Meus cursos

<u>QXD0116 - ÁLGEBRA LINEAR - 01A - 2025.1</u>

<u>Frequência</u>

(12/05/2025) - Sistemas de equações lineares III

~~~	
502	
205	

Iniciado em	segunda, 19 mai 2025, 11:16
-------------	-----------------------------

Estado Finalizada

Concluída em sábado, 24 mai 2025, 14:27

Tempo 5 dias 3 horas

empregado

**Notas** 2,00/3,00

**Avaliar** 6,67 de um máximo de 10,00(67%)

Questão 1 Incorreto Atingiu 0,00

de 1,00

Considere uma câmera com centro ótico na origem (0,0,0), possui distância focal f=400. O ponto principal (centro da imagem) está alinhado com o eixo z  $(c_x=x_y=0)$ . Encontre a equação da reta que passa pelo centro ótico e um pixel na imagem localizado nas coordenadas da imagem (u,v)=(240,300).

Escolha uma opção:

$$igcup$$
 a.  $300x-240y=0$ 

$$\circ$$
 b.  $240x - 300y = 0$ 

$$\circ$$
 c.  $\frac{300}{400}x + \frac{240}{400}y = 0$ 

$$\bullet$$
 d.  $300x - 240y = 0$ 

×

$$\circ$$
 e.  $300x + 240y = 0$ 

Sua resposta está incorreta.

A resposta correta é: 300x-240y=0

1,00

Considere que um sistema de equações lineares no espaço tridimensional apresenta é possível e indeterminado. Isso significa que apresenta múltiplas soluções possíveis ao longo de uma reta dada

$$\begin{cases} x - 30z = 0 \\ y - 40z = 0 \end{cases}$$

Encontre o ponto de cruzamento desta reta com o plano x - y + 2z = -1.

Escolha uma opção:

o a. 
$$\begin{cases} x = 5 \\ y = 4 \\ z = -\frac{1}{8} \end{cases}$$
 b. 
$$\begin{cases} x = -\frac{1}{8} \\ y = 5 \\ z = 2 \end{cases}$$
 c. 
$$\begin{cases} x = 3 \\ y = 5 \\ z = -\frac{1}{8} \end{cases}$$

O b. 
$$\left\{ egin{array}{l} x=-rac{1}{8} \ y=5 \ z=2 \end{array} 
ight.$$

$$\text{c.} \left\{ \begin{array}{l} x = 3 \\ y = 5 \\ z = -\frac{1}{5} \end{array} \right.$$

$$\bigcirc$$
 d.  $\left\{egin{array}{l} x=7 \ y=-rac{1}{5} \ z=4 \end{array}
ight.$ 

o d. 
$$\begin{cases} x = 7 \\ y = -\frac{1}{5} \\ z = 4 \end{cases}$$
 e. 
$$\begin{cases} x = \frac{15}{4} \\ y = 5 \\ z = -\frac{1}{8} \end{cases}$$

Sua resposta está correta.

A resposta correta é:  $\left\{ egin{array}{l} x=rac{15}{4} \\ y=5 \\ z=-rac{1}{8} \end{array} 
ight.$ 















Ũ,

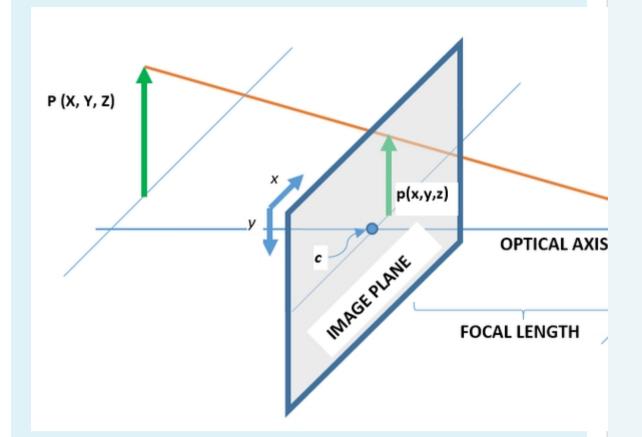
 $\hat{\Omega}$ 

(~)

 $\ddot{}$ 

 $\bigcirc$ 

De acordo com o modelo de câmera pinhole descrito na imagem abaixo, considere que o plano da imagem situa-se a uma distância f da origem do sistema de coordenadas e tem orientação paralela ao plano z=0. Determine as coordenadas de um ponto no plano da imagem situado no pixel posicionado nas coordenadas (u,v)=(20,100) no plano da imagem.



Escolha uma opção:

- igcup a. (20, f, 100)
- igcup b. (20f,100f,f)
- $\circ$  c. (f, 20, 100)
- left d. (20, 100, f)
- •
- $\circ$  e.  $(\frac{20}{f}, \frac{100}{f}, f)$

Sua resposta está correta.

A resposta correta é: (20, 100, f)

©2020 - Universidade Federal do Ceará - Campus Quixadá.
Todos os direitos reservados.
Av. José de Freitas Queiroz, 5003
Cedro - Quixadá - Ceará CEP: 63902-580
Secretaria do Campus: (88) 3411-9422

🛚 Baixar o aplicativo móvel.