

NOM : ROUHLING

Prénom : Damien

Jury :

Algèbre ← Entourez l'épreuve → Analyse

Sujet choisi : 9-18 : Systèmes formels de preuve en logique du premier ordre : exemples.

Autre sujet : 9-14 : Décidabilité et indécidabilité : exemples

I Introduction : langage et axiomatique

1- Langage

Def 1: Un langage du premier ordre est la donnée de symboles de constantes, de symboles de fonctions munis d'arité et de symboles de prédicats munis d'arité.

Ex 2: langage de la théorie des groupes : constantes, fonctions & (binaires),  $-1$  (unaire) et prédicat  $=$  (binaire)

Rq 3: Une constante est une fonction d'arité nulle

Def 4: On pose un ensemble dénombrable de variables. L'ensemble des termes sur un langage est le plus petit ensemble contenant variables et constantes et stable par application des symboles de fonctions. On encore :  $t ::= x \mid c \mid f(t_1, \dots, t_n)$

Ex 5:  $xc \& y^{-1}$  est un terme, pas  $xc \& \&$

Def 5: Les formules du premier ordre sur un langage sont données par :

$AB ::= \perp \mid \text{gulta} \dots t_n \mid (A \vee B) \mid (A \wedge B) \mid (A \rightarrow B) \mid \neg A$   
 $\mid \exists x A \mid \forall x A$

Ex 6:  $\forall x (x=e) \vee \exists y (\neg (y=e)) \wedge (g \wedge xc=e)$

Def 7: On définit par induction la substitution d'une variable par un terme dans un terme  $\& [x := t]$  et dans une formule  $A[x := t]$

2- Systèmes de Hilbert

Def 8: Un système de Hilbert est la donnée d'un ensemble de formules appelées axiomes et d'un ensemble de règles. ie de couples (ensemble de formules (hypothèses), formule conclusion)

Ex 9:  $H_1: A \rightarrow B \rightarrow A$   $H_2: (A \rightarrow B) \rightarrow (A \rightarrow B) \wedge A$

$H_3: A \wedge B \rightarrow A$   $H_4: A \wedge B \rightarrow B$   $H_5: A \rightarrow B \rightarrow A \wedge B$

$H_6: A \rightarrow A \vee B$   $H_7: B \rightarrow A \vee B$

$H_8: (A \rightarrow C) \rightarrow (B \rightarrow C) \rightarrow (A \vee B) \rightarrow C$   $H_9: \neg A \rightarrow (A \rightarrow C)$

$H_{10}: \perp \rightarrow A$   $H_{11}: A \vee \neg A$

$H_{12}: A[x := t] \rightarrow \exists x A$   $H_{13}: \forall x (A \rightarrow B[x := x]) \rightarrow A$

$A \rightarrow B$   $(R_{\rightarrow})$   $C \rightarrow A$   $x$  frais  $(R_{\forall})$

$A \rightarrow C$   $x$  frais  $(R_{\exists})$   $\exists x A \rightarrow C$

Def 10: Soit  $\Gamma$  un ensemble de formules, fini. Une  $\Gamma$ -dérivation est une suite  $A_1, \dots, A_n$  de formules telles que pour  $i \in \{1, \dots, n\}$   $A_i$  est un axiome ou  $A_i \in \Gamma$  ou  $A_i$  est la conclusion d'une règle dont les prémisses sont dans  $\{A_1, \dots, A_{i-1}\}$ .  $A$  est  $\Gamma$ -dérivable s'il existe une  $\Gamma$ -dérivation finissant par  $A$

Ex 11: Figure 1:  $\emptyset$ -dérivation de  $A \rightarrow A$

Thm 12: Soit  $\Gamma, A$  et  $B$ .

$B$  est  $\Gamma, A$ -dérivable si  $A \rightarrow B$  est  $\Gamma$ -dérivable

lors de place dans le système de Ex 9



Ex 26: Soit  $M$  un modèle.

Un environnement  $e$  et une fonction de l'ensemble des variables dans  $M$ .

Ex 27: On définit par induction l'interprétation d'un terme

ou d'une formule dans  $M, e$ :

$$\llbracket c \rrbracket_e^M = c_M \quad \llbracket x \rrbracket_e^M = e(x)$$

$$\llbracket \lambda(x_1..x_n). \lambda \rrbracket_e^M = \lambda_M (\llbracket x_1 \rrbracket_e^M, \dots, \llbracket x_n \rrbracket_e^M)$$

$$\llbracket \perp \rrbracket_e^M = 0 \quad \llbracket \neg(A \rightarrow B) \rrbracket_e^M = 1 \text{ si } \llbracket A \rrbracket_e^M \cdot \llbracket B \rrbracket_e^M \in \mathcal{F}_M$$

$$\llbracket A \wedge B \rrbracket_e^M = 1 \text{ si } \llbracket A \rrbracket_e^M = 1$$

$$\llbracket A \vee B \rrbracket_e^M = 1 \text{ si } \llbracket A \rrbracket_e^M = 1 \text{ ou } \llbracket B \rrbracket_e^M = 1$$

$$\llbracket A \rightarrow B \rrbracket_e^M = 1 \text{ si } \llbracket A \rrbracket_e^M = 0 \text{ ou } \llbracket B \rrbracket_e^M = 1$$

$$\llbracket \forall x. A \rrbracket_e^M = 1 \text{ si pour tout } a \in M, \llbracket A \rrbracket_{e[x:=a]}^M = 1$$

$$\llbracket \exists x. A \rrbracket_e^M = 1 \text{ si il existe } a \in M, \llbracket A \rrbracket_{e[x:=a]}^M = 1$$

$$\llbracket \forall x. A \rrbracket_e^M = 1 \text{ ou note } M, e \models A$$

$$\text{Si pour tout } e, M, e \models A \text{ on note } M \models A$$

Ex 28: Une théorie  $T$  (ie un ensemble fini de formules)

est contradictoire si elle n'admet aucun modèle

- existante si  $T \vdash \perp$  n'est pas dérivable

Développement 2

Thm 29 (complet): si  $T$  est non contradictoire, alors  $T$  est consistante

Thm 30 (complétude, admis): Si  $T$  est consistante, alors

$T$  est non contradictoire

### III Calcul des séquents

Ex 31: Un système généralisé est un séquent dans lequel

le membre droit peut contenir plusieurs formules. On note  $\Gamma \Vdash \Delta$

Ex 32: Un système de calcul des séquents est un ensemble de règles dont les hypothèses et la conclusion sont des séquents généralisés. On généralise aussi la notion de dérivation

$$\text{Ex 33: } \frac{\Gamma \Vdash \Delta}{\Gamma \Vdash A \Delta} \text{ac} \quad \frac{\Gamma \Vdash \Delta}{\Gamma \Vdash \Delta} \text{qs} \quad \frac{\Gamma \Vdash \Delta}{\Gamma \Vdash A \Delta} \text{qd}$$

$$\frac{\Gamma, A \Vdash \Delta}{\Gamma, A \Vdash \Delta} \text{ca} \quad \frac{\Gamma \Vdash A, \Delta}{\Gamma, A \Vdash \Delta} \text{ca} \quad \frac{\Gamma, A, B \Vdash \Delta}{\Gamma, A \vee B \Vdash \Delta} \text{vd}$$

$$\frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd}$$

$$\frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd}$$

$$\frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd}$$

$$\frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd}$$

$$\frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd}$$

$$\frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd}$$

$$\frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd}$$

$$\frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd} \quad \frac{\Gamma, A \wedge B, \Delta}{\Gamma, A \wedge B, \Delta} \text{vd}$$

Ex 34: Figure 3: dérivation de  $\Vdash (A \rightarrow B) \rightarrow (A \rightarrow C)$

Thm 35: Si  $\Gamma \vdash A$  est dérivable alors  $\Gamma \vdash A$  aussi

- si  $\Gamma \vdash \Delta$  est dérivable alors  $\Gamma, \neg \Delta \vdash \perp$  aussi

Thm 36: On peut se passer de la règle de coupure

