

Otázky z teorie

Robert Mařík

- Cílem testu je ověřit si, jak ovládáte definice a věty zahrnuté do základního kurzu matematiky a jak s poznatky získanými v tomto kurzu umíte pracovat.
- Klikněte na tlačítko "Začátek kvizu", zatrhněte správné odpovědi, klikněte na "Konec kvizu", uvidíte počet správných odpovědí.
- Po stisku tlačítka "Opravit odpovědi" se vám opravy zobrazí do testu.
- Požadovaná úspěšnost je alespoň 7 správných odpovědí z 12. Nejste-li úspěšní, doučte se látku a poté si vygenerujte si další test.
- Test začíná na další straně.

1. Je-li determinant matice A různý od nuly, matice A se nazývá
 - diagonální
 - singulární
 - adjungovaná
 - regulární
 - netriviální
2. Vektory jsou *lineárně nezávislé* právě tehdy, když
 - jsou všechny nenulové
 - každá jejich netriviální lineární kombinace je nenulový vektor
 - aspoň jedna jejich netriviální lineární kombinace je nenulový vektor
 - žádný z nich není násobkem jiného vektoru
 - jejich triviální lineární kombinace je nenulový vektor

3. Buď $D = (x_0, x_1, \dots, x_n)$ dělení intervalu $[a, b]$ a $R = (\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_n)$ výběr reprezentatů příslušný tomuto dělení. *Integrovní součet* z definice Riemannova integrálu $\int_a^b f(x) dx$ má tvar

$$\sum_{i=1}^n \xi_i (x_i - x_{i-1})$$

$$\sum_{i=1}^n f(\xi_i) (x_i - x_{i-1})$$

$$\sum_{i=1}^n \xi_i \cdot f(x_i)$$

$$\sum_{i=1}^n f(\xi_i (x_i - x_{i-1}))$$

$$\sum_{i=1}^n \xi_i f(x_i - x_{i-1})$$

4. Jestliže funkce f na intervalu I splňuje $f(x) \leq 0$, potom je na intervalu I

konkávní

pod osou x

konvexní

klesající

rostoucí

5. Buď $AX = O$ homogenní soustava lineárních rovnic, kde A je 3×3 matice, $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$

je vektor neznámých a $O = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$. O matici A víme že má hodnost 2. Co je možno říct

o řešitelnosti zadané soustavy lineárních rovnic?

má nekonečně mnoho řešení, ta závisí na dvou parametrech

obecně nelze vyvodit žádný z uvedených závěrů

má právě jedno řešení

nemá řešení

má nekonečně mnoho řešení, ta závisí na jednom parametru

6. Buď $AX = O$ homogenní soustava lineárních rovnic, kde A je 3×3 matice, $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}$ je

vektor neznámých a $O = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$. O matici A víme že má nulový determinant. Co je možno

říct o řešitelnosti zadané soustavy lineárních rovnic?

má nekonečně mnoho řešení, ta závisí na jednom parametru

má právě jedno řešení

nemá řešení

obecně nelze vyvodit žádný z uvedených závěrů

má nekonečně mnoho řešení, ta závisí na dvou parametrech

7. *Transponování* čtvercové matice

může měnit hodnotu i determinant matice

nemění hodnotu ani determinant matice

nemění hodnotu matice, může ovlivnit libovolným způsobem determinant

nemění determinant matice, může ovlivnit hodnotu

nemění hodnotu, mění znaménko determinantu

8. Jak poznáme na grafu funkce f , že bod a je *inflexním bodem*?

v bodě a je největší nebo nejmenší funkční hodnota ve srovnání s funkčními hodnotami z nějakého okolí bodu a

je zde lokální maximum nebo minimum

mění se zde konvexnost na konkávnost nebo naopak

funkci lze v okolí bodu a nakreslit jedním tahem

je zde hrot nebo svislá tečna

9. Jeden z následujících výpočtů derivací není správný. Který?

$$\left(x^2 \ln x\right)' = 2x \cdot \frac{1}{x}$$

$$\left(\sin x^2\right)' = 2x \cos x^2$$

$$\left(\frac{x}{x+1}\right)' = \frac{(x+1) - x}{(x+1)^2}$$

$$\left(e^{-2x}\right)' = -2e^{-2x}$$

$$\left(e^{x^3 \sin x}\right)' = e^{x^3 \sin x} (3x^2 \sin x + x^3 \cos x)$$

10. Vyberte správné znění Newtonovy–Leibnizovy věty: Necht' $F(x)$ je primitivní funkcí k $f(x)$.
Platí

$$\int_a^b f(x)dx = F(b) - F(a).$$

$$\int_a^b f(x)dx = f(a) \cdot F(b).$$

$$\int_a^b F(x)dx = \frac{f(b) - f(a)}{h}.$$

$$\int_a^b F(x)dx = f(a) - f(b).$$

$$\int_a^b f(x)dx = F'(a) - F'(b).$$

11. Na příkladu funkce $y = e^{-x^2}$ lze ukázat, že

lokální extrém nemusí být jen ve stacionárním bodě

v bodě kde je nulová druhá derivace nemusí být nutně inflexní bod

primitivní funkce nemusí existovat v množině elementárních funkcí

funkce může být spojitá i když její graf není možno nakreslit jedním tahem

funkce může mít derivaci i v bodě nespojitosti

12. Znak $\hat{}$ se v systémech počítačové algebry používá pro
- výpočet inverze
 - výpočet derivace
 - umocňování
 - násobení
 - skládání funkcí