

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

1. *Triviální lineární kombinace* je lineární kombinace, která

 - (a) neobsahuje žádný vektor
 - (b) je rovna nulovému vektoru
 - (c) obsahuje tři trojrozměrné vektory
 - (d) má všechny koeficienty rovny nule
 - (e) jde vypočítat z hlavy
2. Jestliže funkce f na intervalu I splňuje $f(x) \leq 0$, potom je na intervalu I

 - (a) nad osou x
 - (b) lichá
 - (c) konvexní
 - (d) konkávní
 - (e) pod osou x
3. Označte implikaci, která je definičním vztahem *liché funkce*

 - (a) $a < b \implies f(a) < f(b)$
 - (b) $a < b \implies f(a) > f(b)$
 - (c) $x \in D(f) \implies f(-x) = -f(x)$
 - (d) $x \in D(f) \implies f(-x) = f(x)$
 - (e) $a = b \implies f(a) = f(b)$
4. Označte implikaci, která je definičním vztahem *prosté funkce*

 - (a) $a < b \implies f(a) < f(b)$
 - (b) $x \in D(f) \implies f(-x) = f(x)$
 - (c) $f(a) = f(b) \implies a = b$
 - (d) $a = b \implies f(a) = f(b)$
 - (e) $a < b \implies f(a) > f(b)$
5. *Hornerovo schema* slouží k

 - (a) přibližnému výpočtu určitého integrálu
 - (b) vystupuje v definici Riemannova integrálu
 - (c) metodu nejmenších čtverců
 - (d) integraci složené funkce
 - (e) nalezení celočíselných kořenů algebraické rovnice s celočíselnými koeficienty
6. Jestliže funkce f má na intervalu I kladnou druhou derivaci, potom je na intervalu I

 - (a) rostoucí
 - (b) klesající
 - (c) konvexní
 - (d) nad osou x
 - (e) lichá
7. *Transponování* čtvercové matice

 - (a) nemění hodnot ani determinant matice
 - (b) může měnit hodnot i determinant matice
 - (c) nemění determinant matice, může ovlivnit hodnot
 - (d) nemění hodnot matice, může ovlivnit libovolným způsobem determinant
 - (e) nemění hodnot, mění znaménko determinantu
8. Buď A 3×3 čtvercová matice. Víme, že $\det A = 7$. Které tvrzení o matici A *neplatí*?

 - (a) inverzní matice A^{-1} neexistuje
 - (b) řádky matice A^T jsou lineárně nezávislé
 - (c) $\det(A^T) = 7$
 - (d) řádky matice A jsou lineárně nezávislé
 - (e) $h(A) = 3$
9. Průsečíky grafů funkcí $y = f(x)$ a $y = g(x)$ určíme z podmínky

 - (a) $f(x) = 0$ nebo $g(x) = 0$
 - (b) $f(x) \cdot g(x) < 0$
 - (c) $f(x) = g(x)$
 - (d) $f'(x)g(x) + f(x)g'(x) = 0$
 - (e) $f(x) \cdot g(x) = 0$
10. Integrál $\int \frac{1}{x} \sin(\ln x) dx$ je typickým příkladem na integraci

 - (a) dvakrát per-partés
 - (b) substituční metodou
 - (c) třikrát per-partés
 - (d) jednou per-partés
 - (e) pomocí vzorce $\int f(ax + b) dx$
11. Na příkladu Bolzanovy funkce lze ukázat, že

 - (a) v bodě kde je nulová druhá derivace nemusí být nutně inflexní bod
 - (b) ve stacionárním bodě funkce nemusí mít vodorovnou tečnu
 - (c) lokální extrém nemusí být jen ve stacionárním bodě
 - (d) funkce může být spojitá i když její graf není možno nakreslit jedním tahem
 - (e) funkce může mít derivaci i v bodě nespojitosti
12. Svislá asymptota se nachází zpravidla v bodě nespojitosti. Že tomu tak nemusí být vždy a že funkce může mít svislou asymptotu i v bodě kde je spojitá se můžeme přesvědčit na příkladu funkce

 - (a) $y = \sin x$
 - (b) $y = \frac{1}{x}$
 - (c) $y = \tan x$
 - (d) $y = \ln(x - 1)$
 - (e) Svislá asymptota nemůže být v bodě, kde je funkce spojitá.

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
---	---	---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

1. Označte implikaci, která je definičním vztahem *klesající funkce*
- $f(a) = f(b) \implies a = b$
 - $a < b \implies f(a) < f(b)$
 - $x \in D(f) \implies f(-x) = -f(x)$
 - $a = b \implies f(a) = f(b)$
 - $a < b \implies f(a) > f(b)$
2. Platí-li $\lim_{x \rightarrow a} f(x) = f(a)$, říkáme že funkce f je v bodě a
- sudá
 - primitivní
 - lichá
 - inverzní
 - spojitá
3. Platí-li pro všechna $a, b \in I \subseteq D(f)$ implikace $a < b \implies f(a) < f(b)$ říkáme, že funkce f je na intervalu I
- lichá
 - rostoucí
 - prostá
 - sudá
 - klesající
4. *Triviální lineární kombinace* je lineární kombinace, která
- má všechny koeficienty rovny nule
 - jde vypočítat z hlavy
 - je rovna nulovému vektoru
 - obsahuje tři trojrozměrné vektory
 - neobsahuje žádný vektor
5. K numerickému výpočtu integrálu využiji
- Hornerovo schema
 - metodu půlení intervalu
 - lichoběžníkové pravidlo
 - sličnou kolegyni
 - l'Hospitalovo pravidlo
6. Označte, k čemu se obvykle *nepoužívá* derivace
- k hledání lokálních extrémů funkce
 - k výpočtu limity l'Hospitalovým pravidlem
 - k výpočtu rychlostí změn veličin
 - k hledání inverzní funkce
 - k lineární aproximaci funkce
7. Buď A 3×3 čtvercová matice. Víme, že $h(A) = 3$. Které tvrzení o matici A *neplatí*?
- $\det A \neq 0$
 - řádky matice A^T jsou lineárně nezávislé
 - řádky matice A jsou lineárně nezávislé
 - $h(A^T) < 3$
 - existuje A^{-1}
8. 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
 - obecně nelze vyvodit žádný z uvedených závěrů
 - má právě jedno řešení
 - má nekonečně mnoho řešení, ta závisí na dvou parametrech
 - nemá řešení
9. Vyberte správné znění Newtonovy–Leibnizovy věty: Necht' $F(x)$ je primitivní funkce k $f(x)$. Platí
- $\int_a^b F(x)dx = f(a) - f(b)$.
 - $\int_a^b f(x)dx = F'(a) - F'(b)$.
 - $\int_a^b f(x)dx = F(b) - F(a)$.
 - $\int_a^b F(x)dx = \frac{f(b) - f(a)}{h}$.
 - $\int_a^b f(x)dx = f(a) \cdot F(b)$.
10. Diferenciální rovnice se separovanými proměnnými $y' = f(x)g(y)$ může a nemusí mít konstantní řešení. Tato konstantní řešení určujeme z podmínky
- Rovnice nikdy nemůže mít konstantní řešení.
 - $g(y) = 0$
 - $f(x)g(y) < 0$
 - $f(x) = g(x)$
 - $f(x) = g(y)$
11. Je-li funkce $F(x)$ primitivní funkcí k funkci $f(x)$ na intervalu I , je $F(x)$ zpravidla spojitá na I . Že tomu tak nemusí být vždy a že primitivní funkce nemusí být spojitá ukazuje příklad integrálu
- $\int \frac{1}{x} dx$
 - Primitivní funkce je vždy spojitá na celém I .
 - $\int xe^{-x} dx$
 - $\int e^{-x^2} dx$
 - $\int \ln x dx$
12. Na příkladu funkce $y = |x|$ lze ukázat, že
- funkce může mít derivaci i v bodě nespojitosti
 - lokální extrém nemusí být jen ve stacionárním bodě
 - funkce může být spojitá i když její graf není možno nakreslit jedním tahem
 - inflexní bod může být i tam, kde není nulová druhá derivace
 - v bodě kde je nulová druhá derivace může být lokální extrém

Klíč:

Test 1: d e c c e c a a c b d e

Test 2: e e b a c d d b c b b b