לוגיקה הרצאה 11

:סינטקס

au מילון

שמות עצם: סימני קבוע, משתנים וסימני פונקצייה.

$$pprox (t_1,t_2)$$
 , $R_{
m N-Realtion} \underbrace{(t_1,\ldots,t_n)}_{
m nouns}$: מוסחאות אטומיות:

<u>הערה:</u>

הבדל בין שם עצם לנוסחה אטומית:

s ההשמה M וההשמה s שם עצם בי כשישוערך הבמנה M $.D^{M}$ יחזיר ערך מתוך

T/Fנוסחה(אטומית): תשוערך ל

המשך יצירת נוסחאות ־כלל יצירה/פעולות.

x ומשתנה β , α ומשתנה

הנוסחאות הבאות הן נוסחאות של תחשיב היחסים:

$$\neg \alpha, \alpha \to \beta, \forall x\alpha$$

 $\alpha \land \beta \alpha \lor \beta, \exists x\alpha$

$$D^M$$
 שמפרש סימני מילון ביחס לתחום $rac{\mathrm{M}}{\mathrm{mac}}$ שמפרש סימני $s: \bigvee_{\{x_i|i\in\mathbb{N}\}} : o D^M$ ההשמה מורחבת:

$$\overline{s}: \underbrace{Term}_{\text{nouns}} \to D^M$$

 \overline{s} הגדרת

בהינתן \overline{s},s,M מוגדרת אינדוקטיבית ע"י:

משתנה.
$$\overline{s}(x) = s(x)$$
 .1

.2 סימן קבוע.
$$c\ \overline{s}(c)=C^M$$

$$.\overline{s}(F(t_1,\ldots,t_n))=F^M(\overline{s}(t_1),\ldots,\overline{s}(t_n))$$
 .3

ההשמה מתוקנת:

$$s[y \leftarrow d](x) = \begin{cases} d & x = y \\ s(x) & x \neq y \end{cases}$$

$s[y \leftarrow 8]$	\boldsymbol{x}	y	z	 s	\boldsymbol{x}	y	z	
	1	8	3		1	2	3	

```
הגדרת ⊨
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                M \vDash \alpha
                                                                                                                                                                                                                              מבנה M מבנה s , מוסחה lpha
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          M, s \vDash \alpha
                                                                                                                                                                                                                        באינדוקציה מעל מבנה הנוסחה
                                                                                                                                                                                                                                                                    M \vDash R(t_1, \ldots, t_n)
                                                                                                                                                                                                                      (\overline{s}(t_1), \dots, \overline{s}(t_n)) \in R^M
                                                                                                                                  T הוא R^N(\overline{s}(t_1),\ldots,\overline{s}(t_n)) כתוב
                                                                                                                                                                                                                                                                                                              M \vDash \approx (t_1, t_2)
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   \overline{s}(t_1) = \overline{s}(t_2)
                                                                                                                                                                                                                                               s(t_1) = s(t_2)
\dfrac{\mathsf{EVET}}{\mathsf{EVET}}
M \nvDash \alpha \Leftrightarrow M \vDash \neg \alpha
M \vDash \alpha \land \beta \Leftrightarrow
M \vDash \alpha \land \beta \Leftrightarrow
M \vDash \alpha \to \beta \Leftrightarrow
M \nvDash \alpha \to \beta \Leftrightarrow
M \nvDash \alpha \to \beta \Leftrightarrow
M \nvDash \alpha \to \beta \Leftrightarrow
\Delta M \vDash \beta \Leftrightarrow
\Delta M \vDash
\Delta M \succeq
\Delta M \vDash
\Delta M \succeq
\Delta M \succeq
\Delta M \vDash
\Delta M \succeq
\Delta
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        \Leftrightarrow M \vDash \exists x \alpha
                                                                                                                                                                                           M \models \underset{s[x \leftarrow d]}{\operatorname{w-rap}} \ \mathrm{cr} \ \ \mathrm{d} \in D^{M} קיים
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         דוגמא:
                                                                                                           \tau = (R(\circ,\circ),G(\circ),F(\circ,\circ)) \ \text{ arther} מילון: M = (\underbrace{\mathbb{N}}_{D^M},\underbrace{<}_{R^M},\underbrace{\alpha \cdot x}_{G^M(x)},\underbrace{x+y}_{F^M(x,y)}) \ \text{ arther}
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           :השמה
                                                                                                                                                                                                                                                                                                      s(x) = 2 \mid s(y) = 5
                                                                                                                                                                                                                                     \alpha = \exists x (R(G(x), \overline{F(x,y)})
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 \Leftrightarrow M \vDash \alpha
\Leftrightarrow M \underset{\underline{s[x \leftarrow d]}}{\vDash} R(G(x), F(x,y)) \ \text{ cr} \ d \in \mathbb{N} \ \text{ given } d \in \mathbb{N}
                        \underbrace{(\overline{s}'(G(x),\overline{s}'(F(x,y)))\in R^M,}_{(\overline{s}'(x)),F^N(\overline{s}'(x),\overline{s}'(y)w)\in <}קיים d כך ש<br/>דd קיים d קיים d קיים d קיים d כך ש<br/>י
                                                                                                        .השמה בהשמה על z לא \star
                                                                                                                                                                                                                                                                                            y ערך y השפיע.
                                                                                                                                                                                                                                                          . ערך x לא השפיה \star
                                                                                                                                                          נגדיר משתנים חפשיים/קשורים בנוסחה
                                                                                                                                                                                                      lpha באינדוקצייה על מבנה הנוסחה
                                                                                                                                                                                                                                          בסיס: \alpha נוסחה אטומית.
                                                                                                                                                                                                                                                                                                        (R(t_1,\ldots,t_n))
                                                                                                                                     lpha חופשי עבור lpha אנמצא ב־lpha
                                                                                                                                                                                                                                               \alpha = \beta \Box \gamma עבור קשרים
                                                                                                                                                                                                                                lphaמשתנה x הוא חופשי
                                                                                    .\gammaאם ורק אם הוא חופשי בי\beta
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       \alpha = \neg \beta
```

etaאם ורק אם הוא חופשי בי lpha

 $(\alpha$ לא חופשי ב־ $(\alpha$ לא חופשי ב־ $(\alpha$

 $\mid y
eq x \mid$ חופשי ב־eta אם ורק אם y חופשי ב־eta אם ורק אם y

 $\alpha = \exists x \beta$, $\alpha = \forall x \beta$

 α ב־ט חופשי אינו הוא הוא ב־ α ב־ב קשור משתנה משתנה ב

אינטוטיציה:

משתנים חופשיים־ערכם משפיע על ערך הנוסחה. מתשנים קשורים - ערכם אינו משפיע.

דוגמא:

$$\alpha = (\forall x \underbrace{R(x,y)}_{y}) \land \underbrace{Q(x)}_{x} \land \exists z \underbrace{Q(z)}_{z}$$

$$x y \Rightarrow \alpha \in A$$

למה:

$$M \vDash_{s_1} \alpha \Leftrightarrow M \vDash_{s_2} \alpha$$

הגדרה:

נוסחה של תחשיב היחסים שאין בה משתנים חופשיים נקראת פסוק. ערך פסוק אינו תלוי בהשמה וניתן להרשם $M \vDash \alpha$ ניתן לרשום: $M \vDash \alpha$ אם ורק אם $M \vDash \alpha$ כך ש־ α כך ש־ α אם ורק אם α כך ש־ α

דוגמא לפסוק:

$$\alpha = \forall x \exists y R(x,y)$$

$$M = (\mathbb{N}, \underbrace{<}_{R^N})$$

$$\Leftrightarrow M \models \forall x \exists y R(x,y)$$

$$\Leftrightarrow M \models \exists y R(x,y) \ d_1 \text{ tct } d_1 \text{ for } d_1 \text$$

דוגמא נוספת:

$$M \nvDash \forall x \exists y R(x,y)$$
 לכל R קיים d_2 קיים d_1 לכל
$$\Leftrightarrow M = \underbrace{s[x \leftarrow d_1][y \leftarrow d_2]}_{s'} R(x,y)$$

$$\Leftrightarrow R^M(s'(x),s'(y))d_2 \text{ קיים } d_1$$
 לכל R קיים R לכל R קיים R

גדירות של יחס בתוך מבנה נתון

 $\underline{\underline{}}$ בשונה מגדירות ואי־גדירות של קבוצת מבנים שנעשה בהמשך(דומה לתחשיב הפסוקים). \underline{M} מעל τ אינטואיטיבית: השאלה היא האם אםשר לבטא בעזרת המילון של \underline{M} מושגים(יחסים) שאינם במילון. τ מושגים(יחסים) שאינם במילון. τ מחס אמיתי לא מעל τ מעל τ מעל τ מעל τ חס אמיתי לא סימן יחס: $P\subseteq (D^M)^n$ מקומי. τ אם קיימת נוסחה τ מעל τ , בעלת τ משתנים חופשיים τ על שלכל השמה τ מתקיים: τ בי τ

דוגמא:

$$T = (R(\circ, \circ))$$

$$M = (\mathbb{N}, \leq)$$

$$M = (\mathbb{N}, \leq)$$
 היחס(אונרי) $P \subseteq N$ מוגדר $P \subseteq N$ ב־ α שמגדירה את $P \subseteq N$ ב־ α שמגדירה את $P \subseteq N$ ב"ל לכל השמה $P \subseteq N$ ב"ל לכל השמה $P \subseteq N$ ב"ל לכל השמה $P \subseteq N$ ב"ל לכל $P \subseteq N$ ב"ל לכל $P \subseteq N$ ב"ל $P \subseteq N$ ב"ל

דוגמא דומה במבנה שונה

$$\tau = \langle R(\circ,\circ) \rangle$$

$$M = (2^{\mathbb{N}}, \subseteq)$$

$$p = \{\emptyset\} \subseteq D^M$$

$$\alpha = \forall v_1(R(v_2, v_1))$$
 . An enter a carrier and the anti-condition of the condition o