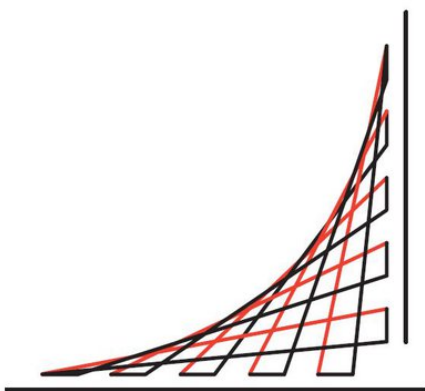


# Tarea 04

David Gómez



ESCUELA  
COLOMBIANA  
DE INGENIERÍA  
JULIO GARAVITO

VIGILADA MINEDUCACIÓN

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

## Índice

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

## 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.  $\phi$  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

- $\phi$  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)               |

- $\phi$  tiene a  $\wedge$  como único conector lógico.

segundo 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  $\Gamma$  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  $\Gamma$  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  $\Gamma$
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  $\Gamma$  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  $\Delta$  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  $\Gamma$  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 $\Gamma$ | 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 $(\neg)(p4)$           |

- 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 $\Gamma$ | 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 $\Gamma$ | 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 $\Gamma$ | 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 $\Gamma$ | 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 $\Gamma$  | 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 $\Gamma$ | 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  $\Gamma$  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  $\Gamma$  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  $\Gamma$  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.  $(\nexists \mathbf{v} \mid \mathbf{v}[p] = \mathbf{F} \text{ y } \mathbf{v}[r] = \mathbf{F})$
7.  $\mathbf{v}[(\neg q)] = \mathbf{T}$  MT 2.23 ( $\rightarrow$ )(p6, p2, p1)