

9 以定义扩展 λC

Extension of λC with definitions

读书笔记

许博

1 λC 扩展到系统 λD_0

本章在 λC 的基础上扩展通常意义上定义的形式化版本，也即所谓的描述性定义（descriptive definitions）。扩展后的系统 λD_0 尚不能完全支持公理以及公理概念的表示，相应的扩展会在下一章引入 λD 时说明。

为给出 λD_0 的合适的描述，首先扩展表达式的集合。 λD_0 中的表达式与 λD 中相同，因此记集合为 $\mathcal{E}_{\lambda D}$ 。

假设除了之前定义的变量集合 V 以外，还有常量的集合 C 。使用符号 $a, a_1, a_i, a', b, \dots$ 作为常量的名字，正如我们使用 $x, x_1, x_i, x', y, \dots$ 作为变量的名字一样。另外，还假设变量和常量来自不相交的集合，而 $*$ 和 \square 是特殊符号，不属于 V 和 C ：

$$V \cap C = \emptyset, * \neq \square, *, \square \notin V \cup C$$

定义 1.1 ($\mathcal{E}_{\lambda D}$)

$$\mathcal{E}_{\lambda D} = V | \square | * | (\mathcal{E}_{\lambda D} \mathcal{E}_{\lambda D}) | (\lambda V : \mathcal{E}_{\lambda D} . \mathcal{E}_{\lambda D}) | (\Pi V : \mathcal{E}_{\lambda D} . \mathcal{E}_{\lambda D}) | C(\bar{\})$$

其中 $\bar{\}$ 中的上划线表示这是一个 $\}$ -表达式的列表。

引入“环境，environment”表示一个定义列表。

定义 1.2 (λD_0 中的描述性定义；环境)

(1) 在 $\mathcal{E}_{\lambda D}$ 中，一个（描述性）定义具有形式

$$\bar{x} : \bar{A} \triangleright a(\bar{x}) := M : N$$

其中所有的 $x_i \in V, a \in C$ ，并且所有的 $A_i, M, N \in \mathcal{E}_{\lambda D}$

(2) 一个环境 Δ 是一个有限（空或非空）的定义列表。

使用诸如 $\mathcal{D}, \mathcal{D}_i, \dots$ 等符号作为元名称表示定义。一个长度为 k 的环境可以被表示为如 $\Delta \equiv \mathcal{D}_1, \dots, \mathcal{D}_k$ 。

关于定义，区分以下元素：

定义 1.3（定义中的元素）

令 $\mathcal{D} \equiv \bar{x} : \bar{A} \triangleright a(\bar{x}) := M : N$ 是一个定义。则：

- $\bar{x} : \bar{A}$ 是 \mathcal{D} 中的上下文
- a 是 \mathcal{D} 中被定义的常量， \bar{x} 是参数列表
- $a(\bar{x})$ 是 \mathcal{D} 中的 *definiendum*
- $M : N$ 是 \mathcal{D} 中的语句， M 是 *definiens* 或 \mathcal{D} 的主体， N 是 \mathcal{D} 的类型。

2 以定义扩展推定

回顾 λC 中的推定，具有如下形式：

$$\Gamma \vdash M : N$$

但在 λD_0 中，这样的推定可能会依赖一些定义，因此我们在推定之前添加环境，使用元符号“;”分割环境与推定，因此包含定义的推定具有新的形式：

定义 2.1（包含定义的推定；扩展后的推定）

$$\Delta; \Gamma \vdash M : N,$$

其中 Δ 是一个环境， Γ 是一个上下文以及 $M, N \in \mathcal{E}_{\lambda D}$ 。

其含义为：“在环境 Δ 和上下文 Γ 中， M 具有类型 N ”。

因此 $M : N$ 由在其头部的列表 Δ 和 Γ 修饰：

- (1) 环境 Δ 绑定了 $M : N$ 中出现的常量，
- (2) 上下文 Γ 绑定了 $M : N$ 中出现的自由变量。

在整个推定中，存在依赖关系，先出现的变量或常量可能会出现在之后出现的部分中，而后出现的变量或常量则不会出现在之前出现的部分中，尽管前后可能存在相同的名称，但并非表示的不同。

与上下文相同，使用 Δ, \mathcal{D} 表示在 Δ 右边以 \mathcal{D} 进行扩展。

因为暂且不考虑递归定义，因此在一个定义当中，被定义的常量只出现一次。

再给出修改后的全部推到规则之前，将先引入规则 (*def*) 和 (*inst*)，前者导入新的定义到已存在的环境中，而后者则是定义的实例化规则。

3 用于添加定义的规则

首先，描述如何扩展一个推定中的环境 Δ ，它已被接受并且为正确的：

(i) $\Delta; \Gamma \vdash K : L$

在其中添加一个新的并且良构的定义，需要保证添加的定义本身是良构的，考虑如下一个新的定义：

$\mathcal{D} \equiv \bar{x} : \bar{A} \triangleright a(\bar{x}) := M : N$

期望将其添加至 Δ 的尾部。

因为 Δ 中定义的常量，可能会出现在 \mathcal{D} 中，为了使 \mathcal{D} 是可接受的，需要 $M : N$ 在上下文 $\bar{x} : \bar{A}$ 以及环境 Δ 中是可推导的。

因此我们需要一个条件：

(ii) $\Delta; \bar{x} : \bar{A} \vdash M : N$

从而我们得到了规则 (*def*)：

定义 3.1 (用于添加一个定义到一个环境中的推到规则)

令 a 是一个未在 Δ 中定义的新名字，且 $\mathcal{D} \equiv \bar{x} : \bar{A} \triangleright a(\bar{x}) := M : N$

$$(def) \frac{\Delta; \Gamma \vdash K : L \quad \Delta; \bar{x} : \bar{A} \vdash M : N}{\Delta, \mathcal{D}; \Gamma \vdash K : L}$$

4 用于实例化定义的规则

在实例化定义时，实例化一个参数可能会改变声明列表中的类型，因为定义中的上下文中后面出现的类型，可能依赖之前的声明，考虑一个具有如下形式的定义：

$\mathcal{D} \equiv x_1 : A_1, \dots, x_n : A_n \triangleright a(x_1, \dots, x_n) := M : N$

对于每个变量 x_i ，使用表达式 U_i 进行实例化。对于 U_1 ，实例化 x_1 时，需要满足条件 $U_1 : A_1$ 。而对于 U_2 ，因为 A_2 可能依赖 x_1 ，所以需要进行替换，因此 U_2 需要满足条件 $U_2 : A_2[x_1 := U_1]$ 。因此 $U_3 : A_3[x_1 := U_1, x_2 := U_2]$ ，需要注意的是，因为 x_1 到 x_n 都是 \mathcal{D} 中上下文的变量，因此 x_i 并不出现在 \mathcal{D} 之外，所以替换时同时替换还是顺序替换并不影响替换的结果。

以此类推，对于 U_i ，需要满足条件 $U_i : A_i [x_1 := U_1, \dots, x_{i-1} := U_{i-1}]$ 。因为 x_i, \dots, x_n 不会出现在 A_i 中，所以对于每个表达式 U_i 所需条件的通用格式为：

$$U_i : A_i [x_1 := U_1, \dots, x_n := U_n]$$

套用之前的缩写形式，使用 $[\bar{x} := \bar{U}]$ 作为替换 $[x_1 := U_1, \dots, x_n := U_n]$ 的缩写。因此对于每个 U_i ，应有 $U_i : A_i [\bar{x} := \bar{U}]$ 。再次使用上划线，以 $\Delta; \Gamma \vdash \bar{U} : \bar{V}$ 作为列表 $\Delta; \Gamma \vdash U_1 : V_1, \dots, \Delta; \Gamma \vdash U_n : V_n$ 的缩写，此时规则的 **premisses** 被缩写为 $\Delta; \Gamma \vdash \bar{U} : \overline{A [\bar{x} := \bar{U}]}$ 。

而因为 $a(\bar{x}) : N$ ，因此 $a(\bar{U}) : N [\bar{x} := \bar{U}]$ ，因此可以得到实例化规则（的一部分，因为不包括无参数的定义实例化）：

定义 4.1（用于实例化的规则，1）

令 a 为一个没有参数列表的常量，令 $\mathcal{D} \in \Delta$ ，其中 $\mathcal{D} \equiv \bar{x} : \bar{A} \triangleright a(\bar{x}) := M : N$ ，则：

$$(inst-pos) \frac{\Delta; \Gamma \vdash \bar{U} : \overline{A [\bar{x} := \bar{U}]}}{\Delta; \Gamma \vdash a(\bar{U}) : N [\bar{x} := \bar{U}]}$$

其中 pos 意为 positive，正数。

对于没有参数列表的定义，**premisses** 会为空，此时无法保证 **conclusion** 中 $\Delta; \Gamma$ 的良构与否（前文中规定由 **premisses** 保证）。故此时添加一条简单的 **premiss**，以保证 $\Delta; \Gamma$ 是良构的：

定义 4.2（用于实例化的推导规则，2）

令 a 为无参数列表的常量，令 $\mathcal{D} \in \Delta$ ，其中 $\mathcal{D} \equiv \emptyset \triangleright a() := M : N$ ，则：

$$(inst-zero) \frac{\Delta; \Gamma \vdash * : \square}{\Delta; \Gamma \vdash a() : N}$$

而将规则 (inst-pos) 和 (inst-zero) 结合便得到了规则 (inst) 以覆盖参数列表空和非空时的情况：

定义 4.3（用于实例化的推导规则）

令 a 为常量，令 $\mathcal{D} \in \Delta$ ，其中 $\mathcal{D} \equiv \bar{x} : \bar{A} \triangleright a(\bar{x}) := M : N$ ，则：

$$(inst) \frac{\Delta; \Gamma \vdash * : \square \quad \Delta; \Gamma \vdash \bar{U} : \overline{A [\bar{x} := \bar{U}]}}{\Delta; \Gamma \vdash a(\bar{U}) : N [\bar{x} := \bar{U}]}$$

5 定义展开以及 δ -变换 (δ -conversion)