

# Teoría de Modelos Finitos: Motivación

## Poder expresivo de una lógica: Caso finito

---

Desde ahora en adelante nos vamos a concentrar en las estructuras **finitas**.

- Estructuras que tienen dominio finito.

Cambio en la notación: Dado un vocabulario  $\mathcal{L}$ ,  $\text{struct}[\mathcal{L}]$  es el conjunto de todas las  $\mathcal{L}$ -estructuras **finitas**.

## Poder expresivo de una lógica: Caso finito

---

Una propiedad  $\mathcal{P}$  de las  $\mathcal{L}$ -estructuras **finitas** es un subconjunto de  $\text{struct}[\mathcal{L}]$ .

- Ejemplo: El conjunto de las  $\mathcal{L}$ -estructuras finitas con dos elementos en el dominio.

Decimos que una propiedad  $\mathcal{P}$  es **expresable en lógica de primer orden** si existe una  $\mathcal{L}$ -oración  $\varphi$  tal que para toda  $\mathfrak{A} \in \text{struct}[\mathcal{L}]$ :

$$\mathfrak{A} \in \mathcal{P} \quad \text{si y sólo si} \quad \mathfrak{A} \models \varphi.$$

## Teorema de compacidad: Caso finito

---

Sea  $\mathcal{L} = \{E(\cdot, \cdot), a, b\}$ , donde  $a$  y  $b$  son constantes, y  $\mathcal{P}$  el conjunto de todas las  $\mathcal{L}$ -estructuras finitas que tienen un camino entre  $a$  y  $b$ .

Usando el teorema de compacidad, demostramos que  $\mathcal{P}$  no es expresable en primer orden si consideramos estructuras tanto finitas como infinitas.

- ¿Es la demostración válida para el caso finito?
- ¿Cómo debería enunciarse el teorema de compacidad para que la demostración fuera válida? ¿Es esta versión del teorema cierta?

## Teorema de compacidad: Caso finito

---

Dado: Conjunto  $\Sigma$  de oraciones.

Notación: Decimos que  $\Sigma$  tiene un modelo finito si existe una estructura finita que satisface  $\Sigma$ .

Versión “finita” del teorema de compacidad: **Si cada subconjunto finito de  $\Sigma$  tiene un modelo finito, entonces  $\Sigma$  tiene un modelo finito.**

- ¿Es esta versión cierta?

## Versión “finita” del teorema de compacidad: Primer intento

---

Vamos a tratar de usar completitud para demostrar compacidad ...

Dado : Conjunto de oraciones  $\Sigma \cup \{\varphi\}$ .

Notación :  $\Sigma \models_F \varphi$  si cada modelo finito de  $\Sigma$  es también modelo de  $\varphi$

¿Es el sistema de Hilbert completo para el caso finito?

- Vale decir: ¿Es cierto que  $\Sigma \models_F \varphi$  implica que  $\Sigma \vdash \varphi$ ?

## Versión “finita” del teorema de completitud

---

Sea  $\mathcal{L} = \{R(\cdot, \cdot)\}$ . La siguiente oración muestra que el sistema de Hilbert no es completo para el caso finito:

$$\neg(\forall x\exists y(R(x, y)) \wedge \forall x\forall y\forall z ((R(x, y) \wedge R(x, z)) \rightarrow y = z) \wedge \\ \forall x\forall y\forall z ((R(y, x) \wedge R(z, x)) \rightarrow y = z) \wedge \exists y\forall x(\neg R(x, y))).$$

¿Por qué?

No podemos usar el sistema de Hilbert para demostrar compacidad para el caso finito.

- Lo anterior no demuestra que no exista un sistema de deducción completo para el caso finito. Esto es tema para más adelante ...

## Versión “finita” del teorema de compacidad: Segundo intento

---

Vamos a demostrar que la versión finita del teorema de compacidad no es cierta. Sean

$$\begin{aligned}\psi_k &= \exists x_1 \dots \exists x_k \left( \bigwedge_{1 \leq i < j \leq k} \neg(x_i = x_j) \right), \\ \Sigma &= \{\psi_k \mid k \geq 1\}.\end{aligned}$$

Cada subconjunto finito de  $\Sigma$  tiene un modelo finito, pero  $\Sigma$  no tiene un modelo finito.

## El caso finito ...

---

Para estudiar el caso de los modelos finito, necesitamos herramientas nuevas.

Pero antes de desarrollar esta herramientas, hay que responder una pregunta natural: **¿Por qué nos interesa tanto el caso finito?**

- Veamos dos aplicaciones: Bases de datos y verificación formal de software.

Más adelante en el curso vamos a ver otras aplicaciones.

## Primera aplicación: Bases de datos

---

Tabla *Vuelo* almacena información sobre vuelos directos:

Partida	Llegada
Santiago	Toronto
Santiago	Lima
Lima	Los Angeles
Lima	Toronto
Lima	Santiago
Toronto	Los Angeles

## Primera aplicación: Bases de datos

---

¿Qué lenguaje usamos para consultar bases de datos?

- Lenguaje estándar: **Algebra relacional**.

Algebra relacional tiene operadores: selección ( $\sigma$ ), proyección ( $\pi$ ), join ( $\bowtie$ ), unión ( $\cup$ ) y diferencia ( $-$ ).

¿Por qué se utiliza el álgebra relacional como lenguaje de consulta?

## Primera aplicación: Bases de datos

---

¿Cómo podemos estudiar el poder expresivo del álgebra relacional?

- ¿Por qué necesitamos estudiar esto?

Un resultado fundamental (Codd): **Algebra relacional = lógica de primer orden.**

## Primera aplicación: Bases de datos

---

Veamos como escribir algunas consultas en lógica de primer orden:

1. ¿Hay un vuelo directo entre Santiago y Lima?

*Vuelo(Santiago, Lima).*

2. ¿Cuál es la lista de ciudades a las que se puede llegar sin escala desde Santiago?

*Vuelo(Santiago,  $x$ ).*

3. ¿Hay un vuelo con escala entre Santiago y Los Angeles?

*$\exists x (Vuelo(Santiago, x) \wedge Vuelo(x, Los Angeles)).$*

## Primera aplicación: Bases de datos

---

4. ¿Cuál es la lista de ciudades a las que se puede llegar con dos escalas desde Santiago?

$$\exists y \exists z ( \text{Vuelo}(\text{Santiago}, y) \wedge \text{Vuelo}(y, z) \wedge \text{Vuelo}(z, x)).$$

5. ¿Cuál es la lista de ciudades a las que se puede llegar desde Santiago?

Necesitamos recursión.

6. ¿Hay más vuelos desde Santiago que desde Lima?

Necesitamos la habilidad de contar.

## Bases de datos: Problemas a resolver

---

¿Podemos demostrar que la lógica de primer orden no tiene recursión?

¿Podemos demostrar que la lógica de primer orden no puede contar?

¿Cómo podemos agregar estas habilidades a la lógica de primer orden?

¿Son estas dos habilidades independientes?

- ¿Si tenemos una lógica con recursión podemos contar?
- ¿Si tenemos una lógica con la habilidad de contar entonces tenemos recursión?

Queremos desarrollar herramientas que nos permitan solucionar estos problemas ...

## Segunda aplicación: Verificación formal de software

---

**Ejemplo:** Queremos verificar si funciona correctamente el software diseñado para manejar un semáforo.

- El semáforo tiene tres estados:  $R$  (rojo),  $A$  (amarillo) y  $V$  (verde), que indican cuál es el color que ven los automovilistas.
- El semáforo además tiene un botón que permite a los peatones ponerlo en rojo.

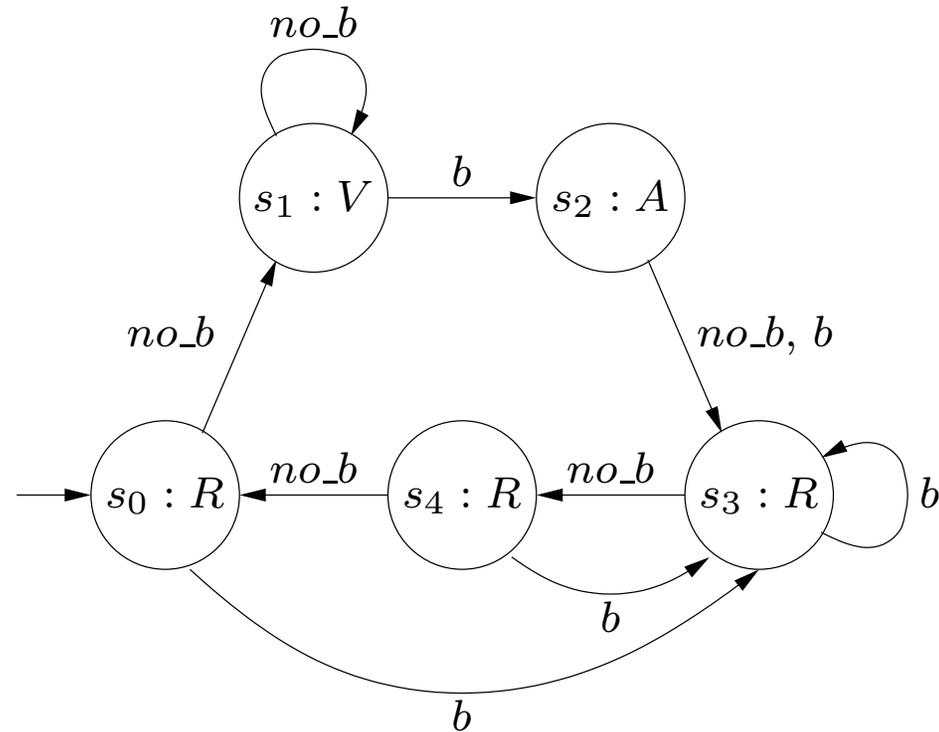
Para analizar un programa, generalmente se utiliza alguna herramienta que permite *abstraer* el funcionamiento del código.

Veamos que pasa en el caso del semáforo ...

# Verificación formal de software

---

Para el caso del semáforo, se obtiene lo siguiente:



Representamos el comportamiento del programa como un autómata  $\mathcal{A}$  con etiquetas en los nodos.

## Verificación formal de software

---

¿Cómo podemos verificar si un programa funciona bien?

El significado de *funcionar bien* es dado por el usuario.

- El usuario debe indicar cuáles son las propiedades que el programa debería satisfacer.
- La satisfacción de estas propiedades debería ser verificada de manera automática.

Necesitamos un lenguaje para poder expresar propiedades de programas (o de sus versiones abstractas).

# Verificación formal de software: Lógica temporal

---

Para expresar propiedades de programas se utiliza lógica temporal.

- Vamos a ver un ejemplo: Linear Temporal Logic (LTL).

$\varphi$  es una fórmula en LTL sobre un alfabeto  $\Sigma$  si:

- $\varphi = a$  y  $a \in \Sigma$ .
- $\varphi = (\neg\psi)$  y  $\psi$  es una fórmula en LTL.
- $\varphi = (\psi \star \theta)$ ,  $\star \in \{\wedge, \vee, \rightarrow, \leftrightarrow\}$  y  $\psi, \theta$  son fórmulas en LTL.
- $\varphi = (\mathbf{X} \psi)$  y  $\psi$  es una fórmula en LTL.
- $\varphi = (\psi \mathbf{U} \theta)$  y  $\psi, \theta$  son fórmulas en LTL.

## LTL: Semántica

---

**X** y **U** son conectivos temporales:

- **X**  $\varphi$ : En el siguiente estado se cumple  $\varphi$ .
- $\varphi$  **U**  $\psi$ :  $\varphi$  se cumple hasta que se cumple  $\psi$ .

Para definir la semántica de LTL tenemos que hablar de caminos.

Una secuencia infinita  $\pi = q_1 q_2 q_3 \dots$  es un camino en un autómata si para cada  $i$ :  $q_i$  es un estado y existe un arco de  $q_i$  a  $q_{i+1}$ .

## LTL: Caminos

---

En el autómata del semáforo son caminos:

$$s_0 s_1 \cdots s_1 \cdots$$
$$s_1 \cdots s_1 \cdots$$
$$s_0 s_1 s_2 s_3 s_4 s_0 s_1 s_2 s_3 s_4 \cdots$$

¿Qué ejecuciones representan estos caminos?

En el autómata del semáforo no es un camino  $s_0 s_0 s_1 \cdots s_1 \cdots$ .

## LTL: Semántica

---

Una fórmula LTL se evalúa en una posición de un camino.

Dado: LTL fórmula  $\varphi$  y un camino  $\pi$  sacado desde un autómata.

Decimos que  $\varphi$  es satisfecha en la posición  $i$  de  $\pi$ , denotado como

$\pi, i \models \varphi$ , si:

- $\varphi = a$  y la etiqueta de  $s_i$  en el autómata es  $a$ .
- $\varphi = (\neg\psi)$  y no es verdad que  $\pi, i \models \psi$ .
- $\varphi = (\psi \wedge \theta)$ ,  $\pi, i \models \psi$  y  $\pi, i \models \theta$ .
- $\varphi = (\mathbf{X} \psi)$  y  $\pi, i + 1 \models \psi$ .
- $\varphi = (\psi \mathbf{U} \theta)$  y existe  $k \geq i$  tal que  $\pi, k \models \theta$  y para todo  $i \leq j < k$  se tiene que  $\pi, j \models \psi$ .

## LTL: Ejemplos

---

Sea  $\pi = s_0 s_1 \cdots s_1 \cdots s_1$  y considere el autómata del semáforo.

1. ¿Cuáles de las siguientes afirmaciones son ciertas?

$$\pi, 1 \models V$$

$$\pi, 1 \models R$$

$$\pi, 1 \models \mathbf{X}V$$

$$\pi, 2 \models R$$

$$\pi, 2 \models \mathbf{X} \mathbf{X} \neg V$$

2. Sea  $\top$  una tautología cualquiera (por ejemplo  $A \vee \neg A$ ). ¿Es cierto que  $\pi, 1 \models \top \mathbf{U} R$ ?

## LTL: Otros conectivos temporales

---

Hay otros conectivos temporales que se usan en la práctica:

$$\mathbf{F} \varphi = \top \mathbf{U} \varphi,$$

$$\mathbf{G} \varphi = \neg(\top \mathbf{U} (\neg\varphi)).$$

¿Cuál es el significado de estos conectivos?

## LTL y el problema de verificación

---

Dado: Una fórmula LTL  $\varphi$

Problema de verificación: Chequear que para todos los caminos  $\pi$  que comienzan en el estado inicial del autómata se tiene que  $\pi, 1 \models \varphi$ .

¿Cuáles son las propiedades que queremos verificar en el caso del semáforo?

## LTL y el problema de verificación

---

En el ejemplo del semáforo nos gustaría verificar la siguiente propiedad:  
Si el semáforo está en rojo, entonces en algún momento en el futuro va a estar en verde.

¿Cómo se expresa esta propiedad en LTL?

$$\varphi = \mathbf{G}(R \rightarrow \mathbf{F}V).$$

¿Por qué no usamos  $R \rightarrow \mathbf{F}V$ ?

¿Es cierto que  $\pi, 1 \models \varphi$  para todo camino  $\pi$  que comienza en el estado inicial del autómata del semáforo?

## Verificación: Problemas a resolver

---

¿Cuál es la complejidad de resolver el problema de verificación para LTL? ¿Es decidible este problema?

- ¿Existen otras lógicas para las cuales la complejidad de este problema sea menor?

¿Cuál es el poder expresivo de LTL?

- ¿Hay mejores lógicas en términos de poder expresivo?

Queremos desarrollar herramientas que nos permitan responder este tipo de consultas ...