

Egzamin z logiki i teorii typów, 1 lutego 2023

1. Które z następujących formuł są intuicjonistycznymi twierdzeniami, a które nie? W przypadku odpowiedzi pozytywnej należy skonstruować dowód (czy można to zrobić bez reguły *ex falso*?), przy odpowiedzi negatywnej można np. wskazać model Kripkego (wystarczy jeden sposób).

(a) $((\neg\neg p \rightarrow p) \rightarrow q) \rightarrow q$.

(b) $((\neg\neg p \rightarrow p) \rightarrow \neg q) \rightarrow \neg q$

2. Niech $\gamma = \forall x \exists y (P(y) \wedge (Q(y) \rightarrow Q(x)))$, $\beta = \neg \forall x Q(x)$ oraz $\delta = \forall x (P(x) \rightarrow (Q(x) \vee S))$. Udowodnić, że formuła $\gamma \rightarrow \beta \rightarrow \delta \rightarrow S$ nie jest intuicjonistycznym twierdzeniem, ale jest wymuszana przez wszystkie modele Kripkego o stałych dziedzinach.

3. *Automat z kolejką* ma skończony zbiór stanów i kolejkę (słowo nad ustalonym alfabetem), na której może wykonywać takie operacje:

– $p : \text{insert}(A)$; $\text{goto } q$ (w stanie p wstaw A na koniec kolejki; przejdź do stanu q);

– $p : \text{delete}$; $\text{goto } q$ (w stanie p usuń literę z początku kolejki; przejdź do q);

– $p : \text{peek}(A)$; $\text{goto } q$ (ze stanu p przejdź do q jeśli na początku kolejki jest A).

Dla danego automatu z kolejką proszę skonstruować formułę pierwszego rzędu, która jest intuicjonistycznym twierdzeniem wtedy i tylko wtedy, gdy automat uruchomiony w stanie q_0 z kolejką $\#$ zatrzyma się w stanie końcowym q_f . Można zakładać, że kolejka nigdy nie jest pusta.

Wskazówka: Otoczenie Γ kodujące kolejkę $w = A_1 \dots A_n$ może się składać z formuł atomowych $S(x_1, x_2), S(x_2, x_3), \dots, S(x_{n-1}, x_n), A_1(x_1), \dots, A_n(x_n)$ i pewnej ilości śmieci (niepotrzebnych ale nieszkodliwych innych założeń). Cel dowodowy postaci $p(x_1, x_n)$ wskazuje na bieżący stan p i zawiera wskaźniki do końca i początku kolejki. Zadanie polega na dodaniu do Γ dodatkowych założeń Δ , w ten sposób, aby dowód normalny osądu $\Gamma, \Delta \vdash p(x_1, x_n)$ wymagał dowodu osądu $\Gamma', \Delta \vdash p'(x'_1, x'_n)$, gdzie Γ' i $p'(x'_1, x'_n)$ przedstawiają kolejną konfigurację automatu.

Rozwiązania

1a: Rozpatrzmy model Kripkego o dwóch stanach 0 i 1, przy tym niech $0 \not\models p, q$ i $1 \models p, q$. Wtedy $0 \models \neg\neg p$, więc $0 \not\models (\neg\neg p \rightarrow p)$. Ale $0 \models (\neg\neg p \rightarrow p) \rightarrow q$ więc formuła (1a) nie jest wymuszona w stanie 0.

1b: Dowód w Coqu jest w pliku `zad1.v`. Co się tyczy dowodu bez ex falso, przypomnijmy, że negacja $\neg\alpha$ to w istocie skrót implikacji $\alpha \rightarrow \perp$. Reguła ex falso nadaje stałej \perp szczególną rolę; jeśli ją usuniemy, to \perp staje się taką samą zmienną zdaniową jak inne. Jeśli więc formuła ma dowód bez reguły ex falso, to ma też dowód formuła otrzymana z niej przez zamianę każdej negacji $\neg\alpha$ na $\alpha \rightarrow r$, gdzie r jest nową zmienną. W naszym przypadku byłaby to formuła $((p \rightarrow r) \rightarrow r) \rightarrow p \rightarrow q \rightarrow r \rightarrow q \rightarrow r$. Kontrmodel dla tej formuły ma trzy stany 0, 1 i 2, a relację \models określimy tak: $0, 1, 2 \not\models p, 0 \not\models q, r, 1, 2 \models q, 2 \models r, 1 \not\models r$. Wtedy jedynym stanem, który forsuje formułę $(p \rightarrow r) \rightarrow r$ jest 2 i żaden stan nie wymusza $((p \rightarrow r) \rightarrow r) \rightarrow p$. Stąd $0 \models (((p \rightarrow r) \rightarrow r) \rightarrow p) \rightarrow q \rightarrow r$. Ale $0 \not\models q \rightarrow r$.

Inaczej: Dowód formuły $((p \rightarrow r) \rightarrow r) \rightarrow p \rightarrow q \rightarrow r \rightarrow q \rightarrow r$, to lambda-term tego typu, który ma postać normalną $\lambda x^{((p \rightarrow r) \rightarrow r) \rightarrow p} \rightarrow q \rightarrow r \lambda y^q . M^r$. Term M musi wyglądać tak: $M = xN^{((p \rightarrow r) \rightarrow r) \rightarrow p} Q^q$, gdzie $N = \lambda z^{(p \rightarrow r) \rightarrow r} . P^p$. Ale w otoczeniu, w którym typy wszystkich zmiennych x, y, z kończą się na r lub q nie istnieje term typu p .

2: Dowód w Coqu przy założeniu schematu Grzegorzcyka jest w pliku `zad2.v`.

Weźmy model Kripkego o dwóch stanach $0 < 1$, i strukturach $\mathcal{A}_0 = \langle \{0\}, P^0, Q^0, S^0 \rangle$, $\mathcal{A}_1 = \langle \{0, 1\}, P^1, Q^1, S^1 \rangle$, gdzie $Q^0 = Q^1 = \{0\}$, $P^0 = \{0\}$, $P^1 = \{0, 1\}$, zeroargumentowa relacja S^0 nie zachodzi, a S^1 zachodzi. W tym modelu atom $P(y)$ jest wymuszany zawsze, więc $0 \models \forall x(P(x) \wedge (Q(x) \rightarrow Q(x)))$, i tym bardziej $0 \models \gamma$. Ponieważ $1 \notin Q^1$, więc $0 \not\models \beta$. Dalej $0 \models \forall x(Q(x) \vee S)$, bo w stanie 0 mamy Q , a w stanie 1 mamy S . Stąd $0 \models \delta$. Ostatecznie $0 \not\models \gamma \rightarrow \beta \rightarrow \delta \rightarrow S$, bo $0 \not\models S$.

3: W zbiorze Δ mamy formułę $\forall xy q_f(x, y)$ i po jednej formule dla każdej instrukcji automatu:

- $-\forall xyz(S(z, y) \rightarrow q(x, z) \rightarrow p(x, y))$, dla instrukcji p : delete; goto q ;
- $-\forall xy(\forall z(S(z, x) \rightarrow A(z) \rightarrow q(z, y)) \rightarrow p(x, y))$, dla instrukcji p : insert (A); goto q ;
- $-\forall xy(A(y) \rightarrow q(x, y) \rightarrow p(x, y))$, dla instrukcji p : peek (A); goto q .

Powiemy, że otoczenie $\Gamma(x_1, \dots, x_n)$ koduje kolejkę $w = A1 \dots A_n$, gdy należą do niego formuły jak we wskazówce, a wszystkie pozostałe formuły są atomowe i nie zawierają zmiennych x_1, \dots, x_n , z co najwyżej jednym wyjątkiem postaci $S(x_n, y)$ gdzie $y \neq x_1, \dots, x_n$. Wtedy osąd postaci $\Gamma, \Delta \vdash q(x_1, x_n)$ można tylko udowodnić z pomocą formuły związanej z instrukcją dla stanu q . Na przykład jeśli to jest instrukcja p : insert (A); goto q , to musimy udowodnić $\Gamma, \Delta \vdash \forall z(S(z, x_1) \rightarrow A(z) \rightarrow p(z, x_n))$, co prowadzi do zadania $\Gamma, S(z, x_1), A(z), \Delta \vdash p(z, x_n)$. Otoczenie $\Gamma S(z, x_1), A(z)$ koduje kolejkę $AA1 \dots A_n$ z pomocą ciągu zmiennych z, x_1, \dots, x_n (mogą tam też być nowe „śmieci” ale to nic nie szkodzi) i możemy przez indukcję pokazywać, że osąd ma dowód wtedy i tylko wtedy, gdy maszyna uruchomiona w odpowiedniej konfiguracji dojdzie do stanu końcowego. (Dla konfiguracji końcowej dowód jest trywialny.) Automat uruchomiony w stanie q_0 z kolejką $\#$ zatrzyma się więc w stanie q_f wtedy i tylko wtedy, gdy istnieje dowód osądu $\Delta, \#(x_1) \vdash q_0(x_1, x_1)$. A zatem jeśli $\Delta = \{\alpha_1, \dots, \alpha_N\}$, to nasza formuła ma postać $\alpha_1 \rightarrow \dots \rightarrow \alpha_N \rightarrow \#(x_1) \rightarrow q_0(x_1, x_1)$,