

# 南京航空航天大学

## 2013 年硕士研究生入学考试初试试题 ( A 卷 )

科目代码: 878

科目名称: 数字电路和信号与系统

满分: 150 分

注意: ①认真阅读答题纸上的注意事项; ②所有答案必须写在答题纸上, 写在本试题纸或草稿纸上均无效; ③本试题纸须随答题纸一起装入试题袋中交回!

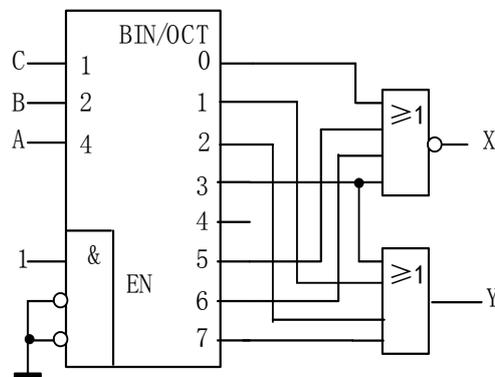
一. (10 分)

已知:  $F(A, B, C, D) = \prod M(3, 6, 12) \cdot \prod D(2, 4, 7, 8, 10, 14)$

利用卡诺图, 化简出最简的与或式, 并画出相应的门级电路图。

二. (10 分)

分析图示电路, 写出输出逻辑表达式, 列出函数真值表, 并指出电路的逻辑功能。



三. (12 分)

一套 4 室 1 厅的公寓中, 要求在每间卧室都安装一个开关 (分别记为 A、B、C、D) 控制客厅的电灯 (记为 L)。无论其他三个开关是何状况 (开关状况分为通、断两种情况, 依次用 1、0 表示), 任一个开关都能控制 L 的亮、灭 (依次用 1、0 表示)。试列出 L 与 A、B、C、D 间的逻辑关系, 并用一片 8 选 1 数据选择器辅以适当门电路设计该逻辑电路, 输入信号仅提供原变量。

四. (15 分)

试用二片 74192 辅以适当门电路, 设计一个用于倒计时的 8421BCD 码模 48 减法计数器, 其最小状态为 00000000。

五. (10 分)

设 AB 是铁路的某一运行区间, 火车总是从 A 入, 从 B 出。在 A、B 处各装一个传感器, 其输出 (依次为  $X_1$ 、 $X_2$ ) 在有火车经过时为 1, 反之为 0。当区间内无车或有一辆车时, 信号灯为绿色, 火车以正常速度行进; 当区间内有两辆车 (包括正在进入和驶离的情况) 时, 信号灯为黄色, 两车以慢速行驶, 此时不允许其他火车进入 AB 区间, 直到前车驶离 B 点, 信号灯变为绿色, 才恢复正常。火车具有一定长度, 火车与火车之间存在一定距离。试设计该区间交通灯控制器的模型 (状态图), 控制器输入为  $X_1$ 、 $X_2$ , 输出为 Z (Z=0 表示绿灯, Z=1 表示黄灯)。

六. (18分)

根据图示状态表, 设计最简的同步时序电路, 所用器件不限, 给出详细设计过程和逻辑电路图。

		x	
		0	1
PS	A	C / 1	D / 0
	B	A / 1	E / 1
	C	D / 0	C / 0
	D	F / 1	A / 0
	E	B / 1	D / 1
	F	A / 0	F / 0

NS/z

七. 填空题 (每空 1 分, 共 20 分)

1. 连续时间信号  $f(t) = \frac{\sin(2t)}{t}$ , 该信号的能量  $E =$  \_\_\_\_\_; 平均功率  $P =$  \_\_\_\_\_;

这种信号称 \_\_\_\_\_ 信号;

2. 线性时不变连续时间系统可用线性常系数微分方程来表示, 可通过 \_\_\_\_\_ 变换将它转化成代数方程来求解, 这种分析方法称 \_\_\_\_\_ 分析法;

3. 设  $f(t)$  是周期为  $T$  的周期信号, 其傅里叶级数展开式可表示为

$$f(t) = \frac{1}{2} - \frac{4}{\pi^2} [\cos(\Omega t) + \frac{1}{3^2} \cos(3\Omega t) + \frac{1}{5^2} \cos(5\Omega t) + \dots],$$

则其中  $\Omega =$  \_\_\_\_\_, 称

为 \_\_\_\_\_;  $f(-t) =$  \_\_\_\_\_,  $f\left(t \pm \frac{T}{2}\right) =$  \_\_\_\_\_; 若将此信号通过截止频率

为  $2\Omega$  的理想低通滤波器 (通带传输值为 1, 相频特性为 0) 则输出为 \_\_\_\_\_;

4. 信号  $G_r(t) * G_r(t)$  的频谱函数为 \_\_\_\_\_, 频谱的零点出现在 \_\_\_\_\_; (其中 “\*” 表示卷积运算)

5. 已知  $f(t)$  的频谱函数为  $F(j\omega)$ , 则  $\mathcal{F}\left[\int_{-\infty}^{t-1} f(\tau) d\tau\right] =$  \_\_\_\_\_,

$\mathcal{F}[f(at+b)] =$  \_\_\_\_\_ (其中  $a, b$  为实常数, 且  $a \neq 0$ ); 若已知  $f(t)$  为低通信号且有效

带宽为  $B$  (Hz), 则  $f(at+b)$  的有效带宽为 \_\_\_\_\_ Hz; 若对  $f(at+b)$  进行理想抽样,

为使抽样后不失真, 则抽样频率  $f_s >$  \_\_\_\_\_ Hz;

6. 已知离散系统的  $H(z) = \frac{z}{(z-1)(z+0.5)}$ , 系统零输入响应的一般形式  $y_{zi}(k) =$  \_\_\_\_\_,

系统属于何种稳定? \_\_\_\_\_, 若系统的激励为  $\varepsilon(k)$  则其零状态响应的初值

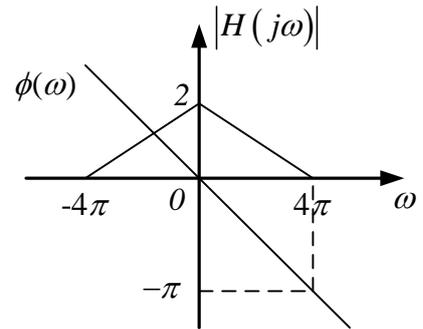
$y_{zi}(0) =$  \_\_\_\_\_ 和终值  $y_{zi}(\infty) =$  \_\_\_\_\_。

八. (15分)

低通滤波器的转移函数  $H(j\omega)$  可用它的模和相位来表示, 即  $H(j\omega) = |H(j\omega)| \cdot e^{j\phi(\omega)}$ , 根据模和相位画出的曲线称幅频响应和相频响应曲线, 已知某低通滤波器的幅频响应和相频响应曲线如图所示:

1. 求滤波器的单位冲激响应  $h(t)$  ;

2. 已知滤波器的输入信号为  $e(t) = \frac{\sin 2\pi t}{\pi t}$ , 求滤波器的零状态响应  $r_{zs}(t)$  。



九. (25分)

因果时不变连续时间线性系统的方框图如图所示:

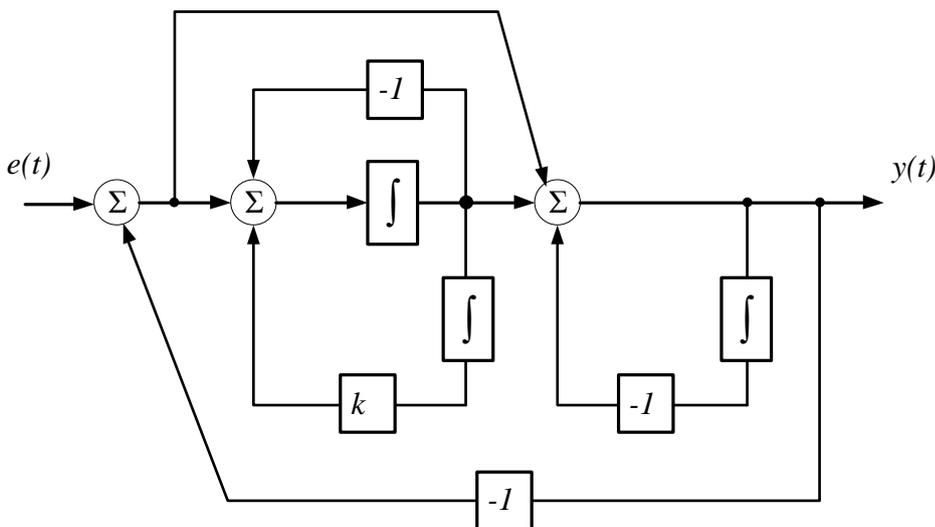
1. 作出该系统的信号流图;

2. 根据流图求系统函数  $H(s)$  ;

3.  $K$  取何值时系统稳定;

4. 求  $k=-1$  时的冲激响应  $h(t)$  ;

5. 求激励  $e(t) = e^{-t}\varepsilon(t)$  且  $k=-1$  时系统的零状态响应  $y_{zs}(t)$  。



十. (15分)

已知因果离散时间系统的差分方程为： $y(k+3) - 2y(k+2) + \frac{4}{3}y(k+1) - \frac{1}{3}y(k) = \frac{1}{3}x(k+1)$ 。

1. 求系统函数  $H(z)$  和单位函数响应  $h(k)$  ；
2. 画出系统零极点图，判断系统是否稳定；
3. 已知系统零输入的初值为  $y_{zi}(0) = 4$  ，  $y_{zi}(1) = 2$  ，  $y_{zi}(2) = 1$  ，求系统零输入响应  $y_{zi}(k)$  。