

Prova Extramuros 2024 - Doutorado

Observação: Esta prova tem duração de cinco (5) horas

Questão 1. (1p) Indique verdadeiro ou falso em cada afirmação.

(a) Seja $a_n \geq 0$ tal que $a_{n+k} \leq a_n + a_k$. Então a sequência $\frac{a_n}{n}$ converge.

(b) Se $\sum x_n$ converge e $|x_n|$ é decrescente então $\sum \sin(x_n)$ não converge.

Solução: (a) Verdadeiro: converge. Note que $n = kp + r$ então $a_n/n \leq ka_p/n + a_r/n$ logo $\limsup a_n/n \leq \liminf a_n/n$

(b) Falso: converge. $\sin x_n = (\frac{\sin |x_n|}{|x_n|})x_n$. Em parênteses é monótona limitada e $\sum x_n$ converge. use o teorema de Abel.

Questão 2. (1p) Seja P o conjunto dos primos maiores que 2. O raio de convergência da série $\sum_{p \in P} x^p$ é:

(a) zero (b) maior do que 1 (c) igual a 1 (d) menor ou igual do que 1

Solução:

R: (c) e (d) Verdadeiros e as outras falsas, pois $|a_n x^n| \leq |x^n|$.

Questão 3. (1.5p) Indique verdadeiro ou falso em cada afirmação.

(a) Existe uma função diferenciável $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ tal que $f'(0) = 0$ mas $f'(x) \geq 1$ se $x \neq 0$.

(b) $f_n(x) = \frac{\sin nx}{1+nx}$ converge uniformemente em $[0, \infty)$.

(c) Existe uma função na reta, periódica, C^∞ tal que suas derivadas $f^{(n)}$ formam uma sequência não limitada (na norma do máximo).

Solução: (a) Falso. Use o teorema do valor médio e passe o limite para $h \rightarrow 0$ usando somente a desigualdade ≥ 1 .

(b) Falso. Tome $\epsilon = 1/1 + \pi/2$ e $x_n = \pi/2n$.

(c) Verdadeiro, $f(x) = \sin(2x)$.

Questão 4. (1.5p) Seja $\|\cdot\|$ uma norma em \mathbb{R}^n , $a \in \mathbb{R}^n$, e $B \subset \mathbb{R}^n$. Chamamos de distância de a a B o número $d(a, B) = \inf_{y \in B} \|a - y\|$. Suponha que para cada inteiro $n > 0$ existe um elemento $y_n \in B$ tal que $\|a - y_n\| \leq d(a, B) + \frac{1}{n}$. Indique verdadeiro ou falso em cada afirmação a seguir.

(a) Se B é fechado, então não existe $b \in B$ tal que $d(a, B) = d(a, b)$.

(b) Se B é acotado, então existe $b \in \mathbb{R}^n$ tal que $d(a, B) = d(a, b)$.

(c) Se B é compacto, então existe $b \in B$ tal que $d(a, B) = d(a, b)$.

Solução: (a) Falso, (b) Verdadeiro, (c) Verdadeiro.

Caso 1 Suponha que B é compacto. Neste caso podemos extrair da sequência $(y_n)_{n \in \mathbb{N}}$ uma sequência convergente $(y_{\varphi(n)})_{n \in \mathbb{N}}$. Denotamos $z_n = y_{\varphi(n)}$, e seja $b \in B$ o limite de $(z_n)_{n \in \mathbb{N}}$. Vamos usar que a aplicação $x \rightarrow d(a, x)$ é contínua. Como z_n converge para b , temos que $d(a, z_n)$ converge para $d(a, b)$. Passando ao limite na desigualdade $d(a, B) \leq d(a, z_n) \leq d(a, B) + \frac{1}{\varphi(n)}$, obtemos que $d(a, B) \leq d(a, b) \leq d(a, B)$, isto é $d(a, b) = d(a, B)$.

Caso 2 Suponha que B é acotado, isto é B é contido em uma bola K , que podemos tomar fechada, portanto compacta. Note que os y_n estão no compacto K e portanto podemos raciocinar como no caso anterior. Podemos extrair uma sequência $z_n \in \mathbb{N}$ que converge para $b \in K$ (mas não necessariamente em B). Segue pelo mesmo argumento que $d(a, b) = d(a, B)$.

Caso 3 Suponha que B é fechado. Note que para $n > 1$ os y_n estão em uma bola fechada de centro a e raio $d(a, B) + 1$, portanto eles estão na interseção desta bola com B , que é um fechado e acotado. Logo estamos na situação de um compacto contido em B , e podemos raciocinar como no Caso 1.

Questão 5. (2p) A relação $x + y + z + \operatorname{sen}(xyz) = 0$ permite definir z como função de x e y na vizinhança do ponto $(0, 0, \frac{\pi}{2})$:

- (a) Sim, (b) Não,
(c) Sim e $\frac{\partial z}{\partial x}(0, 0) = -1$, (d) Sim e $\frac{\partial z}{\partial x}(0, 0) = 1$

Solução: (a) Falso, (b) Verdadeiro, (c) Falso, (d) Falso.

Seja $f(x, y, z) = x + y + z + \operatorname{sen}(xyz)$. Note que $f(0, 0, \frac{\pi}{2}) = \frac{\pi}{2} \neq 0$, então, o ponto $(0, 0, \frac{\pi}{2})$ não pertence ao conjunto de soluções da equação $f(x, y, z) = 0$. Logo, esta relação não permite definir z em função de x, y na vizinhança do ponto dado.

Questão 6. (1.5p) Seja $C \in \mathbb{R}$ uma constante, e $f : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$ uma função contínua tal que:

$$0 \leq f(x) \leq C \int_0^x f(t) dt, \quad \forall x \in [0, 1].$$

Podemos afirmar que:

- (a) f se anula num ponto do intervalo $(0, 1)$.
(b) f é estritamente positiva no intervalo $[0, 1]$.
(c) f é identicamente nula no intervalo $[0, 1]$.

Solução: (a) Verdadeiro, (b) Falso, (c) Verdadeiro.

A função $F : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$, definida por $F(x) = \int_0^x f(t) dt$, é uma primitiva de f em $[0, 1]$, logo F é uma função diferenciável neste intervalo. Para todo $x \in [0, 1]$ temos que:

$$(F(x)e^{-Cx})' = F'(x)e^{-Cx} - CF(x)e^{-Cx} = e^{-Cx}(f(x) - CF(x)).$$

Segue da desigualdade $0 \leq f(x) \leq C \int_0^x f(t) dt$ que $(F(x)e^{-Cx})'$ é negativa em $[0, 1]$. Portanto a função $x \rightarrow F(x)e^{-Cx}$ é decrescente neste intervalo. Ela alcança em $x = 0$ seu valor máximo, que é 0, logo $F(x)e^{-Cx} \leq 0$, $\forall x \in [0, 1]$. Segue que $F(x) \leq 0$. Por hipótese $F(x) \geq 0$, logo $F(x) = 0$ em $[0, 1]$. Do que concluímos que f é identicamente nula em $[0, 1]$.

Questão 7. (2p) Seja $F : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$ uma função diferenciável e $\Sigma = \phi^{-1}(c) \subset \mathbb{R}^3$ o subconjunto definido por um valor regular c de $\phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$. Considere a restrição $f := F|_{\Sigma}$ e decida verdadeiro ou falso em cada afirmação.

- (a) O gradiente de F em $x \in \Sigma$ é perpendicular ao plano tangente a Σ em x .
(b) $x \in \Sigma$ é ponto crítico de f se e sómente se o gradiente de F em $x \in \Sigma$ é perpendicular ao plano tangente a Σ em x .
(c) $x \in \Sigma$ é ponto crítico de f se e sómente se o gradiente de F em $x \in \Sigma$ é paralelo ao gradiente de ϕ em x .
(d) Se $\phi = (\phi_1, \phi_2) : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$, $c \in \mathbb{R}^2$ é um valor regular de ϕ e $f = F|_{\phi^{-1}(c)}$, um ponto crítico $x \in \phi^{-1}(c)$ de f é tal que ambos os produtos escalares seguintes são zero, $\nabla F(x) \cdot \nabla \phi_1(x) = 0$ e $\nabla F(x) \cdot \nabla \phi_2(x) = 0$.

Solução: a) Falso. Isto é porque $x \in \Sigma$ é qualquer ponto. Por exemplo, se $\phi(x_1, x_2, x_3) = x_1$ e $c = 0$, temos $\Sigma \subset \mathbb{R}^3$ é o plano $x_1 = 0$. Tomando $F(x_1, x_2, x_3) = x_2$, o gradiente é $\nabla F = (0, 1, 0)$ em qualquer ponto que não é perpendicular a Σ .

b) Verdadeiro. Todo vetor tangente a Σ em x pode ser obtido como $v = \frac{d}{dt}\gamma(t=0)$ para uma curva suave $t \mapsto \gamma(t) \in \Sigma$ com $\gamma(0) = x$. Então,

$$df|_x(v) = \nabla F(x) \cdot v = \frac{d}{dt}(F(\gamma(t)))|_{t=0}.$$

Por outro lado, f tem um ponto crítico em x se $f(\gamma(t))$ possui um ponto crítico em $t = 0$ para toda tal curva γ , o qual acontece $\iff \nabla F(x) \cdot v = 0$ para todo v tangente a Σ em x .

c) Verdadeiro. Análogamente ao ponto anterior, temos $\nabla \phi(x) \cdot v = 0$ para qualquer $x \in \Sigma$ e qualquer tangente v a Σ em x , pois $\phi(\gamma(t)) = c$ constante quando $\gamma(t) \in \Sigma$. Como c é valor regular, $\nabla \phi(x) \neq 0$ é um vetor que gera a direção normal ao plano tangente a Σ em x . Logo, pelo item (b), x ponto crítico de $f \iff \nabla F(x)$ é um múltiplo de $\nabla \phi(x)$.

d) Falso. Notamos que Σ será uma curva neste caso. Análogamente ao ponto (c), $\nabla\phi_1(x)$ e $\nabla\phi_2(x)$ são vetores perpendiculares à reta tangente a Σ em qualquer $x \in \Sigma$. Se $x \in \Sigma$ é crítico para f , então $\nabla F(x)$ é também um vetor perpendicular à reta tangente a Σ em x . Logo, $\nabla F(x)$ deve ser uma combinação linear dos vetores $\nabla\phi_1(x), \nabla\phi_2(x)$, mas os coeficientes desta combinação não precisam ser zero.

Questão 8. (2p) Considere $Mat_{3 \times 3}(\mathbb{R}) \simeq \mathbb{R}^9$ o conjunto de matrizes 3×3 reais e o subconjunto

$$G = \{R \in Mat_{3 \times 3}(\mathbb{R}) : \langle Rv, Rw \rangle = \langle v, w \rangle, \forall v, w \in \mathbb{R}^3\}.$$

Seja $I = [-\epsilon, \epsilon]$ e $I \ni t \mapsto R(t) \in Mat_{3 \times 3}(\mathbb{R})$ uma curva C^1 tal que $R(t) \in G$ para todo $t \in [-\epsilon, \epsilon]$. A derivadas $\frac{d}{dt}R(t)$ são tomadas em cada entrada da matriz. Indique verdadeiro ou falso em cada afirmação a seguir.

- (a) $\frac{d}{dt}R|_{t=0}$ é uma matriz antisimétrica.
- (b) $R(t)^T \cdot (\frac{d}{dt}R(t))$ é uma matriz antisimétrica para todo $t \in I$, onde T denota a matriz transposta e \cdot é o produto de matrizes.
- (c) Se $U \subset Mat_{3 \times 3}(\mathbb{R})$ é um aberto tal que $G \cap U = \phi^{-1}(c)$ (não vazio) para $\phi : U \rightarrow \mathbb{R}^k$ uma função suave que é uma submersão, então k deve ser 3.
- (d) Se $U \subset Mat_{3 \times 3}(\mathbb{R})$ é um aberto tal que $G \cap U = \phi^{-1}(c)$ (não vazio) para $\phi : U \rightarrow \mathbb{R}^k$ uma função suave que é uma submersão, então k deve ser 6.

Solução: a) Falso. Isto é porque $R(0)$ pode ser qualquer ponto de G . Por exemplo, uma rotação

$$\begin{pmatrix} \cos(\theta(t)) & \text{sen}(\theta(t)) & 0 \\ -\text{sen}(\theta(t)) & \cos(\theta(t)) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

com $\theta(t) = \frac{\pi}{2} + t$ tem derivada

$$\frac{d}{dt}R|_{t=0} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

que não é antisimétrica.

b) Verdadeira. Derivando ambos lados da equação que define $R(t)$ estar em G , obtemos

$$\left\langle \frac{dR}{dt}(t)v, R(t)w \right\rangle + \left\langle R(t)v, \frac{dR}{dt}(t)w \right\rangle = 0$$

para todos $v, w \in \mathbb{R}^3$. Segue que

$$\left(\frac{dR}{dt}(t) \right)^T \cdot R(t) + R(t)^T \cdot \frac{dR}{dt}(t) = 0, \forall t \in I.$$

Como $(A \cdot B)^T = B^T \cdot A^T$ e $(A^T)^T = A$, a identidade acima diz que $R(t)^T \cdot (\frac{d}{dt}R(t))$ é antisimétrica.

c) Falso. Considerando ϕ como no enunciado, se tomamos uma curva suave $R(t) \in G \cap U$, pelo item (b), teremos que $A(t) = R(t)^T \cdot (\frac{d}{dt}R(t))$ é antisimétrica. Notamos que $R^T = R^{-1}$ para todo $R \in G$, pela definição de G . Segue que qualquer vetor tangente $v \in Mat_{3 \times 3}(\mathbb{R})$ a G em um ponto $R \in G \cap U$ será da forma $v = R \cdot A$ para alguma matriz antisimétrica $A \in Mat_{3 \times 3}(\mathbb{R})$. Como o espaço vetorial de matrizes antisimétricas 3×3 tem dimensão 3, significa que o espaço tangente a G em tal R tem dimensão 3. Por outro lado, como $G \cap U = \phi^{-1}(c)$ com $\phi : U \rightarrow \mathbb{R}^k$ submersão, o espaço tangente deve ter dimensão $(\text{dim. ambiente}) - k = 9 - k$. Finalmente, devemos ter $9 - k = 3$, ou seja, $k = 6$.

d) Verdadeiro, pelo explicado acima.

Questão 9. (2p) Considere um campo $F : D \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n, x \mapsto (F_1(x), \dots, F_n(x))$ de classe C^2 com domínio dado por todos os vetores menos a origem, $D = \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$. Determine se as seguintes afirmações são verdadeiras ou falsas.

- (a) Se $n = 2$ e $\frac{\partial F_2}{\partial x_1} = \frac{\partial F_1}{\partial x_2}$ em todos os pontos de D , então $F = \nabla f$ é o gradiente de alguma função $f : D \rightarrow \mathbb{R}$.
- (b) Se $n = 3$ e $\text{rot}(F) = 0$ (o rotacional de F é zero) em todos os pontos de D , então $F = \nabla f$ é o gradiente de alguma função $f : D \rightarrow \mathbb{R}$.

- (c) Se $n = 3$ e $\operatorname{div}(F) = 0$ (a divergência de F é zero) em todos os pontos de D , então a integral $\int_S F \cdot dS$ sobre qualquer superfície fechada S em D toma o valor zero.
- (d) Se $n = 3$ e $\operatorname{div}(F) = 0$ (a divergência de F é zero) em todos os pontos de D , então a integral $\int_{S_r} F \cdot dS$ sobre qualquer esfera $S_r \subset \mathbb{R}^3$ de raio $r > 0$ (centrada na origem e com a orientação standard) toma o mesmo valor.

Solução: (a) Falso. Isto é porque $D = \mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$ não é simplesmente conexo então a integral de linha $I = \int_C F \cdot dl$ sob um caminho fechado que dá uma volta ao redor da origem pode não dar zero. Por exemplo, se $F(x_1, x_2) = \frac{1}{x_1^2 + x_2^2}(-x_2, x_1)$ e C é dado $\gamma(t) = (\cos(t), \sin(t)), t \in [0, 2\pi]$, então $I = 2\pi \neq 0$. Mas $I = 0$ é uma condição necessária para ter $F = \nabla f$.

(b) Verdadeiro. A ideia é que $D = \mathbb{R}^3 \setminus \{0\}$ é simplesmente conexo e podemos definir $f(x) = \int_C F \cdot dl$ como a integral de linha para qualquer caminho C em D que liga um ponto de referência $x_0 \in D$ a $x \in D$. Como todo tal par de caminhos C_1 e C_2 em D constitui o bordo de uma superfície S em D , $\partial S = C_1 \cup (-C_2)$ pelo teorema de Stokes teremos $\int_{C_1} F \cdot dl - \int_{C_2} F \cdot dl = \int_S \operatorname{rot}(F) \cdot dS = 0$, provando que f fica bem definida. O fato de que $F = \nabla f$ segue do teorema fundamental do cálculo de maneira standard.

(c) Falso. O problema acontece quando a superfície fechada S é o bordo de uma região $V \subset \mathbb{R}^3$ que contém a origem, $0 \in V$. Em tal caso, não podemos aplicar o teorema da divergência para aproveitar a hipótese $\operatorname{div}(F) = 0$. Um contraexemplo é $F(x) = \frac{1}{\|x\|^3}x$ e $S = \{x \in \mathbb{R}^3 : \|x\| = 1\}$ a esfera de raio 1, obtendo $\int_S F \cdot dS = 4\pi \neq 0$.

(d) Verdadeiro. A ideia é usar o teorema da divergência, dados $r_2 > r_1 > 0$, consideramos a região V encerrada entre as esferas S_{r_1} e S_{r_2} , tal que $\partial V = S_{r_2} \cup (-S_{r_1})$ e então

$$\int_{S_{r_2}} F \cdot dS - \int_{S_{r_1}} F \cdot dS = \int_V \operatorname{div}(F) dV = 0.$$

Questão 10. (1.5p) Em relação ao sistema não linear de incógnitas $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$ seguinte

$$\begin{cases} 2x^3 + y^3 + z + e^{-x^3 - y^3} = 1, \\ x^6 - 3y^6 + 5y^3 + \cos(x^3 + y^3 + z) = 1, \end{cases}$$

você pode afirmar que:

- (a) O sistema não tem solução.
- (b) O sistema tem solução única.
- (c) O sistema tem infinitas soluções.

Solução: Notemos que o ponto $(0, 0, 0)$ é solução do sistema, pelo que (a) é falso. Por outro lado, fazendo a mudança de variáveis $u = x^3$ e $v = y^3$, o sistema vira

$$\begin{cases} 2u + v + z + e^{-u-v} = 1, \\ u^2 - 3v^2 + 5v + \cos(u + v + z) = 1, \end{cases}$$

e a função

$$F(u, v, z) = (2u + v + z + e^{-u-v}, u^2 - 3v^2 + 5v + \cos(u + v + z))$$

é de classe C^1 , e satisfaz $F(0, 0, 0) = (1, 1)$.

Notemos que

$$\begin{aligned} D_{(u,v)} F(0, 0, 0) &= \begin{bmatrix} 2 - e^{-u-v} & 1 - e^{-u-v} \\ 2u - \sin(u + v + z) & -6v + 5 - \sin(u + v + z) \end{bmatrix} \Big|_{(0,0,0)} \\ &= \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 5 \end{bmatrix}, \end{aligned}$$

o que é invertível. Pelo T.F.I., temos que existe uma função $z \mapsto (u(z), v(z))$ de classe $C^1(-\epsilon, \epsilon)$ para certo $\epsilon > 0$ tal que

$$F(u(z), v(z), z) = (1, 1),$$

para todo $|z| < \epsilon$. Logo, usando que $x(z) = \sqrt[3]{u(z)}$ e $y(z) = \sqrt[3]{v(z)}$, obtemos infinitas soluções para o sistema original. Assim, (b) é falsa, e a única resposta verdadeira é (c).

Questão 11. (1.5p) Seja $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ uma função de classe C^1 . Indique verdadeiro ou falso em cada afirmação a seguir.

- (a) Se f é linear e injetora, então $n = 1$.
- (b) Para $n > 1$, há funções f tais que para cada $y \in \text{Im}(f)$, o conjunto $\{x \in \mathbb{R}^n : f(x) = y\}$ é finito.
- (c) Se $n > 1$, então f não pode ser injetora.

Solução: A resposta (a) é verdadeira pelo Teorema do Núcleo-Imagem.

Por outro lado, se $n > 1$ e f não é constante, então existe $x_0 \in \mathbb{R}^n$ tal que $f_{x_i}(x_0) \neq 0$ (derivada parcial) para certo $i = 1, \dots, n$. Podemos assumir que $i = 1$ e podemos escrever $x_0 = (x_0^1, x_0')$ com $x_0^1 \in \mathbb{R}$ e $x_0' \in \mathbb{R}^{n-1}$. Se $z_0 = f(x_0)$, pelo T.F.I. temos uma vizinhança $V \subset \mathbb{R}^{n-1}$ do ponto x_0' e uma função $x' \mapsto x_0^1(x')$ de classe $C^1(V)$ tal que

$$f(x_0^1(x'), x') = z_0, \quad \text{para todo } x' \in V,$$

pelo que (c) é certo. Note que se (b) fosse verdadeira, por (c) necessariamente $Df \equiv 0$ em \mathbb{R}^n , pelo que f é constante e chegamos até uma contradição.

Questão 12. (2p) O valor da integral

$$I = \int_0^8 \int_{\sqrt[3]{y}}^2 \frac{y}{\sqrt{16+x^7}} dx dy$$

é:

- (a) $14/3$.
- (b) $12/7$.
- (c) $\pi/7$.
- (d) $1/7$.

Solução: Aplicamos Fubini sobre a região

$$A = \{(x, y) : y \in [0, 8], x \in [\sqrt[3]{y}, 2]\},$$

a que pode ser descrita como

$$A = \{(x, y) : x \in [0, 2], y \in [0, x^3]\}.$$

Assim

$$\begin{aligned} I &= \int_0^2 \int_0^{x^3} \frac{y}{\sqrt{16+x^7}} dy dx \\ &= \int_0^2 \frac{1}{\sqrt{16+x^7}} \int_0^{x^3} y dy dx \\ &= \frac{1}{2} \int_0^2 \frac{x^6}{\sqrt{16+x^7}} dx \\ &= \frac{1}{14} \int_0^2 \frac{7x^6}{\sqrt{16+x^7}} dx \\ &= \frac{1}{14} \int_0^{144} \frac{du}{\sqrt{u}} \\ &= \frac{12}{7}. \end{aligned}$$

.....

Como preencher a folha de respostas. Por favor, preencha os dados de identificação e marque claramente os quadrados escolhidos. No caso de um engano: pede uma folha de respostas nova ou coloque uma nota na rodapé com a resposta desejada.

Pontuação. A pontuação de uma questão é determinado pela formula

$$(\text{pontuação max.}) \times \max\left\{ 0, \frac{(\# \text{ respostas corretas}) - (\# \text{ respostas erradas})}{(\# \text{ respostas})} \right\}.$$

Exemplo: No caso de uma questão com 3 pontos, 2 respostas corretas, uma errada e três indecidas, a pontuação final é $3 \times (2-1)/6 = 0.5$.

.....

Prova Extramuros 2024 - Doutorado

Identidade e respostas

Nome: _____

Identidade Passaporte Cédula de identidade

Identidade (numero) _____

Instituição de aplicação _____

Assinatura _____

Resposta 1 (1p)

(a) verdadeira falsa não sei

(b) verdadeira falsa não sei

Resposta 2 (1p)

(a) verdadeira falsa não sei

(b) verdadeira falsa não sei

(c) verdadeira falsa não sei

(d) verdadeira falsa não sei

Resposta 3 (1.5p)

(a) verdadeira falsa não sei

(b) verdadeira falsa não sei

(c) verdadeira falsa não sei

Resposta 4 (1.5p)

(a) verdadeira falsa não sei

(b) verdadeira falsa não sei

(c) verdadeira falsa não sei

Resposta 5 (2p)

(a) verdadeira falsa não sei

(b) verdadeira falsa não sei

(c) verdadeira falsa não sei

(d) verdadeira falsa não sei

Resposta 6 (1.5p)

(a) verdadeira falsa não sei

(b) verdadeira falsa não sei

(c) verdadeira falsa não sei

Resposta 7 (2p)

(a) verdadeira falsa não sei

(b) verdadeira falsa não sei

(c) verdadeira falsa não sei

(d) verdadeira falsa não sei

Resposta 8 (2p)

(a) verdadeira falsa não sei

(b) verdadeira falsa não sei

(c) verdadeira falsa não sei

(d) verdadeira falsa não sei

Resposta 9 (2p)

(a) verdadeira falsa não sei

(b) verdadeira falsa não sei

(c) verdadeira falsa não sei

(d) verdadeira falsa não sei

Resposta 10 (1.5p)

(a) verdadeira falsa não sei

(b) verdadeira falsa não sei

(c) verdadeira falsa não sei

Resposta 11 (1.5p)

(a) verdadeira falsa não sei

(b) verdadeira falsa não sei

(c) verdadeira falsa não sei

Resposta 12 (2p)

(a) verdadeira falsa não sei

(b) verdadeira falsa não sei

(c) verdadeira falsa não sei

(d) verdadeira falsa não sei