```
\frac{\mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n)\mathsf{vision}(n) \vdash \mathsf{father}_n >> \{j\}(\mathsf{father}_n >> D_j)}{\mathsf{father}_n; \mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n)\mathsf{vision}(n) \vdash \{j\}(\mathsf{father}_n >> D_j)}
                                                                                                      father_n \vdash \{j\}(father_n >> D_j) << dirty(n, J) \land E(n)vision(n)
                                                                                                 \overline{1_{\mathsf{father}_n} \vdash \{j\}(\mathsf{father}_n >> D_j) << \mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n)}
\Phi_{\mathsf{father}_n} \vdash 1_{\mathsf{father}_n}
                                                \Phi_{\mathsf{father}_n} \vdash \{j\}(\mathsf{father}_n >> D_j) << \mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n)\mathsf{vision}(n)
                                                         \Phi_{\mathsf{father}_n}; \mathsf{dirty}(n,J) \wedge \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n) \vdash \{j\}(\mathsf{father}_n >> D_j)
                                                           \underbrace{\widehat{j}} \ (\Phi_{\mathsf{father}_n}; \mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n)) \vdash \mathsf{father}_n >> D_j
                                                                \mathsf{father}_n; \widehat{j}(\Phi_{\mathsf{father}_n}; \mathsf{dirty}(n,J) \wedge \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n)) \vdash D_j
                                                       \mathsf{father}_n \vdash D_j << \widehat{j}\left(\Phi_{\mathsf{father}_n}; \mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n)\right)
                                                       1_{\mathsf{father}_n} \vdash D_j << \underbrace{\widehat{j}}_{} (\Phi_{\mathsf{father}_n}; \mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n))
                                                             1_{\mathsf{father}_n}; \widehat{j}\left(\Phi_{\mathsf{father}_n}; \mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n)\right) \vdash D_j
                                                      \underbrace{\widehat{j}}_{}(\Phi_{\mathsf{father}_n};\mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n)\mathsf{vision}(n)) \vdash 1_{\mathsf{father}_n} >> D_j
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           \frac{\Phi_{\mathsf{father}_n} \vdash 1_{\mathsf{father}_n} \qquad D_j \vdash \{\mathsf{father}_n\} D_j}{1_{\mathsf{father}_n} \to D_j \vdash \Phi_{\mathsf{father}_n} >> \{\mathsf{father}_n\} D_j} \\ \frac{1_{\mathsf{father}_n} \to D_j \vdash \Phi_{\mathsf{father}_n} >> \{\mathsf{father}_n\} D_j}{1_{\mathsf{father}_n} \to D_j \vdash \{\mathsf{father}_n\} D_j} \\ \frac{C}{\mathsf{father}_n} \to C \vdash \mathsf{father}_n \mathsf{father
                                                          \widehat{j} (\Phi_{\mathsf{father}_n}; \mathsf{dirty}(n,J) \wedge \mathsf{E}(n)\mathsf{vision}(n)) \vdash 1_{\mathsf{father}_n} \to D_j
                                                                                                                                                                                             \widehat{j_j}(\Phi_{\mathsf{father}_n};\mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n)\mathsf{vision}(n)) \vdash \{\mathsf{father}_n\}D_j
                                                                                                                                                                                                \Phi_{\mathsf{father}_n}; \mathsf{dirty}(n,J) \wedge \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n) \vdash \{j\} \{\mathsf{father}_n\} D_j
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              - Back\_forw\_K2
                                                                                                                                                                                            \{\Phi_{\mathsf{father}_n}; \mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n)\} \vdash \{\mathsf{father}_n\} \{j\} D_i
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       Swapout'R
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            Bigcomma\_Cons_L
                                                                                                                                                                                      ; []; \Phi_{\mathsf{father}}; \mathsf{dirty}(n,J) \wedge \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n) \vdash \{\mathsf{father}_n\}\{j\}D_j
                                                                                                                                                                                 \boxed{ \mathbf{;} [] \vdash \{\mathsf{father}_n\}\{j\}D_j << \Phi_{\mathsf{father}_n}; \mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n) } \ (;,<) }
                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               Bigcomma\_Nil_L
                                                                                                                                                                                  I \vdash \{\mathsf{father}_n\}\{j\}D_j << \Phi_{\mathsf{father}_n}; \mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n)\mathsf{vision}(n)
                                                                                                                                                                                                \Phi_{\mathsf{father}_n}; \mathsf{dirty}(n,J) \wedge \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n) \vdash \{\mathsf{father}_n\}\{j\}D_j
                                                                                                                                                                                       \frac{\operatorname{dirty}(n,J) \wedge \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n)}{\operatorname{dirty}(n,J) \wedge \mathsf{E}(n) \mathsf{vision}(n)} \vdash \Phi_{\mathsf{father}_n} >> \{\mathsf{father}_n\}\{j\}D_j \quad (;,>)
                                                                                                                                                                                                                   \frac{\text{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(\underline{n}) \mathsf{vision}(n) \vdash \{\mathsf{father}_n\}\{j\}D_j}{Back\_forw\_A} \underbrace{Back\_forw\_A}
                                                                                                                                                                                                                        father_n dirty(n, J) \wedge E(n)vision(n) \vdash \{j\}D_i
                                                                                                                                                                                                                        father_n dirty(n, J) \wedge E(n) vision(n) \vdash \Box_i D_i
                                                                                                                                                                                                                   \frac{\frac{1}{\mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n)\mathsf{vision}(n) \vdash \{\mathsf{father}_n\} \Box_j D_j}}{\mathsf{dirty}(n,J) \land \mathsf{E}(n)\mathsf{vision}(n) \vdash [\mathsf{father}_n] \Box_j D_j} \frac{Back\_forw\_A2}{Fbox A_R}
```