ĐỀ THI CUỐI KỲ 20181 Học phần: Tín hiệu & Hệ thống Mã học phần: EE2000 Thời gian làm bài: 90 phút Ngày thi: 07/01/2019 Đề số 1	Cán bộ phụ trách HP Phạm Văn Trường Đào Phương Nam Đỗ Thị Tú Anh	BCN bộ môn duyệt
Chữ ký CB chấm thi	CB coi thi 1	CB coi thi 2
	Học phần: Tín hiệu & Hệ thống Mã học phần: EE2000 Thời gian làm bài: 90 phút Ngày thi: 07/01/2019 Đề số 1	Học phần: Tín hiệu & Hệ thống Mã học phần: EE2000 Thời gian làm bài: 90 phút Ngày thi: 07/01/2019 Để số 1 Phạm Văn Trường Đào Phương Nam Đổ Thị Tú Anh

Lưu ý: Sinh viên làm bài trực tiếp vào 4 mặt giấy này. Chỉ được sử dụng 1 quyển slide bài giảng, 1 vở ghi bài viết tay, và 1 máy tính không lập trình được.

Bài 1 (Đáp ứng xung và tích chập) (5đ)

Xét hai hệ thống tuyến tính bất biến (hệ LTI) được ghép song song với nhau như Hình 1 dưới đây. Biết rằng quan hệ vào-ra của hai hệ được cho bởi:

$$y_{1}(t) = \int_{t-1}^{t} x(\tau)d\tau,$$

$$y_{2}(t) = \int_{t-2}^{t-1} x(\tau)d\tau.$$

$$x(t)$$

$$y_{2}(t) = \int_{t-2}^{t} x(\tau)d\tau.$$

$$y_{2}(t) = \int_{t-2}^{t} x(\tau)d\tau.$$

Giả thiết tín hiệu vào là:

$$x(t) = -(t-2)[u(t) - u(t-2)].$$
 Hinh 1.

a) (1đ) Các đáp ứng xung $h_1(t)$ và $h_2(t)$ của hai hệ thống con là gì? $[G \not \circ i \not \circ : \text{Sử dụng } \int_{t_1}^{t_2} \delta(\tau) d\tau = 1 \text{ với bất kỳ } t_1 < 0 < t_2 \text{, hoặc sử dụng } \int_{-\infty}^{t} \delta(\tau) d\tau = u(t) \text{.}]$

- b) (1d) Đáp ứng xung h(t) của cả hệ thống là gì?
- c) (1đ) Cả hệ thống có nhân quả không? có ổn định không? Hãy giải thích.

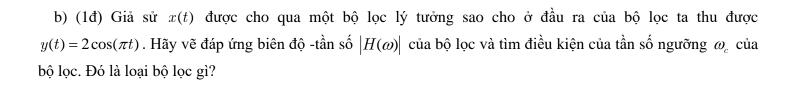
d) (1đ) Hãy vẽ x(t) và h(t).

e) (1d) Hãy tính và vẽ tín hiệu ra y(t) của cả hệ thống.

Bài 2 (Phép biến đổi Fourier và lọc tín hiệu) (2đ)

a) (1đ) Hãy tính và vẽ phổ $X(\omega)$ của tín hiệu tuần hoàn x(t) có biểu thức như sau: [$Lwu\ \acute{y}$: Nếu $X(\omega)$ là hàm thực thì chỉ cần vẽ một đồ thị của $X(\omega)$ theo ω .]

$$x(t) = 2\cos(\pi t) + 5\cos(3\pi t - \pi).$$



Bài 3 (Phép biến đổi Laplace và hàm truyền) (3đ)

Cho một hệ thống bậc hai có quan hệ vào-ra được cho bởi phương trình vi phân:

$$\frac{d^2y(t)}{dt^2} - 4\frac{dy(t)}{dt} + 16y(t) = x(t).$$

a) (1d) Hãy tìm hàm truyền H(s) của hệ thống.

b) (2đ) Hãy tìm tín hiệu ra y(t) của hệ thống với tín hiệu vào dạng bước nhảy đơn vị x(t) = u(t). Vẽ phác y(t).