

# Тест по Аналитична геометрия за студентите по информатика – I курс Вариант 1

1(1). Векторите  $\vec{a}_1, \vec{a}_2, \dots, \vec{a}_k$  са линейно независими, точно тогава, когато:

а)  $\lambda_1 \vec{a}_1 + \lambda_2 \vec{a}_2 + \dots + \lambda_k \vec{a}_k = 0$  за произволни числа  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k$ ;

б)  $\lambda_1 \vec{a}_1 + \lambda_2 \vec{a}_2 + \dots + \lambda_k \vec{a}_k \neq 0$  за произволни числа  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_k$ ;

☒ в)  $\lambda_1 \vec{a}_1 + \lambda_2 \vec{a}_2 + \dots + \lambda_k \vec{a}_k = 0$  само за  $\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_k = 0$ .

2(2). Ако  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  са неколинеарни вектори, линейно независима е системата от вектори:

а)  $\vec{a}, \vec{b}, 2\vec{a} - 3\vec{b}$ ;

☒ б)  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{a} \times \vec{b}$ ;

в)  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{0}$ .

3(2). Спрямо афинна координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  са дадени векторите  $\vec{a}(3; 2; 1)$ ,

$\vec{b}(4; 1; 5)$ ,  $\vec{c}(17; 8; \rho)$ . Векторите  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  са линейно зависими, когато:

а)  $\rho = 5$ ;

☒ б)  $\rho = 13$ ;

в)  $\rho = 7$ .

4(1). За скаларното произведение на два вектора е изпълнено:

а)  $\vec{a}\vec{b} = -\vec{b}\vec{a}$ ;

☒ б)  $(\vec{a}\vec{b})^2 = \vec{a}^2 \vec{b}^2 \sin^2(\vec{a}, \vec{b})$ ;

в)  $(\vec{a} + \vec{b})^2 = \vec{a}^2 + 2\vec{a}\vec{b} + \vec{b}^2$ .

5(2). Спрямо ортонормирана координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  са дадени векторите

$\vec{a}(2; 3; 5)$  и  $\vec{b}(7; 2; \lambda)$ . Векторите  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  са перпендикулярни, когато:

а)  $\lambda = 1$ ;

☒ б)  $\lambda = -4$ ;

в)  $\lambda = 4$ .

6(1). Векторното произведение на два вектора  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  е вектор  $\vec{c}$ , такъв че:

а)  $\{\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}\} \in S^+$  и  $|\vec{c}| = |\vec{a}||\vec{b}| \sin(\vec{a}, \vec{b})$ ;

☒ б)  $\vec{c} \perp \vec{a}$ ,  $\vec{c} \perp \vec{b}$ ,  $\{\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}\} \in S^+$  и  $|\vec{c}| = |\vec{a}||\vec{b}| \sin(\vec{a}, \vec{b})$ ;

в)  $\vec{c} \perp \vec{a}$ ,  $\vec{c} \perp \vec{b}$ , и  $|\vec{c}| = |\vec{a}||\vec{b}| \sin(\vec{a}, \vec{b})$ .

7(2). Кое от следните твърдения за векторите  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  не е вярно:

☒ а)  $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{b} \times \vec{a}$ ;

б)  $(\vec{a} \times \vec{b})^2 = \vec{a}^2 \vec{b}^2 - (\vec{a}\vec{b})^2$ ;

в)  $(\vec{a} \times \vec{b})\vec{a} = 0$ .

8(2). Кое от следните твърдения за векторите  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  е вярно:

а)  $\vec{a} \times \vec{b} = |\vec{a}||\vec{b}| \sin \angle(\vec{a}, \vec{b}) \vec{e}$

б)  $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$  точно тогава, когато  $\vec{a} \perp \vec{b}$ ;

☒ в)  $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$  точно тогава, когато  $\vec{a}$  е колинеарен на  $\vec{b}$ ;

9(2). Спрямо ортонормирана координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  са дадени векторите

$\vec{a}(2; 3; 5)$  и  $\vec{b}(4; 2; 1)$ . Координатите на  $\vec{a} \times \vec{b}$  са:

☒ а)  $(-7; 18; -8)$ ;

б)  $(-7; -18; -8)$ ;

в)  $(7; 18; -8)$ .

Тест по Аналитична геометрия – Вариант 1

10(1). Смесеното произведение на три вектора  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  е :

- а)  $(\vec{a}\vec{b})\vec{c}$ ;                      б)  $(\vec{b}\times\vec{a})\times\vec{c}$ ;                      в)  $(\vec{a}\times\vec{b})\vec{c}$ .

11(2). За смесеното произведение на три вектора  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  не е вярно, че :

- а)  $(\vec{a}\times\vec{b})\vec{c} = \vec{a}(\vec{b}\times\vec{c})$ ;                      б)  $\vec{a}\vec{b}\vec{c} = \vec{b}\vec{c}\vec{a}$ ;                      в)  $\vec{a}\vec{b}\vec{c} = \vec{c}\vec{b}\vec{a}$ .

12(2). Спрямо ортонормирана координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  са дадени векторите

$\vec{a}(2;3;4), \vec{b}(3;0;0), \vec{c}(5;2;1)$ . Смесеното произведение  $\vec{a}\vec{b}\vec{c}$  на векторите  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  е:

- а) -9;                      б) 15;                      в) 9.

13(1). Нека  $T$  е матрицата на прехода от координатната система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  към

$K' = \{O'\vec{e}'_1\vec{e}'_2\vec{e}'_3\}$ . Двете координатни системи  $K$  и  $K'$  са еднакво ориентирани, когато:

- а)  $\det T < 0$                       б)  $\det T = 0$                       в)  $\det T > 0$

14(2). Спрямо афинна координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$  са дадени правите

$g_1: 5x + 2y - 3 = 0$  и  $g_2: 2x - \lambda y + 4 = 0$ . Тези прави са успоредни, когато:

- а)  $\lambda = -\frac{4}{5}$ ;                      б)  $\lambda = \frac{4}{5}$ ;                      в)  $\lambda = \frac{3}{4}$ .

15(3). Спрямо афинна координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$  са дадени правите

$g_1: 3x + y - 4 = 0, g_2: 2x + 4y + 3 = 0$  и  $g_3: 7x + 9y + \rho = 0$ . Те минават през една точка, когато:

- а)  $\rho = 1$ ;                      б)  $\rho = 2$ ;                      в)  $\rho = 3$ .

16(2). Спрямо афинна координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$  е дадена правата

$g: 3x + y - 4 = 0$  и точките  $M_1(4;5)$  и  $M_2(-2;-2)$ . Тези точки :

- а) са в една полуравнина относно  $g$ ;  
б) са в различни полуравнини относно  $g$ ;  
в) лежат на  $g$ ;

17(3). Спрямо афинна координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  са дадени точките  $M(1;m;-3)$ ,

$N(-2;-2;-2)$  и равнината  $\alpha: \begin{cases} x = 1 + \lambda + \mu \\ y = 2 - \lambda + \mu \\ z = -1 + \lambda \end{cases}$ . Векторът  $\overline{MN}$  е компланарен на  $\alpha$ , когато:

- а)  $m = -3$                       б)  $m = 0$                       в)  $m = 3$ .

18(2). Спрямо афинна координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  са дадени равнина

$\alpha: 3x + 2y - 4z + 5 = 0$  и вектор  $\vec{p}(2;1;\lambda)$ . Векторът е компланарен на  $\alpha$ , когато:

- а)  $\lambda = 2$ ;                      б)  $\lambda = -1$ ;                      в)  $\lambda = 3$ .

Тест по Аналитична геометрия – Вариант 1

19(3). Спрямо координатната система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  с уравнението  $x + y + 1 = 0$  се задава:

- а) права, успоредна на равнината  $Oxy$ ;  
 б) равнина, успоредна на оста  $Oz$ ;  
 в) равнина, минаваща през оста  $Oz$ .

20(3). Спрямо афинна координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  уравненията  $\begin{cases} x = 0 \\ z = 0 \end{cases}$  задават:

- а) оста  $Ox$ ; б) равнината  $Oxz$ ; в) оста  $Oy$ .

21(2). Спрямо ортонормирана координатната система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  са дадени равнината

$\alpha: Ax + By + Cz + D = 0$  и правата  $g: \begin{cases} x = x_0 + At \\ y = y_0 + Bt \\ z = z_0 + Ct \end{cases}$ . Взаимното положение на  $\alpha$  и  $g$  е:

- а)  $g \parallel \alpha$ ; б)  $g \perp \alpha$ ; в)  $g \subset \alpha$ .

22(2). Спрямо координатната система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  са дадени точките  $M_1(1; -4; -2)$  и

$M_2(-2; 1; 1)$  и равнината  $\alpha: x - 2y + z - 3 = 0$ . Точките  $M_1$  и  $M_2$ :

- а) са в едно полупространство относно  $\alpha$ ;  
 б) лежат в  $\alpha$ ;  
 в) са в различни полупространства относно  $\alpha$ .

23(2). Спрямо координатната система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  са дадени равнините

$\alpha_1: 3x + 2y + 4z + 5 = 0$  и  $\alpha_2: x + \lambda y + \mu z = 0$ . Те са успоредни, когато:

- а)  $\lambda = \frac{2}{3}, \mu = \frac{4}{3}$ ; б)  $\lambda = -\frac{2}{3}, \mu = \frac{4}{3}$ ; в)  $\lambda = \frac{1}{2}, \mu = 3$ .

24(3). Спрямо ортонормирана координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$  са дадени окръжност

$k: x^2 + y^2 - 4x - 2y - 4 = 0$  и точка  $M(6; 4)$ . Точката  $M$  е:

- а) вътрешна за  $k$ ; б) лежи върху  $k$ ; в) външна за  $k$ .

25(2). Нека правата  $g$  и точката  $F$  са от една равнина  $\alpha$ , като  $F$  не лежи на  $g$ . Нека  $\mathcal{M}$  е

множеството на точките  $M$  от  $\alpha$ , за които  $\frac{|MF|}{|M, g|} = 1$ . Множеството  $\mathcal{M}$  е:

- а) парабола; б) елипса; в) е хипербола.

26(2). Ако  $\chi: \frac{x^2}{80} - \frac{y^2}{20} = 1$  е каноничното уравнение на хипербола, то координатите на фокусите ѝ са:

- а)  $F_1(0; 10)$  и  $F_2(0; -10)$  б)  $F_1(10; 0)$   $F_2(-10; 0)$ ; в)  $F_1(0; 10)$   $F_2(-10; 0)$

Тест по Аналитична геометрия – Вариант 1

27(3). Уравнението на ротационната повърхнина  $S$  образувана от въртенето на

хиперболатата  $\chi: \begin{cases} \frac{x^2}{9} - \frac{z^2}{4} = 1 \\ y = 0 \end{cases}$  около оста  $Ox$  е:

а)  $S: \frac{x^2}{9} - \frac{y^2}{4} - \frac{z^2}{4} = 1$ ;      б)  $S: \frac{x^2}{9} - \frac{y^2}{4} + \frac{z^2}{4} = 1$ ;      в)  $S: \frac{x^2}{9} + \frac{y^2}{4} - \frac{z^2}{4} = 1$ .

28(3). Спрямо ортонормирана координатната система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$ , с уравнението:

$(x+2)^2 + z^2 = 9$  се задава:

а) окръжност с център точката  $C(-2; 0; 3)$

б) цилиндър с образувачи успоредни на вектора  $\vec{p}(0; 0; 1)$  и управителна крива

$k: \begin{cases} (x+2)^2 + z^2 = 9 \\ z = 0 \end{cases}$ .

в) цилиндър с образувачи успоредни на вектора  $\vec{p}(0; 1; 0)$  и управителна крива

$k: \begin{cases} (x+2)^2 + z^2 = 9 \\ y = 0 \end{cases}$ .

29(3). Спрямо координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$  са дадени кривата от II степен

$k: 4x^2 - 4xy + y^2 + 6xt + t^2 = 0$  и правата  $g: \lambda x - y = 0$ . Правата е тангента към  $k$ , ако:

а)  $\lambda = -1$ ;      б)  $\lambda = 1$ ;      в)  $\lambda = 0$ .

30(3). Спрямо координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$  са дадени кривата от II степен

$k: 5x^2 - 6xy + y^2 - 25t^2 = 0$  и точката  $M(0; 5; 1)$ . Тангентата към  $k$  в т.  $M$  е:

а)  $g: 3x - y + 5t = 0$ ;      б)  $g: 5x + 3y - 15t = 0$ ;      в)  $g: 2x - y + 5t = 0$ .

31(3). Спрямо координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$  са дадени кривата от II степен

$k: x^2 - 4xy + 4y^2 + 14xt - 12t^2 = 0$  и точката  $M(2; 0; 1)$ . Полярата на т.  $M$  спрямо  $k$  в с:

а)  $g: 9x - 4y - 2t = 0$ ;      б)  $g: 9x - 4y + 2t = 0$ ;      в)  $g: 3x - 8y - 12t = 0$ .

32(3). Спрямо координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$  са дадени кривата от II степен

$k: 3x^2 - 2xy - 3y^2 + 12xt - 15t^2 = 0$  и правата  $g: 12x - 2y - 3t = 0$ . Полус на  $g$  спрямо  $k$  е:

а)  $M(2; 0; 1)$ ;      б)  $M(0; 2; 1)$ ;      в)  $M(3; 1; 1)$ .

33(3). Спрямо координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$  са дадени кривата от II степен

$k: x^2 - 3y^2 - t^2 = 0$  и точката  $M(1; 0; 2)$ . Тангента към  $k$  през т.  $M$  е правата  $g$ :

а)  $g: x - 2t = 0$ ;      б)  $g: 2x + y - t = 0$ ;      в)  $g: 2x + 3y - t = 0$ .

Тест по Аналитична геометрия – Вариант 1

34(2). Спрямо координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$  е дадена кривата от II степен  $k: 3x^2 + 5xy + y^2 - 8xt - 11yt - 7t^2 = 0$ . Кривата  $k$  е от:

- а) хиперболичен тип; б) параболичен тип; в) елиптичен тип.

35(3). Спрямо координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$  е дадена кривата от II степен  $k: 5x^2 + 9y^2 - 30xt + 18yt + 9t^2 = 0$ . Център на  $k$  е точката:

- а)  $Z(6; -2; 1)$ ; б)  $Z(3; -1; 1)$ ; в)  $Z(6; -2; 0)$ .

36(2). Ако  $k: a_{11}x^2 + 2a_{12}xy + a_{22}y^2 + 2a_{13}x + 2a_{23}y + a_{33} = 0$  е крива от II степен и  $\Delta = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{vmatrix}$ ,

$A_{33} = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{12} & a_{22} \end{vmatrix}$ , то  $k$  е хипербола точно тогава, когато:

- а)  $\Delta = 0, A_{33} > 0$ ; б)  $\Delta \neq 0, A_{33} < 0$ ; в)  $\Delta \neq 0, A_{33} = 0$ .

37(3). Спрямо ортонормирана координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$  е дадена кривата от II степен  $k: x^2 - 4xy + 4y^2 + 7x - 12 = 0$ . Главните направления на  $k$  се определят от векторите:

- а)  $\vec{p}\left(\frac{2}{\sqrt{5}}; \frac{1}{\sqrt{5}}\right), \vec{q}\left(-\frac{1}{\sqrt{5}}; \frac{2}{\sqrt{5}}\right)$ ;  
б)  $\vec{p}\left(\frac{1}{\sqrt{5}}; \frac{1}{\sqrt{5}}\right), \vec{q}\left(-\frac{1}{\sqrt{5}}; \frac{1}{\sqrt{5}}\right)$ ;  
в)  $\vec{p}\left(\frac{2}{\sqrt{5}}; \frac{1}{\sqrt{5}}\right), \vec{q}\left(-\frac{2}{\sqrt{5}}; \frac{1}{\sqrt{5}}\right)$ .

38(2). Спрямо ортонормирана координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  уравнението  $\frac{x^2}{4} - \frac{y^2}{9} = 2z$  е канонично уравнение на:

- а) прост хиперболоид; б) елиптичен параболоид; в) хиперболичен параболоид.

39(3). Спрямо ортонормирана координатна система  $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$  е дадена повърхнината

$S: \frac{x^2}{25} + \frac{y^2}{16} - \frac{z^2}{4} = 1$ . Равнина, успоредна на  $Oyz$  пресича  $S$  в:

- а) хипербола; б) елипса; в) парабола.

40(2). Коя от повърхнините има праволинейни образувачи:

- а)  $S: \frac{x^2}{4} + \frac{y^2}{9} = \frac{z^2}{16} - 1$  б)  $S: \frac{x^2}{9} + \frac{y^2}{5} = 2z$  в)  $S: \frac{x^2}{9} - \frac{y^2}{5} = 2z$