



Β' ΛΥΚΕΙΟΥ
ΘΕΤΙΚΗΣ & ΤΕΧΝΟΛΟΓΙΚΗΣ
ΚΑΤΕΥΘΥΝΣΗΣ
ΜΑΘΗΜΑΤΙΚΑ

ΑΠΑΝΤΗΣΕΙΣ

ΘΕΜΑ 1^ο

- A. Θεωρία από σχολικό βιβλίο στη σελίδα 83
- B. Θεωρία από σχολικό βιβλίο στη σελίδα 41
- C. $1 \rightarrow \Sigma\omega\sigma\tau\circ 2 \rightarrow \Sigma\omega\sigma\tau\circ 3 \rightarrow \Lambda\alpha\theta\circ s$
 $4 \rightarrow \Lambda\alpha\theta\circ s 5 \rightarrow \Lambda\alpha\theta\circ s.$

ΘΕΜΑ 2^ο

- i) Έστω ότι η (1) δεν παριστάνει ευθεία, τότε θα υπάρχει $\alpha \in \mathbb{R}$, τέτοιο ώστε:
- $$\begin{cases} 2\alpha + 1 = 0 \\ \alpha - 1 = 0 \end{cases}$$
- Άτοπο, διότι το σύστημα είναι αδύνατο.
 Άρα η (1) παριστάνει ευθεία για κάθε $\alpha \in \mathbb{R}$.
- ii) Παρατηρούμε ότι οι συντεταγμένες του σημείου M , επαληθεύουν την (1).
 Πράγματι $(2\alpha+1)(-1) + (\alpha-1)2 + 3 = -2\alpha - 1 + 2\alpha - 2 + 3 = 0$,
 άρα οι ευθείες της μορφής (1), διέρχονται από το $M(-1,2)$.
- iii) Για $\alpha = 0$, προκύπτει η ευθεία με εξίσωση $x - y + 3 = 0$.
 Το σύστημα $\begin{cases} x + 5y - 3 = 0 \\ x - y + 3 = 0 \end{cases}$ έχει λύση $\begin{cases} x = -2 \\ y = 1 \end{cases}$, άρα $A(-2,1)$.
 Για $\alpha = -1$, προκύπτει η ευθεία με εξίσωση $-x - 2y + 3 = 0$.
 Το σύστημα $\begin{cases} x + 5y - 3 = 0 \\ -x - 2y + 3 = 0 \end{cases}$ έχει λύση $\begin{cases} x = 3 \\ y = 0 \end{cases}$, άρα $B(3,0)$.
 $\overrightarrow{AB} = (5, -1)$ και $\overrightarrow{AM} = (1, 1)$, άρα

$$(AMB) = \frac{1}{2} \left| \det(\overrightarrow{AM}, \overrightarrow{AB}) \right| = \frac{1}{2} \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 5 & -1 \end{vmatrix} = 3 \text{ τ.μ.}$$

ΘΕΜΑ 3^ο

- i) Για $\lambda=1$ η (1) γίνεται: $C_1: y^2 = 6x$, εξίσωση παραβολής με $p=3$, διευθετούσα $\delta: x = -\frac{3}{2}$ και εστία $E(\frac{3}{2}, 0)$.
- ii) Για $\lambda=2$ η (1) γίνεται: $C_2: x^2 + y^2 = 16$, εξίσωση κύκλου με κέντρο $O(0,0)$ και ακτίνα $R=4$.
- iii) Η έλλειψη έχει τις εστίες της στον άξονα των x , και αφού η μία είναι $E(3/2, 0)$ είναι $\gamma=3/2$. Ακόμη $2\alpha=4$ άρα $\alpha=2$. Επομένως: $\beta^2=\alpha^2-\gamma^2=7/4$. Άρα η ζητούμενη έλλειψη έχει εξίσωση:
- $$\frac{x^2}{4} + \frac{y^2}{7} = 1$$

Η εκκεντρότητα είναι: $\varepsilon=\gamma/\alpha=3/4$.

- iv) Λύνοντας το σύστημα των C_1, C_2 . Με απαλοιφή του y προκύπτει η εξίσωση: $x^2+6x-16=0$ η οποία έχει λύσεις $x=2$ & $x=-8$ που απορρίπτεται γιατί η παραβολή έχει $p=3>0$. Επομένως: $y^2=12 \Leftrightarrow y = \pm 2\sqrt{3}$. Άρα τα σημεία τομής είναι: $P_1(2, 2\sqrt{3})$ και $P_2(2, -2\sqrt{3})$. Από τον ορισμό της παραβολής $d(P_1, \delta) = (P_1, E)$ και $d(P_2, \delta) = (P_2, E)$ αφού τα P_1, P_2 είναι σημεία της παραβολής. Επομένως ισχύει ότι: $d(P_1, \delta) - (P_1, E) = d(P_2, \delta) - (P_2, E)$.

ΘΕΜΑ 4^ο

$A \alpha. Av 2 \vec{\alpha} = \vec{\beta}$ τότε $\varphi = 0$, άτοπο αφού $\varphi=\pi/3$.

β. $A = -2|\vec{\alpha}|, B = -|\vec{\beta}|, \Gamma = \vec{\alpha}\vec{\beta}$.

Η (1) παριστάνει κύκλο αν και μόνο αν $A^2+B^2-4\Gamma>0$.

Πράγματι: $A^2+B^2-4\Gamma=4\vec{\alpha}^2+\vec{\beta}^2-4\vec{\alpha}\vec{\beta}=|2\vec{\alpha}-\vec{\beta}|^2>0$

αφού το $|2 \vec{\alpha} - \vec{\beta}| = 0$ δίνει $2 \vec{\alpha} = \vec{\beta}$ και απορρίπτεται.

$$\text{Άρα } \rho = \frac{\sqrt{|2 \vec{\alpha} - \vec{\beta}|^2}}{2} = \frac{1}{2} |2 \vec{\alpha} - \vec{\beta}|.$$

B. α. Είναι $K\left(\left| \vec{\alpha} \right|, \frac{\left| \vec{\beta} \right|}{2} \right) = (1, 1)$, αρα $\left| \vec{\alpha} \right| = 1$, $\left| \vec{\beta} \right| = 2$

$$\text{Επομένως } \rho^2 = \frac{\vec{\alpha}^2 + \vec{\beta}^2 - 4 \vec{\alpha} \cdot \vec{\beta} \cdot \cos \phi}{4} = 1 \Leftrightarrow \rho = 1$$

$$\beta. d(K, \varepsilon) = \frac{|3+4-12|}{\sqrt{3^2+4^2}} = 1 = \rho. \text{ Άρα ο κύκλος με εξίσωση την (1)}$$

εφάπτεται στην ευθεία: $3x+4y-12=0$.

γ.

Αν $\vec{V} = \rho \vec{\beta}$, τότε υπάρχει λ , ώστε $\vec{V} = \lambda \vec{\alpha}$, αφού $\vec{V} \parallel \vec{\alpha}$.

Ακόμα:

$$\vec{\alpha} \cdot \vec{\beta} = \vec{\alpha} \cdot \vec{V} \Leftrightarrow \vec{\alpha} \cdot \vec{\beta} = \lambda (\vec{\alpha})^2 \Leftrightarrow \lambda = 1.$$

Άρα $\vec{V} = \rho \vec{\beta} = \vec{\alpha}$.

