



N.º Mec. \_\_\_\_\_

Escreva o número mecanográfico também na(s) folha(s) de rascunho

Serão consideradas válidas apenas as respostas convenientemente justificadas50  
pontos1. Considere a reta  $\mathcal{R}$  de equação  $X = t(4, 0, 1)$ ,  $t \in \mathbb{R}$ , e o ponto  $Q = (10, -1, -6)$ .

- (a) Verifique se o ponto  $Q$  pertence à reta  $\mathcal{R}$ .  
(b) Indique uma equação do plano  $\mathcal{P}$  que passa no ponto  $Q$  e é ortogonal à reta  $\mathcal{R}$ .  
(c) Determine, caso exista, o conjunto de interseção da reta  $\mathcal{R}$  e do plano  $\mathcal{P}$ .  
(d) Calcule  $\text{dist}(Q, \mathcal{R})$ , a distância do ponto  $Q$  à reta  $\mathcal{R}$ .

40  
pontos2. (a) O plano de equação  $X = \alpha(1, 0, -2) + \beta(-3, 1, 4)$ ,  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ , contém o ponto  $P(-4, 6, -7)$ ? ☐ S ☐ N(b) Calcule a dimensão do **espaço das linhas** da matriz  $A = \begin{bmatrix} 1 & -3 & -4 \\ 0 & 1 & 6 \\ -2 & 4 & -7 \end{bmatrix}$ .  $\dim \mathcal{L}(A) = \square$ (c) Determine a dimensão do **espaço nulo** da matriz  $A$ .  $\dim \mathcal{N}(A) = \square$ (d) Indique uma base do **espaço das colunas** da matriz  $A$ ,  $\mathcal{C}(A)$ .30  
pontos3. Para cada um dos seguintes conjuntos assinala se é, ou não, um subespaço vetorial real de  $\mathbb{R}^3$ .(a)  $\langle (-2, 1, 2), (2, -1, -2) \rangle$  ☐ S ☐ N(b)  $\{(2 + a, 4 - b, 7 - a) : a, b \in \mathbb{R}\}$  ☐ S ☐ N(c) O plano de equação cartesiana  $4x - 5y + 2z = 0$  ☐ S ☐ N30  
pontos4. Para cada um dos seguintes conjuntos assinala se  $\quad$  é lin. ind.,  $\quad$  gera  $\mathbb{R}^3$ ,  $\quad$  é ortogonal.(a)  $\{(-2, 0, 0), (1, -3, 0), (-4, -1, 2), (4, 0, 2)\}$  ☐ S ☐ N ☐ S ☐ N ☐ S ☐ N(b)  $\{(6, -1, 9)\}$  ☐ S ☐ N ☐ S ☐ N ☐ S ☐ N(c)  $\{(0, 0, 0), (-7, -8, 9), (0, -9, -8)\}$  ☐ S ☐ N ☐ S ☐ N ☐ S ☐ N50  
pontos5. Para além da base canónica  $\mathcal{C}$  de  $\mathbb{R}^2$ , considere as bases ordenadas  $\mathcal{S}$  e  $\mathcal{T} = ((5, -1), (-2, 1))$ .Conhecendo a matriz de mudança de base  $M_{\mathcal{T} \leftarrow \mathcal{S}} = \begin{bmatrix} 3 & -2 \\ 7 & -5 \end{bmatrix}$  e o vetor de coordenadas  $[X]_{\mathcal{T}} = \begin{bmatrix} 2 \\ 6 \end{bmatrix}$ ,

- (a) indique o vetor  $X$ ;  
(b) determine a base  $\mathcal{S}$ ;  
(c) calcule  $[X]_{\mathcal{S}}$ .