Classificação



ALGA — Agrupamento IV (ECT, EET, EI)

Teste 1

2 de novembro de 2016 — Duração: 1h45	Valore

ome					N.	° Mec	
urso				N.° Fol	has supleme	entares	
Questão	1	2	3	4	5	6	total
Cotação	45	30	20	20	30	55	200
Classif.							
1. Esta pri	meira questão é	constituída por	5 alíneas de es	colha múltipla.	73		3 4 5
Atribu		os por cada res os por cada res	posta correta, posta em branc	o e			24 33
		os por cada res				3	cotação)
Cada al	ínea tem uma só	opção correta	que deve assina	lar com uma ×	no corre	espondente.	
	eja G a matriz ob				ções elementar	es nas linhas	
L_1	$1 := \frac{1}{2}L_1, L_2$ $\det(G) = \det$		$L_3 := L_3 -$	L_1 .			
		$4 \times 7 \times \det(I)$	O).				
		, ,					
	$\det(G) = \frac{1}{2} de$	et(D).					
(b) Pa	ara as matrizes C		$e F = \begin{bmatrix} 1 + 2 \\ 4 + 5 \\ 7 + 8 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 2x & 2 & 3 \\ 5x & 5 & 6 \\ 8x & 8 & 9 \end{bmatrix} $ con	$\mathbf{n} \ x \neq 0 \ \mathbf{podem}$	os dizer	
	$C \text{ \'e invert\'e l.}$ $\det(C) = \det$						
	$\det(C) = \det(C)$ $\det(F) = x.$	(<i>I'</i>).					
-	$\det(F) = \det$	(C) + x.					
		(0)					
(c) <u>C</u>	onsidera a matriz é tal que car(A		car(A) = 3. O	sistema $AX =$	B		
	tem sempre so						
-	╡ -	idade de soluçõ	es.				
	não tem soluçã	,					
(d) Co	onsidera a matriz O sistema AX	$A_{3\times3}$ invertíve $A_{3\times3}$ invertíve $A_{3\times3}$		C_1 , C_2 e C_3 , u	$m \ vetor \ B \in \mathbb{R}$	2 ³ e o sistema A	AX = B.
		$C_2 + C_3$, então	X = (1, 1, 1)	•			
	Se $B = C_3$, er	ntão o sistema é	é possível e inde	eterminado.			
	\bigcap O sistema AX	= B é sempre	possível e inde	eterminado.			
	onsidere as retas spectivamente.	\mathcal{R}_1 e \mathcal{R}_2 de e	quações $x = y$	+z=1 e (x,	y,z)=(2,-1)	$(1,0) + \alpha(0,1,1)$	1), com $\alpha \in \mathbb{I}$
	_	tre as duas reta	s é 0.				
			ntém a reta \mathcal{R}_2				
	≓	_		são concorrente	es.		
			_	al às retas \mathcal{R}_1 e			

- 2. Consider as matrizes $A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix}$ e $B = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix}$.
 - (a) Se possível, calcula o determinante da matriz AB.

(b) A matriz BA é invertível? Justifica.

3. Ao aplicar o método de eliminação de Gauss-Jordan à resolução de determinado sistema obteve-se uma matriz ampliada [R|d] que permitiu obter a seguinte solução do sistema $X = \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + a \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + b \begin{bmatrix} 5 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}, a,b \in \mathbb{R}$.

Uma matriz ampliada [R|d] obtida pode ser



4. Considera as matrizes $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 2 \\ 0 & 3 & 8 & 7 \\ 0 & 0 & 4 & 2 \end{bmatrix}$ e $B = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \end{bmatrix}$. Usando o método de eliminação de Gauss ou o método de eliminação de Gauss ou o método de eliminação de Gauss-Jordan, resolve o sistema AX = B e indica o seu conjunto de soluções.

- 5. Considera as matrizes $A = \begin{bmatrix} 0 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 6 & 4 & 7 \end{bmatrix}$, $Q = \begin{bmatrix} 4 \\ 1 \\ 5 \end{bmatrix}$ e $E = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 2 & 4 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$. A matriz E é a matriz escalonada por linhas da matriz [A|Q].

 - (b) Determina $\mathcal{N}(A)$, o espaço nulo de A, ou seja o conjunto de soluções do sistema homogéneo.

(c) Verifica se o vetor Q pertence a $\mathcal{C}(A)$, o espaço das colunas de A. Justifica a tua resposta.

6. Considera a reta \mathcal{R}	que passa nos pontos $A(3,0)$	$(0,1) \in B(1,0,0) \in O$ plan	o \mathcal{P} de equação geral -	-x - 4y + az = 1.

(a) Determina as equações cartesianas da reta \mathcal{R} .

(b) Determina uma equação do plano que contém o ponto P(2,1,-1) e é ortogonal à reta \mathcal{R} .

(c) Em função do parâmetro $a \in \mathbb{R}$, indica, justificando, qual a posição relativa da reta \mathcal{R} e do plano \mathcal{P} .

Nota que as matrizes
$$D = \begin{bmatrix} -1 & -4 & a & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 2 & -1 \end{bmatrix}$$
 e $E = \begin{bmatrix} -1 & -4 & a & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2-a & -2 \end{bmatrix}$ são equivalentes por linhas.

(d) Em função do parâmetro $a \in \mathbb{R}$, calcula $\operatorname{dist}(\mathcal{R}, \mathcal{P})$, a distância da reta \mathcal{R} ao plano \mathcal{P} .