

## לוגיקה (א) תרגיל 4

1. איזוי וגיוס מרובים. לכל  $n \geq 0$  נגדיר לוחות אמת  $n$  מקומיים  $t_\vee^n$  ו- $t_\wedge^n$  באינדוקציה על  $n$ :

$$\begin{aligned} & t_\wedge^0() = T \text{ ו-} t_\vee^0() = F : n = 0 \bullet \\ & \neg t_\vee^n(x_1, \dots, x_n) = t_\vee(t_\vee^{n-1}(x_1, \dots, x_{n-1}), x_n) : n > 0 \bullet \\ & t_\wedge^n(x_1, \dots, x_n) = t_\wedge(t_\wedge^{n-1}(x_1, \dots, x_{n-1}), x_n) \end{aligned}$$

(א) הוכח כי אכן אילו לוחות האמת של הגיוס והאיזוי המרובים כלומר הוכח:

$$\begin{aligned} & \bullet \text{ לכל } n \geq 1 \text{ } t_\vee^n(x_1, \dots, x_n) = F \text{ אם } x_i = F \text{ לכל } 1 \leq i \leq n \\ & \bullet \text{ לכל } n \geq 1 \text{ } t_\wedge^n(x_1, \dots, x_n) = T \text{ אם } x_i = T \text{ לכל } 1 \leq i \leq n \end{aligned}$$

(ב) הסבר את ההיגיון שעומד מאחורי ההסכם המקובל: איזוי ריק הוא סתירה, וגיוס ריק הוא טאוטולוגיה.

2. לכל אחד מהפסוקים,  $\phi$ , בשפה  $L = \{P_1, P_2, P_3\}$  רשום את לוח האמת שלו  $t_\rightarrow, t_\vee, t_\wedge, t_\neg$ : הפונקציות:  $t_\phi(x_1, x_2, x_3)$

$$\phi = P_1 \wedge (\neg(P_2 \rightarrow P_1) \vee P_3) \quad (\text{א})$$

$$\phi = \neg(P_1 \vee P_2 \vee P_3) \quad (\text{ב})$$

$$\phi = (P_1 \wedge P_2) \rightarrow \neg(P_2 \vee P_3) \quad (\text{ג})$$

$$\phi = P_1 \rightarrow P_2 \rightarrow P_3 \quad (\text{ד})$$

3. תהי  $L = \{P_1, \dots, P_n\}$  שפה לתחשיב הפסוקים.

(א) מהו המספר המקסימלי של לוחות אמת שונים לשפה, כלומר לוחות אמת  $n$  מקומיים? הוכח טענתך.

(ב) הסק כי קיים חסם מלעיל על הגודל של קבוצת פסוקים ב- $L$  שכל שניים מהם אינם שקולים.

4. יהיו  $\Gamma, \Delta$  קבוצות פסוקים,  $\phi, \psi$  פסוקים. הוכיחו:

$$(\text{א}) \Gamma \models \phi \text{ אם } \phi \in \Gamma$$

$$(\text{ב}) \Gamma \models \phi \rightarrow \psi \text{ אם } \Gamma \cup \{\phi\} \models \psi$$

$$(\text{ג}) \text{ אם } \Delta \subseteq \Gamma \text{ ו-} \Delta \models \phi \text{ אז } \Gamma \models \phi$$

$$(\text{ד}) \Gamma \models \neg\phi \text{ אם } \Gamma \cup \{\phi\} \text{ אינה עיקבית}$$

$$(\text{ה}) \Gamma \models \Delta \text{ אם } \Gamma \models \Delta \text{ וגם } \Delta \models \Gamma$$