L'uso della logica modale per fornire una semantica classica alla logica intuizionista

Gabriele Vanoni

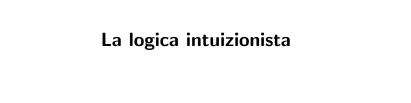
Politecnico di Milano

15 Dicembre 2016

Sommario

1 La logica intuizionista

2 La traduzione di Gödel-McKinsey-Tarski



Consideriamo questi tre **teoremi**, provenienti da aree diverse della **matematica**: **logica**, **algebra lineare** e **topologia**.

Consideriamo questi tre **teoremi**, provenienti da aree diverse della **matematica**: **logica**, **algebra lineare** e **topologia**.

Teorema (di completezza di Gödel)

La logica classica predicativa è completa.

Consideriamo questi tre **teoremi**, provenienti da aree diverse della **matematica**: **logica**, **algebra lineare** e **topologia**.

Teorema (di completezza di Gödel)

La logica classica predicativa è completa.

Teorema (di esistenza della base)

Ogni spazio vettoriale ha una base.

Consideriamo questi tre **teoremi**, provenienti da aree diverse della **matematica**: **logica**, **algebra lineare** e **topologia**.

Teorema (di completezza di Gödel)

La logica classica predicativa è completa.

Teorema (di esistenza della base)

Ogni spazio vettoriale ha una base.

Teorema (del punto fisso di Brouwer)

Ogni funzione continua da un insieme convesso e compatto in sé ha almeno un punto fisso.

Per dimostrare i primi due **teoremi** viene utilizzato il **lemma di Zorn**. Si può dimostrare che esso è equivalente all'**assioma della scelta AC**.

Per dimostrare i primi due **teoremi** viene utilizzato il **lemma di Zorn**. Si può dimostrare che esso è equivalente all'assioma della scelta **AC**.

Definizione

Una funzione di scelta su una famiglia di insiemi x è una funzione $f: x \to \cup x$ tale che per ogni $y \in x$, $f(y) \in y$.

Per dimostrare i primi due **teoremi** viene utilizzato il **lemma di Zorn**. Si può dimostrare che esso è equivalente all'**assioma della scelta AC**.

Definizione

Una funzione di scelta su una famiglia di insiemi x è una funzione $f: x \to \cup x$ tale che per ogni $y \in x$, $f(y) \in y$.

Assioma della scelta

Su ogni famiglia di insiemi non vuota esiste una funzione di scelta.

Per dimostrare i primi due **teoremi** viene utilizzato il **lemma di Zorn**. Si può dimostrare che esso è equivalente all'**assioma della scelta AC**.

Definizione

Una funzione di scelta su una famiglia di insiemi x è una funzione $f: x \to \cup x$ tale che per ogni $y \in x$, $f(y) \in y$.

Assioma della scelta

Su ogni famiglia di insiemi non vuota esiste una funzione di scelta.

AC ci garantisce l'esistenza della funzione di scelta, ma nessun modo per calcolarla. Perciò quando lo utilizziamo all'interno di altre dimostrazioni queste perdono qualsiasi contenuto costruttivo, non riusciamo per esempio ad esibire dei **testimoni** (witness) nei risultati di **esistenza**.

La dimostrazione originale del teorema di Brouwer ricorre alla tecnica di **dimostrazione per assurdo**. Anche questa maniera di procedere non fornisce dimostrazioni costruttive.

La dimostrazione originale del teorema di Brouwer ricorre alla tecnica di **dimostrazione per assurdo**. Anche questa maniera di procedere non fornisce dimostrazioni costruttive.

In formule possiamo scrivere la "**reductio ad absurdum**" in questa maniera:

$$(\neg A \rightarrow \perp) \rightarrow A$$

La dimostrazione originale del teorema di Brouwer ricorre alla tecnica di **dimostrazione per assurdo**. Anche questa maniera di procedere non fornisce dimostrazioni costruttive.

In formule possiamo scrivere la "**reductio ad absurdum**" in questa maniera:

$$(\neg A \rightarrow \perp) \rightarrow A$$

o in altri termini considerando che $(P \to \perp) \longleftrightarrow \neg P$ è una tautologia:

$$\neg \neg A \rightarrow A$$
.

La dimostrazione originale del teorema di Brouwer ricorre alla tecnica di **dimostrazione per assurdo**. Anche questa maniera di procedere non fornisce dimostrazioni costruttive.

In formule possiamo scrivere la "**reductio ad absurdum**" in questa maniera:

$$(\neg A \rightarrow \perp) \rightarrow A$$

o in altri termini considerando che $(P \to \perp) \longleftrightarrow \neg P$ è una tautologia:

$$\neg \neg A \rightarrow A$$
.

Anche la legge della **doppia negazione** porta quindi a dimostrazioni non costruttive.

L'intuizionismo e la legge del terzo escluso

Dalla seconda metà dell'800 le **dimostrazioni** hanno perso in generale contenuto **computazionale**.

Gabriele Vanoni (PoliMi)

L'intuizionismo e la legge del terzo escluso

Dalla seconda metà dell'800 le **dimostrazioni** hanno perso in generale contenuto **computazionale**.

Le dimostrazioni spesso non sono **costruttive**, provano l'esistenza di un oggetto ma non danno un **algoritmo** per costruirlo.

Brouwer capisce che questa mancanza è data dalla legge del **terzo escluso**:

$$\vdash P \lor \neg P \equiv \neg \neg \neg P \lor P \equiv \neg \neg P \to P$$

che è equivalente alla legge della **doppia negazione** ed è implicata dall'assioma della scelta.

L'intuizionismo e la legge del terzo escluso

Dalla seconda metà dell'800 le **dimostrazioni** hanno perso in generale contenuto **computazionale**.

Le dimostrazioni spesso non sono **costruttive**, provano l'esistenza di un oggetto ma non danno un **algoritmo** per costruirlo.

Brouwer capisce che questa mancanza è data dalla legge del **terzo escluso**:

$$\vdash P \lor \neg P \equiv \neg \neg \neg P \lor P \equiv \neg \neg P \to P$$

che è equivalente alla legge della **doppia negazione** ed è implicata dall'assioma della scelta.

Nasce allora la logica intuizionista, che lo rifiuta.

Dalla seconda metà dell'800 le **dimostrazioni** hanno perso in generale contenuto **computazionale**.

Le dimostrazioni spesso non sono **costruttive**, provano l'esistenza di un oggetto ma non danno un **algoritmo** per costruirlo.

Brouwer capisce che questa mancanza è data dalla legge del terzo escluso:

$$\vdash P \lor \neg P \equiv \neg \neg \neg P \lor P \equiv \neg \neg P \to P$$

che è equivalente alla legge della **doppia negazione** ed è implicata dall'**assioma della scelta**.

Nasce allora la logica intuizionista, che lo rifiuta.

Esempio

Non possiamo asserire che $\forall n.f(n) = 0 \lor \exists n.f(n) \neq 0$.

 La logica intuizionista diventa fondamentale nel secondo dopoguerra nella teoria della dimostrazione e dei linguaggi di programmazione.

- La logica intuizionista diventa fondamentale nel secondo dopoguerra nella teoria della dimostrazione e dei linguaggi di programmazione.
- Infatti viene stabilita una corrispondenza sintattica tra le dimostrazioni in deduzione naturale intuizionista e i programmi del lambda-calcolo tipato semplice.

- La logica intuizionista diventa fondamentale nel secondo dopoguerra nella teoria della dimostrazione e dei linguaggi di programmazione.
- Infatti viene stabilita una corrispondenza sintattica tra le dimostrazioni in deduzione naturale intuizionista e i programmi del lambda-calcolo tipato semplice.
- La corrispondenza tra prove e programmi segna la nascita della moderna teoria dei tipi (Martin-Lof, Coquand, Huet), dei linguaggi funzionali (Haskell) e dei proof-assistant (Coq, HOL, Matita).

- La logica intuizionista diventa fondamentale nel secondo dopoguerra nella teoria della dimostrazione e dei linguaggi di programmazione.
- Infatti viene stabilita una corrispondenza sintattica tra le dimostrazioni in deduzione naturale intuizionista e i programmi del lambda-calcolo tipato semplice.
- La corrispondenza tra prove e programmi segna la nascita della moderna teoria dei tipi (Martin-Lof, Coquand, Huet), dei linguaggi funzionali (Haskell) e dei proof-assistant (Coq, HOL, Matita).
- La corrispondenza viene poi estesa alla teoria delle categorie e in particolare alle Categorie Cartesiane Chiuse (CCC) aventi come oggetti i tipi (formule) e come morfismi i termini (dimostrazioni).

L'interpretazione BHK

Diamo un'interpretazione delle costanti logiche intuizioniste.

Gabriele Vanoni (PoliMi)

L'interpretazione BHK

Diamo un'interpretazione delle costanti logiche intuizioniste.

- Una dimostrazione di $A \wedge B$ è data presentando una dimostrazione di A e una dimostrazione di B.
- Una dimostrazione di A ∨ B è data presentando una dimostrazione di A o una dimostrazione di B.
- Una dimostrazione di $A \to B$ è una costruzione che permette di trasformare qualsiasi dimostrazione di A in una dimostrazione di B.
- L'assurdo ⊥ non ha dimostrazione.
- Una dimostrazione di $\neg A$ è una costruzione che trasforma ogni ipotetica dimostrazione di A in una dimostrazione di \bot (ovvero una dimostrazione di $A \rightarrow \bot$).

L'interpretazione BHK

Diamo un'interpretazione delle costanti logiche intuizioniste.

- Una dimostrazione di $A \wedge B$ è data presentando una dimostrazione di A e una dimostrazione di B.
- Una dimostrazione di A ∨ B è data presentando una dimostrazione di A o una dimostrazione di B.
- Una dimostrazione di $A \to B$ è una costruzione che permette di trasformare qualsiasi dimostrazione di A in una dimostrazione di B.
- L'assurdo ⊥ non ha dimostrazione.
- Una dimostrazione di $\neg A$ è una costruzione che trasforma ogni ipotetica dimostrazione di A in una dimostrazione di \bot (ovvero una dimostrazione di $A \rightarrow \bot$).

Ovviamente queste regole non forniscono una semantica formale, lasciando generici i concetti di dimostrazione e costruzione.

Un calcolo alla Hilbert per Int

Heyting e Kolmogorov proposero per **Int** un calcolo alla Hilbert con i seguenti schemi di assiomi:

$$(P \rightarrow (Q \rightarrow R)) \rightarrow ((P \rightarrow Q) \rightarrow (P \rightarrow R))$$

$$Q \rightarrow P \lor Q$$

e la regola di inferenza Modus Ponens.

Un calcolo alla Hilbert per **Int**

Heyting e Kolmogorov proposero per Int un calcolo alla Hilbert con i seguenti schemi di assiomi:

- $(P \rightarrow (Q \rightarrow R)) \rightarrow ((P \rightarrow Q) \rightarrow (P \rightarrow R))$
- \bullet $P \land Q \rightarrow P$
- \bullet $P \land Q \rightarrow Q$
- \bullet $P \rightarrow (Q \rightarrow P \land Q)$
- \bullet $P \rightarrow P \lor Q$
- $Q \rightarrow P \lor Q$
- \bigcirc $\bot \rightarrow P$

e la regola di inferenza **Modus Ponens**.

La logica Int risulta quindi essere un sottoinsieme proprio della logica L, avendo questa come unico assioma in più il principio del terzo escluso $P \vee (P \rightarrow \perp)$.

15 Dicembre 2016

 Dobbiamo immaginare che se una proposizione p non è vera in un istante x, non è detto che non lo diverrà in un futuro y. La conoscenza evolve cioè da uno stato all'altro. Tuttavia ciò che è vero, ovviamente nel futuro rimane vero.

- Dobbiamo immaginare che se una proposizione p non è vera in un istante x, non è detto che non lo diverrà in un futuro y. La conoscenza evolve cioè da uno stato all'altro. Tuttavia ciò che è vero, ovviamente nel futuro rimane vero.
- Possiamo quindi formalizzare il ragionamento costruendo un frame di Kripke intuizionista $\mathfrak{F}=<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ con \mathfrak{W} insieme non vuoto dei **mondi** e $\mathfrak{R}\subseteq\mathfrak{W}\times\mathfrak{W}$ **relazione di** accessiblità fra i mondi, su cui verranno costruiti i relativi **modelli** $\mathfrak{M}=<\mathfrak{F},\mathfrak{V}>$ assegnando una funzione di valutazione $\mathfrak{V}:Var\mathcal{L}\to\mathcal{P}(\mathfrak{W}).$

Gabriele Vanoni (PoliMi)

- Dobbiamo immaginare che se una proposizione p non è vera in un istante x, non è detto che non lo diverrà in un futuro y. La conoscenza evolve cioè da uno stato all'altro. Tuttavia ciò che è vero, ovviamente nel futuro rimane vero.
- Possiamo quindi formalizzare il ragionamento costruendo un frame di Kripke intuizionista $\mathfrak{F}=<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ con \mathfrak{W} insieme non vuoto dei **mondi** e $\mathfrak{R}\subseteq\mathfrak{W}\times\mathfrak{W}$ **relazione di accessiblità** fra i mondi, su cui verranno costruiti i relativi **modelli** $\mathfrak{M}=<\mathfrak{F},\mathfrak{V}>$ assegnando una funzione di **valutazione** $\mathfrak{V}: Var\mathcal{L}\to\mathcal{P}(\mathfrak{W}).$
- Per dare il significato ad R di "tempo", richiediamo che R sia un ordine parziale, ovvero sia transitiva, riflessiva e antisimmetrica.

- Dobbiamo immaginare che se una proposizione p non è vera in un istante x, non è detto che non lo diverrà in un futuro y. La conoscenza evolve cioè da uno stato all'altro. Tuttavia ciò che è vero, ovviamente nel futuro rimane vero.
- Possiamo quindi formalizzare il ragionamento costruendo un frame di Kripke intuizionista $\mathfrak{F}=<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ con \mathfrak{W} insieme non vuoto dei **mondi** e $\mathfrak{R}\subseteq\mathfrak{W}\times\mathfrak{W}$ **relazione di** accessiblità fra i mondi, su cui verranno costruiti i relativi **modelli** $\mathfrak{M}=<\mathfrak{F},\mathfrak{V}>$ assegnando una funzione di valutazione $\mathfrak{V}:Var\mathcal{L}\to\mathcal{P}(\mathfrak{W}).$
- Per dare il significato ad $\mathfrak R$ di "tempo", richiediamo che $\mathfrak R$ sia un **ordine parziale**, ovvero sia **transitiva**, **riflessiva** e **antisimmetrica**.
- Richiediamo inoltre che la funzione di valutazione $\mathfrak V$ garantisca che la verità venga mantenuta "nel tempo", ovvero che se $x \in \mathfrak V(p)$ e $x\mathfrak R y$ allora $y \in \mathfrak V(p)$ per ogni $p \in Var\mathcal L$.

La semantica di Kripke per Int (continua)

La **valutazione** delle formule su un **mondo** x di un **modello** $\mathfrak{M}=<\mathfrak{F},\mathfrak{V}>$ costruito su un **frame** $\mathfrak{F}=<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ procede per induzione sulla costruzione della formula:

- $(\mathfrak{M}, x) \models p \operatorname{sse} x \in \mathfrak{V}(p)$
- $(\mathfrak{M}, x) \models P \land Q$ sse $(\mathfrak{M}, x) \models P$ e $(\mathfrak{M}, x) \models Q$
- $(\mathfrak{M}, x) \models P \lor Q$ sse $(\mathfrak{M}, x) \models P$ o $(\mathfrak{M}, x) \models Q$
- $(\mathfrak{M},x)\models P\to Q$ sse per ogni y tale che $x\mathfrak{R}y$ se $(\mathfrak{M},y)\models P$ allora $(\mathfrak{M},y)\models Q$
- $(\mathfrak{M},x)\not\models \bot$

segue quindi che $(\mathfrak{M}, x) \models \neg P$ sse per ogni y tale che $x\mathfrak{R}y$ $(\mathfrak{M}, y) \not\models P$.

La semantica di Kripke per Int (continua)

La **valutazione** delle formule su un **mondo** x di un **modello** $\mathfrak{M}=<\mathfrak{F},\mathfrak{V}>$ costruito su un **frame** $\mathfrak{F}=<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ procede per induzione sulla costruzione della formula:

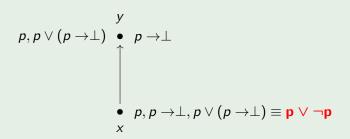
- $(\mathfrak{M}, x) \models p \operatorname{sse} x \in \mathfrak{V}(p)$
- $(\mathfrak{M}, x) \models P \land Q$ sse $(\mathfrak{M}, x) \models P$ e $(\mathfrak{M}, x) \models Q$
- $(\mathfrak{M}, x) \models P \lor Q$ sse $(\mathfrak{M}, x) \models P$ o $(\mathfrak{M}, x) \models Q$
- $(\mathfrak{M},x)\models P\to Q$ sse per ogni y tale che $x\mathfrak{R}y$ se $(\mathfrak{M},y)\models P$ allora $(\mathfrak{M},y)\models Q$
- $(\mathfrak{M}, x) \not\models \bot$

segue quindi che $(\mathfrak{M}, x) \models \neg P$ sse per ogni y tale che $x\mathfrak{R}y$ $(\mathfrak{M}, y) \not\models P$.

Si verifica per induzione sulla complessità della formula che se P è vera in x e $x\Re y$ allora P è vera anche in y.

Esempio: il principio del terzo escluso

Ci basta trovare un modello in cui $p \vee \neg p \equiv p \vee (p \to \bot)$ non sia valida. Consideriamo un frame con soli due mondi $x \in y$, $\mathfrak{R} = \{(x, x), (x, y), (y, y)\},$ un'unica lettera proposizionale p e $\mathfrak{V}(p) = \{y\}$. Rappresentiamo a sinistra del mondo ciò che è vero mentre a destra ciò che non lo è (non è detto che sia falso!).



Esempio: la legge della doppia negazione

Possiamo utilizzare lo stesso modello dell'esempio precedente.

Gabriele Vanoni (PoliMi)

La traduzione di Gödel-McKinsey-Tarski

 Abbiamo fornito una semantica formale ad Int utilizzando un frame di Kripke con particolari proprietà, che intuitivamente rispecchiano il possibile aumento di conoscenza nel tempo.

- Abbiamo fornito una semantica formale ad Int utilizzando un frame di Kripke con particolari proprietà, che intuitivamente rispecchiano il possibile aumento di conoscenza nel tempo.
- Vorremmo ora formalizzare l'interpretazione BHK che faceva invece riferimento alla dimostrabilità.

- Abbiamo fornito una semantica formale ad Int utilizzando un frame di Kripke con particolari proprietà, che intuitivamente rispecchiano il possibile aumento di conoscenza nel tempo.
- Vorremmo ora formalizzare l'interpretazione BHK che faceva invece riferimento alla dimostrabilità.
- L'idea è quella di utilizzare l'operatore **modale** □ con il significato di "è dimostrabile".

- Abbiamo fornito una semantica formale ad Int utilizzando un frame di Kripke con particolari proprietà, che intuitivamente rispecchiano il possibile aumento di **conoscenza** nel tempo.
- Vorremmo ora formalizzare l'interpretazione BHK che faceva invece riferimento alla dimostrabilità.
- L'idea è quella di utilizzare l'operatore **modale** □ con il significato di "è dimostrabile".
- Capiamo che per assegnare la corretta semantica all'operatore □, necessitiamo di una teoria più forte di **K**, in particolare avremo bisogno che la dimostrabiltà di A implichi A e che la dimostrabilità di A implichi la dimostrabilità della sua dimostrabilità, ovvero devono valere gli assiomi:
 - **T**: $\square A \rightarrow A$
 - 4: $\Box A \rightarrow \Box \Box A$

- Abbiamo fornito una semantica formale ad Int utilizzando un frame di Kripke con particolari proprietà, che intuitivamente rispecchiano il possibile aumento di conoscenza nel tempo.
- Vorremmo ora formalizzare l'interpretazione BHK che faceva invece riferimento alla dimostrabilità.
- L'idea è quella di utilizzare l'operatore **modale** □ con il significato di "è dimostrabile".
- Capiamo che per assegnare la corretta semantica all'operatore □, necessitiamo di una teoria più forte di **K**, in particolare avremo bisogno che la dimostrabiltà di A implichi A e che la dimostrabilità di A implichi la dimostrabilità della sua dimostrabilità, ovvero devono valere gli assiomi:
 - **T**: $\square A \rightarrow A$
 - 4: $\Box A \rightarrow \Box \Box A$
- Faremo vedere dunque una traduzione di **Int** in **S4**, ovvero la logica determinata dai frame riflessivi e transitivi.

La **semantica** che diamo all'operatore \square è quella di "**dimostrabilità**" in un senso **informale**, non in un particolare **sistema formale** S come potrebbe essere **PA**.

Gabriele Vanoni (PoliMi)

La **semantica** che diamo all'operatore □ è quella di "**dimostrabilità**" in un senso informale, non in un particolare sistema formale S come potrebbe essere **PA**. Infatti avremmo che in **S**:

$$\Box (0 \neq 0) \rightarrow 0 \neq 0$$
 (assioma **T** e sostituzione)

La semantica che diamo all'operatore □ è quella di "dimostrabilità" in un senso informale, non in un particolare sistema formale S come potrebbe essere PA. Infatti avremmo che in S:

$$\Box (0 \neq 0) \rightarrow 0 \neq 0$$
 (assioma **T** e sostituzione)

da cui deriviamo

$$\neg \Box (0 \neq 0)$$
 (essendo il conseguente falso),

che asserisce la **coerenza** di **S**, andando contro il **secondo teorema di incompletezza**.

La semantica che diamo all'operatore □ è quella di "dimostrabilità" in un senso informale, non in un particolare sistema formale S come potrebbe essere PA. Infatti avremmo che in S:

$$\Box (0 \neq 0) \rightarrow 0 \neq 0$$
 (assioma **T** e sostituzione)

da cui deriviamo

$$\neg \Box (0 \neq 0)$$
 (essendo il conseguente falso),

che asserisce la **coerenza** di **S**, andando contro il **secondo teorema di incompletezza**.

Per considerare la dimostrabilità in un **sistema formale S** dobbiamo considerare non **S4**, ma la logica **GL** in cui l'operatore □ ha le stesse proprità del predicato "è dimostrabile in **S**" definito nella dimostrazione dei **teoremi di incompletezza**.

La traduzione

Diamo quindi una **traduzione** $T: For \mathcal{L} \to For \mathcal{ML}$ ottenuta dall'**interpretazione BHK** sostituendo alla parola "dimostrazione" o "costruzione" l'operatore \square .

Gabriele Vanoni (PoliMi)

La traduzione

Diamo quindi una **traduzione** $T: For \mathcal{L} \to For \mathcal{ML}$ ottenuta dall'**interpretazione BHK** sostituendo alla parola "dimostrazione" o "costruzione" l'operatore \square .

Traduzione GMT

- $T(p) = \Box p$
- $T(P \wedge Q) = T(P) \wedge T(Q)$
- $T(P \vee Q) = T(P) \vee T(Q)$
- $\mathsf{T}(P \to Q) = \Box(\mathsf{T}(P) \to \mathsf{T}(Q))$
- T(⊥) = □ ⊥

La traduzione

Diamo quindi una **traduzione** $T: For \mathcal{L} \to For \mathcal{ML}$ ottenuta dall'**interpretazione BHK** sostituendo alla parola "dimostrazione" o "costruzione" l'operatore \square .

Traduzione GMT

- $T(p) = \Box p$
- $\mathsf{T}(P \wedge Q) = \mathsf{T}(P) \wedge \mathsf{T}(Q)$
- $T(P \vee Q) = T(P) \vee T(Q)$
- $\mathsf{T}(P \to Q) = \Box(\mathsf{T}(P) \to \mathsf{T}(Q))$
- $T(\bot) = \Box \bot$

Ciò che vogliamo dimostrare è che per ogni formula $P \in For \mathcal{L}$:

 $P \in \mathbf{Int}$ se e solo se $\mathsf{T}(P) \in \mathbf{S4}$.

Lemma preliminare

Abbiamo bisogno di alcune definizioni e lemmi preliminari.

Gabriele Vanoni (PoliMi) Da Int a S4 e ritorno 15 Dicembre 2016 19 / 25

Abbiamo bisogno di alcune definizioni e lemmi preliminari.

Lemma

Sia \mathfrak{M} un modello costruito su un frame $\mathfrak{F} = <\mathfrak{W}, \mathfrak{R} >$ transitivo. Allora per ogni mondo x in \mathfrak{W} se $(\mathfrak{M}, x) \models \Box P$ allora per ogni y tale che $x\Re y$ $(\mathfrak{M}, y) \models \Box P$.

Abbiamo bisogno di alcune definizioni e lemmi preliminari.

Lemma

Sia \mathfrak{M} un modello costruito su un frame $\mathfrak{F}=<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ transitivo. Allora per ogni mondo x in \mathfrak{W} se $(\mathfrak{M},x)\models\Box P$ allora per ogni y tale che $x\mathfrak{R}y$ $(\mathfrak{M},y)\models\Box P$.

Dimostrazione.

Supponiamo per assurdo che in un mondo y tale che $x\Re y$ $(\mathfrak{M},y)\not\models\Box P$. Allora dovrebbe esistere un mondo z tale che $y\Re z$ in cui $(\mathfrak{M},z)\not\models P$. Per la transitività di \mathfrak{R} $x\Re z$ e dunque contraddirremmo l'ipotesi.

Definizione (relazione di cluster)

Dato un frame \mathfrak{F} transitivo $<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ diciamo che per ogni $x,y\in\mathfrak{W}$ $x\approx y$ se e solo se o x=y o $x\mathfrak{R}y$ e $y\mathfrak{R}x$.

Gabriele Vanoni (PoliMi) Da Int a S4 e ritorno 15 Dicembre 2016 20 / 25

Definizione (relazione di cluster)

Dato un frame \mathfrak{F} transitivo $<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ diciamo che per ogni $x, y \in \mathfrak{W} \ x \approx y$ se e solo se o x = y o $x\mathfrak{R}y$ e $y\mathfrak{R}x$. Chiamiamo cluster un elemento di \mathfrak{W}/\approx ovvero le classi di equivalenza di $\mathfrak W$ rispetto a \approx . In particolare denotiamo con C(x) il cluster contenente x.

Definizione (relazione di cluster)

Dato un frame \mathfrak{F} transitivo $<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ diciamo che per ogni $x, y \in \mathfrak{W} \ x \approx y$ se e solo se o x = y o $x\mathfrak{R}y$ e $y\mathfrak{R}x$. Chiamiamo cluster un elemento di \mathfrak{W}/\approx ovvero le classi di

equivalenza di $\mathfrak W$ rispetto a \approx . In particolare denotiamo con C(x) il cluster contenente x.

Definizione

Il frame quoziente di un frame transitivo $\mathfrak{F} = \langle \mathfrak{W}, \mathfrak{R} \rangle$ rispetto alla relazione di cluster \approx , cioè $< \mathfrak{W}/\approx$, \mathfrak{R}/\approx > essendo:

- \mathfrak{W}/\approx l'insieme delle classi di equivalenza di \mathfrak{W} rispetto a pprox
- $C(x)\Re/\approx C(y)$ se e solo se $x\Re y$

è chiamato frame skeleton di \mathfrak{F} e indicato con $\rho\mathfrak{F}=<\rho\mathfrak{W}, \rho\mathfrak{R}>$.

Definizione (relazione di cluster)

Dato un frame \mathfrak{F} transitivo $<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ diciamo che per ogni $x, y \in \mathfrak{W} \ x \approx y$ se e solo se o x = y o $x\mathfrak{R}y$ e $y\mathfrak{R}x$. Chiamiamo cluster un elemento di \mathfrak{W}/\approx ovvero le classi di equivalenza di $\mathfrak W$ rispetto a \approx . In particolare denotiamo con C(x) il

Definizione

cluster contenente x.

Il frame quoziente di un frame transitivo $\mathfrak{F} = \langle \mathfrak{W}, \mathfrak{R} \rangle$ rispetto alla relazione di cluster \approx , cioè $< \mathfrak{W}/\approx$, \mathfrak{R}/\approx > essendo:

- \mathfrak{W}/\approx l'insieme delle classi di equivalenza di \mathfrak{W} rispetto a pprox
- $C(x)\Re/\approx C(y)$ se e solo se $x\Re y$

è chiamato frame skeleton di \mathfrak{F} e indicato con $\rho\mathfrak{F}=<\rho\mathfrak{W}, \rho\mathfrak{R}>$.

Il frame skeleton è antisimmetrico, transitivo e mantiene l'eventuale **riflessività** di \Re .

Torniamo alla logica S4.

Gabriele Vanoni (PoliMi) Da Int a S4 e ritorno 15 Dicembre 2016 21 / 25

Torniamo alla logica **S4**.

Consideriamo un suo **modello** $\mathfrak{M}=<\mathfrak{F},\mathfrak{V}>$. Sappiamo che è costruito su un frame $\mathfrak{F}=<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ transitivo e riflessivo (preordinato).

Torniamo alla logica **S4**.

Consideriamo un suo **modello** $\mathfrak{M} = \langle \mathfrak{F}, \mathfrak{V} \rangle$. Sappiamo che è costruito su un frame $\mathfrak{F} = <\mathfrak{W}, \mathfrak{R} >$ transitivo e riflessivo (preordinato).

Costruiamo il **frame skeleton** $\rho \mathfrak{F}$ (che è **parzialmente ordinato**, essendo transitivo, riflessivo e antisimmetrico) e assegnamogli la **valutazione** $\rho \mathfrak{V}$ così definita:

$$\rho \mathfrak{V}(p) = \{ C(x) : (\mathfrak{M}, x) \models \Box p \}.$$

Torniamo alla logica S4.

Consideriamo un suo **modello** $\mathfrak{M}=<\mathfrak{F},\mathfrak{V}>$. Sappiamo che è costruito su un **frame** $\mathfrak{F}=<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ **transitivo e riflessivo** (**preordinato**).

Costruiamo il frame skeleton $\rho \mathfrak{F}$ (che è parzialmente ordinato, essendo transitivo, riflessivo e antisimmetrico) e assegnamogli la valutazione $\rho \mathfrak{V}$ così definita:

$$\rho\mathfrak{V}(p) = \{C(x) : (\mathfrak{M}, x) \models \Box p\}.$$

Osserviamo che per il lemma precedente la valutazione è trasparente rispetto alla scelta del mondo all'interno del cluster e che inoltre rispetta la proprietà per cui se $C(x) \in \rho \mathfrak{V}(p)$ e $C(X)\mathfrak{R}/\approx C(y)$ allora $C(y) \in \rho \mathfrak{V}(p)$ per ogni $p \in Var\mathcal{L}$.

Torniamo alla logica S4.

Consideriamo un suo **modello** $\mathfrak{M}=<\mathfrak{F},\mathfrak{V}>$. Sappiamo che è costruito su un **frame** $\mathfrak{F}=<\mathfrak{W},\mathfrak{R}>$ **transitivo e riflessivo** (**preordinato**).

Costruiamo il frame skeleton $\rho \mathfrak{F}$ (che è parzialmente ordinato, essendo transitivo, riflessivo e antisimmetrico) e assegnamogli la valutazione $\rho \mathfrak{V}$ così definita:

$$\rho\mathfrak{V}(p) = \{C(x) : (\mathfrak{M}, x) \models \Box p\}.$$

Osserviamo che per il lemma precedente la valutazione è trasparente rispetto alla scelta del mondo all'interno del cluster e che inoltre rispetta la proprietà per cui se $C(x) \in \rho \mathfrak{V}(p)$ e $C(X)\mathfrak{R}/\approx C(y)$ allora $C(y) \in \rho \mathfrak{V}(p)$ per ogni $p \in Var\mathcal{L}$.

Chiamiamo skeleton di $\mathfrak M$ il modello $\rho\mathfrak M=<\rho\mathfrak F,\rho\mathfrak V>.$ $\rho\mathfrak M$ è dunque un modello intuizionista.

Modello modale e lemma skeleton

Osserviamo che dato un **modello intuizionista** $\mathfrak{N}=<\rho\mathfrak{F},\mathfrak{U}>$ costruito come skeleton di un frame modale & possiamo costruire un **modello modale** $\mathfrak{M}=<\mathfrak{F},\mathfrak{V}>$ considerando la **valutazione**

$$\mathfrak{V}(p) = \{x : (\mathfrak{N}, C(x)) \models p\}.$$

Osserviamo che dato un **modello intuizionista** $\mathfrak{N}=<\rho\mathfrak{F},\mathfrak{U}>$ costruito come skeleton di un frame modale & possiamo costruire un **modello modale** $\mathfrak{M}=<\mathfrak{F},\mathfrak{V}>$ considerando la **valutazione**

$$\mathfrak{V}(p) = \{x : (\mathfrak{N}, C(x)) \models p\}.$$

In particolare avremo $\rho \mathfrak{M}$ isomorfo a \mathfrak{N} .

Osserviamo che dato un **modello intuizionista** $\mathfrak{N}=<\rho\mathfrak{F},\mathfrak{U}>$ costruito come skeleton di un frame modale & possiamo costruire un **modello modale** $\mathfrak{M}=<\mathfrak{F},\mathfrak{V}>$ considerando la **valutazione**

$$\mathfrak{V}(p) = \{x : (\mathfrak{N}, C(x)) \models p\}.$$

In particolare avremo $\rho \mathfrak{M}$ isomorfo a \mathfrak{N} . Inoltre se ogni **cluster** di \mathfrak{F} è singolo abbiamo che \mathfrak{F} è isomorfo a $\rho\mathfrak{F}$ e \mathfrak{M} è isomorfo ad \mathfrak{N} .

Modello modale e lemma skeleton

Osserviamo che dato un **modello intuizionista** $\mathfrak{N}=<\rho\mathfrak{F},\mathfrak{U}>$ costruito come skeleton di un frame modale & possiamo costruire un **modello modale** $\mathfrak{M}=<\mathfrak{F},\mathfrak{V}>$ considerando la **valutazione**

$$\mathfrak{V}(p) = \{x : (\mathfrak{N}, C(x)) \models p\}.$$

In particolare avremo $\rho \mathfrak{M}$ isomorfo a \mathfrak{N} . Inoltre se ogni **cluster** di \mathfrak{F} è singolo abbiamo che \mathfrak{F} è isomorfo a $\rho\mathfrak{F}$ e \mathfrak{M} è isomorfo ad \mathfrak{N} .

Lemma (skeleton)

Per ogni modello M modale costruito su un frame preordinato, per ogni mondo x di \mathfrak{M} e per ogni formula $P \in For \mathcal{L}$ $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \models P$ se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \models T(P)$.

Dimostrazione.

La dimostrazione procede per induzione sulla complessità della formula.

Gabriele Vanoni (PoliMi) Da Int a S4 e ritorno 15 Dicembre 2016 23 / 25

Dimostrazione.

La dimostrazione procede per induzione sulla complessità della formula.

Caso base (formula atomica): per la definizione di $\rho \mathfrak{V}$, $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \models p$ se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \models \Box p$ e $T(p) = \Box p$.

Dimostrazione.

La dimostrazione procede per induzione sulla complessità della formula.

Caso base (formula atomica): per la definizione di $\rho \mathfrak{V}$, $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \models p$ se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \models \Box p$ e $\mathsf{T}(p) = \Box p$. Supponiamo allora che per una formula con n connettivi A valga $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \models A$ se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \models \mathsf{T}(A)$.

Dimostrazione.

La dimostrazione procede per induzione sulla complessità della formula.

Caso base (formula atomica): per la definizione di $\rho \mathfrak{V}$, $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \models p$ se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \models \Box p$ e $T(p) = \Box p$. Supponiamo allora che per una formula con n connettivi A valga $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \models A$ se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \models T(A)$.

Dimostriamo che la proprietà vale aggiungendo l'n + 1esimo connettivo. Distinguiamo i seguenti casi.

Dimostrazione.

La dimostrazione procede per induzione sulla complessità della formula.

Caso base (formula atomica): per la definizione di $\rho \mathfrak{V}$,

 $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \models p$ se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \models \Box p$ e $T(p) = \Box p$. Supponiamo allora che per una formula con n connettivi A valga

 $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \models A$ se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \models T(A)$.

Dimostriamo che la proprietà vale aggiungendo l'n + 1esimo connettivo. Distinguiamo i seguenti casi.

Caso $P = Q \rightarrow R$ (Q e R hanno al più n connettivi):

 $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \not\models P$ se e solo se $(\rho \mathfrak{M}, C(y)) \models Q$ e $(\rho \mathfrak{M}, C(y)) \not\models R$ in un qualche C(y) tale che $C(X)\Re/\approx C(y)$.

Dimostrazione.

La dimostrazione procede per induzione sulla complessità della formula.

Caso base (formula atomica): per la definizione di $\rho \mathfrak{V}$, $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \models p$ se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \models \Box p$ e $T(p) = \Box p$.

Supponiamo allora che per una formula con n connettivi A valga $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \models A$ se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \models T(A)$.

Dimostriamo che la proprietà vale aggiungendo l'n + 1esimo connettivo. Distinguiamo i seguenti casi.

Caso $P = Q \rightarrow R$ (Q e R hanno al più n connettivi):

 $(\rho\mathfrak{M},C(x))\not\models P$ se è solo se $(\rho\mathfrak{M},C(y))\models Q$ è $(\rho\mathfrak{M},C(y))\not\models R$ in un qualche C(y) tale che $C(X)\mathfrak{R}/\approx C(y)$. È possibile per ipotesi di induzione se è solo se $(\mathfrak{M},y)\models \mathsf{T}(Q)$ è $(\mathfrak{M},y)\not\models \mathsf{T}(R)$ con $y\in C(y)$ cioè se è solo se $(\mathfrak{M},x)\not\models \mathsf{T}(Q)$ cioè $(\mathfrak{M},x)\not\models \mathsf{T}(P)$.

Dimostrazione.

La dimostrazione procede per induzione sulla complessità della formula.

Caso base (formula atomica): per la definizione di $\rho \mathfrak{V}$,

 $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \models p$ se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \models \Box p$ e $T(p) = \Box p$. Supponiamo allora che per una formula con n connettivi A valga

 $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \models A$ se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \models T(A)$.

Dimostriamo che la proprietà vale aggiungendo l'n + 1esimoconnettivo. Distinguiamo i seguenti casi.

Caso $P = Q \rightarrow R$ (Q e R hanno al più n connettivi):

 $(\rho \mathfrak{M}, C(x)) \not\models P$ se e solo se $(\rho \mathfrak{M}, C(y)) \models Q$ e $(\rho \mathfrak{M}, C(y)) \not\models R$ in un qualche C(y) tale che $C(X)\Re/\approx C(y)$. È possibile per ipotesi di induzione se e solo se $(\mathfrak{M}, y) \models \mathsf{T}(Q)$ e $(\mathfrak{M}, y) \not\models \mathsf{T}(R)$ con $y \in C(y)$ cioè se e solo se $(\mathfrak{M}, x) \not\models \Box(\mathsf{T}(Q) \to \mathsf{T}(R))$ cioè $(\mathfrak{M},x)\not\models\mathsf{T}(P).$

Gli altri **casi** con \land , \lor e \bot si provano allo stesso modo.

Corollario

Per ogni frame \mathfrak{F} quasi ordinato e ogni $P \in For \mathcal{L}$ $\rho \mathfrak{F} \models P$ se e solo se $\mathfrak{F} \models \mathsf{T}(P)$.

Corollario

Per ogni frame \mathfrak{F} quasi ordinato e ogni $P \in For \mathcal{L}$ $\rho \mathfrak{F} \models P$ se e solo se $\mathfrak{F} \models T(P)$.

Teorema

 $P \in \mathbf{Int} \ se \ e \ solo \ se \ \mathsf{T}(P) \in \mathbf{S4}$.

Corollario

Per ogni frame \mathfrak{F} quasi ordinato e ogni $P \in For \mathcal{L}$ $\rho \mathfrak{F} \models P$ se e solo se $\mathfrak{F} \models T(P)$.

Teorema

 $P \in \mathbf{Int}$ se e solo se $\mathsf{T}(P) \in \mathbf{S4}$.

Dimostrazione.

 (\Longrightarrow) Supponiamo che $\mathsf{T}(P) \notin \mathbf{S4}$. Allora esiste un frame \mathfrak{F} transitivo e riflessivo per cui $\mathfrak{F} \not\models \mathsf{T}(P)$. Per il corollario sopra allora $\rho \mathfrak{F} \not\models P$. Dunque $P \notin \mathbf{Int}$.

Corollario

Per ogni frame \mathfrak{F} quasi ordinato e ogni $P \in For \mathcal{L}$ $\rho \mathfrak{F} \models P$ se e solo se $\mathfrak{F} \models \mathsf{T}(P)$.

Teorema

 $P \in Int \ se \ e \ solo \ se \ \mathsf{T}(P) \in S4.$

Dimostrazione.

- (\Longrightarrow) Supponiamo che T(P) \notin S4. Allora esiste un frame \mathfrak{F} transitivo e riflessivo per cui $\mathfrak{F}\not\models T(P)$. Per il corollario sopra allora $\rho \mathfrak{F} \not\models P$. Dunque $P \notin Int$.
- (\Leftarrow) Supponiamo che $P \notin Int$. Allora esiste un frame intuizionista \mathfrak{F} per cui $\mathfrak{F}\not\models P$. Possiamo allora considerare \mathfrak{F} come un frame modale isomorfo al suo skeleton, per cui per il corollario sopra $\mathfrak{F} \not\models \mathsf{T}(P)$ e quindi $\mathsf{T}(P) \notin \mathsf{S4}$.

15 Dicembre 2016

Riferimenti bibliografici



Alexander Chagrov and Michael Zakharyaschev.

Modal Logic.

Clarendon Press, 1997.



Gabriele Lolli.

Logica Intuizionista.

Note del corso di filosofia della matematica, 2013.



Giovanni Sambin.

Molteplicità delle logiche e necessità delle traduzioni. Logica intuizionistica e logica classica a confronto.

Note.



Thierry Coquand.

Constructive Logic.

Note della MAP Summer School, Trieste, 2008.