# Deducția

* + *A*1: *U* ® (*V*  ® *U* )
  + *A*2:(*U* ®(*V* ® *Z* )) ® ((*U* ® *V* )®(*U* ® *Z* ))
  + *A*3:(*U* ® *V* )®(Ø*V* ® Ø*U* )

*mp: U* , *U* ® *V* |– *V*

*U* ® *V* º Ø*U* Ú *V* Þ *U* Ú *V* ºØ*U* ® *V*

*U* Ù *V* º Ø (Ø*U* Ú Ø*V* ) ºØ (*U* ® Ø*V*)

?

|– *V* ® *U* Ú *V* º *V* ® (Ø*U* ® *V*) este A1, unde în loc de U avem V, și în loc de V avem Ø*U*, deci

?

|– *V* ® *U* Ú *V*

|– *U* Ù *V* ® *V* º Ø (*U* ® Ø*V*) ® *V*

*f1:* (Ø*V* ® (*U* ® Ø*V*) )®(Ø (*U* ® Ø*V*) ® *V* )(*A*3)

*f2:* Ø*V* ® (*U* ® Ø*V*) (*A*1)

*f*1 , *f*2 |–*m*p *f*3: Ø (*U* ® Ø*V*) ® *V*

( *f*1, *f*2, *f3* ) deducția formulei *U* Ù *V* ® *V*, deci |– *U* Ù *V* ® *V*

ITD

?

|– *U* ® ((*U* ® *V* ) ® *V* ) =>

ITD

?

*U* |– (*U* ® *V* ) ® *V*  =>

?

*U* , *U* ® *V*  |–  *V*

*f1: U* (*ip*)

*f2: U* ® *V*  (*ip*)

*f*1 , *f*2 |–*m*p *f*3: V

( *f*1, *f*2, *f3* ) deducția formulei *V* din ipoteze, deci *U* , *U* ® *V*  |–  *V*

TD

*U* , *U* ® *V*  |–  *V* =>

TD

*U* ® *V*  |– U ® *V* =>

|– (*U* ® *V*  ) ® (U ® *V* )

Sau, reluăm de la:

TD

*U* , *U* ® *V*  |–  *V* =>

TD

*U* |– ( *U* ® *V* ) ®  *V* =>

|– *U* ®(( *U* ® *V* ) ®  *V* ) q.e.d