$ の応答を仮定すると、振幅 x_0 が次のように求まる.

$$x_0 = - \begin{bmatrix} & 1 & 1 \\ & & 1 \end{bmatrix} - i \begin{bmatrix} & 2 & 1 \\ & & 1 \end{bmatrix}$$
 (2)

電子分極率 α_e は電子の変位が誘起する双極子モーメントの大きさを表す。式(2)の与える α_e は次のようになる。

電子の密度をnとすると、生じる分極Pは α_e を用いてP = [⑤] と表される.

続いて、上と同様の議論を原子核(ポテンシャル)の影響を受けない自由電子に適用することで、伝導電子の応答が支配的な金属や高ドープ半導体の誘電応答をモデル化する.以下では単一の自由電子を考えるが、これまでと同じく電子の質量、変位、分極率、媒質中の密度はそれぞれm、x、 α_e 、nで表し、印加される交流電界は $E=E_0\exp(-i\omega t)$ で表わすものとする.自由電子に対しては復元力は働かず、制動力に関するパラメータ Γ は自由電子の緩和時間 τ を使って $\Gamma=1/\tau$ と表せる.このことから、自由電子の従う運動方程式は τ を使って次式で与えられる.

式(4)の解として $x = x_0 \exp(-i\omega t)$ の応答を仮定すると、変位の振幅および分極率は次のように求まる.

$$x_0 = \begin{bmatrix} & \textcircled{7} & \end{bmatrix} - i \begin{bmatrix} & \textcircled{8} & \end{bmatrix} \tag{5}$$

$$\alpha_{\mathbf{e}} = - \begin{bmatrix} & 9 & \end{bmatrix} + i \begin{bmatrix} & \mathbf{1} & \mathbf{1} \end{bmatrix} \tag{6}$$

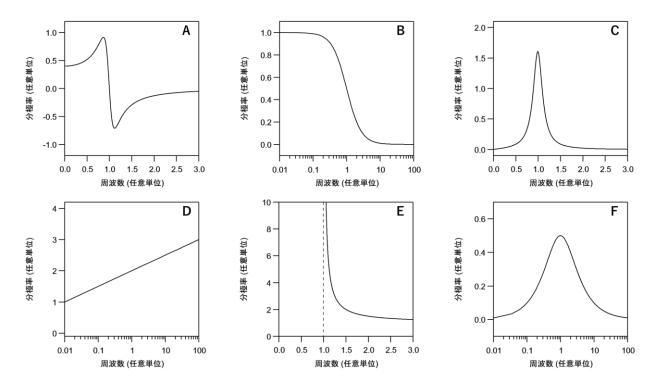
次に、分極応答から比誘電率 $\varepsilon_{\mathbf{r}}(\omega)$ を求めることを考える、いま検討している系では、電東密度Dと分

極 P の間にはD=[①] の関係が成り立つ. また、比誘電率の定義から $D=\varepsilon_0\varepsilon_r E$ であることを考慮すると、 $\varepsilon_r(\omega)$ が次のように求まる.

$$\varepsilon_{\rm r}(\omega) = 1 - \frac{\omega_{\rm p}^2}{\omega^2} \frac{1}{1 + i \frac{1}{\omega \tau}} \tag{7}$$

式(7)の ω_p はプラズマ周波数と呼ばれ、自由電子の性質を決める重要なパラメータである。特に、 $\omega \tau \gg 1$ が成り立つような電界(通常、電磁波として存在)が媒質に入射した場合には、 $\omega < \omega_p$ において $\varepsilon_r(\omega)$ の 実部と虚部の値がそれぞれ [② (正・負)] および [③ (正・負)] となる。この効果によって銀、アルミニウムなどの金属は可視光を反射する。

- 問1 文章中の空欄 [①] ~ [⑪] にあてはまる数式を答えよ. なお,
 - [⑥] \sim [⑩] lt_{τ} を使うこととする. また, [⑫] および
 - [③] は適切な語句を選ぶこと.
- 問2 誘電体の分極応答について下記の問いに答えよ.
 - (i) 実際の誘電体では外部電界と局所電界の大きさは異なる. 立方晶の単結晶において、局所電界に寄与する電界の成分を2つ、それぞれ50字以内で説明し、それぞれの成分が局所電界を大きくするように働くか、小さくするように働くか答えよ.
 - (ii) 本文で論じた電子分極以外の分極機構にイオン分極および配向分極がある.これら2つの機構に基づく分極率の実部と虚部のそれぞれ(合計4成分)について、周波数依存性の概形を正しく表しているものを以下の図より選び、記号で答えよ.なお、グラフの破線は漸近線を表す.



問3 自由電子の誘電応答について下記の問いに答えよ.

(i) $\omega_{\rm p}$ をm, e, n, $\varepsilon_{\rm 0}$ を用いて数式で表せ.

(ii)表示素子や太陽電池などのデバイスでは導電性をもちながら可視光を透過する透明導電体が用いられている。これらは ω_p の値を調節することで実現されるが、本文で論じたモデルによれば、無色かつ透明な導電体を実現できるものは以下の4つのうちどれか、該当するものをすべて答えよ。

$$(\mathcal{T}) \quad \hbar\omega_p = 10.0 \, \text{eV} \qquad (\mathcal{A}) \quad \hbar\omega_p = 5.0 \, \text{eV} \qquad (\mathcal{P}) \quad \hbar\omega_p = 1.0 \, \text{eV} \qquad (\mathbb{I}) \quad \hbar\omega_p = 0.5 \, \text{eV}$$

量子電子物性3 単語の英訳

誘電的性質: dielectric properties 素電荷: elementary charge

誘電率: permittivity

永久双極子モーメント: permanent dipole moment

分極: polarization

局所電界: local electric field 復元力: restoration force 制動力: damping force 自由電子: free electron 緩和時間: relaxation time

電束密度: electrical flux density

プラズマ周波数: plasma frequency

立方晶の結晶: cubic crystal

配向分極: orientational polarization 周波数依存性: frequency dependence 透明導電体: transparent conductor

【信号処理】解答は,だいだい色の解答用紙に記入すること.

1. 連続時間信号

について,以下の問いに答えよ.ただし,t は連続的な時刻を表す実数であり,m は任意の整数である.また,T は t,m に依存しない定数であり,正の実数とする.

- (i) x(t) が周期信号であることを示し、その基本周期を求めよ.
- (ii) x(t) を図示せよ.
- (iii) x(t) をフーリエ級数に展開せよ. ただし, a,b,c を定数とする次の関係式

$$\int_{a}^{b} c^{2}te^{ct}dt = \left[(ct-1)e^{ct} \right]_{a}^{b}$$

を利用して良い.

- (iv) エイリアシングを生じないように x(t) をサンプリングしたい. それが可能であるならばサンプリング周波数をどのように設定すればよいかを,不可能であるならばその理由を,問い (iii) の結果に基づいて論ぜよ.
- 2. 入出力差分方程式

$$y[n] = x[n] + \frac{1}{6}y[n-2] + \frac{1}{3}y[n-4] - x[n-5]$$

で表される因果的な離散時間信号処理システム L について,以下の問いに答えよ.ただし,n は離散的な時刻を表す整数であり,x[n],y[n] はそれぞれ L に対する入力信号,出力信号を表す.

- (i) z 変換により定義される L の伝達関数を H(z) とする. H(z) を求めよ.
- (ii) 問い(i)のH(z)について、その極と零点を求め、図示せよ.
- (iii) L の有界入力有界出力安定性を論ぜよ.
- (iv) Lへの入力 $x[n] = \cos(\Omega_0 n)$ に対し、出力が任意の n について y[n] = 0 となるような Ω_0 を全て求めよ、ただし、 Ω_0 は n に依存しない定数であり、 $0 \le \Omega_0 < \pi$ を満たす.

車	門	用	語	0	英訳
\J	ıj	/ IJ	нн	•	ノヘルく

連続時間信号 continuous-time signal

周期信号 periodic signal

基本周期 fundamental period

フーリエ級数 Fourier series

エイリアシング aliasing サンプリング sampling

サンプリング周波数 sampling frequency

入出力差分方程式 input-output difference equation

因果的 causal

離散時間信号処理システム discrete-time signal processing system

入力信号 input signal b utput signal c utput signal z 変換 z transform transfer function

極 pole 零点 zero

有界入力有界出力安定性 bounded-input bounded-output stability