

Logique – Partiel (durée : 3 heures)

Documents autorisés : deux feuilles A4 manuscrites recto-verso et personnelles. Les ordinateurs et les téléphones mobiles sont interdits.

Il est recommandé de lire le sujet.

Pour la rédaction, utilisez une feuille pour l'exercice 1, une autre pour les exercices 2 et 3 et enfin une troisième pour les exercices 4 et 5.

Exercice 1 [Sémantique du calcul propositionnel] Soit β un nouveau connecteur logique et soit \mathcal{FB}_β la fonction booléenne binaire qui interprète le symbole β et qui est définie par la table suivante :

$$\mathcal{FB}_\beta(V, V) = F$$

$$\mathcal{FB}_\beta(V, F) = V$$

$$\mathcal{FB}_\beta(F, V) = F$$

$$\mathcal{FB}_\beta(F, F) = F$$

1. Donnez une table de vérité pour la formule $p \beta (q \beta r)$. Est-ce que cette formule est valide ? satisfaisable ? Est-elle conséquence logique de $p \wedge r$?

Correction:

Table vérité :

p	q	r	$q \beta r$	$p \beta (q \beta r)$	$p \wedge r$
F	F	F	F	F	F
F	F	V	F	F	F
F	V	F	V	F	F
F	V	V	F	F	F
V	F	F	F	V	F
V	F	V	F	V	V
V	V	F	V	F	F
V	V	V	F	V	V

La formule $p \beta (q \beta r)$ n'est pas valide car l'interprétation I_1 avec $I_1(p) = I_1(q) = I_1(r) = F$ ne la satisfait pas. Par contre, elle est satisfaisable car l'interprétation I_2 avec $I_2(p) = I_2(q) = I_2(r) = V$ la satisfait. Elle est conséquence logique de $p \wedge r$, parce que d'après la table de vérité toute interprétation I qui satisfait $p \wedge r$ satisfait aussi $p \beta (q \beta r)$.

2. Indiquez une formule A telle que $A \equiv p \beta q$ et telle que les seuls connecteurs de A soient \neg et \vee .

Correction: Par exemple $\neg(\neg p \vee q)$. On peut le vérifier en utilisant des tables de vérité.

3. Indiquez une formule B telle que $B \equiv p \wedge q$ et telle que les seuls connecteurs de B soient \neg et β .

Correction: Par exemple $p \beta \neg q$ où $p \beta (p \beta q)$. On peut le vérifier en utilisant des tables de vérité.

Exercice 2 [Dédution Naturelle]

- Montrez que $A \wedge B \vdash_{DN_{\text{prop}}} A \wedge (B \vee C)$ et $A \wedge C \vdash_{DN_{\text{prop}}} A \wedge (B \vee C)$.
- Déduisez-en que $(A \wedge B) \vee (A \wedge C) \vdash_{DN_{\text{prop}}} A \wedge (B \vee C)$.
- Montrez que $A \wedge (B \vee C), B \vdash_{DN_{\text{prop}}} A \wedge B$.
- Montrez que $A \wedge (B \vee C) \vdash_{DN_{\text{prop}}} (A \wedge B) \vee (A \wedge C)$.
- Montrez enfin que $\vdash_{DN_{\text{prop}}} (A \wedge (B \vee C)) \rightarrow ((A \wedge B) \vee (A \wedge C))$.

Correction:

- 1.

$$\frac{\frac{\frac{}{A \wedge B \vdash A \wedge B} ax}{A \wedge B \vdash A} \wedge e \quad \frac{\frac{\frac{}{A \wedge B \vdash A \wedge B} ax}{A \wedge B \vdash B} \wedge e}{A \wedge B \vdash B \vee C} \vee i}{A \wedge B \vdash A \wedge (B \vee C)} \wedge i$$

L'autre est symétrique.

- 2.

$$\frac{\frac{}{(A \wedge B) \vee (A \wedge C) \vdash (A \wedge B) \vee (A \wedge C)} ax \quad \frac{\vdots}{A \wedge B \vdash A \wedge (B \vee C)} \quad \frac{\vdots}{A \wedge C \vdash A \wedge (B \vee C)}}{(A \wedge B) \vee (A \wedge C) \vdash A \wedge (B \vee C)} \vee e$$

- 3.

$$\frac{\frac{\frac{}{A \wedge (B \vee C), B \vdash A \wedge (B \vee C)} ax}{A \wedge (B \vee C), B \vdash A} \wedge e \quad \frac{}{A \wedge (B \vee C), B \vdash B} ax}{A \wedge (B \vee C), B \vdash A \wedge B} \wedge i$$

4. Similairement au point précédent, on obtient $A \wedge (B \vee C), C \vdash_{DN_{\text{prop}}} A \wedge C$.

$$\frac{\frac{\frac{}{A \wedge (B \vee C) \vdash A \wedge (B \vee C)} ax}{A \wedge (B \vee C) \vdash B \vee C} \wedge e \quad \frac{\frac{\vdots}{A \wedge (B \vee C), B \vdash A \wedge B} \quad \frac{}{A \wedge (B \vee C), B \vdash (A \wedge B) \vee (A \wedge C)} \vee i}{A \wedge (B \vee C), B \vdash (A \wedge B) \vee (A \wedge C)} \vee i \quad \frac{\frac{\vdots}{A \wedge (B \vee C), C \vdash A \wedge C} \quad \frac{}{A \wedge (B \vee C), C \vdash (A \wedge B) \vee (A \wedge C)} \vee i}{A \wedge (B \vee C), C \vdash (A \wedge B) \vee (A \wedge C)} \vee i}{A \wedge (B \vee C) \vdash (A \wedge B) \vee (A \wedge C)} \vee e$$

- 5.

$$\frac{\frac{\vdots}{A \wedge (B \vee C) \vdash (A \wedge B) \vee (A \wedge C)} \rightarrow i}{\vdash (A \wedge (B \vee C)) \rightarrow ((A \wedge B) \vee (A \wedge C))} \rightarrow i$$

Exercice 3 [Système \mathcal{G}]

- Pour chacun des séquents suivants, utiliser les règles du système \mathcal{G} pour en trouver une dérivation.
 - $\mathbf{p} \rightarrow \mathbf{q}, \neg \mathbf{r} \vdash \neg \mathbf{p} \vee \mathbf{q}$.
 - $\mathbf{p} \rightarrow \neg(\mathbf{q} \wedge \mathbf{r}) \vdash (\mathbf{p} \rightarrow \neg \mathbf{q}) \vee \neg(\mathbf{p} \wedge \mathbf{r})$.
- Utiliser les règles du système \mathcal{G} pour trouver une interprétation qui falsifie chacun des séquents suivants.
 - $\mathbf{p} \rightarrow \mathbf{q}, \mathbf{q} \vdash \mathbf{p}$.
 - $(\neg \mathbf{p} \vee \neg \mathbf{q}) \rightarrow \mathbf{r} \vdash (\mathbf{p} \rightarrow \mathbf{r}) \vee (\mathbf{q} \rightarrow \mathbf{r})$.
- Donner toutes les dérivations des séquents suivants dans le système \mathcal{G} .
 - $\mathbf{p} \wedge \mathbf{q}, \mathbf{p} \rightarrow \mathbf{r} \vdash \mathbf{r} \wedge \mathbf{q}$.

Correction:

- (a)

$$\begin{array}{c}
 \frac{}{\mathbf{q}, \neg \mathbf{r}, \mathbf{p} \vdash \mathbf{q}} ax \quad \frac{}{\neg \mathbf{r}, \mathbf{p} \vdash \mathbf{p}, \mathbf{q}} ax \\
 \hline
 \frac{}{\mathbf{p} \rightarrow \mathbf{q}, \neg \mathbf{r}, \mathbf{p} \vdash \mathbf{q}} \rightarrow g \\
 \frac{}{\mathbf{p} \rightarrow \mathbf{q}, \neg \mathbf{r} \vdash \neg \mathbf{p}, \mathbf{q}} \neg d \\
 \hline
 \frac{}{\mathbf{p} \rightarrow \mathbf{q}, \neg \mathbf{r} \vdash \neg \mathbf{p} \vee \mathbf{q}} \vee d
 \end{array}$$

- (b)

$$\begin{array}{c}
 \frac{}{\mathbf{p}, \mathbf{r}, \mathbf{p}, \mathbf{q} \vdash \mathbf{q}} ax \quad \frac{}{\mathbf{p}, \mathbf{r}, \mathbf{p}, \mathbf{q} \vdash \mathbf{r}} ax \\
 \hline
 \frac{}{\mathbf{p}, \mathbf{r}, \mathbf{p}, \mathbf{q} \vdash \mathbf{q} \wedge \mathbf{r}} \wedge d \\
 \frac{}{\neg(\mathbf{q} \wedge \mathbf{r}), \mathbf{p}, \mathbf{r}, \mathbf{p}, \mathbf{q} \vdash} \neg g \quad \frac{}{\mathbf{p}, \mathbf{r}, \mathbf{p}, \mathbf{q} \vdash \mathbf{p}} ax \\
 \hline
 \frac{}{\mathbf{p} \rightarrow \neg(\mathbf{q} \wedge \mathbf{r}), \mathbf{p}, \mathbf{r}, \mathbf{p}, \mathbf{q} \vdash} \rightarrow g \\
 \frac{}{\mathbf{p} \rightarrow \neg(\mathbf{q} \wedge \mathbf{r}), \mathbf{p} \wedge \mathbf{r}, \mathbf{p}, \mathbf{q} \vdash} \wedge g \\
 \frac{}{\mathbf{p} \rightarrow \neg(\mathbf{q} \wedge \mathbf{r}), \mathbf{p} \wedge \mathbf{r}, \mathbf{p} \vdash \neg \mathbf{q}} \neg d \\
 \hline
 \frac{}{\mathbf{p} \rightarrow \neg(\mathbf{q} \wedge \mathbf{r}), \mathbf{p} \wedge \mathbf{r} \vdash \mathbf{p} \rightarrow \neg \mathbf{q}} \rightarrow d \\
 \frac{}{\mathbf{p} \rightarrow \neg(\mathbf{q} \wedge \mathbf{r}) \vdash \mathbf{p} \rightarrow \neg \mathbf{q}, \neg(\mathbf{p} \wedge \mathbf{r})} \neg d \\
 \hline
 \frac{}{\mathbf{p} \rightarrow \neg(\mathbf{q} \wedge \mathbf{r}) \vdash (\mathbf{p} \rightarrow \neg \mathbf{q}) \vee \neg(\mathbf{p} \wedge \mathbf{r})} \vee d
 \end{array}$$

- (a) En reversant les règles, on arrive à

$$\frac{\mathbf{q} \vdash \mathbf{p}, \mathbf{p} \quad \mathbf{q}, \mathbf{q} \vdash \mathbf{p}}{\mathbf{p} \rightarrow \mathbf{q}, \mathbf{q} \vdash \mathbf{p}} \rightarrow g$$

Pour exemple $\mathbf{q} \mapsto \mathbf{V}, \mathbf{p} \mapsto \mathbf{F}$ falsifie le séquent.

[illegible]

3. (a)

$$\frac{\frac{\frac{}{\mathbf{p}, \mathbf{q} \vdash \mathbf{p}, \mathbf{r}}{ax}}{\mathbf{p}, \mathbf{q}, \mathbf{r} \vdash \mathbf{r}} \quad \frac{\frac{\frac{}{\mathbf{p}, \mathbf{q} \vdash \mathbf{p}, \mathbf{q}}{ax}}{\mathbf{p}, \mathbf{q}, \mathbf{r} \vdash \mathbf{q}} \quad \frac{}{\mathbf{p}, \mathbf{q}, \mathbf{p} \rightarrow \mathbf{r} \vdash \mathbf{r}} \rightarrow g \quad \frac{}{\mathbf{p}, \mathbf{q}, \mathbf{p} \rightarrow \mathbf{r} \vdash \mathbf{q}} \rightarrow g}{\frac{}{\mathbf{p}, \mathbf{q}, \mathbf{p} \rightarrow \mathbf{r} \vdash \mathbf{r} \wedge \mathbf{q}} \wedge d} \wedge g$$

Exercice 4 [Calcul des Prédicats - Substitutions] Soit Σ une signature dont

- les symboles de prédicats sont $\Sigma_P = \{A/2, C/2, K/1\}$;
- les symboles de fonctions sont $\Sigma_F = \{g/2, f/1, a/0\}$.

$$\varphi = \forall x [A(x, y) \Rightarrow \exists y (C(f(y), a) \wedge K(q(x, f(z)))) \vee A(y, z)].$$

1. $\sigma_1 = \{y/g(f(a), a), z/f(x)\};$
2. $\sigma_2 = \{x/f(a), z/x\} \circ \{x/g(x, y), z/f(z)\}.$

1. On doit renommer x dans la formule (sinon x est libre dans un des termes substitué, ce qui n'est pas autorisé). Après renommage on obtient,

$$\forall u [A(u, y) \Rightarrow \exists y (C(f(y), a) \wedge K(g(u, f(z)))) \vee A(y, z)].$$

$$\forall u [A(u, g(f(a), a)) \Rightarrow \exists y (C(f(y), a) \wedge K(g(u, f(f(x)))) \vee A((g(f(a), a), f(x))].$$
$$\forall u [A(u, y) \Rightarrow \exists y (C(f(y), a) \wedge K(g(u, f(f(x)))) \vee A(y, f(x))].$$

Exercice 5 [Calcul des Prédicats - Formalisation] On prend comme domaine l'ensemble des robots de la planète Shtark, dans cette planète tout robot a un "jumeau". On considère les symboles de fonctions $\Sigma_F = \{j/1, r/0\}$ où :

$j(x)$ dénote le jumeau de x ;
 r dénote le robot R56 ;

et les symboles de prédicats $\Sigma_P = \{P/1, R/1, C/2\}$ où :

$P(x)$ " x est en panne " ;
 $R(x)$ " x a des roues " ;
 $C(x, y)$ " x comprend le langage de y ".

Traduisez les énoncés suivants dans le calcul des prédicats du premier ordre :

1. le jumeau de R56 est en panne ;
2. les jumeaux de tous les robots qui ont des roues sont en panne ;
3. tous les robots sans roue qui comprennent au moins un robot qui a des roues sont en panne ;
4. R56 ne comprend pas tous les robots en panne.

Correction:

1. $P(j(r))$
2. $\forall x (R(x) \Rightarrow P(j(x)))$
3. $\forall x \{[\neg R(x) \wedge (\exists y R(y) \Rightarrow C(x, y))] \Rightarrow P(x)\}$
4. $\neg \forall x (P(x) \Rightarrow C(r, x))$

Exprimez en français les formules suivantes

1. $\forall x (R(x) \Rightarrow P(x))$
2. $\exists x (R(x) \wedge C(x, r))$
3. $\forall x (C(x, j(x)) \Rightarrow C(x, r))$
4. $\neg \exists x C(x, j(r))$

Correction:

1. tous les robots à roues sont en panne
2. il existe un robot à roue qui comprend R56
3. les robots qui comprennent leur propre jumeau comprennent R56
4. il n'existe aucun robot qui comprenne le jumeau de R56