

לוגיקה למדעי המחשב - תרגול מס' 14

שפות רב-סוגיות

במקרים רבים אנחנו מחלקים עצמים מתמטיים לסוגים שונים. למשל, באלגברה לינארית אנחנו מדברים על לפחות שני סוגי עצמים: וקטורים וסקלרים. במקרים כאלה נוח להשתמש בשפות רב-סוגיות.

בשפה רב-סוגית יש במקום סוג אחד של ש"ע (i) כמה סוגים (ייתכן גם אינסוף). הסיגנטורה של שפה רב-סוגית כוללת עתה מידע לא רק על מספר המקומות ($arity$) אלא גם על סוגים. כמו כן, לכל סוג r בשפה, יש משתנים, v_0^r, v_1^r, \dots .

לדוגמה, בשפה עבור מרחבים וקטוריים יש שני סוגים: s עבור סקלרים ו- v עבור וקטורים. הסיגנטורה של השפה כוללת:

- קבועים $0_s : s, 0_v : v$

- סימני פונקציה $+_s : s \times s \rightarrow s, +_v : v \times v \rightarrow v, \cdot : s \times v \rightarrow v$

- סימני יחס $=_s : s \times s \rightarrow o, =_v : v \times v \rightarrow o$.

סמנטיקה עבור שפות רב-סוגיות:

מבנה עבור שפה רב-סוגית מכיל תחום D_r לכל סוג r ופונקציית פירוש I המקיימת:

- $I[c] \in D_r$ לכל קבוע $c : r$.

- $I[p] \subseteq D_{r_1} \times \dots \times D_{r_n}$ לכל פרדיקט $p : r_1 \times \dots \times r_n \rightarrow o$.

- $I[f] : D_{r_1} \times \dots \times D_{r_{n-1}} \rightarrow D_{r_n}$ לכל סימן פונקציה $f : r_1 \times \dots \times r_{n-1} \rightarrow r_n$.

כל השמה v מכבדת את סוגי המשתנים, כלומר $v[x^r] \in D_r$ לכל סוג r .

השימוש בשפות רב-סוגיות הוא לעיתים נוח יותר, אבל כוח הביטוי אינו משתנה: כל מה שניתן לביטוי בעזרת שפה רב-סוגית, ניתן לביטוי גם בשפה מסדר ראשון (רק בצורה מסורבלת יותר). נראה כעת את התרגום.

רדוקציה משפה רב-סוגית לחד-סוגית:

תהי σ סיגנטורה של שפה רב-סוגית. נגדיר סיגנטורה חד-סוגית σ' באופן הבא:

1. אם s_i סוג עבור σ , אז σ' תכלול סימן יחס חד-מקומי חדש S_i .

2. אם $c : s$ נמצא ב- σ אז $c : \iota$ יהיה ב- σ' .

3. אם $f : s_1 \times s_2 \dots \times s_n \rightarrow s$ נמצא ב- σ אז סימן פונקציה n -מקומי f יהיה ב- σ' .

4. אם $p : s_1 \times s_2 \dots \times s_n \rightarrow o$ נמצא ב- σ אז סימן יחס n -מקומי p יהיה ב- σ' .

$Th(\sigma)$ היא קבוצת פסוקים של $L(\sigma')$ המורכבת מכל הפסוקים מהצורה:

$$1. \text{ כאשר } p : s_1 \times \dots \times s_n \rightarrow o \quad \forall v_1 \dots \forall v_n p(v_1, \dots, v_n) \rightarrow S_1(v_1) \wedge \dots \wedge S_n(v_n) \quad \sigma\text{-ב}$$

$$2. \text{ כאשר } c \text{ הוא קבוע מסוג } s \quad \sigma\text{-ב}$$

$$3. \text{ כאשר } \forall v_1 \dots \forall v_n S_1(v_1) \wedge \dots \wedge S_n(v_n) \rightarrow S_{n+1}(f(v_1, \dots, v_n)) \quad \sigma\text{-ב } f : s_1 \times \dots \times s_n \rightarrow s_{n+1}$$

נגדיר Tr - תרגום נוסחאות בשפה רב-סוגית $L(\sigma)$ לשפה מסדר ראשון $L(\sigma')$:

• תרגום שמות עצם:

$$1. Tr \text{ מתאימה לכל משתנה } v_j^s \text{ של } \sigma \text{ משתנה שונה } v_i \text{ של } L(\sigma')$$

$$2. Tr[c] = c$$

$$3. Tr[f(t_1, \dots, t_n)] = f(Tr[t_1], \dots, Tr[t_n])$$

• תרגום נוסחאות:

$$1. Tr[p(t_1, \dots, t_n)] = p(Tr[t_1], \dots, Tr[t_n])$$

$$2. Tr[\neg\varphi] = \neg Tr[\varphi]$$

$$3. Tr[\varphi \circ \psi] = Tr[\varphi] \circ Tr[\psi]$$

$$4. Tr[\forall x^s \varphi] = \forall Tr[x^s]. S(Tr[x^s]) \rightarrow Tr[\varphi]$$

$$5. Tr[\exists x^s \varphi] = \exists Tr[x^s]. S(Tr[x^s]) \wedge Tr[\varphi]$$

שימו לב: \exists, \wedge לעומת \forall, \rightarrow .

$$עבור תורה $T : Tr[T] = \{Tr[\psi] \mid \psi \in T\}$$$

משפט: ללא הוכחה בכיתה)

אם σ סיגנטורה רב-סוגית ו- $T \cup \{\varphi\}$ קבוצת נוסחאות בשפה המתאימה אז

$$Th(\sigma) \cup Tr(T) \vdash_{FOL(\sigma')}^t Tr(\varphi) \text{ אם } T \vdash_{FOL(\sigma)}^t \varphi$$

תרגיל 1: להצגין משפט ממתמטיקה בדידה: אם $f : s \rightarrow s$ יש פונקציה הפוכה (משמאל) אז f חח"ע.

שפה מסדר שני (נוסחא זו אינה חוקית בשפה רב-סוגית - מדוע?):

$$\forall f[\exists g \forall x (g(f(x)) = x) \rightarrow \forall x \forall y [f(x) = f(y) \rightarrow x = y]]$$

נשתמש בשפה דו-סוגית. הסוגים: s עבור עצמים ו- $s \rightarrow s$ עבור פונקציות. נשתמש במשתנים $x^s, y^s, f^{s \rightarrow s}, g^{s \rightarrow s}$.

נוסף סימן פונקציה חדש $Ap : ((s \rightarrow s) \times s) \rightarrow s$, כשהמובן של $Ap(f^{s \rightarrow s}, x^s)$ צריך להיות הפעלת $f^{s \rightarrow s}$ על x^s .

$$\varphi = \forall f^{s \rightarrow s} [\exists g^{s \rightarrow s} \forall x^s (Ap(g^{s \rightarrow s}, Ap(f^{s \rightarrow s}, x^s)) = x^s) \rightarrow \forall x^s \forall y^s [Ap(f^{s \rightarrow s}, x^s) = Ap(f^{s \rightarrow s}, y^s) \rightarrow x^s = y^s]]$$

תרגום לשפה מסדר ראשון:

נוסף סימני יחס חד-מקומיים F ו- S :

$$Tr(\varphi) = \forall f [F(f) \rightarrow \exists g [F(g) \wedge \forall x [S(x) \rightarrow Ap(g, Ap(f, x)) = x]] \rightarrow \rightarrow \forall x \forall y [S(x) \wedge S(y) \rightarrow [Ap(f, x) = Ap(f, y) \rightarrow x = y]]]$$

יש להוסיף גם

$$Ax = \forall f \forall x [F(f) \wedge S(x) \rightarrow S(Ap(f, x))]$$

שימו לב שבמקרה הזה $Ax \rightarrow Tr(\varphi)$ תקפה לוגית בלוגיקה מסדר ראשון עם שיוון, הוכחה - בעזרת משפט הרברנד או בעזרת $NDFOL$ - תרגיל בית!

אבל $Ax \rightarrow Tr(\varphi)$ לא תמיד תקפה לוגית! נראה דוגמה נגדית:

הצרנה בשפה מסדר שני:

$$\forall f \forall g \exists h \forall x [h(x) = f(g(x))]$$

במקרה זה $Ax \rightarrow Tr(\varphi)$ אינה תקפה לוגית - מדוע?

תרגיל 2 (מבחינה) הצרינו בשפה מסדר ראשון מתאימה: כל יחס טרנזיטיבי וסימטרי על קבוצה A הוא גם רפלקסיבי.

טבעי להתחיל מהצרנה בלוגיקה דו-סוגית.

הסוגים: r - עבור יחסים בינאריים, s - עבור עצמים.

נשתמש במשתנים: x^s, y^s, z^s, R^r .

סימן יחס $Hold : s \times s \times r \rightarrow o$

הצרנה בלוגיקה דו-סוגית:

נוסחא שאומרת שהיחס R טרנזיטיבי:

$$Trans(R^r) = \forall x^s \forall y^s \forall z^s Hold(x^s, y^s, R^r) \wedge Hold(y^s, z^s, R^r) \rightarrow Hold(x^s, z^s, R^r)$$

נוסחא שאומרת שהיחס R סימטרי:

$$Sym(R^r) = \forall x^s \forall y^s (Hold(x^s, y^s, R^r) \rightarrow Hold(y^s, x^s, R^r))$$

נוסחא שאומרת שהיחס R רפלקסיבי:

$$Refl(R^r) = \forall x^s Hold(x^s, x^s, R^r)$$

$$\varphi = \forall R^r (Trans(R^r) \wedge Sym(R^r) \rightarrow Refl(R^r))$$

תרגום לשפה מסדר ראשון:
 נוסף פרדיקטים חד-מקומיים s ו- r המתאיים לסוגים s ו- r בהתאמה.

$$Tr[x^s] = x, Tr[y^s] = y, Tr[z^s] = z, Tr[R^r] = R$$

$$Tr[Trans(R^r)] = \forall x(s(x) \rightarrow (\forall y(s(y) \rightarrow (\forall z(s(z) \rightarrow$$

$$Hold(x, y, R) \wedge Hold(y, z, R) \rightarrow Hold(x, z, R))))))$$

$$\equiv \forall x \forall y \forall z (s(x) \wedge s(y) \wedge s(z) \wedge Hold(x, y, R) \wedge Hold(y, z, R) \rightarrow Hold(x, z, R))$$

$$Tr[Sym(R^r)] = \forall x(s(x) \rightarrow \forall y(s(y) \rightarrow Hold(x, y, R) \rightarrow Hold(y, x, R)))$$

$$\equiv \forall x \forall y (s(x) \wedge s(y) \wedge Hold(x, y, R) \rightarrow Hold(y, x, R))$$

$$Tr[Refl(R^r)] = \forall x(s(x) \rightarrow Hold(x, x, R))$$

$$Tr[\varphi] = \forall R(r(R) \rightarrow (Tr[Trans(R^r)] \wedge Tr[Sym(R^r)] \rightarrow Tr[Refl(R^r)]))$$

$$Ax = \forall x \forall y \forall z (Hold(x, y, z) \rightarrow s(x) \wedge s(y) \wedge R(z))$$

ההצרנה המלאה: $Ax \rightarrow Tr[\varphi]$