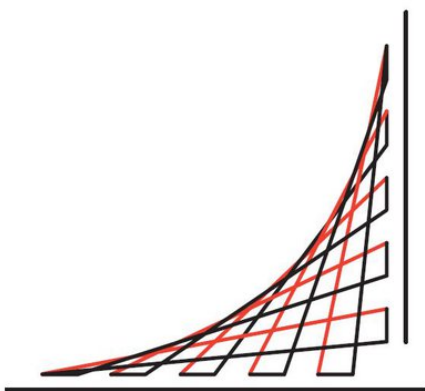


Tarea 04

David Gómez



ESCUELA
COLOMBIANA
DE INGENIERÍA
JULIO GARAVITO

VIGILADA MINEDUCACIÓN

Matemáticas
Escuela Colombiana de Ingeniería Julio Garavito
Colombia
5 de septiembre de 2022

Índice

1. Punto 1	2
1.1. a)	2
1.2. b)	3
2. Punto 2	4
3. Punto 3	5
4. Punto 4	5
5. Punto 5	6
6. Punto 6	7
7. Punto 7	7
8. Punto 8	8
9. Punto 9	9

1. Punto 1

1.1. a)

a)

0.	$((\phi \vee (\psi \equiv \tau)) \equiv ((\phi \vee \psi) \equiv (\phi \vee \psi)))$	Enunciado
1.	$\mathbf{v}[(\phi \vee (\psi \equiv \tau))] = \mathbf{v}[(\phi \vee \psi) \equiv (\phi \vee \psi)]$	MT 2.23 (\equiv) (p0)
2.	$\mathbf{v}[(\phi \vee (\psi \equiv \tau))] = \mathbf{T}$	Suposición 1
3.	$\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T} \text{ o } \mathbf{v}[(\psi \equiv \tau)] = \mathbf{T}$	
4.	$\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T}$	Suposición 1.1
5.	$\mathbf{v}[(\phi \vee \psi) \equiv (\phi \vee \psi)] = \mathbf{T}$	MT 2.23 (\vee, \equiv) (p2, p4)
6.	$\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F} \text{ y } \mathbf{v}[(\psi \equiv \tau)] = \mathbf{T}$	Suposición 1.2
7.	$\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$	Suposición 1.2.1
8.	$\mathbf{v}[\tau] = \mathbf{T}$	MT 2.23 (\equiv) (p7)
9.	$\mathbf{v}[(\phi \vee \psi) \equiv (\phi \vee \psi)] = \mathbf{T}$	MT 2.23 (\equiv, \vee) (p8, p7)
10.	$\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{F}$	Suposición 1.2.2
11.	$\mathbf{v}[\tau] = \mathbf{F}$	MT 2.23 (\equiv) (p10)
12.	$\mathbf{v}[(\phi \vee \psi) \equiv (\phi \vee \psi)] = \mathbf{F}$	MT 2.23 (\equiv, \vee) (p10, p11, p6)
13.	$\mathbf{v}[(\phi \vee (\psi \equiv \tau))] = \mathbf{F}$	Suposición 2
14.	$\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F} \text{ y } \mathbf{v}[(\psi \equiv \tau)] = \mathbf{F}$	MT 2.23 (\vee) (p13)
15.	$\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$	Suposición 2.1
16.	$\mathbf{v}[\tau] = \mathbf{F}$	MT 2.23 (\equiv) (p15, 14)
17.	$\mathbf{v}[(\phi \vee \psi) \equiv (\phi \vee \psi)] = \mathbf{F}$	MT 2.23 (\equiv, \vee) (p16, p15, p14)
18.	$\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{F}$	Suposición 2.2
19.	$\mathbf{v}[\tau] = \mathbf{T}$	MT 2.23 (\equiv) (p18, 14)
20.	$\mathbf{v}[(\phi \vee \psi) \equiv (\phi \vee \psi)] = \mathbf{F}$	MT 2.23 (\equiv, \vee) (p19, p18, p14)
21.	$\therefore ((\phi \vee (\psi \equiv \tau)) \equiv ((\phi \vee \psi) \equiv (\phi \vee \psi)))$	

1.2. b)

b)

0. $((\phi \rightarrow (\psi \rightarrow \tau)) \equiv ((\phi \rightarrow \psi) \rightarrow (\phi \rightarrow \tau)))$ Enunciado
1. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow (\psi \rightarrow \tau))] = \mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi) \rightarrow (\phi \rightarrow \tau)]$ MT 2.23 (\equiv)(p0)
2. Suposición 1
3. Suposición 2
4. $\therefore ((\phi \rightarrow (\psi \rightarrow \tau)) \equiv ((\phi \rightarrow \psi) \rightarrow (\phi \rightarrow \tau)))$

Suposición 1

0. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow (\psi \rightarrow \tau))] = \mathbf{F}$
1. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T}$ y $\mathbf{v}[(\psi \rightarrow \tau)] = \mathbf{F}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p0)
2. $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$ y $\mathbf{v}[\tau] = \mathbf{F}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p1)
3. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p2, p1)
4. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \tau)] = \mathbf{F}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p2, p1)
5. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi) \rightarrow (\phi \rightarrow \tau)] = \mathbf{F}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p3, p4)
6. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow (\psi \rightarrow \tau))] = \mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi) \rightarrow (\phi \rightarrow \tau)]$ (p5, p0)

Suposición 2

0. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow (\psi \rightarrow \tau))] = \mathbf{T}$
1. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F}$ o $\mathbf{v}[(\psi \rightarrow \tau)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p0)
2. Suposición 2.1
3. Suposición 2.2

suposición 2.1

0. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F}$
1. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p0)
2. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \tau)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p0)
3. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi) \rightarrow (\phi \rightarrow \tau)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p2, p1)
4. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow (\psi \rightarrow \tau))] = \mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi) \rightarrow (\phi \rightarrow \tau)]$ (p0 Suposición 2, p3)

Suposición 2.2

0. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T}$ y $\mathbf{v}[(\psi \rightarrow \tau)] = \mathbf{T}$
1. $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{F}$ o $\mathbf{v}[\tau] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p0)
2. Suposición 2.2.1
3. Suposición 2.2.2

Suposición 2.2.1

0. $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{F}$
1. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi)] = \mathbf{F}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p0 Suposición 2.2, p0)
2. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi) \rightarrow (\phi \rightarrow \tau)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p1)
3. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow (\psi \rightarrow \tau))] = \mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi) \rightarrow (\phi \rightarrow \tau)]$ (p0 Suposición 2, p2)

Suposición 2.2.2

0. $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$ y $\mathbf{v}[\tau] = \mathbf{T}$
1. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p0 Suposición 2.2, p0)
2. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \tau)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p0 Suposición 2.2, p0)
3. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi) \rightarrow (\phi \rightarrow \tau)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p2, p1)
4. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow (\psi \rightarrow \tau))] = \mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi) \rightarrow (\phi \rightarrow \tau)]$ (p0 Suposición 2, p3)

2. Punto 2

$$((\neg(p \vee q)) \rightarrow p) = \phi$$

0. ϕ es satisfacible pero no tautología Enunciado
1. demostración 1
2. demostración 2
3. $\therefore \phi$ es satisfacible pero no tautología

demostración 1

0. $(\exists \mathbf{v} \mid \mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T})$ Enunciado
1. $\mathbf{v}[(\neg(p \vee q)) \rightarrow p] = \mathbf{T}$ Def.(p0)
2. $\mathbf{v}[(\neg(p \vee q))] = \mathbf{F}$ o $\mathbf{v}[p] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p1)
3. $\mathbf{v}[(p \vee q)] = \mathbf{T}$ o $\mathbf{v}[p] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\neg)(p2)
4. $\mathbf{v}[p] = \mathbf{T}$ o $\mathbf{v}[q] = \mathbf{T}$ o $\mathbf{v}[p] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\vee)(p3)
5. $\mathbf{v} = \{p \mapsto \mathbf{T}, q \mapsto \mathbf{T}\}$ Suposición (p4)

demostración 2

0. $(\exists \mathbf{v} \mid \mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F})$ Enunciado
1. $\mathbf{v}[(\neg(p \vee q)) \rightarrow p] = \mathbf{F}$ Def. (p0)
2. $\mathbf{v}[(\neg(p \vee q))] = \mathbf{T}$ y $\mathbf{v}[p] = \mathbf{F}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p1)
3. $\mathbf{v}[(p \vee q)] = \mathbf{F}$ y $\mathbf{v}[p] = \mathbf{F}$ MT 2.23 (\neg)(p2)
4. $\mathbf{v}[p] = \mathbf{F}$ y $\mathbf{v}[q] = \mathbf{F}$ y $\mathbf{v}[p] = \mathbf{F}$ MT 2.23 (\vee)(p3)
5. $\mathbf{v} = \{p \mapsto \mathbf{F}, q \mapsto \mathbf{F}\}$

3. Punto 3

- ϕ tiene a \vee como único conector lógico.

primer inciso

- | | | |
|----|--|------------------------|
| 0. | $\phi = (\psi \vee \tau)$ | Enunciado |
| 1. | $\models \phi$ | Enunciado |
| 2. | $(\exists \mathbf{v} \mid \mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F})$ | Suposición |
| 3. | $\mathbf{v}[(\psi \vee \tau)] = \mathbf{F}$ | Def.(p2) |
| 4. | $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{F} \text{ o } \mathbf{v}[\tau] = \mathbf{F}$ | MT 2.23 (\vee)(p3) |
| 5. | $\not\models \phi$ | (p4, p2) |

- ϕ tiene a \wedge como único conector lógico.

primer inciso

- | | | |
|----|--|--------------------------|
| 0. | $\phi = (\psi \wedge \tau)$ | Enunciado |
| 1. | $\models \phi$ | Enunciado |
| 2. | $(\exists \mathbf{v} \mid \mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F})$ | Suposición |
| 3. | $\mathbf{v}[(\psi \wedge \tau)] = \mathbf{F}$ | Def.(p2) |
| 4. | $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{F} \text{ y } \mathbf{v}[\tau] = \mathbf{F}$ | MT 2.23 (\wedge)(p3) |
| 5. | $\not\models \phi$ | (p4, p2) |

4. Punto 4

$\models (\phi \equiv \psi)$ sii $(\phi \rightarrow \psi)$ y $(\phi \leftarrow \psi)$

- | | |
|----|--|
| 0. | demostración 1 |
| 1. | demostración 2 |
| 2. | $\therefore \models (\phi \equiv \psi)$ sii $(\phi \rightarrow \psi)$ y $(\phi \leftarrow \psi)$ |

demostración 1

- | | | |
|----|--|--------------------------|
| 0. | Si $\models (\phi \equiv \psi)$, entonces $\models (\phi \rightarrow \psi)$ y $\models (\phi \leftarrow \psi)$ | |
| 1. | $\models (\phi \equiv \psi)$ | Suposición |
| 2. | $\mathbf{v}[(\phi \equiv \psi)] = \mathbf{T}$ | Def.(p1) |
| 3. | $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{v}[\psi]$ | MT 2.23 (\equiv)(p2) |
| 4. | Suposición 1 | |
| 5. | Suposición 2 | |
| 6. | \therefore Si $\models (\phi \equiv \psi)$, entonces $\models (\phi \rightarrow \psi)$ y $\models (\phi \leftarrow \psi)$ | |

Suposición 1

- | | | |
|----|--|------------------------------------|
| 0. | $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T}$ | |
| 1. | $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$ | (p0, p3 demostración 1) |
| 2. | $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi)] = \mathbf{T}$ | MTT 2.23 (\rightarrow)(p1, p0) |
| 3. | $\mathbf{v}[(\phi \leftarrow \psi)] = \mathbf{T}$ | MTT 2.23 (\leftarrow)(p1, p0) |

Suposición 2

0. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F}$
1. $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{F}$ (p0, p3 demostración 1)
2. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi)] = \mathbf{T}$ MTT 2.23 (\rightarrow)(p1, p0)
3. $\mathbf{v}[(\phi \leftarrow \psi)] = \mathbf{T}$ MTT 2.23 (\leftarrow)(p1, p0)

demostración 2

0. Si $\models (\phi \rightarrow \psi)$ y $\models (\phi \leftarrow \psi)$, entonces $\models (\phi \equiv \psi)$
1. $\models (\phi \rightarrow \psi)$ y $\models (\phi \leftarrow \psi)$ Suposición
2. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi)] = \mathbf{T}$ y $\mathbf{v}[(\phi \leftarrow \psi)] = \mathbf{T}$ Def.(p1)
3. $(\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F} \text{ o } \mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T})$ y $(\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T} \text{ o } \mathbf{v}[\psi] = \mathbf{F})$ MT 2.23 (\rightarrow, \leftarrow)(p2)
4. Suposición 1
5. Suposición 2
6. \therefore Si $\models (\phi \rightarrow \psi)$ y $\models (\phi \leftarrow \psi)$, entonces $\models (\phi \equiv \psi)$

Suposición 1

0. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T}$
1. $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\leftarrow)(p0, p3 demostración 2)
2. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{v}[\psi]$ (p1, p0)
3. $\mathbf{v}[(\phi \equiv \psi)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\equiv)(p2)

Suposición 2

0. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F}$
1. $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{F}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p0, p3 demostración 2)
2. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{v}[\psi]$ (p1, p0)
3. $\mathbf{v}[(\phi \equiv \psi)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\equiv)(p2)

5. Punto 5

$\models (\phi \wedge \psi)$ sii $\models \phi$ y $\models \psi$

0. demostración 1
1. demostración 2
2. $\therefore \models (\phi \wedge \psi)$ sii $\models \phi$ y $\models \psi$

demostración 1

0. Si $\models (\phi \wedge \psi)$, entonces $\models \phi$ y $\models \psi$
1. $\models (\phi \wedge \psi)$ Suposición
2. $\mathbf{v}[(\phi \wedge \psi)]$ Def.(p1)
3. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T}$ y $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\wedge)(p2)
4. $\models \phi$ y $\models \psi$ Def.(p3)
5. \therefore Si $\models (\phi \wedge \psi)$, entonces $\models \phi$ y $\models \psi$

demostración 2

0. Si $\models \phi$ y $\models \psi$, entonces $\models (\phi \wedge \psi)$
1. $\models \phi$ y $\models \psi$ Suposición
2. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T}$ y $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$ Def.(p1)
3. $\mathbf{v}[(\phi \wedge \psi)] = \mathbf{T}$ MTT 2.23 (\wedge)(p2)
4. $\models (\phi \wedge \psi)$ Def.(p3)
5. Si $\models \phi$ y $\models \psi$, entonces $\models (\phi \wedge \psi)$

6. Punto 6

$\{(\phi \vee \psi), ((\neg \phi) \vee \tau)\} \models (\psi \vee \tau)$

0. Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface $\{(\phi \vee \psi), ((\neg \phi) \vee \tau)\}$
1. $\mathbf{v}[(\phi \vee \psi)] = \mathbf{T}$ Def.(p0)
2. $\mathbf{v}[(\neg \phi) \vee \tau] = \mathbf{T}$ Def.(p0)
3. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T}$ o $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\vee)(p1)
4. $\mathbf{v}[(\neg \phi)] = \mathbf{T}$ o $\mathbf{v}[\tau] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\vee)(p2)
5. Suposición 1
6. Suposición 2
7. $\therefore \{(\phi \vee \psi), ((\neg \phi) \vee \tau)\} \models (\psi \vee \tau)$

Suposición 1

0. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T}$
1. $\mathbf{v}[(\neg \phi)] = \mathbf{F}$ MT 2.23 (\neg)(p0)
2. $\mathbf{v}[\tau] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\vee)(p1, p4 Enunciado)
3. $\mathbf{v}[(\psi \vee \tau)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\vee)(p2)

Suposición 2

0. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F}$
1. $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$ MT 2.23(\vee)(p0, p3 Enunciado)
2. $\mathbf{v}[(\psi \vee \tau)] = \mathbf{T}$ MT 2.23(\vee)(p1)

7. Punto 7

$\Gamma \cup \{\phi\} \models \psi$ sii $\Gamma \models (\phi \rightarrow \psi)$

0. demostración 1
1. demostración 2
2. $\therefore \Gamma \cup \{\phi\} \models \psi$ sii $\Gamma \models (\phi \rightarrow \psi)$

demostración 1

0. Si $\Gamma \cup \{\phi\} \models \psi$, entonces $\Gamma \models (\phi \rightarrow \psi)$
1. $\Gamma \cup \{\phi\} \models \psi$ Suposición
2. Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface $\Gamma \cup \{\phi\}$ Def(p1)
3. \mathbf{v} satisface Γ y a $\{\phi\}$ $\Gamma \cup \{\phi\} := (\exists \xi \mid \xi \in \Gamma \wedge \xi \in \{\phi\})$
4. $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$ Def.(p2, p1)
5. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T}$ Def.(p3)
6. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow) (p5, p4)
7. \mathbf{v} satisface Γ y a $(\phi \rightarrow \psi)$ (p6, p3)
8. \therefore Si $\Gamma \cup \{\phi\} \models \psi$, entonces $\Gamma \models (\phi \rightarrow \psi)$

demostración 2

0. Si $\Gamma \models (\phi \rightarrow \psi)$, entonces $\Gamma \cup \{\phi\} \models \psi$
1. $\Gamma \models (\phi \rightarrow \psi)$ Suposición
2. Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface Γ
3. $\mathbf{v}[(\phi \rightarrow \psi)] = \mathbf{T}$ Def.(p2, p1)
4. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F}$ o $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow) (p3)
5. $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{T}$ y $\mathbf{v}[\psi] = \mathbf{T}$ Suposición
6. \mathbf{v} satisface Γ y a $\{\phi\}$
7. \therefore Si $\Gamma \models (\phi \rightarrow \psi)$, entonces $\Gamma \cup \{\phi\} \models \psi$

8. Punto 8

Si $\Delta \not\models \phi$ y $\Gamma \subset \Delta$, entonces $\Gamma \not\models \phi$

0. Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface Δ y $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F}$
1. $(\forall \xi \mid \xi \in \Gamma : \xi \in \Delta)$ Def. (\subset)
2. $(\forall \xi \mid \xi \in \Delta : \mathbf{v}[\xi] = \mathbf{T})$ Def. (p0)
3. $(\forall \xi \mid \xi \in \Gamma : \mathbf{v}[\xi] = \mathbf{T})$ (p2, p1)
4. \mathbf{v} satisface Γ y $\mathbf{v}[\phi] = \mathbf{F}$
5. \therefore Si $\Delta \not\models \phi$ y $\Gamma \subset \Delta$, entonces $\Gamma \not\models \phi$

9. Punto 9

- Si Pedro entiende matemáticas, entonces puede entender lógica. Pedro no entiende lógica. Consecuentemente, Pedro no entiende matemáticas.

Si Pedro...

$$\begin{array}{l} p : \text{ Pedro entiende matemáticas} \\ q : \text{ Pedro puede entender lógica} \\ \hline \Gamma = \{(p \rightarrow q), (\neg q)\}, \phi = (\neg p) \end{array}$$

- | | | |
|----|---|----------------------------------|
| 0. | Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface Γ | Suposición |
| 1. | $\mathbf{v}[(p \rightarrow q)] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 2. | $\mathbf{v}[(\neg q)] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 3. | $\mathbf{v}[q] = \mathbf{F}$ | MT 2.23 (\neg) (p2) |
| 4. | $\mathbf{v}[p] = \mathbf{F}$ | MT 2.23 (\rightarrow) (p3, p1) |
| 5. | $\mathbf{v}[(\neg p)] = \mathbf{T}$ | MTT 2.23 (\neg) (p4) |
| 6. | $\Gamma \models \phi$ | |

- Si llueve o cae nieve, entonces no hay electricidad. Llueve. Entonces, no habrá electricidad.

Si llueve... No habrá electricidad

$$\begin{array}{l} p : \text{ Llueve} \\ q : \text{ Nieva} \\ r : \text{ Hay electricidad} \\ \hline \Gamma = \{((p \vee q) \rightarrow (\neg r)), p\}, \phi = r \end{array}$$

- | | | |
|----|---|----------------------------------|
| 0. | Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface Γ | Suposición |
| 1. | $\mathbf{v}[(p \vee q) \rightarrow (\neg r)] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 2. | $\mathbf{v}[p] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 3. | $\mathbf{v}[(p \vee q)] = \mathbf{T}$ | MT 2.23 (\vee) (p2) |
| 4. | $\mathbf{v}[(\neg r)] = \mathbf{T}$ | MT 2.23 (\rightarrow) (p3, p1) |
| 5. | $\mathbf{v}[r] = \mathbf{F}$ | MT 2.23 (\neg) (p4) |

- Si llueve o cae nieve, entonces no hay electricidad. Hay electricidad. Entonces no nevó.

Si llueve... No nevó

$$\begin{array}{l} p : \text{ Llueve} \\ q : \text{ Nieva} \\ r : \text{ Hay electricidad} \\ \hline \Gamma = \{((p \vee q) \rightarrow (\neg r)), r\}, \phi = (\neg q) \end{array}$$

- | | | |
|----|---|----------------------------------|
| 0. | Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface Γ | Suposición |
| 1. | $\mathbf{v}[(p \vee q) \rightarrow (\neg r)] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 2. | $\mathbf{v}[r] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 3. | $\mathbf{v}[(p \vee q)] = \mathbf{F}$ | MT 2.23 (\rightarrow) (p2, p1) |
| 4. | $\mathbf{v}[p] = \mathbf{F}$ y $\mathbf{v}[q] = \mathbf{F}$ | MT 2.23 (\vee) (p3) |
| 5. | $\mathbf{v}[(\neg q)] = \mathbf{T}$ | MT 2.23 (\neg) (p4) |

- Es peligroso conducir cuando está nevando. Esta nevando ahora. Sería peligroso conducir en este momento.

Es peligroso conducir...

$$\begin{array}{l}
 p : \text{ Es peligroso conducir} \\
 q : \text{ Nieva} \\
 \hline
 \Gamma = \{(p \leftarrow q), q\}, \phi = p
 \end{array}$$

- | | | |
|----|---|-----------------------------|
| 0. | Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface Γ | Suposición |
| 1. | $\mathbf{v}[(p \leftarrow q)] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 2. | $\mathbf{v}[q] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 3. | $\mathbf{v}[p] = \mathbf{T}$ | MT 2.23(\leftarrow)(p2) |

- Cuando llueve los árboles se mojan. Los árboles están húmedos esta mañana, así que llovió anoche.

Cuando llueve...

$$\begin{array}{l}
 p : \text{ Llueve} \\
 q : \text{ Los árboles se mojan} \\
 \hline
 \Gamma = \{(p \rightarrow q), p\}, \phi = q
 \end{array}$$

- | | | |
|----|---|------------------------------|
| 0. | Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface Γ | Suposición |
| 1. | $\mathbf{v}[(p \rightarrow q)] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 2. | $\mathbf{v}[p] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 3. | $\mathbf{v}[q] = \mathbf{T}$ | MT 2.23(\rightarrow)(p2) |

- Un paraguas evita que se moje bajo la lluvia. Alicia tomó su paraguas y no se mojó. Probablemente estaba lloviendo.

Un paraguas...

$$\begin{array}{l}
 p : \text{ Alicia toma su paraguas} \\
 q : \text{ Alicia se moja} \\
 r : \text{ Llueve} \\
 \hline
 \Gamma = \{((p \wedge r) \rightarrow (\neg q)), (p \wedge (\neg q))\}, \phi = (r \vee (\neg r))
 \end{array}$$

- | | | |
|----|--|-----------------------------------|
| 0. | Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface Γ | Suposición |
| 1. | $\mathbf{v}[(p \wedge r) \rightarrow (\neg q)] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 2. | $\mathbf{v}[(p \wedge (\neg q))] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 3. | $\mathbf{v}[r \vee (\neg r)] = \mathbf{T}$ | MT 2.23(\vee), MT 2.19 N 2.20 |

- Las luces rojas previenen accidentes. Miguel no tuvo un accidente, por lo tanto, Miguel se detuvo en una luz roja.

Las luces rojas...

$$\begin{array}{l}
 p : \text{ Miguel tiene un accidente} \\
 q : \text{ Miguel se detiene en la luz roja} \\
 \hline
 \Gamma = \{(q \rightarrow (\neg p)), q\}, \phi = q
 \end{array}$$

- | | | |
|----|---|-----------------------------------|
| 0. | Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface Γ | Suposición |
| 1. | $\mathbf{v}[q \rightarrow (\neg p)] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 2. | $\mathbf{v}[q] = \mathbf{T}$ | Def.(p0) |
| 3. | $\mathbf{v}[q] = \mathbf{F}$ | MT 2.23 (\rightarrow)(p2, p1) |

- Si $\sin(x)$ es diferenciable, entonces $\sin(x)$ es continua. Si $\sin(x)$ es continua, entonces $\sin(x)$ es diferenciable. La función $\sin(x)$ es diferenciable. Consecuentemente, la función $\sin(x)$ es integrable.

Si $\sin(x) \dots$

$$\begin{array}{l} p : \sin(x) \text{ es diferenciable} \\ q : \sin(x) \text{ es continua} \\ r : \sin(x) \text{ es integrable} \\ \hline \Gamma = \{(p \rightarrow q), (q \rightarrow p), p\}, \phi = r \end{array}$$

0. Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface Γ Suposición
1. $\mathbf{v}[(p \rightarrow q)] = \mathbf{T}$ Def.(p0)
2. $\mathbf{v}[(q \rightarrow p)] = \mathbf{T}$ Def.(p0)
3. $\mathbf{v}[p] = \mathbf{T}$ Def.(p0)

Desde el punto de vista de la lógica (hasta el tema que hemos visto), la argumentación no es válida, sin embargo, es válida si es posible añadir el teorema fundamental del cálculo como razón para concluir r .

- Si Gödel fuera presidente, entonces el Congreso presentaría leyes razonables. Gödel no es presidente. Por lo tanto, el Congreso no presenta leyes razonables.

Si Gödel fuera presidente...

$$\begin{array}{l} p : \text{Gödel es presidente} \\ q : \text{El Congreso presenta leyes razonables} \\ \hline \Gamma = \{(p \rightarrow q), (\neg p)\}, \phi = (\neg q) \end{array}$$

0. Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface Γ Suposición
1. $\mathbf{v}[(p \rightarrow q)] = \mathbf{T}$ Def.(p0)
2. $\mathbf{v}[(\neg p)] = \mathbf{T}$ Def.(p0)
3. $\mathbf{v}[p] = \mathbf{F}$ MT 2.23 (\neg)
4. $\mathbf{v}[q] = \mathbf{F}$ o \mathbf{T} MT 2.23 (\rightarrow)(p3, p2)

La argumentación no es válida, y es una falacia.

- Si llueve, entonces no hay picnic. Si cae nieve, entonces no hay picnic. Llueve o cae nieve. Por lo tanto, no hay picnic.

Si llueve... no hay picnic

$$\begin{array}{l} p : \text{Llueve} \\ q : \text{Hay picnic} \\ r : \text{Nieva} \\ \hline \Gamma = \{(p \rightarrow (\neg q)), (r \rightarrow (\neg q)), (p \vee r)\}, \phi = (\neg q) \end{array}$$

0. Existe \mathbf{v} tal que \mathbf{v} satisface Γ Suposición
1. $\mathbf{v}[(p \rightarrow (\neg q))] = \mathbf{T}$ Def.(p0)
2. $\mathbf{v}[(r \rightarrow (\neg q))] = \mathbf{T}$ Def.(p0)
3. $\mathbf{v}[(p \vee r)] = \mathbf{T}$ Def.(p0)
4. $\mathbf{v}[p] = \mathbf{T}$ o $\mathbf{v}[r] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\vee)(p3)
5. $\mathbf{v}[(\neg p) \wedge (\neg r)] = \mathbf{F}$ MT 2.23 (\vee)
6. $(\nexists \mathbf{v} \ [[v]p = \mathbf{F} \text{ y } [v]r = \mathbf{F}])$
7. $\mathbf{v}[(\neg q)] = \mathbf{T}$ MT 2.23 (\rightarrow)(p6, p2, p1)