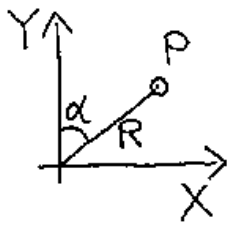


* 共八題 *

1. 今有一向量 u 與 w 間線性變換式: $u = UVWw$. 並已知 W 矩陣為 w 之權 (Weight) 矩陣, V 為縱行正常的 (Column-regular) 矩陣, U 為 u 之尺度化協方差 (Covariance) 矩陣. 試證明 $U = (VWV^T)^{-1}$. (10%)

2. 於平面坐標系統內, 如圖, 點 P 的坐標為 (X_p, Y_p) . 試



推導微分量 $\frac{d\alpha}{dY_p} = \frac{-X_p}{R^2}$.

(參考式: $d \sin^{-1} u = 1/\sqrt{1-u^2} du$) (10%)

3. 已知角度 α 和 γ , 試驗證此 3×3 旋轉矩陣:

$$\begin{bmatrix} \cos\alpha \cos\gamma & \sin\alpha & -\cos\alpha \sin\gamma \\ -\sin\alpha \cos\gamma & \cos\alpha & \sin\alpha \sin\gamma \\ \sin\gamma & 0 & \cos\gamma \end{bmatrix} \text{ 為一正交 (Orthogonal) 矩陣.}$$

(10%)

4. 獨立等權觀測四個角度 (見附圖), 請用最小二乘 (Least-squares) 原理, 求解該



觀測量之殘餘誤差.

(10%)

5. 正方矩陣 X , 已知其行列式不等於零; I 為單位矩陣,

則試證明: $X(I+X)^{-1} = (I+X)^{-1}X$.

(10%)

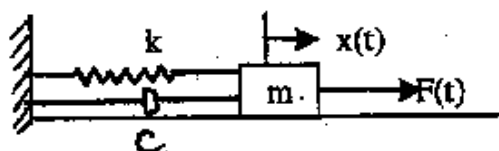
參

中央大學八十九學年度碩士班研究生入學試題卷

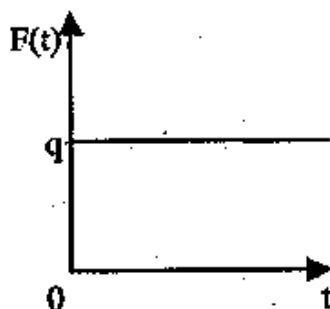
土木工程學系 **庚** 組 科目: 工程數學 共 **乙** 頁 第 **乙** 頁

6. 如圖(1a)所示之彈簧—阻尼—質量塊系統，其中 k 為彈簧勁度， c 為阻尼係數， m 為塊體之質量。此一系統初始時為靜止，然後承受一如圖(1b)所示之荷載 $F(t)$ 。此塊體之運動方程可表成 $\ddot{x} + 2\xi\omega_n \dot{x} + \omega_n^2 x = \frac{F}{m}$ 。並且此一系統為低阻尼系統，也就是

$$c^2 < 4mk \text{ 或 } \xi = \frac{c}{2m} \sqrt{\frac{m}{k}} < 1. \text{ 請求解塊體之變位 } x(t)? \text{ (20\%)}$$



圖(1a)



圖(1b)

7. 已知矩陣 A 之部份元素的值:

$$[A] = \begin{bmatrix} 1 & -1 & a \\ 3 & 2 & -1 \\ 2 & 1 & b \end{bmatrix}, \text{ 又已知 } A^{-1} = \frac{1}{6}(-A^2 + 2A + 5I)$$

請求出矩陣 A 中待定之常數 a, b ? (15%)

8. 請在柱坐標系統下，求取以下之積分

$$\int_C \vec{V} \cdot d\vec{R} = ?$$

其中 $\vec{V} = -r^2 \cos \theta \vec{e}_r + r^2 \vec{e}_\theta + r \sin \theta \vec{e}_z$, $C = C_1 \cup C_2 \cup C_3 \cup C_4 \cup C_5$

而圖中 $S = S_1 \cup S_2$ 為 C 所圍成之曲面， S_1 為在 $z=3$ 之半徑為 2 之 $1/4$ 圓， S_2 為 $1/4$ 圓筒面， C_2 為 $1/4$ 半徑為 2 之圓弧。(15%)

