

Тест по Аналитична геометрия Вариант 2

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

- а) $\lambda_1 \vec{a}_1 + \lambda_2 \vec{a}_2 + \dots + \lambda_k \vec{a}_k = \vec{0}$ за произволни λ_i
 б) $\lambda_1 \vec{a}_1 + \lambda_2 \vec{a}_2 + \dots + \lambda_k \vec{a}_k = \vec{0}$ само за $\lambda_1 = \lambda_2 = \dots = \lambda_k = 0$
 в) $\lambda_1 \vec{a}_1 + \lambda_2 \vec{a}_2 + \dots + \lambda_k \vec{a}_k \neq \vec{0}$ за произволни λ_i

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

- а) $\vec{a}, \vec{b}, 2\vec{a} + 7\vec{b}$; б) $\vec{a}, \vec{a} + \vec{b}, \vec{0}$; в) $\vec{a}, \vec{b}, \vec{a} \times \vec{b}$.

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

$\vec{b}(3; 4; \rho)$, $\vec{c}(-1; -2; 5)$. Векторите $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ са линейно зависими, когато:

- а) $\rho = 21$; б) $\rho = 13$; в) $\rho = -21$.

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

- а) $\vec{a}\vec{b} + \vec{b}\vec{a} = 0$; б) $(\vec{a}\vec{b})^2 = \vec{a}^2\vec{b}^2 \cos^2(\vec{a}, \vec{b})$; в) $(\vec{a} + \vec{b})^2 = \vec{a}^2 + \vec{a}\vec{b} + \vec{b}^2$.

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

$\vec{a}(\lambda; -2; 1)$ и $\vec{b}(1; 4; 3)$. Векторите \vec{a} и \vec{b} са перпендикулярни, когато:

- а) $\lambda = 5$; б) $\lambda = -5$; в) $\lambda = 1$.

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

$\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \sin(\alpha) \vec{n}$
 където \vec{n} е единичен вектор, перпендикулярен на равнината, определена от \vec{a} и \vec{b} .

в) $\vec{c} \perp \vec{a}$, $\vec{c} \perp \vec{b}$

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

- а) $\vec{a} \times \vec{b} + \vec{b} \times \vec{a} = \vec{0}$; б) $(\vec{a} \times \vec{b})^2 = \vec{a}^2\vec{b}^2 + 2(\vec{a}\vec{b})^2$; в) $\vec{b}(\vec{a} \times \vec{b}) = \vec{0}$.

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

- а) $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$ точно тогава, когато $\vec{a} \perp \vec{b}$;
 б) $\vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$ точно тогава, когато \vec{a} е колинеарен на \vec{b} ;
 в) $|\vec{a} \times \vec{b}| = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \angle(\vec{a}, \vec{b})$;

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

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

- а) $(17; 13; -1)$; б) $(17; -13; 1)$; в) $(17; -8; 1)$.

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

а)

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

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

12(2). Спрямо ортонормирана координатна система $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$ са дадени векторите $\vec{a}(1; -1; 3)$, $\vec{b}(-2; 2; 1)$, $\vec{c}(3; -2; 5)$. Смесеното произведение векторите $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$ е:

а) -7; б) 7; в) -35.

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 системи K и K' са противоположно 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 $g_1: 2x + 3y + 4 = 0$ и $g_2: \lambda x - 4y + 6 = 0$. Тези прави са успоредни, когато:

а) $\lambda = -\frac{3}{8}$; б) $\lambda = -\frac{8}{3}$; в) $\lambda = \frac{8}{3}$.

15(3). Спрямо афинна координатна система $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$ са дадени правите $g_1: 8x + 3y + 1 = 0$, $g_2: 2x + y - 1 = 0$ и $g_3: 3x + \rho y - 4 = 0$. Те минават през една точка, когато:

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

16(2). Спрямо афинна координатна система $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\}$ е дадена правата $g: 4x + 3y - 5 = 0$ и точките $M_1(2; 3)$ и $M_2(3; -2)$. 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 $M(2; -1; 2)$,

$N(n; 3; 5)$ и равнината $\alpha: \begin{cases} x = 1 + \lambda + \mu \\ y = \lambda + 3\mu \\ z = 1 + 2\lambda + \mu \end{cases}$. Векторът \vec{MN} е компланарен на α , когато:

а) $n = -4$; б) $n = 4$; в) $n = 1$.

18(2). Спрямо афинна координатна система $K = \{O\vec{e}_1\vec{e}_2\vec{e}_3\}$ са дадени равнина $\alpha: 2x - 3y + 5z - 7 = 0$ и вектор $\vec{p}(4; \lambda; 2)$. Векторът е компланарен на α , когато:

а) $\lambda = 3$; б) $\lambda = 6$; в) $\lambda = 1$.

1 - статистика
(продължение)

13(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) $\lambda = \frac{3}{4}$.

14(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) $\rho = 3$.

15(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 ;

16(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 α , когато:

а) $m = -3$ б) $m = 0$ в) $m = 3$.

17(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 α , когато:

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

18(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 .

19(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 .

20(2). Спрямо ортонормирана координатната система $K = \{O\bar{e}_1\bar{e}_2\bar{e}_3\}$ са дадени равнината

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

а) $g \parallel \alpha$;

б) $g \perp \alpha$;

в) $g \subset \alpha$.

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

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

а) $\lambda = \frac{2}{3}, \mu = \frac{4}{3}$;

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

в) $\lambda = \frac{1}{2}, \mu = 3$.

22(2). Спрямо ортонормирана координатната система $K = \{O\bar{e}_1\bar{e}_2\}$ е дадена окръжност

$$k: x^2 + y^2 - 6x + 4y + 9 = 0. \text{ Коя от точките е вътрешна за } k:$$

а) $M(1; -2)$;

б) $M(1; -1)$;

в) $M(2; -1)$.

24(2). Нека правата g и точката F са от една равнина α , като F не лежи на g . Нека \mathcal{M} е

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

а) парабола;

б) елипса;

в) е хипербола.

25(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) $F_1(10; 0)$ и $F_2(-10; 0)$;

в) $F_1(0; 10)$ и $F_2(-10; 0)$

12 ~~29~~(2). Спрямо ортонормирана координатна система $K = \{O\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3\}$ уравнението

$$\frac{x^2}{16} + \frac{y^2}{4} = 2z \text{ е канонично уравнение на:}$$

- а) елипсоид; б) елиптичен параболоид; в) хиперболически параболоид.

13 ~~29~~(3). Спрямо ортонормирана координатна система $K = \{O\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3\}$ е дадена повърхнината

$$S: \frac{x^2}{9} + \frac{y^2}{4} - \frac{z^2}{25} = 1. \text{ Равнина, успоредна на } Oyz \text{ пресича } S \text{ в:}$$

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

14 ~~30~~(2). Коя от повърхнините има праволинейни образувачи:

а) $S: \frac{x^2}{4} + \frac{y^2}{9} = 2z;$

б) $S: \frac{x^2}{25} + \frac{y^2}{9} - \frac{z^2}{16} = 1;$

в) $S: \frac{x^2}{25} + \frac{y^2}{9} + \frac{z^2}{16} = 1.$