

1. - 單擺在微小擺動情況下之控制方程式為

$$(16\%) \quad \frac{d^2\theta}{dt^2} + 2k \frac{d\theta}{dt} + \frac{g}{l}\theta = 0$$

式中 θ 為擺動之微小角度， l 為擺長， g 為重力加速度， k 表擺動之阻抗係數。若 $\theta(0)=0$, $\dot{\theta}(0)=1$, 試決定當 $t > 0$ 時擺動之速度。

2. 已知八個桌各桌之座標為

$$A: (2, 0, 1), B: (3, -1, 3)$$

$$(17\%) \quad C: (3, 1, 1), D: (2, 2, -1)$$

$$E: (2, 1, 4), F: (2, 3, 2)$$

$$G: (1, 4, 0), H: (1, 2, 2)$$

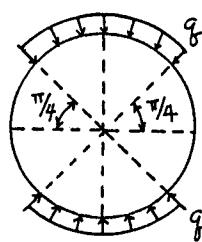
(a) 試決定平行四邊形 $\square ABCD$ 之法線方向，

(b) 試決定 $\square ABCD$ 在 xy 平面之投影面積，

(c) 試決定此平行六面體之體積。

3. 一半徑為 a 之圓盤受力作用，試將此外力分佈以 Fourier 級數表示。

(17.1)



065

4. (a) 已知 $\mathcal{L}\{f(t)\} = F(s) = \frac{1}{s} \left(\frac{1}{1-e^{-as}} \right)$, ($s > 0, a > 0$), 將括號內
(17%) 之項次以級數展開, 以求 $f(t)$, 並作其圖形。

(b) 若 $\mathcal{L}\{f(t)\} = \frac{G(s)}{(s+a)^2}$, 其中 $G(s) = \mathcal{L}\{g(t)\}$, 試求 $f(t)$.

5. 已知長度為 l 之懸臂桿在 $x=a$ 处受集中力 P 之撓度為

$$(17\%) \quad y(x) = \begin{cases} \frac{Px^2}{6EI} (3a-x) & , \quad 0 \leq x \leq a \\ \frac{Pa^2}{6EI} (3x-a) & , \quad a \leq x \leq l \end{cases}$$

試利用此解, 推求當此懸臂桿各點承受均佈載重時之撓度。

6. 考慮下列波動方程

$$(16\%) \quad \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \phi}{\partial y^2} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial t^2} \quad (1)$$

若令 $X = x - vt$, $Y = sy$, 可將式(1)變為

$$\frac{\partial^2 \Psi}{\partial X^2} + \frac{\partial^2 \Psi}{\partial Y^2} = 0$$

其中 $\Psi(X, Y) \equiv \phi(x, y, t)$ 且假設中之變化在 XY 座標上為 steady state,
試決定常數 c, v, s 之間之關係。