

Combos de Definiciones

Camila Nanini

27 de noviembre de 2025

Combo 2

Teorema 1 (de Dedekind). *Sea (L, s, i) un reticulado terna. La relación binaria definida por:*

$$x \leq y \quad \text{si } y \text{ sólo si } xsy = y$$

es un orden parcial sobre L para el cual se cumple que:

$$\sup(\{x, y\}) = xsy, \quad \inf(\{x, y\}) = xiy$$

cualesquiera sean $x, y \in L$.

Demuestra. Primero probaremos la reflexividad de \leq . Para todo $x \in L$ debemos mostrar $x \leq x$, es decir

$$x \, s \, x = x.$$

Ésta es precisamente la identidad de idempotencia para s (una de las igualdades axiomáticas del reticulado), por lo que $x \leq x$ para todo $x \in L$. Entonces \leq es reflexiva.

Ahora probaremos la antisimetría. Sean $x, y \in L$ tales que $x \leq y$ y $y \leq x$. Por la definición de \leq esto equivale a

$$x \, s \, y = y \quad \text{y} \quad y \, s \, x = x.$$

Pero s es conmutativa, luego $x \, s \, y = y \, s \, x$. Combinando las igualdades anteriores obtenemos

$$y = x \, s \, y = y \, s \, x = x,$$

es decir $x = y$. Por tanto \leq es antisimétrica. \square

Demuestra. Veamos que \leq es transitiva con respecto a L . Supongamos que $x \leq y$ e $y \leq z$. Es decir, que por definición de \leq tenemos que

$$x \ s \ y = y \quad \text{y} \quad y \ s \ z = z.$$

Entonces

$$x \ s \ z = x \ s \ (y \ s \ z) = (x \ s \ y) \ s \ z = y \ s \ z = z,$$

por lo cual $x \leq z$. O sea que ya sabemos que (L, \leq) es un poset.

Veamos ahora que $\sup(\{x, y\}) = x \ s \ y$. Primero debemos ver que $x \ s \ y$ es una cota superior del conjunto $\{x, y\}$, es decir:

$$x \leq x \ s \ y \quad \text{y} \quad y \leq x \ s \ y.$$

Por la definición de \leq , debemos probar que

$$x \ s \ (x \ s \ y) = x \ s \ y \quad \text{y} \quad y \ s \ (x \ s \ y) = x \ s \ y.$$

Estas igualdades se pueden probar usando las propiedades (I1), (I2) y (I4).

Nos falta ver entonces que $x \ s \ y$ es menor o igual que cualquier cota superior de $\{x, y\}$. Supongamos $x, y \leq z$. Es decir que, por definición de \leq , tenemos que

$$x \ s \ z = z \quad \text{y} \quad y \ s \ z = z.$$

Pero entonces

$$(x \ s \ y) \ s \ z = x \ s \ (y \ s \ z) = x \ s \ z = z,$$

por lo que $x \ s \ y \leq z$. Es decir que $x \ s \ y$ es la menor cota superior.

Para probar que $\inf(\{x, y\}) = x \ i \ y$, probaremos que para todo $u, v \in L$,

$$u \leq v \quad \text{si y sólo si} \quad u \ i \ v = u,$$

lo cual le permitirá al lector aplicar un razonamiento similar al usado en la prueba de que $\sup(\{x, y\}) = x \ s \ y$.

Supongamos que $u \leq v$. Por definición tenemos que $u \ s \ v = v$. Entonces

$$u \ i \ v = u \ i \ (u \ s \ v).$$

Pero por (I7) tenemos que $u \ i \ (u \ s \ v) = u$, lo cual implica $u \ i \ v = u$.

Recíprocamente, si $u \ i \ v = u$, entonces

$$u \ s \ v = (u \ i \ v) \ s \ v = v \ s \ (u \ i \ v) \quad (\text{por (I2)}) = v \ s \ (v \ i \ u) \quad (\text{por (I3)}) = v \quad (\text{por (I6)}).$$

Lo cual nos dice que $u \leq v$. \square

Lema 1. Supongamos que \vec{a}, \vec{b} son asignaciones tales que si $x_i \in Li(\varphi)$, entonces $a_i = b_i$. Entonces:

$$A \models \varphi[\vec{a}] \text{ si y sólo si } A \models \varphi[\vec{b}].$$

Demostración. Sea $A = (A, i)$ una estructura de tipo τ . Queremos probar el caso base, hay dos subcasos:

Caso 1: φ es una igualdad atómica $t \equiv s$.

Supongamos que \vec{a}, \vec{b} coinciden en todas las variables que ocurren en φ . En particular, todas las variables que ocurren en t y en s son variables de $Li(\varphi)$. Así que tenemos

$$t^A[\vec{a}] = t^A[\vec{b}] \quad \text{y} \quad s^A[\vec{a}] = s^A[\vec{b}].$$

Esto por lema auxiliar 1. Entonces

$$\begin{aligned} A \models (t \equiv s)[\vec{a}] &\iff t^A[\vec{a}] = s^A[\vec{a}] && (\text{definición de satisfacción para igualdad}) \\ &\iff t^A[\vec{b}] = s^A[\vec{b}] && (\text{por las igualdades anteriores}) \\ &\iff A \models (t \equiv s)[\vec{b}]. \end{aligned}$$

Caso 2: φ es una fórmula atómica de predicado $r(t_1, \dots, t_m)$.

Nuevamente por lema auxiliar 1 se da que en cada t_j :

$$t_j^A[\vec{a}] = t_j^A[\vec{b}] \quad \text{para } j = 1, \dots, m.$$

Entonces las m -uplas de valores de los términos coinciden:

$$(t_1^A[\vec{a}], \dots, t_m^A[\vec{a}]) = (t_1^A[\vec{b}], \dots, t_m^A[\vec{b}]).$$

Por la definición \models

$$\begin{aligned} A \models r(t_1, \dots, t_m)[\vec{a}] &\iff (t_1^A[\vec{a}], \dots, t_m^A[\vec{a}]) \in i(r) \\ &\iff (t_1^A[\vec{b}], \dots, t_m^A[\vec{b}]) \in i(r) \\ &\iff A \models r(t_1, \dots, t_m)[\vec{b}]. \end{aligned}$$

Veamos que Teo_k implica Teo_{k+1}. Sea $\varphi \in F_\tau^{k+1} - F_\tau^k$. Hay varios casos:

Caso $\varphi = (\varphi_1 \wedge \varphi_2)$.

Ya que $L_i(\varphi_i) \subseteq L_i(\varphi)$, $i = 1, 2$, Teo_k nos dice que $A \models \varphi_i[\vec{a}]$ si $A \models \varphi_i[\vec{b}]$, para $i = 1, 2$. Se tiene entonces que:

$$A \models \varphi[\vec{a}] \iff (\text{por (3) en la def. de } A \models \varphi[\vec{a}]) A \models \varphi_1[\vec{a}] \text{ y } A \models \varphi_2[\vec{a}]$$

$$\begin{aligned} &\iff (\text{por Teo}_k) A \vDash \varphi_1[\vec{b}] \text{ y } A \vDash \varphi_2[\vec{b}] \\ &\iff (\text{por (3) en la def. de } A \vDash \varphi[\vec{a}]) A \vDash \varphi[\vec{b}] \end{aligned}$$

Caso $\varphi = (\varphi_1 \vee \varphi_2)$.

Es completamente similar al anterior.

Caso $\varphi = (\varphi_1 \rightarrow \varphi_2)$.

Es completamente similar al anterior.

Caso $\varphi = (\varphi_1 \leftrightarrow \varphi_2)$.

Es completamente similar al anterior.

Caso $\varphi = \neg\varphi_1$.

Es completamente similar al anterior.

Caso $\varphi = \forall x_j \varphi_1$.

Supongamos $A \vDash \varphi[\vec{a}]$. Entonces, por (8) en la definición de $A \vDash \varphi[\vec{a}]$, se tiene que $A \vDash \varphi_1[\downarrow_j^a(\vec{a})]$, para todo $a \in A$. Nótese que $\downarrow_j^a(\vec{a})$ y $\downarrow_j^a(\vec{b})$ coinciden en toda $x_i \in L_i(\varphi_1)$, ya que $L_i(\varphi_1) \subseteq L_i(\varphi) \cup \{x_j\}$. O sea, por Teo_k se tiene que $A \vDash \varphi_1[\downarrow_j^a(\vec{b})]$ para todo $a \in A$, lo cual, por (8) en la definición de $A \vDash \varphi[\vec{a}]$, nos dice que $A \vDash \varphi[\vec{b}]$. La prueba de que $A \vDash \varphi[\vec{b}]$ implica que $A \vDash \varphi[\vec{a}]$ es similar.

Caso $\varphi = \exists x_j \varphi_1$.

Es similar al anterior. □

Auxiliares de Demostraciones

1. Lema auxiliar 1: Sea A una estructura de tipo τ y sea $t \in T_\tau$. Supongamos que \vec{a}, \vec{b} son asignaciones tales que $a_i = b_i$ cada vez que x_i ocurra en t . Entonces

$$t^A[\vec{a}] = t^A[\vec{b}].$$

2. **Identidades de los reticulados terna.**

- | | | |
|------|------------------------------|------------------------------------|
| (I1) | $x s x = x i x = x,$ | cualesquiera sea $x \in L,$ |
| (I2) | $x s y = y s x,$ | cualesquiera sean $x, y \in L,$ |
| (I3) | $x i y = y i x,$ | cualesquiera sean $x, y \in L,$ |
| (I4) | $(x s y) s z = x s (y s z),$ | cualesquiera sean $x, y, z \in L,$ |
| (I5) | $(x i y) i z = x i (y i z),$ | cualesquiera sean $x, y, z \in L,$ |
| (I6) | $x s (x i y) = x,$ | cualesquiera sean $x, y \in L,$ |
| (I7) | $x i (x s y) = x,$ | cualesquiera sean $x, y \in L.$ |