Lógica

Mauro Polenta Mora

CLASE 19 - 09/07/2025

Deducción natural para lógica de predicados

Propiedades de los cuantificadores

Lema: propiedades de derivabilidad de \forall

- Si $\Gamma \vdash \varphi$ y $x \notin FV(\Gamma)$ entonces $\Gamma \vdash (\forall x)\varphi$.
- Si $\Gamma \vdash (\forall x)\varphi$ y t libre para x en φ , entonces $\Gamma \vdash \varphi[t/x]$

Lema: propiedades de derivabilidad de ∃

- Si t es libre para x en φ entonces $\varphi[t/x] \vdash (\exists x)\varphi$
- Si $x \notin FV(\psi) \cup FV(\Gamma)$ entonces, si $\{\Gamma, \varphi\} \vdash \psi$ luego $\{\Gamma, (\exists x)\varphi\} \vdash \psi$

Igualdad e identidad

Hasta ahora hemos interpretado el símbolo =' en cada estructura como la igualdad. Otra alternativa es caracterizarlo como identidad a través de axiomas.

Esquemas de axiomas

- 1. $I1: (\forall x)x = 'x$
- 2. $I2: (\forall x)(\forall y)x = y \rightarrow y = x$
- 3. $I3: (\forall x)(\forall y)(\forall z)(x='y \land y='z \rightarrow x='z)$

$$\begin{aligned} 4. & I4: (\forall y_1) \dots (\forall y_n) (\forall z_1) \dots (\forall z_n) \left(\bigwedge_{i=1,\dots,n} y_i =' z_i \right) \rightarrow t(y_1,\dots,y_n) =' t(z_1,\dots,z_n) \\ & (\forall y_1) \dots (\forall y_n) (\forall z_1) \dots (\forall z_n) \left(\bigwedge_{i=1,\dots,n} y_i =' z_i \right) \rightarrow \varphi(y_1,\dots,y_n) \leftrightarrow \varphi(z_1,\dots,z_n) \end{aligned}$$

Donde la última noción es la noción que tenemos de sustituir cosas equivalentes entre si, en términos primero, y luego en fórmulas.

Propiedades de los axiomas

• Si una estructura \mathcal{M} es modelo de I1, I2, I3 entonces el símbolo =' es interpretado por una relación de equivalencia.

- 14 exige además que la relación sea una congruencia con respecto a todas las relaciones definibles en el lenguaje.
- Si interpretamos a =' como la identidad, se demuestra que toda estructura $\mathcal M$ cumple:

$$-\mathcal{M} \models \{I_1, I_2, I_3, I_4\}$$

Identidad y deducción natural

Los axiomas pueden incorporarse como reglas de derivación:

Axioma I1



Figure 1: Figura 1

Axioma I2

$$\frac{t \doteq s}{s \doteq t} RI2$$

Figure 2: Figure 2

Axioma I3

$$\frac{t \doteq s \quad s \doteq r}{t \doteq r} RI3$$

Figure 3: Figura 3

Axioma I4

Para términos:

Para fórmulas:

(*) Para cada $i=1,\dots,n$ se tiene que t_i y s_i están libres para z_i en φ

$$\frac{t_1 \doteq s_1 \dots t_n \doteq s_n}{t[t_1, \dots, t_n/z_1, \dots, z_n] \doteq t[s_1, \dots, s_n/z_1, \dots, z_n]} RI4$$

Figure 4: Figura 4

$$\frac{t_1 \doteq s_1 \quad \dots \quad t_n \doteq s_n \quad \varphi[t_1, \dots, t_n/z_1, \dots, z_n]}{\varphi[s_1, \dots, s_n/z_1, \dots, z_n]} RI4^*$$

Figure 5: Figura 5

Otras versiones de las reglas

Sea \mathcal{L} un lenguaje de tipo $\langle r_1,\ldots,r_n;a_1,\ldots,a_m;k\rangle$. Entonces los axiomas RI4 pueden derivarse de:

$$\frac{t_1 \dot{=} s_1 \dots t_{a_j} \dot{=} s_{a_j}}{f_j(t_1, \dots, t_{a_j}) \dot{=} f_j(s_1, \dots, s_{a_j})} RI4'$$

Figure 6: Figura 6

$$\frac{t_1 = s_1 \dots t_{r_i} = s_{r_i} P(t_1, \dots, t_{r_i})}{P_i(s_1, \dots, s_{r_i})} RI4'^*$$

Figure 7: Figura 7