

## ТЕРМЫ И ФОРМУЛЫ СИГНАТУРЫ $\Sigma$

**Алфавит предикатной логики:** Пусть  $\Sigma = \langle \Sigma_R, \Sigma_F, \Sigma_C, \rho \rangle$  — фиксированная сигнатура. Алфавитом предикатной логики сигнатуры  $\Sigma$  является множество

$$\Sigma_R \cup \Sigma_F \cup \Sigma_C \cup \{v_i \mid i \in \omega\} \cup \{\&, \vee, \rightarrow, \neg, \forall, \exists, \approx, (,), ,\},$$

где символы  $v_i$ ,  $i \in \omega$ , называются *предметными переменными*.

**Термы сигнатуры  $\Sigma$ :** Термы сигнатуры  $\Sigma$  определяются по индукции:

- (1) Любая предметная переменная  $v_i$  является термом сигнатуры  $\Sigma$ .
- (2) Любой константный символ  $c \in \Sigma_C$  является термом сигнатуры  $\Sigma$ .
- (3) Если  $f \in \Sigma_F$  — функциональный символ местности  $n$ , а  $t_1, \dots, t_n$  — термы сигнатуры  $\Sigma$ , то слово  $f(t_1, \dots, t_n)$  тоже является термом сигнатуры  $\Sigma$ .

Множество входящих в терм  $t$  предметных переменных обозначается через  $\text{FV}(t)$ , при этом запись  $t(x_1, \dots, x_k)$  обозначает, что  $\text{FV}(t) \subseteq \{x_1, \dots, x_k\}$ .

**Значения термов в алгебраических системах:** Пусть  $t = t(x_1, \dots, x_k)$  — терм сигнатуры  $\Sigma$ ,  $\mathfrak{A}$  — алгебраическая система сигнатуры  $\Sigma$ ,  $a_1, \dots, a_k$  — элементы  $A$ ,  $\gamma$  — означивание предметных переменных в  $\mathfrak{A}$  такое, что  $\gamma(x_i) = a_i$ ,  $1 \leq i \leq k$ . Значение  $t^{\mathfrak{A}}(a_1, \dots, a_k)$  терма  $t$  в системе  $\mathfrak{A}$  при означивании  $\gamma$  определяется по индукции:

- (1) Если  $t = x_i$  — предметная переменная, то  $t^{\mathfrak{A}}(a_1, \dots, a_k) = a_i$ .
- (2) Если  $t = c$  — константный символ, то  $t^{\mathfrak{A}}(a_1, \dots, a_k) = c^{\mathfrak{A}}$ .
- (3) Если  $t = f(t_1, \dots, t_n)$ , где  $f$  — функциональный символ местности  $n$ , а  $t_1, \dots, t_n$  — термы, то  $t^{\mathfrak{A}}(a_1, \dots, a_k) = f^{\mathfrak{A}}(t_1^{\mathfrak{A}}(a_1, \dots, a_k), \dots, t_n^{\mathfrak{A}}(a_1, \dots, a_k))$ .

**Замечание:** В предыдущем определении вместо  $t^{\mathfrak{A}}(a_1, \dots, a_k)$  часто используют запись  $t^{\mathfrak{A}}[\gamma]$ .

**Формулы сигнатуры  $\Sigma$ :** Формулы сигнатуры  $\Sigma$  определяются по индукции:

- (1) Если  $t_1, t_2$  — термы сигнатуры  $\Sigma$ , то слово  $t_1 \approx t_2$  является формулой сигнатуры  $\Sigma$ .
- (2) Если  $R \in \Sigma_R$  — предикатный символ местности  $n$ , а  $t_1, \dots, t_n$  — термы сигнатуры  $\Sigma$ , то слово  $R(t_1, \dots, t_n)$  является формулой сигнатуры  $\Sigma$ .
- (3) Если  $\Phi, \Psi$  — формулы сигнатуры  $\Sigma$ ,  $x$  — предметная переменная, то слова  $(\Phi \& \Psi)$ ,  $(\Phi \vee \Psi)$ ,  $(\Phi \rightarrow \Psi)$ ,  $\neg\Phi$ ,  $\forall x\Phi$ ,  $\exists x\Phi$  тоже являются формулами сигнатуры  $\Sigma$ .

**Связанные и свободные вхождения переменных в формулах:** Пусть  $\Phi$  — формула сигнатуры  $\Sigma$ . Подформула формулы  $\Phi$ , начинающаяся с квантора  $\forall$  или  $\exists$ , называется *областью действия* этого *вхождения квантора*  $\forall$  или  $\exists$ . Вхождение переменной  $x$  в  $\Phi$  называется *связанным*, если оно находится в области действия квантора  $\forall x$  или  $\exists x$ , и *свободным* в противном случае. Переменная  $x$  называется *свободной переменной*  $\Phi$ , если в  $\Phi$  есть хотя бы одно свободное вхождение  $x$ . Множество свободных переменных формулы  $\Phi$  обозначается через  $\text{FV}(\Phi)$ , при этом запись  $\Phi(x_1, \dots, x_k)$  обозначает, что  $\text{FV}(\Phi) \subseteq \{x_1, \dots, x_k\}$ .

**Истинность формул в алгебраических системах:** Пусть  $\Phi = \Phi(x_1, \dots, x_k)$  — формула сигнатуры  $\Sigma$ ,  $\mathfrak{A}$  — алгебраическая система сигнатуры  $\Sigma$ ,  $a_1, \dots, a_k$  — элементы  $A$ ,  $\gamma$  — означивание предметных переменных в  $\mathfrak{A}$  такое, что  $\gamma(x_i) = a_i$ ,  $1 \leq i \leq k$ . Определим отношение  $\mathfrak{A} \models \Phi(a_1, \dots, a_k)$  (*формула  $\Phi$  истинна в системе  $\mathfrak{A}$  при означивании  $\gamma$* ) по индукции:

- (1) Если  $\Phi = t_1 \approx t_2$ , где  $t_1, t_2$  — термы сигнатуры  $\Sigma$ , то  $\mathfrak{A} \models \Phi(a_1, \dots, a_k) \iff t_1^{\mathfrak{A}}(a_1, \dots, a_k) = t_2^{\mathfrak{A}}(a_1, \dots, a_k)$ .
- (2) Если  $\Phi = R(t_1, \dots, t_n)$ , где  $R \in \Sigma_R$  — предикатный символ местности  $n$ , и  $t_1, \dots, t_n$  — термы сигнатуры  $\Sigma$ , то  $\mathfrak{A} \models \Phi(a_1, \dots, a_k) \iff \langle t_1^{\mathfrak{A}}(a_1, \dots, a_k), \dots, t_n^{\mathfrak{A}}(a_1, \dots, a_k) \rangle \in R^{\mathfrak{A}}$ .
- (3) Если  $\Phi = \Psi \& \Theta$ , то  $\mathfrak{A} \models \Phi(a_1, \dots, a_k) \iff (\mathfrak{A} \models \Psi(a_1, \dots, a_k) \text{ и } \mathfrak{A} \models \Theta(a_1, \dots, a_k))$ .
- (4) Если  $\Phi = \Psi \vee \Theta$ , то  $\mathfrak{A} \models \Phi(a_1, \dots, a_k) \iff (\mathfrak{A} \models \Psi(a_1, \dots, a_k) \text{ или } \mathfrak{A} \models \Theta(a_1, \dots, a_k))$ .
- (5) Если  $\Phi = \Psi \rightarrow \Theta$ , то  $\mathfrak{A} \models \Phi(a_1, \dots, a_k) \iff (\mathfrak{A} \not\models \Psi(a_1, \dots, a_k) \text{ или } \mathfrak{A} \models \Theta(a_1, \dots, a_k))$ .
- (6) Если  $\Phi = \neg\Psi$ , то  $\mathfrak{A} \models \Phi(a_1, \dots, a_k) \iff \mathfrak{A} \not\models \Psi(a_1, \dots, a_k)$ .
- (7) Если  $\Phi = \forall x\Psi$  и  $\Psi = \Psi(x, x_1, \dots, x_n)$ , то  $\mathfrak{A} \models \Phi(a_1, \dots, a_k) \iff (\text{Для любого } a \in A \text{ имеет место } \mathfrak{A} \models \Psi(a, a_1, \dots, a_k))$ .
- (8) Если  $\Phi = \exists x\Psi$  и  $\Psi = \Psi(x, x_1, \dots, x_n)$ , то  $\mathfrak{A} \models \Phi(a_1, \dots, a_k) \iff (\text{Существует } a \in A \text{ такой, что } \mathfrak{A} \models \Psi(a, a_1, \dots, a_k))$ .

**Замечание:** В определении выше вместо  $\mathfrak{A} \models \Phi(a_1, \dots, a_k)$  часто используют запись  $\mathfrak{A} \models \Phi[\gamma]$ .