6. Семантика Крипке языка высказываний интуиционистской логики. Пример

Билет: 3, 12, 17, 23, 26

Интуиционистской фреймом Крипке называется пара F = (W, R), где R – частичный порядок на W, W – точка фрейма F, xRy = «x видит y» = «y доступен из x».

L – язык высказываний интуиционистской логики. $Var L = \{p_1, p_2, ...\}$ – переменные этого языка.

Означивание языка L – отображение $D: Var(L) \to 2^W$, такое что $\forall p \in Var(L), \ \forall x \in D(p)$ имеем $xRy \Longrightarrow y \in D(p)$

D(p) — те стадии, в которых высказывание p — истинно. Подмножества с таким свойством называются замкнутым сверху.

Опр. Моделью M = (F, D) называется пара F, D. F – фрейм. D – означивание L.

Пусть φ , ψ — формулы языка L. \bot — тождественно истинная формула, $D(\bot) \stackrel{\text{def}}{=} \emptyset$

$$D(\varphi \& \psi) \stackrel{\text{def}}{=} D(\varphi) \cap D(\psi)$$

$$D(\varphi \lor \psi) \stackrel{\text{def}}{=} D(\varphi) \cup D(\psi)$$

$$D(\varphi \to \psi) \stackrel{\text{def}}{=} \{x | \forall y [xRy \to (y \in D(\varphi) \to y \in D(\psi))]\}$$

$$\overline{\varphi} \stackrel{\text{def}}{=} \varphi \to \bot$$

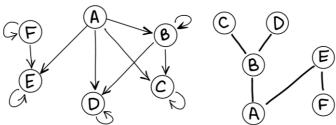
Формула называется выполнимой в модели, если она истинна хотя бы в одной точке фрейма на которой эта модель основана.

Формула – общезначимая в модели, если она истинна в любой точке фрейма, которая основана на данной модели.

Формула выполнима на фрейме, если она выполнима в некоторый модели, основанной на данном фрейме.

Формула называется общезначимой на фрейме, если она общезначима на любой модели данного фрейма.

Пример.
$$W = \{A, B, C, D, E, F\}, R = \{(A, A), (A, B), (A, D), (A, E), (B, B), (B, C), (B, D), (C, C), (D, D), (E, E), (F, E), (F, F)\}$$
 Диаграмма Хассе



$$Var(L) = \{p_1, p_2, p_3\}$$

$$D(p_1) = \{C, D\}$$

$$D(p_2) = \{E, F\}$$

$$D(p_3) = \{B, C, D, E\}$$

$$\varphi = p_1 \rightarrow p_2 \& p_3$$

$$D(p_2 \& p_3) = D(p_2) \& D(p_3) = \{E\}$$

$$D(\varphi) = \{x | \forall y [xRy \rightarrow (y \in D(p_1) \rightarrow y \in D(p_2 \& p_3))]\} = \{x | \forall y [xRy \rightarrow (y \in C, D) \rightarrow y \in E]\}\} = \{E, F\}$$