

Logique

Silvain Rideau-Kikuchi*

8 décembre 2023

1 Logique propositionnelle

1.1 Algèbres de Boole et dualité de Stone

Définition 1.1. Un ensemble ordonné (A, \leq) est appelé une algèbre de Boole si :

- Tout sous-ensemble fini de A a une borne supérieure¹ et une borne inférieure². En particulier,
 - A a un plus petit élément $\perp = \sup(\emptyset)$;
 - A a un plus grand élément $\top = \inf(\emptyset)$;
 - tous $a, b \in A$ ont une borne supérieure $a \vee b$;
 - tous $a, b \in A$ ont une borne inférieure $a \wedge b$.
- Tout $a \in A$ admet un complément $\neg a \in A$, tel que :

$$a \vee \neg a = \top \text{ et } a \wedge \neg a = \perp.$$

- \wedge distribue sur \vee , et réciproquement.

Le complément est unique. En effet, si b et b' sont deux compléments de a , on a :

$$b = b \wedge \top = b \wedge (a \vee b') = \perp \vee (b \wedge b') = b \wedge b' = b'.$$

Exemple 1.2. • $\{\perp, \top\}$ avec $\perp \leq \top$ est une algèbre de Boole.

- Pour tout ensemble X , $(\mathcal{P}(X), \subseteq)$ est une algèbre de Boole.
- $\{Y \subseteq X \text{ fini ou de complémentaire fini}\}$ est une sous-algèbre de Boole de $\mathcal{P}(X)$.
- Si $(R, +, \cdot)$ est un anneau commutatif unitaire tel que, pour tout $x \in R$, $x^2 = x$, alors la relation $a \leq b$ sur R définie par $ab = a$ est un ordre qui fait de R une algèbre de Boole. On a alors $\perp = 0$, $\top = 1$, $a \wedge b = ab$, $a \vee b = a + b + ab$ et $\neg a = 1 - a$. On dit que R est un anneau de Boole.

*  This work is licensed under a [Creative Commons Attribution-ShareAlike 4.0 International License](https://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/).

¹C'est-à-dire un plus petit majorant.

²C'est-à-dire un plus grand minorant

1 Logique propositionnelle

Réciproquement, si (A, \leq) est une algèbre de Boole, alors si, pour tout $a, b \in A$, on définit $a \Delta b = (a \wedge \neg b) \vee (b \wedge \neg a)$, alors, (A, Δ, \wedge) est un anneau commutatif unitaire et pour tous $a \in A$, $a^2 = a \wedge a = a$. De plus, itérer ces deux constructions nous ramène à l'algèbre ou l'anneau de départ; ce sont des équivalences de catégories.

- Si (A, \leq) est une algèbre de Boole, (A, \geq) est aussi une algèbre de Boole, appelée l'algèbre duale. Le complément est un isomorphisme³ entre (A, \leq) et (A, \geq) .

Soit (A, \leq) une algèbre de Boole. On souhaite maintenant isoler une notion de « partie cohérente de A » :

Définition 1.3. Une partie $F \subseteq A$ est un filtre si, pour tous $a, b \in A$:

- $\perp \notin F$ et $\top \in F$;
- si $a \in F$ et $a \leq b$, alors $b \in F$;
- si $a, b \in F$ alors $a \wedge b \in F$.

Un filtre maximal pour l'inclusion est appelé un ultrafiltre.

Remarque 1.4. Soit I un filtre pour l'algèbre duale A, \geq . On a donc :

- $\top \in I$ et $\perp \notin I$ — c'est-à-dire $1 \notin I$ et $0 \in I$ dans l'anneau associé;
- si $a \in I$ et $b \leq a$, alors $b \in I$ — c'est-à-dire, pour tout $c \in I$, comme $ac \leq a$, $ac \in I$;
- si $a, b \in I$ alors $a \vee b \in I$ — et donc $a + b = a(1 - b) \vee b(1 - a) \in I$. Réciproquement, si $I \subseteq A$ est clos par addition, alors, pour tous $a, b \in I$, $a \vee b = a + b + ab \in I$.

La notion de filtre est donc la notion duale de celle d'idéal, et les ultrafiltres sont les idéaux maximaux de l'algèbre duale — et donc aussi les idéaux premiers. En effet, la seule algèbre de Boole intègre est le corps $\mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$, puisque $x^2 - x = 0$ pour tout $x \in A$, et donc les idéaux premiers sont tous maximaux.

Proposition 1.5. *Tout filtre F de A est inclus dans un ultrafiltre.*

Démonstration. Montrons que l'ensemble des filtres contenant un filtre F est inductif pour l'inclusion. La proposition suivra alors par le lemme de Zorn. Soit donc $(F_i)_{i \in I}$ une chaîne de filtres contenant F . Alors $E = \bigcup_i F_i$ est un filtre qui contient F . En effet, $\perp \notin E$, $\top \in E$ et pour tous $a \in E$, $b \in A$ et $i \in I$ tels que $a \in F_i$ et $a \leq b$, alors $b \in F_i \subseteq E$. Enfin, si $a, b \in E$, comme les F_i forment une chaîne, on trouve i tel que $a, b \in F_i$ et donc $a \wedge b \in F_i \subseteq E$. \square

Proposition 1.6. *Soit $X \subseteq A$ dont toute partie finie a une borne inférieure distincte de \perp . Alors*

$$F = \{b \geq \bigwedge_{i < n} a_i : a_i \in X\}$$

est le plus petit filtre contenant X .

On l'appelle le filtre engendré par X et un tel X est appelé une base de filtre.

Démonstration. Vérifions que F est un filtre. Tout d'abord, l'intersection de la famille vide étant \top , on a bien $\top \in F$. Si on avait $\perp \in F$, alors il existerait $a_i \in X$, pour $i < n$, tels que $\perp \geq \bigwedge_{i < n} a_i$

³Un morphisme d'algèbre de Boole est une application qui préserve tous les infimums et supremums finis. Un isomorphisme est une bijection croissante d'inverse croissante.

1 Logique propositionnelle

et donc $\bigwedge_{i < n} a_i = \perp$, ce qui contredit que X est une base de filtre. De plus, si $b \geq \bigwedge_{i < n} a_i$ et $c \bigwedge_{i < m} c_i$, avec $a_i, c_i \in X$, alors $b \wedge c \geq \bigwedge_{i < n} a_i \wedge \bigwedge_{i < m} c_i$ et donc $c \wedge b \in F$. Enfin, si $c \geq b \bigwedge_{i < n} a_i$, alors on a bien $c \in F$. Donc F est un filtre.

Réciproquement, si E est un filtre qui contient X , alors, pour tous $a_i \in X$, pour $i < n$, on a (par récurrence), $\bigwedge_{i < n} a_i \in E$ et donc si $b \geq \bigwedge_{i < n} a_i$, on $b \in E$. D'où $F \subseteq E$. \square

Proposition 1.7. *Soit F un filtre de A , sont équivalents :*

1. F est un ultrafiltre;
2. pour tout $a \in A$, $a \in F$ ou $\neg a \in F$.

Démonstration. Supposons tout d'abord que F est un ultrafiltre est que $\neg a \notin F$. Montrons alors que $F \cup \{a\}$ est une base de filtre. En effet, s'il existe $c \in F$ tel que $a \wedge c = \perp$, alors $c = c \wedge \top = c \wedge (a \vee \neg a) = (c \wedge a) \vee (c \wedge \neg a) = \perp \vee (c \wedge \neg a) = c \wedge \neg a$ et donc $c \leq \neg a$ et donc $\neg a \in F$, ce qui contredit notre hypothèse. Comme F est maximal, le filtre engendré par $F \cup \{a\}$ est F lui-même et donc $a \in F$.

Réciproquement, supposons que pour tout $a \in A$, $a \in F$ ou $\neg a \in F$ et soit $E \supseteq F$ un filtre. Si $a \in E \setminus F$, on a $\neg a \in F$ et donc $\perp = a \wedge \neg a \in E$, ce qui contredit le fait que E est un filtre. Donc $E \subseteq F$ et F est bien maximal. \square

Remarque 1.8. Un ultrafiltre décide donc pour toute proposition $a \in A$ si elle est vraie ou fausse en respectant la relation de conséquence. On peut donc voir un ultrafiltre F comme un « modèle » de A . Pour tout $a \in A$, on note alors $F \models a$ — F est un modèle de A — si $a \in F$.

On rappelle que les filtres maximaux sont exactement les filtres duaux des idéaux premiers et donc que F est un ultrafiltre si pour tout $a, b \in A$ tels que $a \vee b \in F$, on a $a \in F$ ou $b \in F$.

Rappel 1.9. Soit X un ensemble.

- Une partie $\tau \subseteq \mathcal{P}(X)$ est appelé une topologie si elle est close par intersection finie et union quelconque (en particulier, elle contient \emptyset et X).
- Une partie $U \in \tau$ est appelé un ouvert et le complémentaire d'un ouvert est dit fermé.
- Étant donné $B \subseteq \mathcal{P}(X)$, la topologie engendrée par B est la plus petite topologie τ contenant B . On a

$$\tau = \left\{ \bigcup_i \bigcap_{j < n_i} U_{ij} : U_{ij} \in B \right\}.$$

- Soient X et Y des espaces topologiques. Une application $f : X \rightarrow Y$ est continue si, pour tout $U \subseteq Y$ ouvert, $f^{-1}(U)$ est ouvert. C'est un homéomorphisme si elle est bijective et que son inverse est aussi continu. En d'autres termes, pour tout $U \subseteq Y$, U est ouvert si et seulement si $f^{-1}(U)$ est ouvert.

Définition 1.10. On note $\mathcal{S}(A)$ l'ensemble des ultrafiltres de A . On le munit de la topologie engendrée par les $[a] = \{F \in \mathcal{S}(A) : a \in F\}$, pour tout $a \in A$.

Proposition 1.11. *La topologie sur $\mathcal{S}(A)$ est :*

- *séparée* : pour tous $x, y \in \mathcal{S}(A)$ distincts, il existe des ouverts $U, V \subseteq \mathcal{S}(A)$ disjoints tels que $x \in U$ et $y \in V$;
- *engendrée par des ensembles ouverts fermés*;

- (quasi-)compacte : pour tout recouvrement $\bigcup_{i \in I} U_i = \mathcal{S}(A)$ d'ouverts, il existe $I_0 \subseteq I$ fini tel que $\bigcup_{i \in I_0} U_i = \mathcal{S}(A)$ — de manière équivalente, toute famille $(X_i)_{i \in I}$ de fermés de $\mathcal{S}(A)$, dont toute intersection finie est non vide⁴, a une intersection non vide.

On dit que $\mathcal{S}(A)$ est un espace de Stone. On remarque que la séparation peut être renforcée : pour tout $x, y \in \mathcal{S}(A)$ distincts, il existe un ouvert fermé U tel que $x \in U$ et $y \notin U$.

Démonstration. On remarque tout d'abord que pour tout $a \in A$, $[\neg a] = \mathcal{S}(A) \setminus [a]$. En effet, un ultrafiltre ne peut pas contenir à la fois a et $\neg a$ et s'il ne contient pas a , il contient $\neg a$, par la proposition 1.7. Il s'ensuit que $[a]$ est ouvert fermé, ce qui conclut la deuxième affirmation. De plus, si F et E sont des ultrafiltres distincts de A , Il existe $a \in F \setminus E$ et on a donc $F \in [a]$ et $E \in [\neg a]$.

Enfin, soient $X_i \subseteq \mathcal{S}(A)$ des fermés, pour $i \in I$, dont toute intersection finie est non vide. On a $X_i = \bigcap_j [a_{ij}]$ et il suffit donc de montrer que $\bigcap_{i \in I_0} [a_{ij}]$ est non vide. Notons de plus que pour tous I_0 et J_{i0} finis, on a $\bigcap_{i \in I_0, j \in J_{i0}} [a_{ij}] \supseteq \bigcap_{i \in I_0} X_i \neq \emptyset$. Donc, quitte à remplacer les X_i par les $[a_{ij}]$, on peut donc supposer que $X_i = [a_i]$. L'ensemble $\{a_i : i \in I\}$ est alors une base de filtre. En effet, s'il existe $I_0 \subseteq I$ fini tel que $\bigwedge_{i \in I_0} a_i = \perp$, alors $\bigcap_{i \in I_0} [a_i] = \{F \in \mathcal{S}(A) : a_i \in F, \text{ pour tout } i \in I_0\} \subseteq \{F \in \mathcal{S}(A) : \perp \in F\}$ est vide.

Soit donc F un ultrafiltre contenant le filtre engendré par les a_i . Pour tout i , on a $a_i \in F$ et donc $F \in [a_i]$. \square

Exemple 1.12. Pour tout ensemble X , l'ensemble 2^X muni de la topologie produit — engendrée par les $\{f : f(x) = \varepsilon\}$ pour tout $x \in X$ et $\varepsilon \in \{0, 1\}$ — est un espace de Stone. Sa compacité n'est pas évidente, mais elle est assurée par le théorème de Tychonoff. Par ailleurs, on verra plus tard qu'il est homéomorphe à l'espace de Stone d'une algèbre de Boole dont on vient de démontrer la compacité.

Si X est dénombrable, on l'appelle l'espace de Cantor.

Proposition 1.13. Pour tout espace de Stone X , l'ensemble $\mathfrak{B}(X)$ des ouverts fermés de X forme une sous-algèbre de Boole de $(\mathcal{P}(X), \subseteq)$.

Démonstration. Les ensembles X et \emptyset sont bien ouverts et fermés. Et si $Y, Z \subseteq X$ sont ouverts fermés, alors c'est aussi le cas de $Y \cap Z, Y \cup Z$ et $X \setminus Y$. \square

Théorème 1.14 (Dualité de Stone). Soit A une algèbre de Boole et X un espace de Stone. Alors :

$$f : \begin{cases} A & \rightarrow & \mathfrak{B}(\mathcal{S}(A)) \\ a & \mapsto & [a] \end{cases} \quad \text{et} \quad g : \begin{cases} X & \rightarrow & \mathcal{S}(\mathfrak{B}(X)) \\ x & \mapsto & F_x = \{\text{ouverts fermés contenant } x\} \end{cases}$$

sont, respectivement, un isomorphisme d'algèbre de Boole et un homéomorphisme.

Plus précisément il y a une équivalence de catégorie entre la catégorie des algèbres de Boole et la catégorie opposée des espaces de Stone.

⁴C'est-à-dire que c'est une base de filtre dans l'algèbre $(\mathcal{P}(\mathcal{S}(A)), \subseteq)$.

Démonstration. Montrons tout d'abord que si $a, b \in A$, alors

$$a \leq b \text{ si et seulement si } [a] \subseteq [b].$$

On suppose tout d'abord que $a \leq b$. Soit $F \in [a]$, c'est-à-dire $a \in F$. On a alors $b \in F$ et donc $F \in [b]$. Réciproquement, supposons que $[a] \subseteq [b]$. Tout filtre qui contient a contient donc aussi b et donc $\{a, \neg b\}$ n'est pas une base de filtre. c'est-à-dire $a \wedge \neg b = \perp$. On a donc $a = a \wedge (b \vee \neg b) = (a \wedge b) \vee (a \wedge \neg b) = a \wedge b$ et donc $a \leq b$.

On a donc prouvé que l'application f est strictement croissante — en particulier, injective. Il reste à montrer sa surjectivité. Soit $X \subseteq \mathcal{S}(A)$ un ouvert fermé. Comme X est ouvert, on a donc $X = \bigcup_{i \in I} [a_i]$, où $a_i \in A$. Comme $\mathcal{S}(A) = (\mathcal{S}(A) \setminus X) \cup \bigcup_i [a_i]$ est un recouvrement ouvert, il existe donc un ensemble fini $I_0 \subseteq I$ tel que $\mathcal{S}(A) = (\mathcal{S}(A) \setminus X) \cup \bigcup_{i \in I_0} [a_i]$. On a donc $X = \bigcup_{i \in I_0} [a_i] = [\bigvee_{i \in I_0} a_i]$. L'application f est donc bien surjective.

Considérons maintenant l'application g . Pour tout x , on vérifie que F_x est un ultrafiltre : il contient X et pas \emptyset , il est clos par sur-ensemble et intersection, et pour tout ouvert fermé $Y \subseteq X$, x appartient soit à X , soit à son complémentaire (qui est, lui aussi, ouvert fermé). De plus, si $x, y \in X$ sont distincts, comme la topologie de X est séparée et engendrée par des ouverts fermés, il existe un ouvert fermé $Y \subseteq X$ tel que $x \in Y$ et $y \notin Y$. On a donc $Y \in F_x \setminus F_y$. L'application g est donc injective. Enfin, si F est un ultrafiltre de $\mathfrak{B}(X)$, par compacité, $\bigcap_{Y \in F} Y$ contient un point x . On a alors $F \subseteq F_x$, et comme F est maximal, $F = F_x$. Donc g est surjective.

Il reste à montrer qu'elle est bicontinue. Soit donc $U \subseteq X$ un ouvert fermé. On a

$$g(U) = \{F_x : x \in U\} = \{F_x : U \in F_x\} = [U],$$

puisque g est surjective. Ceci conclut la preuve. \square

1.2 Formules propositionnelles

On va maintenant introduire une algèbre de Boole importante : l'algèbre de Boole des formules propositionnelles. On fixe V un ensemble (dénombrable infini).

Définition 1.15. L'ensemble des formules en les variables V est le plus petit ensemble $\mathfrak{F}(V)$ qui contient :

- X , pour tout $X \in V$;
- \perp ;
- $\varphi \rightarrow \psi$, pour tous φ et $\psi \in \mathfrak{F}(V)$.

On considère, étant donné une formule, que l'on sait de quelle forme elle est (c'est une variable, \perp ou l'implication entre deux formules). En termes de représentation concrète, on peut considérer que les formules sont certains mots sur l'alphabet $V \sqcup \{\perp, \rightarrow\}$, mais se posent alors des questions (pénibles) de lecture unique et potentiellement de parenthèses. On considèrera donc plutôt les formules comme des arbres binaires dont les feuilles sont étiquetées par $V \sqcup \{\perp\}$.

Par définition, on peut raisonner par récurrence sur les formules : pour définir une fonction f sur $\mathfrak{F}(V)$, il suffit de préciser $f(X)$, pour tout $X \in V$, $f(\perp)$ et $f(\varphi \rightarrow \psi)$ en fonction de $f(\varphi)$ et $f(\psi)$.

On souhaite donner un « sens » aux formules en les interprétant comme des fonctions qui associent à chaque assignation des variables aux valeurs 0 ou 1, une valeur égale à 0 ou 1. On définit donc la sémantique (naturelle) suivante :

Définition 1.16. Soit $\varphi \in \mathfrak{F}(V)$. On définit $\llbracket \varphi \rrbracket : \{0, 1\}^V \rightarrow \{0, 1\}$ par récurrence sur φ . Pour tout $\alpha : V \rightarrow \{0, 1\}$ on pose :

- $\llbracket X \rrbracket(\alpha) = \alpha(X)$;
- $\llbracket \perp \rrbracket(\alpha) = 0$;
- $\llbracket \varphi \rightarrow \psi \rrbracket(\alpha) = \sup\{1 - \llbracket \varphi \rrbracket(\alpha), \llbracket \psi \rrbracket(\alpha)\} = \begin{cases} 0 & \text{si } \llbracket \varphi \rrbracket(\alpha) = 1 \text{ et } \llbracket \psi \rrbracket(\alpha) = 0 \\ 1 & \text{sinon — c'est-à-dire } \llbracket \varphi \rrbracket(\alpha) \leq \llbracket \psi \rrbracket(\alpha). \end{cases}$

Soit $\Psi \subseteq \mathfrak{F}(V)$. On dit que Ψ est valide pour l'assignation α , ce qu'on note $\alpha \models \Psi$, si, pour tout $\psi \in \Psi$, $\llbracket \psi \rrbracket(\alpha) = 1$ — en d'autres termes $\llbracket \Psi \rrbracket(\alpha) = \inf_{\psi \in \Psi} \llbracket \psi \rrbracket(\alpha) = 1$ avec comme convention que $\inf \emptyset = 1$. Soit $\varphi \in \mathfrak{F}(V)$, on dit que φ est une conséquence (sémantique) de Ψ , ce qu'on note $\Psi \models \varphi$, si, pour tout α tel que $\llbracket \Psi \rrbracket(\alpha) = 1$, on ait $\llbracket \varphi \rrbracket(\alpha) = 1$ — c'est-à-dire $\llbracket \Psi \rrbracket(\alpha) \leq \llbracket \varphi \rrbracket(\alpha)$.

La relation $\varphi \models \psi$ est un pré-ordre⁵ : on a $\varphi \models \psi$ si et seulement si, pour tout $\alpha : V \rightarrow \{0, 1\}$, $\llbracket \varphi \rrbracket(\alpha) \leq \llbracket \psi \rrbracket(\alpha)$. Soit \equiv la relation d'équivalence associée — on a donc $\varphi \equiv \psi$ si, pour tout $\alpha : V \rightarrow \{0, 1\}$, $\llbracket \varphi \rrbracket(\alpha) = \llbracket \psi \rrbracket(\alpha)$.

On peut alors vérifier que $\mathfrak{F}_{\equiv}(V) = (\mathfrak{F}(V)/\equiv, \models)$ est une algèbre de Boole :

- le plus petit élément est (la classe de) \perp ;
- le plus grand est $\perp \rightarrow \perp$;
- le supremum de φ et ψ est $(\varphi \rightarrow \perp) \rightarrow \psi$;
- l'infimum de φ et ψ est $(\varphi \rightarrow (\psi \rightarrow \perp)) \rightarrow \perp$.

Par exemple, $\llbracket (\varphi \rightarrow \perp) \rightarrow \psi \rrbracket(\alpha) = 0$ si et seulement si $\llbracket \psi \rrbracket(\alpha) = 0$ et $\llbracket \varphi \rightarrow \perp \rrbracket(\alpha) = 1$ — c'est-à-dire $\llbracket \varphi \rrbracket(\alpha) = 0$. C'est donc bien le supremum pour \models .

Dans la suite, on sera surtout intéressé par les formules à équivalence près et on identifiera souvent une formule avec sa classe dans l'algèbre de Boole $\mathfrak{F}_{\equiv}(V)$.

Remarque 1.17. L'algèbre de Boole $\mathfrak{F}_{\equiv}(V)$ est l'algèbre de Boole libre sur V . Elle vérifie la propriété universelle suivante : si A est une algèbre de Boole et $f : V \rightarrow A$ une fonction, il existe un unique morphisme d'algèbre de Boole $\mathfrak{F}_{\equiv}(V) \rightarrow A$ qui étend f .

La sémantique définie dans la définition 1.16 est exactement cet unique prolongement des assignations de variables dans l'algèbre de Boole $\mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$.

On vérifie que

$$\begin{array}{ccc} \mathcal{S}(\mathfrak{F}_{\equiv}(V)) & \simeq & 2^V \\ F & \mapsto & \mathbb{1}_{X \in F} \\ \{\varphi : \llbracket \varphi \rrbracket(\alpha) = 1\} & \leftarrow & \alpha \end{array}$$

où 2^V est muni de la topologie produit. Un point crucial est de vérifier, par récurrence sur φ , que :

$$\varphi \in F \text{ si et seulement si } \llbracket \varphi \rrbracket(\mathbb{1}_{X \in F}) = 1.$$

⁵Elle est transitive et réflexive.

2 Logique du premier ordre

Par définition, on a $\llbracket X \rrbracket(\mathbb{1}_{X \in F}) = 1$ si et seulement si $X \in F$. De plus, $\llbracket \perp \rrbracket(\mathbb{1}_{X \in F}) = 0$ et $\perp \notin F$. Enfin, Supposons que $\llbracket \varphi \rightarrow \psi \rrbracket(\mathbb{1}_{X \in F}) = 1$, et donc, par récurrence $\varphi \notin F$ ou $\psi \in F$. On vérifie alors (par calcul) que $\neg\varphi \models \varphi \rightarrow \psi$ et $\psi \models \varphi \rightarrow \psi$, et donc, dans les deux cas, $\varphi \rightarrow \psi \in F$. Réciproquement, si $\varphi \rightarrow \psi \in F$ et $\llbracket \varphi \rrbracket(\mathbb{1}_{X \in F}) = 1$ (et donc $\varphi \in F$), comme $\varphi \wedge (\varphi \rightarrow \psi) \models \psi$, on a $\psi \in F$, et donc $\llbracket \psi \rrbracket(\mathbb{1}_{X \in F}) = 1$. On a donc bien que si $\varphi \rightarrow \psi \in F$, alors $\llbracket \varphi \rightarrow \psi \rrbracket(\mathbb{1}_{X \in F}) = 1$.

Définition 1.18. Une partie $\Psi \subseteq \mathfrak{F}(V)$ est dite consistante s'il existe $\alpha : V \rightarrow \{0, 1\}$ telle que $\alpha \models \Psi$ — en d'autres termes $\Psi \neq \perp$.

En effet, $\Psi \neq \perp$ si et seulement s'il existe $\alpha : V \rightarrow \{0, 1\}$ telle que $\llbracket \Psi \rrbracket(\alpha) = 1 > 0 = \llbracket \perp \rrbracket(\alpha)$.

Corollaire 1.19 (Compacité de la logique propositionnelle). *Soit $\Psi \subseteq \mathfrak{F}(V)$ et soit $\varphi \in \mathfrak{F}(V)$.*

1. *La partie Ψ est consistante si et seulement si, toute $\Psi_0 \subseteq \Psi$ finie est consistante.*
2. *On a $\Psi \models \varphi$ si et seulement s'il existe $\Psi_0 \subseteq \Psi$ finie telle que $\Psi_0 \models \varphi$.*

Démonstration. Supposons que toute $\Psi_0 \subseteq \Psi$ est consistante et montrons que Ψ est consistante — la réciproque est claire puisque toute partie d'un ensemble consistant est consistante. Comme Ψ_0 est consistante, $\bigwedge_{\psi \in \Psi_0} \psi \neq \perp$ et donc Ψ est une base de filtre de $\mathfrak{F}_=(V)$. Elle est donc incluse dans un ultrafiltre F . Pour tout $\psi \in \Psi$, on a $\llbracket \psi \rrbracket(\mathbb{1}_{X \in F}) = 1$; c'est-à-dire $\mathbb{1}_{X \in F} \models \psi$ et donc Ψ est consistante.

La deuxième assertion découle alors de la première et du fait que $\Psi \models \varphi$ si et seulement si $\Psi \cup \{\neg\varphi\}$ n'est pas consistante. En effet, pour tout $\alpha : V \rightarrow \{0, 1\}$ telle que $\llbracket \Psi \rrbracket(\alpha) = 1$, $\llbracket \varphi \rrbracket(\alpha) = 1$ — et donc $\Psi \models \varphi$ — si et seulement si $\llbracket \neg\varphi \rrbracket(\alpha) = 0$ — et donc $\Psi \cup \{\neg\varphi\}$ n'est pas consistante. \square

2 Logique du premier ordre

2.1 Langages, structures, formules

Définition 2.1. Un langage (du premier ordre) est la donnée, pour chaque entier $n \geq 0$,

- D'un ensemble \mathfrak{F}_n — les fonctions d'arité n ;
- D'un ensemble \mathfrak{R}_n — les relations d'arité n .

Voir [HL19, Exemple 2.1.1].

Remarque 2.2. La définition ci-dessus est un cas particulier de *langage du premier ordre avec sortes* qui est la donnée :

- D'un ensemble \mathfrak{X} de sortes;
- Pour tout uplet de sortes $X = (X_i)_{0 \leq i \leq n}$, d'un ensemble \mathfrak{F}_X des fonctions $\prod_{i>0} S_i \rightarrow S_0$;
- Pour tout uplet de sortes $X = (X_i)_{0 < i \leq n}$, d'un ensemble \mathfrak{R}_X des relations sur $\prod_{i>0} S_i$.

La définition 2.1 est le cas particulier où l'ensemble des sortes est un singleton. Toutes les définitions et les résultats que l'on prouvera par la suite s'adaptent à ce cadre général, mais on s'en tiendra aux langages à une sorte pour alléger les notations.

On fixe, à présent, un langage \mathfrak{L} .

Définition 2.3. Une \mathfrak{L} -structure M est la donnée :

2 Logique du premier ordre

- D'un ensemble $A(M)$ non vide⁶;
- Pour tout $F \in \mathfrak{F}_n$, d'une fonction $F^M : A(M)^n \rightarrow A(M)$;
- Pour tout $R \in \mathfrak{R}_n$, d'une partie $R^M \subseteq A(M)^n$.

Voir [HL19, Exemple 2.1.2].

On fixe, à présent, un ensemble infini (dénombrable) V de variables.

Définition 2.4. L'ensemble $\mathfrak{T}^{\mathcal{L}}(V)$ des termes du langage \mathcal{L} en les variables V est le plus petit ensemble qui contient :

- x , pour tout $x \in V$;
- $Ft_1 \dots t_n$, pour tout $F \in \mathfrak{F}_n$ et tous $t_1, \dots, t_n \in \mathfrak{T}^{\mathcal{L}}(V)$.

Définition 2.5. L'ensemble $\mathfrak{F}^{\mathcal{L}}(V)$ des formules du langage \mathcal{L} en les variables V est le plus petit ensemble qui contient :

- $t_1 = t_2$, pour tous t_1 et $t_2 \in \mathfrak{T}^{\mathcal{L}}(V)$;
- $Rt_1 \dots t_n$, pour tout $R \in \mathfrak{R}_n$ et tous $t_1, \dots, t_n \in \mathfrak{T}^{\mathcal{L}}(V)$;
- \perp ;
- $\varphi \rightarrow \psi$, pour tous φ et $\psi \in \mathfrak{F}^{\mathcal{L}}(V)$;
- $\forall x \varphi$, pour tout $x \in V$ et $\varphi \in \mathfrak{F}^{\mathcal{L}}(V)$.

Les formules de la forme $Rt_1 \dots t_n$, où $R \in \mathfrak{R}_n$ et $t_1, \dots, t_n \in \mathfrak{T}^{\mathcal{L}}(V)$, celles de la forme $t_1 = t_2$, où t_1 et $t_2 \in \mathfrak{T}^{\mathcal{L}}(V)$, ainsi que la formule \perp sont dites atomiques.

On considère de nouveau que l'on sait distinguer entre ces cinq formes. La question de la représentation concrète des formules est ici plus cruciale puisque la manière dont on décide de gérer les variables liées par des quantificateurs aura des conséquences sur la suite. Ici, on choisit de les représenter comme des arbres où les variables liées sont remplacées par un lien vers leur quantificateur. Techniquement, les formules sont donc des graphes orientés pointés dont les sommets sont annotés par $V \sqcup \{=, \perp, \rightarrow, \forall\} \sqcup \bigsqcup_n (\mathfrak{F}_n \sqcup \mathfrak{R}_n)$.

L'intérêt de cette représentation est que pour tous φ et $\psi \in \mathfrak{F}^{\mathcal{L}}(V)$ et tous x et $y \in V$,

$$\forall x \varphi = \forall y \psi \text{ si et seulement si } \psi = \varphi(y/x)$$

qui est la formule obtenue en remplaçant toutes les occurrences de x par y . Cette représentation sera aussi très pratique pour définir la substitution puisqu'elle évite la capture de variables par des quantificateurs.

On interprète la « vérité » d'une formule suivant la sémantique naturelle suivante :

Définition 2.6. Soit M une structure et $t \in \mathfrak{T}^{\mathcal{L}}(V)$. On définit $\llbracket t \rrbracket_M : A(M)^V \rightarrow A(M)$ par récurrence sur t . Pour tout $\alpha : V \rightarrow A(M)$, on pose :

- $\llbracket x \rrbracket_M(\alpha) = \alpha(x)$;
- $\llbracket Ft_1 \dots t_n \rrbracket_M(\alpha) = F^M(\llbracket t_1 \rrbracket_M(\alpha), \dots, \llbracket t_n \rrbracket_M(\alpha))$.

Soit $\varphi \in \mathfrak{F}^{\mathcal{L}}(V)$. On définit aussi $\llbracket \varphi \rrbracket_M : A(M)^V \rightarrow \{0, 1\}$ par récurrence sur φ . Pour tout $\alpha : V \rightarrow M$, on pose :

- $\llbracket t_1 = t_2 \rrbracket_M(\alpha) = \mathbb{1}_{\llbracket t_1 \rrbracket_M(\alpha) = \llbracket t_2 \rrbracket_M(\alpha)}$;

⁶On pourrait tout à fait autoriser les structures vides, mais cela compliquerait un peu certaines constructions par la suite. On se permettra donc d'ignorer ici cette (unique) structure.

2 Logique du premier ordre

- $\llbracket Rt_1 \dots t_n \rrbracket_M(\alpha) = \mathbb{1}_{R^M}(\llbracket t_1 \rrbracket_M(\alpha), \dots, \llbracket t_n \rrbracket_M(\alpha))$;
- $\llbracket \perp \rrbracket_M(\alpha) = 0$;
- $\llbracket \varphi \rightarrow \psi \rrbracket_M(\alpha) = \sup\{1 - \llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha), \llbracket \psi \rrbracket_M(\alpha)\}$;
- $\llbracket \forall x \varphi \rrbracket_M(\alpha) = \inf_{a \in A(M)} \llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha_{x \rightarrow a})$ ⁷ où $\alpha_{x \rightarrow a}(x) = a$ et $\alpha_{x \rightarrow a}(y) = \alpha(y)$ si $y \neq x$.

Si $\llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha)$, on dit que φ est satisfaite par α dans M , ce que l'on note $M \models \varphi(\alpha)$.

Remarque 2.7. On peut vérifier, par récurrence sur φ , que $\llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha)$ ne dépend que des valeurs de α pour les variables qui apparaissent dans φ ; on rappelle que, par construction, les variables liées par des quantificateurs n'apparaissent pas dans la formule φ .

On écrira $\varphi(x_1, \dots, x_n)$ pour indiquer que les variables de φ apparaissent toutes parmi les variables (distinctes deux à deux) x_1, \dots, x_n . Pour tout $a_1, \dots, a_n \in A(M)$ on écrit alors $M \models \varphi(a_1, \dots, a_n)$ pour signifier que $M \models \varphi(\alpha)$ pour tout choix de $\alpha : V \rightarrow A(M)$ telle que $\alpha(x_i) = a_i$, pour tout $i \leq n$.

Une formule est dite close, on parle aussi d'énoncé, si aucune variable n'apparaît dans φ . On écrit alors $M \models \varphi$ si pour un choix de $\alpha : V \rightarrow A(M)$ (et donc pour tous), $M \models \varphi(\alpha)$. Un ensemble de formules closes T est aussi appelé une théorie. On dit qu'une structure M est un modèle de T , ce que l'on note $M \models T$, si pour tout $\varphi \in T$, $M \models \varphi$ — c'est-à-dire que $\llbracket T \rrbracket_M$ est la fonction constante égale à 1.

Comme pour la logique propositionnelle, la relation $\varphi \models \psi$ est un pré-ordre et on note \equiv la relation d'équivalence associée. L'ensemble ordonné $\mathfrak{F}_{\equiv}^{\mathcal{L}}(V) = (\mathfrak{F}^{\mathcal{L}}(V)/\equiv, \equiv)$ est alors une algèbre de Boole. Pour toutes formules φ et ψ , on a :

- un complément $\neg\varphi \equiv \varphi \rightarrow \perp$;
- un supremum $\varphi \vee \psi \equiv (\neg\varphi) \rightarrow \psi$;
- un infimum $\varphi \wedge \psi \equiv \neg(\varphi \rightarrow (\neg\psi))$.

On introduit aussi l'équivalence $\varphi \leftrightarrow \psi \equiv (\varphi \rightarrow \psi) \wedge (\psi \rightarrow \varphi)$ et le quantificateur existentiel $\exists x \varphi \equiv \neg \forall x \neg \varphi$.

On peut alors calculer la sémantique de ces nouveaux symboles. Pour toute structure M et toute $\alpha : V \rightarrow A(M)$, on a :

- $\llbracket \neg\varphi \rrbracket_M(\alpha) = 1 - \llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha)$;
- $\llbracket \varphi \vee \psi \rrbracket_M(\alpha) = \sup\{\llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha), \llbracket \psi \rrbracket_M(\alpha)\}$;
- $\llbracket \varphi \wedge \psi \rrbracket_M(\alpha) = \inf\{\llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha), \llbracket \psi \rrbracket_M(\alpha)\}$;
- $\llbracket \varphi \leftrightarrow \psi \rrbracket_M(\alpha) = \mathbb{1}_{\llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha) = \llbracket \psi \rrbracket_M(\alpha)}$;
- $\llbracket \exists x \varphi \rrbracket_M(\alpha) = \sup_{a \in A(M)} \llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha_{x \rightarrow a})$.

2.2 Ultraproduits

On fixe dorénavant un langage \mathcal{L} et un ensemble de variables V . Soient $(M_i)_{i \in I}$ des structures et \mathcal{U} un ultrafiltre sur l'algèbre de Boole $(P(I), \subseteq)$.

Définition 2.8. L'ultraproduit $N = \prod_{i \rightarrow \mathcal{U}} M_i$ est la \mathcal{L} -structure avec :

⁷Pour être parfaitement correct, puisque $\forall x \varphi$ n'est défini qu'à renommage de x près, il faudrait plutôt considérer $\inf_{a \in A(M), y} \llbracket \varphi(y/x) \rrbracket_M(\alpha_{y \rightarrow a})$. Mais on peut vérifier, *a posteriori*, par récurrence sur φ que ces deux quantités sont égales.

2 Logique du premier ordre

- ensemble sous-jacent $A(N) = \prod_i A(M_i)/\sim$ où

$$a \sim b \text{ si et seulement si } \{i \in I : a_i = b_i\} \in \mathfrak{U};$$

- pour tout symbole de fonction $F \in \mathfrak{F}_n$ d'arité n et $a_1, \dots, a_n \in A(N)$,

$$F^N(a_1, \dots, a_n) = (F^{M_i}(a_{1,i}, \dots, a_{n,i}))/\sim,$$

où $a_j = (a_{j,i})/\sim$;

- pour tout symbole de relation $R \in \mathfrak{R}_n$ d'arité n et $a_1, \dots, a_n \in A(N)$,

$$(a_1, \dots, a_n) \in R^N \text{ si et seulement si } \{i \in I : (a_{1,i}, \dots, a_{n,i}) \in R^{M_i}\} \in \mathfrak{U},$$

où $a_j = (a_{j,i})/\sim$.

Il faut tout de même montrer que \sim est bien une relation d'équivalence et que les définitions de F^N et R^N ne dépendent pas de choix de coordonnées.

Démonstration. Vérifions d'abord que \sim est bien une relation d'équivalence. Elle est réflexive puisque pour tout $a \in \prod_i A(M_i)$, $\{i \in I : a_i = a_i\} = I \in \mathfrak{U}$. Elle est aussi symétrique puisque, pour tout $b \in \prod_i A(M_i)$, $\{i \in I : a_i = b_i\} = \{i \in I : b_i = a_i\}$. Montrons enfin qu'elle est transitive. Pour tout $c \in \prod_i A(M_i)$, si $a \sim b$ et $b \sim c$, on a $X = \{i \in I : a_i = b_i\} \in \mathfrak{U}$ et $Y = \{i \in I : b_i = c_i\} \in \mathfrak{U}$. On a alors

$$X \cap Y \subseteq \{i \in I : a_i = c_i\}$$

qui est donc aussi un élément de \mathfrak{U} . On a donc bien $a \sim c$ et \sim est transitive.

Soit maintenant F un symbole de fonction d'arité n et $a, b \in N^n$ tels que, pour tous $j \leq n$, $a_j \sim b_j$; et donc $X_j = \{i \in I : a_{j,i} = b_{j,i}\} \in \mathfrak{U}$, où $a_j = (a_{j,i})_{i \in I}/\sim$ et $b_j = (b_{j,i})_{i \in I}/\sim$. Comme

$$\bigcap_{j \leq n} X_j \subseteq \{i \in I : F^{M_i}(a_{1,i}, \dots, a_{n,i}) = F^{M_i}(b_{1,i}, \dots, b_{n,i})\}$$

ce dernier ensemble est un élément de \mathfrak{U} et donc

$$(F^{M_i}(a_{1,i}, \dots, a_{n,i}))_{i \in I} \sim F^{M_i}(b_{1,i}, \dots, b_{n,i});$$

c'est-à-dire que F^N est bien défini. De même, si R est un symbole de relation d'arité n ,

$$\bigcap_{j \leq n} X_j \cap \{i \in I : (a_{1,i}, \dots, a_{n,i}) \in R^{M_i}\} \subseteq \{i \in I : (b_{1,i}, \dots, b_{n,i}) \in R^{M_i}\}$$

et donc, par symétrie,

$$\{i \in I : (a_{1,i}, \dots, a_{n,i}) \in R^{M_i}\} \in \mathfrak{U} \text{ si et seulement si } \{i \in I : (b_{1,i}, \dots, b_{n,i}) \in R^{M_i}\} \in \mathfrak{U};$$

ce qui montre que R^N est bien défini. □

On n'a pas encore utilisé que \mathfrak{U} est un ultrafiltre, mais simplement que c'est un filtre. Le fait que c'est un ultrafiltre est cependant nécessaire pour le résultat suivant :

2 Logique du premier ordre

Théorème 2.9 (Łoś). *Pour toute formule φ et tous $\alpha_i : V \rightarrow A(M_i)$, on a*

$$\prod_{i \in \mathfrak{I}} M_i \models \varphi(\alpha) \text{ si et seulement si } \{i : M_i \models \varphi(\alpha_i)\} \in \mathfrak{U},$$

où $\alpha(x) = (\alpha_i(x))_{i \in I} / \sim$, pour tout $x \in V$.

En d'autres termes, la définition choisie pour l'interprétation des relations dans l'ultraproduit s'étend aux formules.

Démonstration. Montrons tout d'abord que pour tout terme t , on a

$$\llbracket t \rrbracket_N(\alpha) = (\llbracket t \rrbracket_{M_i}(\alpha_i))_{i \in I} / \sim$$

On procède par récurrence sur le terme t . Si t est une variable $x \in V$, $\llbracket x \rrbracket_N(\alpha) = (\alpha_i(x))_{i \in I} / \sim = (\llbracket x \rrbracket_{M_i}(\alpha_i))_{i \in I} / \sim$ par définition. Si t est de la forme $Ft_1 \dots t_n$, on a

$$\begin{aligned} \llbracket t \rrbracket_N(\alpha) &= F^N(\llbracket t_1 \rrbracket_N(\alpha), \dots, \llbracket t_n \rrbracket_N(\alpha)) && \text{par définition de } \llbracket t \rrbracket_N \\ &= F^N((\llbracket t_1 \rrbracket_{M_i}(\alpha_i))_{i \in I} / \sim, \dots, (\llbracket t_n \rrbracket_{M_i}(\alpha_i))_{i \in I} / \sim) && \text{par récurrence} \\ &= (F^{M_i}(\llbracket t_1 \rrbracket_{M_i}(\alpha_i), \dots, \llbracket t_n \rrbracket_{M_i}(\alpha_i)))_{i \in I} / \sim && \text{par définition de } F^N \\ &= (\llbracket Ft_1 \dots t_n \rrbracket_{M_i}(\alpha_i))_{i \in I} / \sim. && \text{par définition de } \llbracket t \rrbracket \end{aligned}$$

On prouve alors le théorème par récurrence sur la formule φ . Si c'est une formule atomique de la forme $t_1 = t_2$, on a $N \models (t_1 = t_2)(\alpha)$ si et seulement si $\llbracket t_1 \rrbracket_N(\alpha) = \llbracket t_2 \rrbracket_N(\alpha)$, c'est-à-dire

$$\{i \in I : M_i \models (t_1 = t_2)(\alpha_i)\} = \{i \in I : \llbracket t_1 \rrbracket_{M_i}(\alpha_i) = \llbracket t_2 \rrbracket_{M_i}(\alpha_i)\} \in \mathfrak{U}.$$

Si φ est de la forme $Rt_1 \dots t_n$, par définition de R^N , on a $N \models (Rt_1 \dots t_n)(\alpha)$ si et seulement si

$$\{i \in I : M_i \models (Rt_1 \dots t_n)(\alpha_i)\} = \{i \in I : (\llbracket t_1 \rrbracket_{M_i}(\alpha_i), \dots, \llbracket t_n \rrbracket_{M_i}(\alpha_i)) \in R^{M_i}\} \in \mathfrak{U}.$$

Si φ est \perp , on a $N \not\models \perp(\alpha)$ et $\{i \in I : M_i \models \perp(\alpha_i)\} = \emptyset \notin \mathfrak{U}$.

Pour ce qui est des formules de forme $\psi_1 \rightarrow \psi_2$, on commence par considérer le cas des formules de la forme $\neg\psi$ et $\psi_1 \wedge \psi_2$. Le cas de l'implication en découle puisque $\llbracket \psi_1 \rightarrow \psi_2 \rrbracket = \llbracket \neg(\psi_1 \wedge \neg\psi_2) \rrbracket$.

Si φ est de la forme $\neg\psi$,

$$\begin{aligned} N \models (\neg\psi)(\alpha) &\Leftrightarrow N \not\models \psi(\alpha) \\ &\Leftrightarrow \{i \in I : M_i \models \psi(\alpha_i)\} \notin \mathfrak{U} && \text{par récurrence} \\ &\Leftrightarrow \{i \in I : M_i \not\models \psi(\alpha_i)\} \in \mathfrak{U} && \text{puisque } \mathfrak{U} \text{ est un ultrafiltre} \\ &\Leftrightarrow \{i \in I : M_i \models \neg\psi(\alpha_i)\} \in \mathfrak{U}. \end{aligned}$$

Si φ est de la forme $\psi_1 \wedge \psi_2$,

$$\begin{aligned} N \models (\psi_1 \wedge \psi_2)(\alpha) &\Leftrightarrow N \models \psi_1(\alpha) \text{ et } N \models \psi_2(\alpha) \\ &\Leftrightarrow X_j = \{i \in I : M_i \models \psi_j(\alpha_i)\} \in \mathfrak{U} \text{ pour } j = 1, 2 \\ &\Leftrightarrow X_1 \cap X_2 \in \mathfrak{U} \\ &\Leftrightarrow \{i \in I : M_i \models (\psi_1 \wedge \psi_2)(\alpha_i)\}. \end{aligned}$$

2 Logique du premier ordre

La troisième équivalence découle du fait que \mathfrak{U} est un filtre. En effet, si $X_1 \cap X_2 \in \mathfrak{U}$, alors comme $X_1 \cap X_2 \subseteq X_j$, on a bien $X_j \in \mathfrak{U}$. La réciproque est vraie par définition des filtres. Cela conclut le cas de la disjonction.

Il reste à traiter le cas où φ est de la forme $\forall x \varphi$. Pour cela on considère d'abord le cas où φ est de la forme $\exists x \varphi$. Le cas du quantificateur universel s'en déduit puisque $\llbracket \forall x \varphi \rrbracket = \llbracket \neg \exists x \neg \varphi \rrbracket$.

Si φ est de la forme $\exists x \psi$. On a,

$$\begin{aligned} N \models (\exists x \psi)(\alpha) &\Leftrightarrow \text{il existe } a \in A(N) \text{ tel que } N \models \varphi(\alpha_{x \mapsto a}) \\ &\Leftrightarrow \text{il existe } a_i \in \prod_i A(M_i) \text{ tel que } X_{a_i} = \{i \in I : M_i \models \varphi(\alpha_{x \mapsto a_i})\} \in \mathfrak{U} \\ &\Leftrightarrow Y = \{i \in I : M_i \models \exists x \varphi(\alpha)\} \in \mathfrak{U}. \end{aligned}$$

La deuxième équivalence découle de l'hypothèse de récurrence. Pour ce qui est de la dernière équivalence, l'implication de haut en bas suit du fait que $X_{a_i} \subseteq Y$. Pour la réciproque, pour tout $i \in Y$, soit a_i tel que $M_i \models \varphi(\alpha_{x \mapsto a_i})$ et a_i quelconque sinon. On a alors $Y \subseteq X_{a_i}$, ce qui prouve l'implication de bas en haut. Ceci conclut la preuve. \square

Définition 2.10. Soit Φ un ensemble de formules et ψ une formule.

- On dit que Φ est consistant s'il existe une structure M et une assignation $\alpha : V \rightarrow M$ telles que, pour tout $\varphi \in \Phi$, $M \models \varphi(\alpha)$; c'est-à-dire $\llbracket \Phi \rrbracket_M(\alpha) = \inf_{\varphi \in \Phi} \llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha) = 1$. On dit aussi que α satisfait Φ dans M et on écrit $M \models \Phi(\alpha)$.
- On dit que Φ est finiment consistant si toute $\Phi_0 \subseteq \Phi$ finie est consistante.
- On dit que Φ a pour conséquence (sémantique) ψ — ce qu'on note $\Phi \models \psi$ — si, pour toute structure M et toute assignation $\alpha : V \rightarrow M$, on a :

$$\llbracket \Phi \rrbracket_M(\alpha) \leq \alpha(\psi).$$

Théorème 2.11 (Compacité de la logique du premier ordre). *Soit Φ un ensemble de formules et ψ une formule.*

1. *L'ensemble Φ est consistant si et seulement s'il est finiment consistant.*
2. *On a $\Phi \models \psi$ si et seulement s'il existe $\Phi_0 \subseteq \Phi$ finie telle que $\Phi_0 \models \psi$.*

Démonstration. Montrons tout d'abord la première assertion et supposons que Φ est finiment consistant et prouvons qu'il est consistant — la réciproque découle du fait que toute partie d'un ensemble consistant est elle-même consistante. Soit I l'ensemble des formules consistantes. Pour tout $\varphi \in I$, soit M_φ une structure et $\alpha_\varphi : V \rightarrow A(M_\varphi)$ une assignation telles que $M_\varphi \models \varphi(\alpha_\varphi)$. Pour tout $\varphi \in I$, on note $\langle \varphi \rangle = \{\psi \in I : \psi \models \varphi\}$. L'ensemble $\langle \Phi \rangle = \{\langle \varphi \rangle : \varphi \in \Phi\}$ est alors une base de filtre. En effet, comme Φ est finiment consistante, pour tout ensemble fini $\Phi_0 \subseteq \Phi$, la formule $\bigwedge_{\varphi \in \Phi_0} \varphi$ est consistante et, pour tout φ dans Φ_0 , elle appartient à $\langle \varphi \rangle$.

Soit \mathfrak{U} un ultrafiltre qui contient $\langle \Phi \rangle$, $M = \prod_{\varphi \rightarrow \mathfrak{U}} M_\varphi$ et $\alpha : V \rightarrow A(M)$ définie par $x \mapsto (\alpha_\varphi(x)) / \sim$. Par le théorème de Łoś (théorème 2.9), pour toute formule $\varphi \in \Phi$, on a :

$$M \models \varphi(\alpha) \text{ si et seulement si } \{\psi : M_\psi \models \varphi(\alpha_\psi)\} \in \mathfrak{U}.$$

Mais si $\psi \in \langle \varphi \rangle$, comme $\psi \models \varphi$, on a $M_\psi \models \varphi(\alpha_\psi)$ et donc

$$\{\psi : M_\psi \models \varphi(\alpha_\psi)\} \supseteq \langle \varphi \rangle \in \mathfrak{U}.$$

Il s'ensuit que, $M \models \Phi(\alpha)$, ce qui conclut la preuve de la première assertion.

La seconde assertion en découle puisque $\Phi \models \psi$ si et seulement si $\Phi \cup \{\neg\psi\}$ n'est pas consistante. En effet, on a $\Psi \models \varphi$ si et seulement si, pour toute structure M et $\alpha : V \rightarrow M$ telle que $\inf_{\varphi \in \Phi} \alpha(\varphi) = 1$, on ait $\llbracket \psi \rrbracket(\alpha) = 1$ et donc $\llbracket \neg\psi \rrbracket(\alpha) = 0$; ce qui est équivalent au fait que $\Phi \cup \{\neg\psi\}$ n'est pas consistante. \square

Remarque 2.12. Soit T une théorie telle que pour tout entier n il existe une structure $M \models T$ avec $A(M)$ de cardinal plus grand que n . Alors T admet des modèles infinis. En effet, soit ψ_n les formule $\exists x_1 \dots \exists x_n \bigwedge_{i \neq j} \neg x_i = x_j$. On a

$$M \models \psi_n \Leftrightarrow M \text{ est de taille au moins } n.$$

L'ensemble $T \cup \{\psi_n : n \geq 1\}$ est finiment consistant, en effet, n'importe quel $M \models T$ de cardinal plus grand que m satisfait $T \cup \{\psi_n : n \leq m\}$. Par le théorème de compacité (théorème 2.11), il est alors satisfait par une structure M . Cette structure est infinie puisque M satisfait ψ_n pour tout $n \geq 1$.

En particulier, il n'existe pas de théorie dont les modèles sont exactement les structures finies.

2.3 Équivalence et morphismes élémentaires

On rappelle qu'on a fixé un langage \mathcal{L} et un ensemble de variables V infini (dénombrable).

Définition 2.13. Soient M et N des structures.

1. On appelle théorie de M l'ensemble $\text{Th}(M) = \{\varphi \text{ formule close} : M \models \varphi\}$.
2. On dit que M et N sont élémentairement équivalents, ce que l'on note $M \equiv N$ si pour toute formule close φ ,

$$M \models \varphi \text{ si et seulement si } N \models \varphi.$$

En d'autres termes, $M \equiv N$ si $\text{Th}(M) = \text{Th}(N)$.

3. La théorie T est complète si pour tous $M, N \models T$, on a $M \equiv N$.

Remarque 2.14. Une théorie est complète si et seulement si pour toute formule close φ , $T \models \varphi$ ou $T \models \neg\varphi$. En effet, si c'est le cas, pour tous $M, N \models T$ et toute formule close φ , on a $M \models \varphi$ si et seulement si $T \models \varphi$ si et seulement si $N \models \varphi$. Réciproquement, si T n'est pas complète, il existe $M, N \models T$ qui ne sont pas élémentairement équivalents. Il existe donc une formule close φ telle que $M \models \varphi$ et $N \models \neg\varphi$. On a donc ni $T \models \varphi$, ni $T \models \neg\varphi$.

Exemple 2.15.

- Les anneaux \mathbb{Q} , \mathbb{R} et \mathbb{C} ne sont pas élémentairement équivalents. On a

$$\mathbb{R} \models \exists x x \cdot x = 1 + 1 \text{ mais } \mathbb{Q} \not\models \exists x x \cdot x = 1 + 1.$$

et

$$\mathbb{C} \models \exists x x \cdot x + 1 = 0$$

mais ce n'est pas le cas des deux autres structures.

- Les groupes additifs \mathbb{Q} , \mathbb{R} et \mathbb{C} sont élémentairement équivalents (voir exemple 2.38, mais on ne sait pas encore le démontrer).

2 Logique du premier ordre

- Les anneaux \mathbb{Q}^a (clôture algébrique de \mathbb{Q}) et \mathbb{C} sont élémentairement équivalents (on le démontrera plus tard aussi). On verra que la théorie des corps algébriquement clos de caractéristique fixée est complète.
- Les anneaux $\mathbb{Q}^a \cap \mathbb{R}$ et \mathbb{R} le sont aussi (mais on ne le démontrera pas).

Définition 2.16. Soient M et N deux structures et $f : A(M) \rightarrow A(N)$ une fonction.

- C'est un morphisme⁸ si, pour tout $a = (a_i)_{i < n} \in A(M)^n$, tout $F \in \mathfrak{F}_n$ et tout $R \in \mathfrak{R}_n$,

$$f(F^M(a)) = F^N(f(a)) \text{ et si } a \in R^M \text{ alors } f(a) \in R^N$$

où $f(a) = (f(a_i))_{i < n}$.

- C'est un plongement si f est injective et si, pour tout $a = (a_i)_{i < n} \in A(M)^n$, tout $F \in \mathfrak{F}_n$ et tout $R \in \mathfrak{R}_n$,

$$f(F^M(a)) = F^N(f(a)) \text{ et } a \in R^M \text{ si et seulement si } f(a) \in R^N.$$

- C'est un isomorphisme si c'est un plongement surjectif.

Remarque 2.17. Un isomorphisme est exactement un plongement inversible, dont l'inverse est encore un plongement. C'est aussi exactement un morphisme inversible, dont l'inverse est un morphisme.

Proposition 2.18. Soient M et N des structures et soit $f : A(M) \rightarrow A(N)$ une application.

1. Si f est un plongement $M \rightarrow N$, alors pour tout $\alpha : V \rightarrow A(M)$ et tout terme t ,

$$f(\llbracket t \rrbracket_M(\alpha)) = \llbracket t \rrbracket_N(f \circ \alpha).$$

2. La fonction f est un plongement $M \rightarrow N$ si et seulement si, pour toute formule sans quantificateurs⁹ $\varphi(x)$ et toute $\alpha : V \rightarrow A(M)$,

$$\llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha) = \llbracket \varphi \rrbracket_N(f \circ \alpha).$$

C'est-à-dire que pour toute formule sans quantificateurs $\varphi(x_1, \dots, x_n)$ et tout $a_1, \dots, a_n \in A(M)$,

$$M \models \varphi(a_1, \dots, a_n) \text{ si et seulement si } N \models \varphi(f(a_1), \dots, f(a_n)).$$

Démonstration. Supposons que f est un plongement et montrons la première assertion par récurrence sur t . Si t est une variable x , on a $f(\llbracket x \rrbracket_M(\alpha)) = f(\alpha(x)) = \llbracket x \rrbracket_N(f \circ \alpha)$. Si t est de la forme $Ft_1 \dots t_n$, on a

$$\begin{aligned} f(\llbracket Ft_1 \dots t_n \rrbracket_M(\alpha)) &= f(F^M(\llbracket t_1 \rrbracket_M(\alpha), \dots, \llbracket t_n \rrbracket_M(\alpha))) \\ &= F^N(f(\llbracket t_1 \rrbracket_M(\alpha)), \dots, f(\llbracket t_n \rrbracket_M(\alpha))) \\ &= F^N(\llbracket t_1 \rrbracket_N(f \circ \alpha), \dots, \llbracket t_n \rrbracket_N(f \circ \alpha)) \\ &= \llbracket Ft_1 \dots t_n \rrbracket_N(f \circ \alpha). \end{aligned}$$

⁸On utilisera très peu cette notion.

⁹L'ensemble des formules sans quantificateurs est le plus petit ensemble de formules clos par implication et qui contient \perp et les formules atomiques.

2 Logique du premier ordre

Montrons maintenant, en supposant toujours que f est un plongement, que $M \models \varphi(\alpha)$ si et seulement si $N \models \varphi(f \circ \alpha)$, par récurrence sur φ — ce qui prouvera la seconde assertion puisque que la réciproque se déduit en considérant les formules $Fx_1, \dots, x_n = y$, pour $F \in \mathfrak{F}_n$ et Rx_1, \dots, x_n , pour $R \in \mathfrak{R}_n$.

Si φ est de la forme $t_1 = t_2$, on a

$$\begin{aligned} M \models (t_1 = t_2)(\alpha) &\Leftrightarrow \llbracket t_1 \rrbracket_M(\alpha) = \llbracket t_2 \rrbracket_M(\alpha) \\ &\Leftrightarrow f(\llbracket t_1 \rrbracket_M(\alpha)) = f(\llbracket t_2 \rrbracket_M(\alpha)) \\ &\Leftrightarrow \llbracket t_1 \rrbracket_N(f \circ \alpha) = \llbracket t_2 \rrbracket_N(f \circ \alpha) \\ N \models (t_1 = t_2)(f \circ \alpha). \end{aligned}$$

Si φ est de la forme $Rt_1 \dots t_n$, on a

$$\begin{aligned} M \models (Rt_1 \dots t_n)(\alpha) &\Leftrightarrow (\llbracket t_1 \rrbracket_M(\alpha), \dots, \llbracket t_n \rrbracket_M(\alpha)) \in R^M \\ &\Leftrightarrow (f(\llbracket t_1 \rrbracket_M(\alpha)), \dots, f(\llbracket t_n \rrbracket_M(\alpha))) \in R^N \\ &\Leftrightarrow (\llbracket t_1 \rrbracket_N(f \circ \alpha), \dots, \llbracket t_n \rrbracket_N(f \circ \alpha)) \in R^N \\ &\Leftrightarrow N \models (Rt_1 \dots t_n)(f \circ \alpha). \end{aligned}$$

Si φ est de la forme \perp , on a

$$\llbracket \perp \rrbracket_M(\alpha) = 0 = \llbracket \perp \rrbracket_N(f \circ \alpha).$$

Finalement, si φ est de la forme $\psi \rightarrow \theta$, on a

$$\begin{aligned} M \models (\psi \rightarrow \theta)(\alpha) &\Leftrightarrow \llbracket \psi \rrbracket_M(\alpha) \leq \llbracket \theta \rrbracket_M(\alpha) \\ &\Leftrightarrow \llbracket \psi \rrbracket_N(f \circ \alpha) \leq \llbracket \theta \rrbracket_N(f \circ \alpha) \\ &\Leftrightarrow N \models (\psi \rightarrow \theta)(f \circ \alpha). \end{aligned} \quad \square$$

Remarque 2.19. Plus précisément, ce qu'on a démontré, c'est que si $f : M \rightarrow N$ est un plongement, l'ensemble des formules telles que, pour tout $\alpha : V \rightarrow A(M)$, $\llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha) = \llbracket \varphi \rrbracket_N(f \circ \alpha)$, contient les formules atomiques et est clos par implication (et donc par toutes les opérations booléennes).

Remarque 2.20. Pour montrer que f est un plongement, il suffit de vérifier que pour toute formule sans quantificateurs $\varphi(x)$ et toute $\alpha : V \rightarrow A(M)$, si $M \models \varphi(\alpha)$ alors $N \models \varphi(f \circ \alpha)$.

En effet, on a alors aussi que si $N \models \varphi(f \circ \alpha)$ alors $N \not\models \neg\varphi(f \circ \alpha)$ et donc $M \not\models \varphi(\alpha)$, dont il découle que $M \models \varphi(\alpha)$.

Définition 2.21. Soient M et N des structures et $f : A(M) \rightarrow A(N)$ une fonction. On dit que c'est un morphisme élémentaire de M dans N si pour toute formule φ et tout $\alpha : V \rightarrow A(M)$,

$$\llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha) = \llbracket \varphi \rrbracket_N(f \circ \alpha).$$

En d'autres termes, pour toute formule $\varphi(x_1, \dots, x_n)$ et tout $a_1, \dots, a_n \in A(M)$,

$$M \models \varphi(a_1, \dots, a_n) \text{ si et seulement si } N \models \varphi(f(a_1), \dots, f(a_n)).$$

Il suffit aussi de vérifier que, pour toute formule φ et toute $\alpha : V \rightarrow A(M)$, si $M \models \varphi(\alpha)$ alors $N \models \varphi(f \circ \alpha)$.

Exemple 2.22. On considère la structure $Z = (\mathbb{Z}, +)$. Le plongement $f : Z \rightarrow Z$ tel que $f(x) = 2x$ n'est pas élémentaire :

$$Z \not\models \exists x x + x = 1 \text{ alors que } Z \models \exists x x + x = f(1).$$

Cet exemple montre qu'un plongement entre structures élémentairement équivalentes (ici identiques) n'est pas toujours élémentaire.

Par contre, si $f : M \rightarrow N$ est élémentaire, alors $M \equiv N$.

C'est en général compliqué de prouver qu'un morphisme est élémentaire, à moins que ce soit un isomorphisme :

Proposition 2.23. *Soient M et N des structures. Tout isomorphisme $f : M \rightarrow N$ est élémentaire.*

Démonstration. On montre par récurrence sur φ que, pour tout $\alpha : V \rightarrow A(M)$, $M \models \varphi(\alpha)$ si et seulement si $M \models \varphi(f \circ \alpha)$. Comme f est un plongement, d'après remarque 2.19, le seul nouveau cas à considérer est celui où φ est de la forme $\forall x \psi$. On a alors

$$\begin{aligned} M \models (\forall x \psi)(\alpha) &\Leftrightarrow \text{pour tout } a \in A(M), M \models \psi(\alpha_{x \mapsto a}) \\ &\Leftrightarrow \text{pour tout } a \in A(M), M \models \psi((f \circ \alpha)_{x \mapsto f(a)}) \\ &\Leftrightarrow \text{pour tout } b \in A(N), N \models \psi((f \circ \alpha)_{x \mapsto b}) \quad \text{puisque } f \text{ est surjective} \\ &\Leftrightarrow N \models (\forall x \psi)(f \circ \alpha). \quad \square \end{aligned}$$

Remarque 2.24. Les ultraproducts fournissent un autre exemple de morphisme élémentaire. Soit M une structure, I un ensemble et \mathfrak{U} un ultrafiltre sur I . On note $M^{\mathfrak{U}}$ l'ultraproduit $\prod_{i \in I} M / \sim$. Alors le morphisme diagonal $d : M \rightarrow M^{\mathfrak{U}}$ défini par $x \mapsto (x)_{i \in I} / \sim$ est élémentaire.

En effet, pour toute formule φ et tout $\alpha : V \rightarrow A(M)$, par le théorème de Łoś (théorème 2.9), on a $M^{\mathfrak{U}} \models \varphi(d \circ \alpha)$ si et seulement si $X = \{i : M \models \varphi(\alpha)\} = \in \mathfrak{U}$. Si $M \models \varphi(\alpha)$, on a $X = I \in \mathfrak{U}$ et donc $M^{\mathfrak{U}} \models \varphi(d \circ \alpha)$, sinon, on a $X = \emptyset \notin \mathfrak{U}$ et donc $M^{\mathfrak{U}} \not\models \varphi(d \circ \alpha)$.

On va maintenant considérer une caractérisation alternative des morphismes élémentaires (proposition 2.27). Cette caractérisation d'apparence plus simple est très utile, comme on le verra, dans les arguments abstraits. Cependant, dans la pratique, elle n'aide pas vraiment puisqu'il faut encore considérer toutes les formules. Commençons par introduire la notion de sous-structure.

Définition 2.25. Soit M une structure et soit $E \subseteq A(M)$ non vide.

1. On dit que E est une sous-structure de M , ce qu'on note $E \leq M$ si, pour tout $F \in \mathfrak{F}_n$ et tout $a \in E^n$, $f(a) \in E$. Il existe alors une unique structure (induite par M) sur E qui fait de l'inclusion $E \rightarrow A(M)$ un plongement.
2. Si ce plongement est élémentaire, on dit que E est une sous-structure élémentaire de M , ce qu'on note $E \leq_e M$.

Une sous-structure $E \leq M$ est donc élémentaire si pour toute formule $\varphi(x_1, \dots, x_n)$ et tous $e_1, \dots, e_n \in E$,

$$M \models \varphi(e_1, \dots, e_n) \text{ si et seulement si } E \models \varphi(e_1, \dots, e_n).$$

Remarque 2.26. Un plongement $f : M \rightarrow N$ est élémentaire si et seulement si $f(A(M)) \preceq N$. Comme, de plus, tout plongement est élémentaire sur son image par proposition 2.23, les plongements élémentaires sont exactement les composées d'une inclusion élémentaire et d'un isomorphisme.

Proposition 2.27 (Test de Tarski-Vaught). *Soit M une structure et soit $E \subseteq A(M)$ un ensemble. Si, pour toute formule $\varphi(x, y_1, \dots, y_n)$ et tous $e_1 \dots e_n \in E$ tels que $M \models \exists x \varphi(x, e_1, \dots, e_n)$, il existe $e \in E$ tel que $M \models \varphi(e, e_1, \dots, e_n)$, alors $E \preceq M$.*

Démonstration. Montrons tout d'abord que $E \preceq M$. Soit $F \in \mathfrak{F}_n$ et $e \in E^n$. Comme $M \models \exists x f(e) = x$, par hypothèse, il existe $a \in E$ tel que $M \models f(e) = a$ et donc $f(e) = a \in E$. Notons aussi E la structure induite par M sur l'ensemble E .

Prouvons à présent, par récurrence sur φ que pour tout $\alpha : V \rightarrow E$, $M \models \varphi(\alpha)$ si et seulement si $E \models \varphi(\alpha)$. Comme l'inclusion $E \rightarrow A(M)$ est un plongement, par la remarque 2.19, il reste à vérifier que, le cas où φ est de la forme $\exists x \psi$. On a alors,

$$\begin{aligned} M \models (\exists x \psi)(\alpha) &\Rightarrow \text{il existe } e \in E, M \models \psi(\alpha_{x \mapsto e}) && \text{par hypothèse} \\ &\Leftrightarrow \text{il existe } e \in E, E \models \psi(\alpha_{x \mapsto e}) && \text{par récurrence} \\ &\Leftrightarrow E \models (\exists x \psi)(\alpha). \end{aligned}$$

Ce qui conclut la preuve puisque la réciproque est claire : s'il existe un $e \in E$ tel que $M \models \psi(\alpha_{x \mapsto e})$ alors $M \models (\exists x \psi)(\alpha)$. \square

Petit *a parte* sur la cardinalité. Étant donné deux ensembles X et Y , on dit que le cardinal de X est plus petit que le cardinal de Y s'il existe une injection de X dans Y . On dit que X et Y sont équipotents s'il existe une bijection entre X et Y .

D'après le théorème de Cantor-Bernstein, si le cardinal de X est plus petit que le cardinal de Y qui est lui-même plus petit que le cardinal de X , X et Y sont équipotents. C'est-à-dire que « avoir plus petite cardinalité » est une relation d'ordre sur les classes d'équipotences. Il découle de l'axiome du choix que cet ordre est total ; c'est-à-dire que l'on peut toujours comparer la cardinalité de deux ensembles. Il en découle aussi que la cardinalité de X est plus grande que la cardinalité de Y si et seulement s'il existe une surjection de X sur Y .

Pour tout ensemble X , on note $|X|$ sa classe d'équipotence, qu'on appelle aussi sa cardinalité. Un résultat important que l'on démontrera plus tard est que :

Fait 2.28. *Pour tout ensemble infini X est équipotent à son carré cartésien X^2 .*

On en déduit alors que la cardinalité de d'une union $\bigcup_{i \in I} X_i$, où les X_i sont de même cardinalité, est inférieure au maximum de la cardinalité des X_i et de celle de I .

On peut alors vérifier que la cardinalité de l'ensemble des formules est égale au maximum de la cardinalité de \mathcal{L} (c'est-à-dire la cardinalité de l'union disjointe des ensembles \mathfrak{F}_n et \mathfrak{R}_n) et de la cardinalité de V (que l'on a supposé dénombrable). En effet, le nombre d'arbres finis est dénombrable et à chaque formule on peut associer un arbre fini t (vu comme l'ensemble de ses noeuds) et une fonction de t — qui est un ensemble fini — vers $\mathcal{L} \cup V \cup t$ — qui est un ensemble de cardinalité inférieure au maximum de celles de \mathcal{L} et V .

Théorème 2.29 (Lowenheim-Skolem descendant). *Soit M une structure et soit $E \subseteq A(M)$. Il existe $N \preccurlyeq M$ contenant E de cardinalité inférieure au maximum des cardinalités de \mathcal{L} et E et de la cardinalité dénombrable.*

Démonstration. On construit, par récurrence sur $i \in \mathbb{N}$, un ensemble $E_i \subseteq A(M)$ contenant E et de cardinalité inférieure au maximum de la cardinalité de l'ensemble des formules et de celle de E .

On pose $E_0 = E$ et supposons E_i construit. Pour tout i , toute formule $\varphi(x, y_1, \dots, y_n)$ et $e = (e_i)_{i < n} \in E^n$ tels que $M \models \exists x \varphi(x, e_1, \dots, e_n)$, soit $a_{\varphi, e} \in A(M)$ tel que $M \models \varphi(a, e_1, \dots, e_n)$. L'ensemble E_{i+1} est alors l'union de E_i et de l'ensemble des $a_{\varphi, e}$ tels qu'au-dessus. La cardinalité de E_{i+1} est donc inférieure à celle du produit de l'ensemble des formules et du $\bigcup_{n \geq 0} E_i^n$, qui est inférieure au maximum de celle de E_i et celle de l'ensemble des formules. Elle est donc bien inférieure au maximum de la cardinalité de l'ensemble des formules et de celle de E .

Soit $N = \bigcup_i E_i$ dont la cardinalité est aussi inférieure au maximum de la cardinalité de l'ensemble des formules et de celle de E . Par construction, N vérifie l'hypothèse du test de Tarski-Vaught (proposition 2.27). En effet, soit $\varphi(x, y_1, \dots, y_n)$ une formule et soient $e_1, \dots, e_n \in N$ tels que $M \models \exists y \varphi(y, e_1, \dots, e_n)$. Il existe un entier m tel que $e_i \in E_m$, pour tout $i \leq n$, et il existe donc $e \in E_{m+1} \subseteq N$ tel que $M \models \varphi(e, e_1, \dots, e_n)$. Il en découle que $N \preccurlyeq M$. \square

Remarque 2.30. 1. D'après le théorème de Lowenheim-Skolem descendant (théorème 2.29), il existe une sous-structure élémentaire dénombrable de l'anneau ordonné \mathbb{R} , qui ne peut donc pas être complète. La théorie de l'anneau ordonné \mathbb{R} n'implique donc pas la complétude.
2. De même, il existe une sous-structure élémentaire dénombrable de l'anneau \mathbb{C} . Sa théorie n'implique donc pas non plus la complétude.

Concluons cette section par la définition des sous-ensembles définissables d'une structure qui sont (plus que les structures ou leurs théories) l'objet principal d'étude de la théorie des modèles moderne.

Définition 2.31. Soit M une structure et $E \subseteq A(M)$. Un sous-ensemble $X \subseteq A(M)^n$ est dit définissable sur E s'il existe une formule $\varphi(x_1, \dots, x_n, y_1, \dots, y_m)$, et $a \in E^m$ tels que

$$X = \{b \in A(M)^n : M \models \varphi(b_1, \dots, b_n, a_1, \dots, a_m)\} = \varphi(M, a).$$

Proposition 2.32. Soit $f : M \rightarrow N$ un morphisme élémentaire. Soit $\varphi(x_1, \dots, x_n, y_1, \dots, y_m)$ une formule et soient $a_1, \dots, a_m \in A(M)$. Le sous-ensemble définissable $\varphi(N, f(a))$ est l'unique sous-ensemble $Y \subseteq A(N)^n$ définissable sur $f(A(M))$ tel que

$$f^{-1}(Y) = \varphi(M, a),$$

où on étend f à $A(M)^n$ coordonnée par coordonnée.

Démonstration. Prouvons tout d'abord que $f^{-1}(\varphi(N, f(a))) = \varphi(M, a)$. Pour tous $b_1, \dots, b_n \in A(M)$, $f(b) \in \varphi(N, f(a))$ si et seulement si $N \models \varphi(f(b), f(a))$, c'est-à-dire que, puisque f est élémentaire, $M \models \varphi(b, a)$, i.e. $b \in \varphi(M, a)$.

Soit maintenant Y définissable sur $f(A(M))$ tel que $f^{-1}(Y) = \varphi(M, a)$. Par définition, il existe $\psi(x_1, \dots, x_n, z_1, \dots, z_r)$ et $c_1, \dots, c_r \in A(M)$ tel que $Y = \psi(N, f(c))$. On a alors $\psi(M, c) = f^{-1}(Y) = \varphi(M, a)$, c'est-à-dire $M \models \forall x \psi(x, c) \leftrightarrow \varphi(x, a)$. Comme f est élémentaire, il s'ensuit que $N \models \forall x \psi(x, f(c)) \leftrightarrow \varphi(x, f(a))$, et donc $Y = \psi(N, f(c)) = \varphi(N, f(a))$. \square

Remarque 2.33. Un sous-ensemble définissable de $A(M)^n$ s'étend donc naturellement à toutes les extensions élémentaires de M . Plus précisément, à la formule $\varphi(x, y)$ et a , on associe un «foncteur des points» qui à tout morphisme élémentaire $f : M \rightarrow N$ associe le sous-ensemble définissable $\varphi(N, f(a))$.

Ce foncteur est entièrement déterminé par n'importe laquelle de ses images et il détermine $\varphi(x, a)$ à équivalence près.

2.4 Diagrammes

On rappelle qu'on a fixé un langage \mathcal{L} et un ensemble de variables V infini.

Définition 2.34. Soit M une \mathcal{L} -structure. On note $\mathcal{L}(M)$ le langage obtenu en rajoutant à \mathcal{L} une nouvelle constante c_a (c'est-à-dire une fonction d'arité zéro) pour chaque élément $a \in A(M)$. On munit M de sa $\mathcal{L}(M)$ -structure naturelle obtenue en interprétant c_a par a .

- Le diagramme élémentaire de M , noté $\mathcal{D}^{\text{el}}(M)$ est la théorie de la $\mathcal{L}(M)$ -structure M . C'est-à-dire,

$$\mathcal{D}^{\text{el}}(M) = \{\varphi(c_{a_1}, \dots, c_{a_n}) : M \models \varphi(a_1, \dots, a_n)\}.$$

- Le diagramme sans quantificateurs de M , noté $\mathcal{D}^{\text{sq}}(M)$ est la théorie

$$\mathcal{D}^{\text{sq}}(M) = \{\varphi(c_{a_1}, \dots, c_{a_n}) : \varphi \text{ sans quantificateurs et } M \models \varphi(a_1, \dots, a_n)\}.$$

Ces diagrammes caractérisent l'existence d'un morphisme élémentaire (respectivement d'un plongement) :

Proposition 2.35. Soit N une \mathcal{L} -structure.

1. Il existe un plongement $f : M \rightarrow N$ si et seulement s'il existe une $\mathcal{L}(M)$ -structure N_M sur $A(N)$ qui étend N et telle que $N_M \models \mathcal{D}^{\text{sq}}(M)$.
2. Il existe un morphisme élémentaire $f : M \rightarrow N$ si et seulement s'il existe une $\mathcal{L}(M)$ -structure N_M sur $A(N)$ qui étend N et telle que $N_M \models \mathcal{D}^{\text{el}}(M)$.

Démonstration. Supposons tout d'abord qu'il existe une $\mathcal{L}(M)$ -structure N_M sur $A(N)$ qui étend N et telle que $N_M \models \mathcal{D}^{\text{sq}}(M)$. On définit alors, pour tout $a \in A(M)$, $f(a) = c_a^{N_M} \in A(N)$. On a alors, pour toute \mathcal{L} -formule $\varphi(x_1, \dots, x_n)$ sans quantificateurs,

$$\begin{aligned} M \models \varphi(a_1, \dots, a_n) &\Leftrightarrow \varphi(c_{a_1}, \dots, c_{a_n}) \in \mathcal{D}^{\text{sq}}(M) \\ &\Rightarrow N_M \models \varphi(c_{a_1}, \dots, c_{a_n}) \\ &\Leftrightarrow N \models \varphi(f(a_1), \dots, f(a_n)). \end{aligned}$$

On conclut alors que f est un plongement par la remarque 2.20. Si, de plus $N_M \models \mathcal{D}^{\text{el}}(M)$, alors en considérant une \mathcal{L} -formule φ quelconque, on montre comme ci-dessus que f est élémentaire.

2 Logique du premier ordre

Réciproquement, soit $f : M \rightarrow N$ un plongement. On enrichit N en une $\mathfrak{L}(M)$ -structure N_M en posant $c_a^{N_M} = f(a)$. Pour toute formule $\varphi(c_{a_1}, \dots, c_{a_n}) \in \mathcal{D}^{\text{sq}}(M)$, par définition $M \models \varphi(a_1, \dots, a_n)$ et, comme φ est sans quantificateurs, $N \models \varphi(f(a_1), \dots, f(a_n))$. Il s'ensuit que $N_M \models \varphi(c_{a_1}, \dots, c_{a_n})$ et donc $N_M \models \mathcal{D}^{\text{sq}}(M)$.

Si le plongement f est élémentaire, on déduit de même que $N_M \models \mathcal{D}^{\text{el}}(M)$. \square

Théorème 2.36 (Lowenheim-Skolem ascendant). *Soit M une structure infinie et X un ensemble infini de cardinalité plus grande que celles de \mathfrak{L} et M . Alors il existe un plongement élémentaire $f : M \rightarrow N$ tel que N est équipotent à X .*

Ici, la cardinalité d'une structure M fait référence à celle de $A(M)$.

Démonstration. Soit \mathfrak{L}' le langage obtenu en rajoutant à $\mathfrak{L}(M)$ une nouvelle constante d_x pour tout élément $x \in X$. La \mathfrak{L}' -théorie $\mathcal{D}^{\text{el}}(M) \cup \{c_x \neq c_y : x \neq y \in X\}$ est finiment consistante. En effet, pour toute partie finie $X_0 \subseteq X$, on peut construire une \mathfrak{L}' -structure M' qui étend M et qui est un modèle de $\mathcal{D}^{\text{el}}(M) \cup \{c_x \neq c_y : x \neq y \in X_0\}$ en choisissant une injection $X_0 \rightarrow A(M)$ et en posant $d_x^{M'} = f(x)$ pour tout $x \in X_0$ — en prenant $d_x^{M'}$ quelconque sinon.

Par compacité de la logique de premier ordre (théorème 2.11), il existe une \mathfrak{L}' -structure \widehat{N}' qui est un modèle de $\mathcal{D}^{\text{el}}(M) \cup \{c_x \neq c_y : x \neq y \in X\}$. Soit \widehat{N} la \mathfrak{L} -structure sous-jacente. D'après la proposition 2.35, il existe un morphisme élémentaire $f : M \rightarrow \widehat{N}$.

Soit $g : X \rightarrow A(\widehat{N})$ la fonction telle que $g(x) = d_x^{\widehat{N}'}$. Elle est injective par construction. Par le théorème de Lowenheim-Skolem descendant (théorème 2.29), il existe une sous-structure élémentaire $N \preceq \widehat{N}$, contenant $f(A(M))$ et $g(X)$, de cardinalité inférieure à celle de X . Les ensembles $A(N)$ et X sont alors équipotents.

Enfin, pour toute \mathfrak{L} -formule φ et toute $\alpha : V \rightarrow A(M)$, $M \models \varphi(\alpha)$ si et seulement si $\widehat{N} \models \varphi(f \circ \alpha)$, ce qui est équivalent, puisque $f \circ \alpha : V \rightarrow A(N)$, à $N \models \varphi(f \circ \alpha)$. Ceci montre que $f : M \rightarrow N$ est élémentaire. \square

Corollaire 2.37. *Soit T une théorie qui admet un modèle infini. Elle admet un modèle de toute cardinalité infinie plus grande que celle de \mathfrak{L} .*

Démonstration. Soit $M \models T$ infini. Alors par le théorème 2.29 il existe une sous-structure élémentaire N de M , qui est donc aussi un modèle de T de cardinalité infinie inférieure à celle de \mathfrak{L} . Par le théorème 2.36, N se plonge élémentairement dans des structures, qui sont donc aussi des modèles de T , de toute cardinalité infinie plus grande que celle de \mathfrak{L} . \square

Exemple 2.38. Soit K un corps. On considère le langage $\mathfrak{L}_{K\text{-ev}}$ qui contient une opération binaire $+$, une constante 0 et, pour tous $a \in K$, une fonction unaire λ_a (interprétée, dans les K -espaces vectoriels par la multiplication scalaire par a). Soient V et W deux K -espaces vectoriels infinis et $f : V \rightarrow W$ une application K -linéaire injective — i.e. un $\mathfrak{L}_{K\text{-ev}}$ -plongement.

Par le théorème de Lowenheim-Skolem ascendant (théorème 2.36), il existe des espaces vectoriels V^* et W^* de même cardinalité infinie strictement plus grande que celles de K et V et des morphismes élémentaires $g : V \rightarrow V^*$ et $h : W \rightarrow W^*$. Soit V_0^* un supplémentaire de $g(V)$ dans V^* et W_0^* un supplémentaire de $h(f(V))$ dans W^* . Le cardinal d'une base de V_0^* est alors égal au cardinal de V^* qui est donc égal au cardinal d'une base de W_0^* et ces deux espaces vectoriels

2 Logique du premier ordre

sont donc isomorphes. On en déduit un isomorphisme $l : V^* = g(V) \oplus V_0^* \rightarrow h(f(V)) \oplus W_0^*$ tel que le diagramme

$$\begin{array}{ccc} V^* & \xrightarrow{l} & W^* \\ g \uparrow & & \uparrow h \\ V & \xrightarrow{f} & W \end{array}$$

commute. Il s'ensuit que f est élémentaire. En particulier, V et W sont élémentairement équivalents et donc la théorie des K -espaces vectoriels infinis est complète.

En prenant $K = \mathbb{Q}$, on en déduit que les inclusions $\mathbb{Q} \subseteq \mathbb{R} \subseteq \mathbb{C}$ sont élémentaires, en tant que \mathbb{Q} -espaces vectoriels, mais donc aussi en tant que groupes additifs.

Concluons cette section par un résultat qui relie l'équivalence élémentaire à des morphismes élémentaires.

Proposition 2.39 (Plongement joint de Robinson). *Soient M_1 et M_2 des structures. Elles sont élémentairement équivalentes si et seulement si il existe une structure N et des plongements élémentaires $f_1 : M_1 \rightarrow N$ et $f_2 : M_2 \rightarrow N$.*

Démonstration. Si de tels plongements existent, on a bien $M_1 \equiv N \equiv M_2$, il reste donc à démontrer la réciproque. Supposons que $M_1 \equiv M_2$, d'après la proposition 2.35, il suffit de démontrer que la théorie $\mathcal{D}^{\text{el}}(M_1) \cup \mathcal{D}^{\text{el}}(M_2)$ est consistante — ici, et c'est très important, on considère que les constantes rajoutées dans $\mathcal{L}(M_1)$ et $\mathcal{L}(M_2)$ sont distinctes.

Si ce n'est pas le cas, d'après le théorème de compacité (théorème 2.11), il existe des $\mathcal{L}(M_1)$ -formules $\varphi_i \in \mathcal{D}^{\text{el}}(M_1)$, pour $i \leq n$, et des $\mathcal{L}(M_2)$ -formules $\psi_j \in \mathcal{D}^{\text{el}}(M_2)$, pour $j \leq m$, telles que $\{\varphi_i : i \leq n\} \cup \{\psi_j : j \leq m\}$ est inconsistante. Soit φ une $\mathcal{L}(M_1)$ -formule, soit $\psi(x_1, \dots, x_r)$ une \mathcal{L} -formule et soient $a_1, \dots, a_r \in A(M_2)$ tels que $\varphi = \bigwedge_{i \leq n} \varphi_i$ et $\psi(c_{a_1}, \dots, c_{a_r}) = \bigwedge_{j \leq m} \psi_j \in \mathcal{D}^{\text{el}}(M_2)$. On a alors $\varphi \models \neg \psi(c_{a_1}, \dots, c_{a_r})$. Comme les constantes c_a , pour $a \in M_2$, n'apparaissent pas dans φ (qui est une $\mathcal{L}(M_1)$ -formule), il en découle que

$$\varphi \models \forall x_1 \dots \forall x_r \neg \psi.$$

En effet, Pour toute $\mathcal{L}(M_1)$ -structure N et toute $\alpha : V \rightarrow A(N)$ telle que $N \models \varphi(\alpha)$, quitte à interpréter c_{a_i} comme $\alpha(x_i)$, on obtient une $\mathcal{L}(M_1) \cup \mathcal{L}(M_2)$ -structure qui vérifie donc $\neg \psi(c_{a_1}, \dots, c_{a_r})$, c'est-à-dire $N \models \neg \psi(\alpha)$.

Comme $M_1 \equiv \varphi$, il en découle que $M_1 \models \forall x_1 \dots \forall x_r \neg \psi$, qui est une \mathcal{L} -formule close. Comme $M_2 \equiv M_1$ en tant que \mathcal{L} -structure, on a donc aussi $M_2 \models \forall x_1 \dots \forall x_r \neg \psi$ et donc $M_2 \models \neg \psi(a_1, \dots, a_n)$, ce qui contredit que $\psi(c_{a_1}, \dots, c_{a_r}) \in \mathcal{D}^{\text{el}}(M_2)$. On a donc montré que $\mathcal{D}^{\text{el}}(M_1) \cup \mathcal{D}^{\text{el}}(M_2)$ est consistante, ce qui conclut la preuve, par proposition 2.35. \square

Remarque 2.40. Un théorème (beaucoup plus tardif) de Keisler et Shelah donne une forme plus « concrète » à N : il existe un ultrafiltre \mathcal{U} (qui ne dépend que la cardinalité de \mathcal{L}) tel que $M_1 \equiv M_2$ si et seulement si $M_1^{\mathcal{U}} \simeq M_2^{\mathcal{U}}$ — on rappelle (remarque 2.24) que le plongement diagonal $M_i \rightarrow M_i^{\mathcal{U}}$ est élémentaire.

2.5 Élimination des quantificateurs

Comme mentionné précédemment, prouver qu'un morphisme est élémentaire est souvent difficile. Une solution radicale à ce problème est de se restreindre aux théories telles que les plongements entre modèles sont toujours élémentaires (on parle alors de théorie modèle complète). Ces théories sont moins rares qu'on ne

Ici, on étudiera une propriété encore plus forte, l'élimination des quantificateurs. On rappelle qu'on a fixé un langage \mathcal{L} et un ensemble de variables V infini.

Définition 2.41. Soit T une théorie. Elle élimine les quantificateurs si pour toute formule $\varphi(x_1, \dots, x_n)$, il existe une formule sans quantificateurs $\psi(x_1, \dots, x_n)$ telle que

$$T \models \forall x_1 \dots \forall x_n \varphi \leftrightarrow \psi.$$

Remarque 2.42. Supposons que T élimine les quantificateurs.

- Tout plongement $f : M \rightarrow N$ entre modèles de T est élémentaire. Soit $\varphi(x_1, \dots, x_n)$ une formule et soient $a_1, \dots, a_n \in A(M)$. Par élimination des quantificateurs, il existe une formule $\psi(x_1, \dots, x_n)$ sans quantificateurs telle que $T \models \forall x_1, \dots, x_n \varphi \leftrightarrow \psi$. On a donc

$$\begin{aligned} M \models \varphi(a_1, \dots, a_n) &\Leftrightarrow M \models \psi(a_1, \dots, a_n) \\ &\Leftrightarrow N \models \psi(f(a_1), \dots, f(a_n)) \\ &\Leftrightarrow N \models \varphi(f(a_1), \dots, f(a_n)). \end{aligned}$$

- Si le langage \mathcal{L} ne contient pas de constante, la théorie T est complète. En effet, toute formule close φ est équivalente à une formule close sans quantificateurs qui est donc, comme \mathcal{L} ne contient pas de constantes, une combinaison booléenne de \perp . Une telle formule est équivalente, soit à \top , en quel cas $T \models \varphi$, soit à \perp , en quel cas $T \models \neg\varphi$.

Proposition 2.43. Soit T une théorie et soit $\varphi(x_1, \dots, x_n)$ une formule. Sont équivalents :

1. Il existe une formule $\psi(x_1, \dots, x_n)$ sans quantificateurs telle que

$$T \models \forall x_1 \dots \forall x_n \varphi \leftrightarrow \psi;$$

2. Pour tout $M, N \models T$, tous $a_1, \dots, a_n \in A(M)$ et tous $b_1, \dots, b_n \in A(N)$, si pour toute formule sans quantificateurs $\psi(x_1, \dots, x_n)$,

$$M \models \psi(a_1, \dots, a_n) \text{ implique } N \models \psi(b_1, \dots, b_n)$$

alors

$$M \models \varphi(a_1, \dots, a_n) \text{ implique } N \models \varphi(b_1, \dots, b_n).$$

Au vu de la condition 2, il est naturel d'introduire la définition suivante :

Définition 2.44. Soit M, N des structures, soit $E \subseteq A(M)$ (potentiellement vide). Une fonction $f : E \rightarrow A(N)$ est un plongement de E dans N — on parle aussi de plongement partiel de M dans N de domaine E — si pour toute formule sans quantificateurs $\psi(x_1, \dots, x_n)$ et tous $e_1, \dots, e_n \in E$, on a

$$M \models \psi(e_1, \dots, e_n) \text{ si et seulement si } N \models \psi(f(e_1), \dots, f(e_n)).$$

Il suffit, de nouveau de vérifier l'implication.

Remarque 2.45. La condition 2 de la proposition 2.43 se réécrit alors :

2'. Pour tout $M, N \models T$, tout $E \subseteq A(M)$, tout plongement $f : E \rightarrow N$ et tous $e_1, \dots, e_n \in E$,

$$M \models \varphi(e_1, \dots, e_n) \text{ implique } N \models \varphi(f(e_1), \dots, f(e_n)).$$

Preuve de la proposition 2.43. Si φ est équivalente (dans T) à une formule sans quantificateurs, alors la condition 2 est trivialement vérifiée. Réciproquement, supposons la condition 2. Soit $M \models T$ et soit $a \in A(M)^n$. On définit $\Psi_a = \{\psi \text{ sans quantificateurs} : M \models \psi(a)\}$. La condition 2 exprime exactement que

$$T \cup \Psi_a \models \varphi.$$

Par compacité (théorème 2.11), il existe $\psi_1, \dots, \psi_m \in \Psi_a$ tel que $T \cup \{\psi_i : i \leq m\} \models \varphi(a)$, c'est-à-dire, en notant $\theta_a = \bigwedge_i \psi_i$, $T \models \theta_a \rightarrow \varphi$.

L'ensemble $T \cup \{\varphi\} \cup \{-\theta_a : \text{il existe } M \models T \text{ et } a \in A(M)^n \text{ tels que } M \models \varphi(a)\}$ est inconsistant. En effet, si $M \models T$ et $a \in A(M)^n$ est tel que $M \models \varphi(a)$, alors, par construction, $M \models \theta_a(a)$. Par compacité (théorème 2.11), il existe des a_j , pour $j \leq r$, tels que $T \cup \{\varphi\} \cup \{\theta_{a_j} : j \leq r\}$ est inconstante. C'est-à-dire, en notant $\theta = \bigvee_j \theta_{a_j}$, $T \models \varphi \rightarrow \theta$. Comme, pour tout j , $T \models \theta_a \rightarrow \varphi$, il en découle que $T \models \varphi \leftrightarrow \theta$, et donc $T \models \forall x_1 \dots \forall x_n \varphi \leftrightarrow \theta$, où θ est bien sans quantificateurs. \square

Remarque 2.46. • La preuve ci-dessus est la traduction d'une preuve purement topologique. Soit $\mathcal{S}_x(T)$ l'espace de Stone des formules à variables dans le uplet x à équivalence dans T près et soit $\mathcal{S}_x^{\text{sq}}(T)$ l'espace de Stone de la sous-algèbre des formules sans quantificateurs. L'application naturelle $r : \mathcal{S}_x(T) \rightarrow \mathcal{S}_x^{\text{sq}}(T)$ est continue surjective entre espaces compacts. La condition 2 exprime exactement que $r^{-1}(r([\varphi])) = [\varphi]$. L'ensemble $r([\varphi])$ est donc un ouvert fermé de $\mathcal{S}_x^{\text{sq}}(T)$ qui est donc de la forme $[\psi]$ pour une certaine formule $\psi(x)$ sans quantificateurs.

- La proposition 2.43 est un cas particulier d'un résultat plus général où on remplace « sans quantificateurs » par « appartenant à un ensemble de formules Δ » où Δ est clos par \wedge et \vee (à équivalence dans T près).

Nous allons maintenant montrer notre principal outil pour prouver qu'une théorie élimine les quantificateurs.

Théorème 2.47. Soit T une théorie. Sont équivalents :

1. La théorie T élimine les quantificateurs;
2. Pour tous $M, N \models T$, tout $E \subseteq A(M)$, tout plongement $f : E \rightarrow N$, toute formule $\varphi(y, x_1, \dots, x_n)$ sans quantificateurs, tous $e_1, \dots, e_n \in E$ et tout $a \in A(M)$ tel que $M \models \varphi(a, e_1, \dots, e_n)$, il existe $b \in A(N)$ tel que $N \models \varphi(b, f(e_1), \dots, f(e_n))$;
3. Pour tous $M, N \models T$, tout $E \subseteq A(M)$ et tout plongement $f : E \rightarrow N$ et tout $a \in A(M)$, il existe une structure N^* , un morphisme élémentaire $h : N \rightarrow N^*$ et un plongement $g :$

2 Logique du premier ordre

$E \cup \{a\} \rightarrow N^*$ tels que $g|_E = h \circ f$, c'est-à-dire que le diagramme

$$\begin{array}{ccc} E \cup \{a\} & \xrightarrow{g} & N^* \\ \downarrow & & \uparrow h \\ E & \xrightarrow{f} & N \end{array}$$

commute;

Dans les conditions 2 et 3, E peut être vide (et c'est très important pour que l'équivalence soit vérifiée).

Démonstration. Prouvons les implications suivantes $1 \Rightarrow 2 \Rightarrow 3 \Rightarrow 2 \Rightarrow 1$.

1 \Rightarrow 2 Supposons que T élimine les quantificateurs. Soient $M, N, E, f, e_1, \dots, e_n$ et a tels que dans la condition 3. Par élimination des quantificateurs, il existe une formule sans quantificateurs $\psi(x_1, \dots, x_n)$ telle que $T \models \forall x_1, \dots, x_n \exists y \varphi \leftrightarrow \psi$. On a alors $M \models \psi(e_1, \dots, e_n)$ et donc $N \models \psi(f(e_1), \dots, f(e_n))$, dont il découle, comme $N \models T$, que $N \models \exists y \varphi(y, e_1, \dots, e_n)$.

2 \Rightarrow 3 Soient M, N, E, f et a tels que dans la condition 3. Il découle de la condition 2 que l'ensemble de formules $\mathcal{D}^{\text{el}}(N) \cup \{\varphi(x, c_{f(e_1)}, \dots, c_{f(e_n)}) : M \models \varphi(a, e_1, \dots, e_n)\}$ est finiment consistant. En effet, Pour tous $\varphi_i(x, c_{f(e_1)}, \dots, c_{f(e_n)})$, pour $i \leq n$, tels que $M \models \varphi_i(a, e_1, \dots, e_n)$, on a $N \models \exists y \wedge_i \varphi_i(a, f(e_1), \dots, f(e_n))$ et donc la formule $\wedge_i \varphi_i(a, f(e_1), \dots, f(e_n))$ est satisfaite dans $N \models \mathcal{D}^{\text{el}}(N)$.

Par compacité (théorème 2.11), il existe $N^* \models \mathcal{D}^{\text{el}}(N)$ — et donc, d'après la proposition 2.35, un morphisme élémentaire $h : N \rightarrow N^*$ — et $b \in A(N^*)$ tel que pour toute formule $\varphi(y, x_1, \dots, x_n)$ sans quantificateurs et tous $e_1, \dots, e_n \in E$, si $M \models \varphi(a, e_1, \dots, e_n)$ alors $N^* \models \varphi(b, h(f(e_1)), \dots, h(f(e_n)))$. C'est-à-dire que $g : E \cup \{a\} \rightarrow A(N^*)$ qui étend $h \circ f$ sur E et telle que $g(a) = b$ est un plongement.

3 \Rightarrow 2 Soient $M, N, E, f, \varphi, e_1, \dots, e_n$ et a tels que dans la condition 2. D'après la condition 3, il existe un morphisme élémentaire $h : N \rightarrow N^*$ et un plongement $g : E \cup \{a\} \rightarrow N^*$ tel que $g|_E = h \circ f$. On a alors $N^* \models \varphi(g(a), g(e_1), \dots, g(e_n))$ et donc $N^* \models \exists y \varphi(y, h(f(e_1)), \dots, h(f(e_n)))$, d'où $N \models \exists y \varphi(y, f(e_1), \dots, f(e_n))$.

2 \Rightarrow 1 D'après la proposition 2.43, la condition 2 implique que, pour toute formule sans quantificateurs $\varphi(y, x_1, \dots, x_n)$, la formule $\exists y \varphi$ est équivalente à une formule sans quantificateurs $\psi(x_1, \dots, x_n)$. On montre alors que toute formule $\varphi(x_1, \dots, x_n)$ est équivalente à une formule sans quantificateurs $\psi(x_1, \dots, x_n)$ dans T . Si φ est atomique ou de la forme $\psi \rightarrow \theta$, on conclut immédiatement (par récurrence dans le dernier cas). Il reste donc à considérer le cas où φ est de la forme $\exists y \psi$. Par récurrence, $\psi(y, x_1, \dots, x_n)$ est équivalente dans T à une formule sans quantificateurs $\theta(y, x_1, \dots, x_n)$. La formule φ est donc équivalente à $\exists y \theta$ qui est équivalente à une formule sans quantificateurs. \square

Remarque 2.48. Il existe de nombreuses autres énoncés équivalents à l'élimination des quantificateurs. Si M est une structure et $E \subseteq A(M)$, on note $\mathcal{L}(E)$ le langage obtenu en rajoutant à \mathcal{L} une nouvelle constante c_e pour tout élément de E . On note $\mathcal{D}_M^{\text{sq}}(E)$ la théorie de la $\mathcal{L}(E)$ -structure naturelle de M .

2 Logique du premier ordre

- Dans les conditions 2 et 3, on peut supposer que E est fini. En effet, dans la condition 2, il suffit de considérer $E = \{e_1, \dots, e_n\}$, et la condition 3 avec E fini est un cas particulier de 3 qui suffit donc à prouver 2.
- Comme on l'a vu dans la preuve, T élimine les quantificateurs si et seulement si Pour toute formule sans quantificateurs $\varphi(y, x_1, \dots, x_n)$, il existe une formule sans quantificateurs $\psi(x_1, \dots, x_n)$ telle que

$$T \models \forall x_1 \dots \forall x_n (\exists y \varphi) \leftrightarrow \psi.$$

- Si T élimine les quantificateurs, alors, pour tout $M \models T$ et tout $E \subseteq A(M)$, on vérifie que la $\mathfrak{L}(E)$ -théorie $T \cup \mathcal{D}_M^{\text{sq}}(E)$ est complète. Par le théorème de plongement joint de Robinson (proposition 2.39), on déduit alors que dans la condition 3, on peut même trouver un tel g défini sur M — ce g est même élémentaire, mais ce n'est pas nécessaire pour en déduire la condition 3 et donc l'élimination des quantificateurs.

Exemple 2.49. On reprend les notations de l'exemple 2.38. Soit V et W des espaces vectoriels et soit $E \subseteq V$. Tout plongement $f : E \rightarrow W$ induit une (unique) application K -linéaire injective $U \rightarrow W$. Soient V^* et W^* des extensions élémentaires de V et W respectivement de même grande cardinalité. On peut alors construire (exactement comme dans la exemple 2.38) un isomorphisme $V^* \rightarrow W^*$ qui étend f . On a donc montré que la condition 3 du théorème 2.47 est vérifiée pour la théorie des K -espaces vectoriels infinis. Cette théorie élimine donc les quantificateurs.

Exemple 2.50. On considère le langage des ordres $\mathfrak{L}_{\text{ord}}$ dont le seul symbole est un symbole relationnel binaire $<$. La théorie des ordres totaux denses sans extrémité est la théorie constituée des énoncés suivants :

$$\begin{array}{ll} \forall x \forall y \forall z (x < y \wedge y < z) \rightarrow x < z & \text{(transitif)} \\ \forall x \neg x < x & \text{(anti-réflexif)} \\ \forall x \forall y x < y \vee x = y \vee y < x & \text{(total)} \\ \forall x \forall y x < y \rightarrow (\exists z x < z \wedge z < y) & \text{(dense)} \\ \forall x \exists y \exists z x < y \wedge z < x & \text{(sans extrémités)} \end{array}$$

Par exemple $(\mathbb{Q}, <)$ et $(\mathbb{R}, <)$ sont des modèles de cette théorie.

La théorie des ordres denses sans extrémités élimine les quantificateurs. On va montrer la condition 2 du théorème 2.47. Soient M et N des modèles de cette théorie, soit $E \subseteq A(M)$ fini, soit $f : E \rightarrow A(N)$ croissante, soit $a \in A(M)$ et soit $\varphi(x)$ une $\mathfrak{L}(E)$ -formule sans quantificateurs telle que $M \models \varphi(a)$. On munit N de la $\mathfrak{L}(E)$ -structure obtenue en interprétant c_e par $f(e)$ pour tout $e \in E$.

Si $a \in E$, alors $\models \varphi(f(a))$. On peut donc supposer $a \notin E$. Soit $g = \max\{e \in E : a \leq e\}$ (on pose $g = -\infty$ si cet ensemble est vide) et soit $d = \min\{e \in E : a \leq e\}$ (on pose $d = +\infty$ si cet ensemble est vide). La formule $c_g < x < c_d$ — avec les conventions évidentes si $g = -\infty$ ou $d = +\infty$ — implique (dans $T \cup \mathcal{D}^{\text{sq}}(E)$) toutes les $\mathfrak{L}(E)$ -formules atomiques et négations

2 Logique du premier ordre

de $\mathcal{L}(E)$ -formules atomiques $\theta(x)$ qui sont vérifiés par a ¹⁰, elle implique donc toute $\mathcal{L}(E)$ -formule sans quantificateurs $\theta(x)$ qui vérifié par a . En particulier, on a

$$T \cup \mathcal{D}_M^{\text{sq}}(E) \models (c_g < x < c_d) \rightarrow \varphi(x).$$

Tout $b \in A(N)$ tel que $f(g) < b < f(d)$ — qui existe puisque l'ordre est dense sans extrémités — vérifie alors $\varphi(x)$. Ce qui conclut la preuve de la condition 2.

On en déduit, par exemple, que l'inclusion $\mathbb{Q} \subseteq \mathbb{R}$ est élémentaire et que, puisque le langage \mathcal{L}_{ord} ne contient pas de constante, la théorie des ordres dense sans extrémités est complète — cf. remarque 2.42.

2.6 Corps algébriquement clos

On travaille dans cette section dans le langage \mathcal{L}_{ann} des anneaux qui contient deux fonctions binaires $+$ et \cdot , une fonction unaire $-$ et deux constantes 0 et 1 . On considère la théorie CAC des corps algébriquement clos qui contient la théorie des corps, et pour tout entier $n \geq 0$, la formule

$$\forall x_0 \dots \forall x_n \exists y y^{n+1} + \sum_{i \leq n} x_i y^i = 0.$$

Théorème 2.51 (Tarski). *La théorie des corps algébriquement clos élimine les quantificateurs.*

Démonstration. Montrons la condition 3 du théorème 2.47. Soient M et N des corps algébriquement clos, soit $E \subseteq A(M)$, soit $f : E \rightarrow N$ un plongement et soit $a \in A(M)$. Soit $E_0 \leq M$ le corps engendré par E . Le plongement f s'étend uniquement à E_0 en posant

$$f(P(e_1, \dots, e_n)/Q(e_1, \dots, e_n)) = P(f(e_1), \dots, f(e_n))/Q(f(e_1), \dots, f(e_n)),$$

où $P, Q \in \mathbb{Z}[x_1, \dots, x_n]$. Ce morphisme est bien défini puisque $P_1(e)/Q_1(e) = P_2(e)/Q_2(e)$ (où $e \in E^n$) si et seulement si $P_1(e)Q_2(e) = P_2(e)Q_1(e)$ qui est une formule sans quantificateurs et donc préservée par f . On peut donc supposer que $E = E_0 \leq M$ est un sous-corps.

Supposons qu'il existe un polynôme unitaire $P \in E[x]$ tel que $P(a) = 0$, que l'on peut supposer de degré minimal. Alors pour tout $Q \in E[x]$, $Q(a) = 0$ si et seulement si P divise Q . En effet, par division euclidienne $Q = SP + R$ où $\deg(R) < \deg(P)$. Comme $0 = Q(a) = S(a)P(a) + R(a) = R(a)$, par minimalité du degré de P , $R = 0$ et donc $Q = SP$. Soit $b \in A(N)$ une racine $f(P) \in f(E)[x]$. On a alors $f(Q)(b) = 0$ si et seulement si $f(P)$ divise $f(Q)$, si et seulement si P divise Q , si et seulement si $P(a) = 0$. Le morphisme d'anneau $E[a] \rightarrow N$ défini par $Q(a) \mapsto f(Q)(b)$ est donc bien défini et il étend f .

Supposons maintenant que pour tout polynôme non nul $P \in E[x]$, $P(a) \neq 0$. L'ensemble de formules $\mathcal{D}^{\text{el}}(N) \cup \{P(x) \neq 0 : P \in f(E)[x] \text{ non nul}\}$ est finiment consistant puisque tout polynôme non nul à un nombre fini de racines et le corps N est infini puisque algébriquement clos. Il existe donc $h : N \rightarrow N^*$ élémentaire et $b \in N^*$ tel que $P(b) \neq 0$ pour tout $P \in f(E)[x]$. Le morphisme d'anneau $E[a] \rightarrow N$ défini par $P(a) \mapsto f(P)(b)$ est alors bien défini et il étend f . Ceci conclut la preuve de la condition 3 et donc de l'élimination des quantificateurs. \square

¹⁰Un dessin aide!

Corollaire 2.52 (Chevalley). *Tout ensemble définissable dans un corps algébriquement clos est combinaison booléenne d'ensembles de zéro d'équations polynomiales (en plusieurs variables) — on parle d'ensembles constructibles.*

En particulier, si K est un corps algébriquement clos, si $X \subseteq K^n$ est constructible et si $f : K^n \rightarrow K^m$ est polynomiale, alors $f(X)$ est constructible.

Corollaire 2.53. *Les complétions de la théorie des corps algébriquement clos sont exactement les théories CAC_p des corps algébriquement clos de caractéristique p , pour p premier ou nul.*

Démonstration. À équivalence près, les seuls énoncés sans quantificateurs dans CAC sont des combinaisons booléennes de formules de la forme $n = 0$ où $n \in \mathbb{Z}$. Si $M \models \text{CAC}_0$, toutes ces formules sont équivalentes à \perp si n est non nul. Si $M \models \text{CAC}_p$, pour $p > 0$, cette formule est équivalente à \top si p divise n et équivalente à \perp sinon. Dans les deux cas, tous les énoncés sans quantificateurs sont équivalents à des combinaisons booléennes de \perp (indépendamment du modèle de CAC_p choisi), c'est-à-dire à \perp ou \top . Comme tous les énoncés sont équivalents à des énoncés sans quantificateurs (théorème 2.51), ces théories sont complètes. \square

Remarque 2.54. Soit $K \models \text{CAC}$. Soit $x = (x_i)_{i \leq n}$. On note $\mathcal{S}_x(K)$ l'espace de Stone de l'algèbre de Boole des $\mathcal{L}_{\text{ann}}(K)$ -formules $\varphi(x)$. On a alors une bijection continue

$$\begin{aligned} \mathcal{S}_x(K) &\rightarrow \{\text{idéaux premier } \mathfrak{p} \subseteq K[x]\} \\ p &\mapsto \{P \in K[x] : p \models P = 0\} \end{aligned}$$

où l'ensemble à droite (le spectre de $K[x]$) est muni de la topologie de Zariski dont les fermés sont engendrés par les ensembles de la forme $[P] = \{\mathfrak{p} \subseteq K[x] : P \in \mathfrak{p}\}$. L'injectivité de cette application découle de l'élimination des quantificateurs (théorème 2.51).

Corollaire 2.55 (Nullstellensatz faible). *Soit K un corps algébriquement clos et soient $P_1, \dots, P_m \in K[x_1, \dots, x_n]$. Si l'idéal engendré par les P_i est propre, alors il existe $a \in K^n$ tel que $P_i(a) = 0$ pour tout $i \leq m$.*

Démonstration. Soit $\mathfrak{m} \subseteq K[x_1, \dots, x_n]$ un idéal maximal qui contient l'idéal engendré par les P_i et soit $L = K[x]/\mathfrak{m}$. Soit c la classe de x dans L . On a $L \models \bigwedge_i P_i(c) = 0$. Si L^a une clôture algébrique de L , on a $L^a \models \exists x \bigwedge_i P_i(c) = 0$. Par élimination des quantificateurs (théorème 2.51), l'inclusion $K \leq L^a$ est élémentaire, et donc $K \models \exists x \bigwedge_i P_i(c) = 0$. \square

Remarque 2.56. On peut raffiner un peu cet argument pour obtenir le Nullstellensatz fort. Soit $Q \in K[x]$ un polynôme qui s'annule sur le lieu des zéros communs des polynômes P_i . Pour tout idéal premier \mathfrak{p} qui tous les P_i , soit L un corps algébriquement clos qui contient $K[x]/\mathfrak{p}$. On a $K \models \forall x \bigwedge_i P_i(x) = 0 \rightarrow Q(x) = 0$, d'où $L \models \forall x \bigwedge_i P_i(x) = 0 \rightarrow Q(x) = 0$ et donc $K[x]/\mathfrak{p} \models \forall x \bigwedge_i P_i(x) = 0 \rightarrow Q(x) = 0$. Soit c la classe de x dans $K[x]/\mathfrak{p}$. Comme $P_i \in \mathfrak{p}$, on a $P_i(c) = 0$, pour tout i , et donc $Q(c) = 0$, c'est-à-dire, $Q \in \mathfrak{p}$.

On a montré que Q est dans tous les idéaux premiers qui contiennent les P_i et donc dans le radical de l'idéal engendré par les P_i .

Corollaire 2.57 (Principe de Lefschetz). *Soit φ un énoncé (du langage des anneaux). Sont équivalents :*

3 Preuves formelles

1. Pour tout corps K algébriquement clos de caractéristique zéro $K \models \varphi$;
2. Il existe un corps K algébriquement clos de caractéristique zéro tel que $K \models \varphi$;
3. Il existe un entier $n > 0$ tel que tout corps algébriquement clos de caractéristique plus grande que n satisfait φ .
4. Il existe un ensemble infini de corps algébriquement clos de caractéristiques positives distinctes qui satisfont tous φ ;

Démonstration. L'équivalence entre les conditions 1 et 2 est une conséquence de la complétude de la théorie des corps algébriquement clos de caractéristique zéro (corollaire 2.53).

Si la condition 1 est vérifiée alors $CAC_0 = CAC \cup \{n \neq 0 : n > 0\} \models \varphi$. Par compacité (théorème 2.11), il existe m tel que $CAC \cup \{n \neq 0 : n \geq m\} \models \varphi$. Donc pour tout $p \geq m$, $CAC_p \models \varphi$ et la condition 3 est vérifiée.

Puisqu'il existe de modèles de CAC_p pour tout p premier, la condition 3 implique la condition 4.

Enfin, si la condition 1 n'est pas vérifiée, par complétude de CAC_0 , $CAC_0 \models \neg\varphi$ et donc (comme la condition 1 implique la condition 3), il existe un entier $m > 0$ tel que pour tout $p \geq m$, $CAC_p \models \neg\varphi$. Les modèles de φ sont donc tous de caractéristique inférieure à m , ce qui contredit la condition 4. Ceci conclut la preuve. \square

Théorème 2.58 (Ax). *Soit $f : \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}^n$ une application polynomiale injective. Alors f est surjective.*

Démonstration. Pour tout entiers n et d , soit $\varphi_{n,d}$ l'énoncé du langage des anneaux qui exprime que toute application polynomiale $K^n \rightarrow K^n$ de degré borné par d qui est injective est surjective.

Par le principe de Lefschetz (corollaire 2.57), pour montrer que $\mathbb{C} \models \varphi_{n,d}$, il suffit de le montrer dans la clôture algébrique \mathbb{F}_p^a de \mathbb{F}_p pour tout premier p . Soit $f : (\mathbb{F}_p^a)^n \rightarrow (\mathbb{F}_p^a)^n$ polynomiale et $a \in (\mathbb{F}_p^a)^n$. Comme $\mathbb{F}_p^a = \bigcup_n \mathbb{F}_{p^n}$, il existe un entier $m > 0$ tel que tous les coefficients de f et toutes les coordonnées de a sont dans \mathbb{F}_{p^m} . Alors $f(\mathbb{F}_{p^m}^n) \subseteq \mathbb{F}_{p^m}^n$ et comme f est injective sur le corps fini $\mathbb{F}_{p^m}^n$, elle est aussi surjective sur $\mathbb{F}_{p^m}^n$. Il s'ensuit que $a \in f(\mathbb{F}_{p^m}^n) \subseteq f((\mathbb{F}_p^a)^n)$ et f est bien surjective. \square

3 Preuves formelles

3.1 Logique propositionnelle

On fixe V un ensemble de variables propositionnelles.

Définition 3.1. Un séquent est une paire de deux ensembles finis de formules Γ et Δ ¹¹.

On dit que le séquent $\Gamma; \Delta$ est (universellement) valide — ce qu'on note $\Gamma \models_V \Delta$ — si, pour tout $\alpha : V \rightarrow \{0, 1\}$, il existe $\varphi \in \Gamma$ tel que $\llbracket \varphi \rrbracket(\alpha) = 0$ ou $\psi \in \Delta$ tel que $\llbracket \psi \rrbracket(\alpha) = 1$ — en d'autres termes, $\inf_{\varphi \in \Gamma} \llbracket \varphi \rrbracket(\alpha) \leq \sup_{\psi \in \Delta} \llbracket \psi \rrbracket(\alpha)$ ¹², ou encore, si $\bigwedge_{\varphi \in \Gamma} \varphi$ est valide alors $\bigvee_{\psi \in \Delta} \psi$ est valide (pour α).

¹¹Pour alléger les notations, étant donné $\Gamma \subseteq \mathfrak{F}$ et $\varphi \in \mathfrak{F}$, on notera Γ, φ l'ensemble $\Gamma \cup \{\varphi\}$. Pour éviter les confusions, on notera donc les séquents $\Gamma; \Delta$

¹²Avec la convention que $\inf(\emptyset) = 1$ et $\sup(\emptyset) = 0$

3 Preuves formelles

Définition 3.2. L'ensemble \mathfrak{D} des séquents démontrables est le plus petit ensemble de séquents tel que, pour tous $\Gamma, \Delta \subseteq \mathfrak{F}(V)$ finis et tous $\varphi, \psi \in \mathfrak{F}(V)$:

- $\Gamma, \varphi; \Delta, \varphi$;
- Si $\Gamma; \Delta, \perp \in \mathfrak{D}$ alors $\Gamma; \Delta \in \mathfrak{D}$;
- Si $\Gamma, \varphi; \Delta, \psi \in \mathfrak{D}$ alors $\Gamma; \Delta, (\varphi \rightarrow \psi) \in \mathfrak{D}$;
- Si $\Gamma; \Delta, \varphi \rightarrow \psi \in \mathfrak{D}$ et $\Gamma; \Delta, \varphi$ alors $\Gamma; \Delta, \psi \in \mathfrak{D}$.

On note $\Gamma \vdash \Delta$ le fait que $\Gamma; \Delta$ est dénombrable.

Notation 3.3. Étant donné des ensembles de formule $\Gamma_{i \leq n}, \Delta_{i \leq n}, \Gamma$ et Δ . On note :

$$\frac{\Gamma_1 \vdash \Delta_1 \quad \cdots \quad \Gamma_n \vdash \Delta_n}{\Gamma \vdash \Delta}$$

le fait que si les séquents $\Gamma_i; \Delta_i$, pour $i \leq n$, sont démontrables, le séquent $\Gamma; \Delta$ l'est aussi. On note aussi

$$\frac{\Gamma_1 \vdash \Delta_1 \quad \cdots \quad \Gamma_n \vdash \Delta_n}{\Gamma \vdash \Delta}$$

le fait que les séquents $\Gamma_i; \Delta_i$, pour $i \leq n$, sont démontrables si et seulement si le séquent $\Gamma; \Delta$ l'est.

Les règles de démonstration données par la définition 3.1 sont donc les suivantes, pour tous $\Gamma, \Delta \subseteq \mathfrak{F}(V)$ et $\varphi, \psi \in \mathfrak{F}$:

$$\begin{array}{c} \frac{}{\Gamma, \varphi \vdash \Delta, \varphi} \text{I} \\ \frac{\Gamma, \varphi \vdash \Delta, \psi}{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \rightarrow \psi} \text{D}_{\rightarrow} \end{array} \quad \begin{array}{c} \frac{\Gamma \vdash \Delta, \perp}{\Gamma \vdash \Delta} \text{E}_{\perp} \\ \frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \rightarrow \psi \quad \Gamma \vdash \Delta, \varphi}{\Gamma \vdash \Delta, \psi} \text{E}_{\rightarrow} \end{array}$$

On représentera aussi les enchaînements de règles qui montrent qu'un séquent est démontrable par des « arbres de preuve ». Par exemple :

$$\frac{\frac{\frac{}{(\varphi \rightarrow \perp) \rightarrow \perp \vdash \varphi, (\varphi \rightarrow \perp) \rightarrow \perp} \text{I} \quad \frac{\frac{}{(\varphi \rightarrow \perp) \rightarrow \perp, \varphi \vdash \varphi, \perp} \text{I}}{(\varphi \rightarrow \perp) \rightarrow \perp \vdash \varphi, \varphi \rightarrow \perp} \text{D}_{\rightarrow}}{(\varphi \rightarrow \perp) \rightarrow \perp \vdash \varphi, \perp} \text{E}_{\perp}}{(\varphi \rightarrow \perp) \rightarrow \perp \vdash \varphi} \text{D}_{\rightarrow}}{\vdash ((\varphi \rightarrow \perp) \rightarrow \perp) \rightarrow \varphi} \text{D}_{\rightarrow}$$

La conclusion de cette preuve est une forme du tiers exclus qu'on vient donc de démontrer dans notre système logique.

Montrons tout d'abord que nos règles de démonstration ne contredisent pas la sémantique que l'on s'est fixée :

Proposition 3.4. Pour tous $\Gamma, \Delta \subseteq \mathfrak{F}(V)$ finis, si $\Gamma \vdash \Delta$ alors $\Gamma \models_{\mathcal{V}} \Delta$.

3 Preuves formelles

Démonstration. Par récurrence, il suffit de montrer que si les prémisses d'une des quatre règles sont valides, alors sa conclusion l'est aussi. Soit $\alpha : V \rightarrow \{0, 1\}$. Pour I, comme φ apparaît des deux côtés, on a bien $\inf\{\llbracket\varphi\rrbracket(\alpha), \llbracket\theta\rrbracket(\alpha) : \theta \in \Gamma\} \leq \llbracket\varphi\rrbracket(\alpha) \leq \sup\{\llbracket\varphi\rrbracket(\alpha), \llbracket\chi\rrbracket(\alpha) : \chi \in \Delta\}$. Pour E_{\perp} , si $\Gamma \models_{\vee} \Delta, \perp$, puisque $\llbracket\perp\rrbracket(\alpha) = 0$, soit $\inf_{\theta \in \Gamma} \llbracket\theta\rrbracket(\alpha) = 0$, soit $\sup_{\chi \in \Delta} \llbracket\chi\rrbracket(\alpha) = 1$ et donc $\Gamma \models_{\vee} \Delta$.

Pour D_{\rightarrow} , si $\Gamma, \varphi \models_{\vee} \Delta, \psi$, alors, soit $\inf_{\theta \in \Gamma} \llbracket\theta\rrbracket(\alpha) = 0$, soit $\sup_{\chi \in \Delta} \llbracket\chi\rrbracket(\alpha) = 1$ — en quels cas $\Gamma \models_{\vee} \Delta$ et donc $\Gamma \models_{\vee} \Delta, \varphi \rightarrow \psi$ — soit $\llbracket\varphi\rrbracket(\alpha) = 0$, soit $\llbracket\psi\rrbracket(\alpha) = 1$ — en quels cas $\llbracket\varphi \rightarrow \psi\rrbracket(\alpha) = 1$ et donc $\Gamma \models_{\vee} \Delta, \varphi \rightarrow \psi$.

Enfin, pour E_{\rightarrow} , si $\Gamma \models_{\vee} \Delta, \varphi \rightarrow \psi$ et $\Gamma \models_{\vee} \Delta, \varphi$, mais que $\inf_{\theta \in \Gamma} \llbracket\theta\rrbracket(\alpha) \neq 0$ et $\sup_{\chi \in \Delta} \llbracket\chi\rrbracket(\alpha) \neq 1$, on a alors $\llbracket\varphi \rightarrow \psi\rrbracket(\alpha) = 1$ — et donc $\llbracket\varphi\rrbracket(\alpha) \leq \llbracket\psi\rrbracket(\alpha)$ — et $\llbracket\varphi\rrbracket(\alpha) = 1$. D'où $\llbracket\psi\rrbracket(\alpha) = 1$ et $\Gamma \models_{\vee} \Delta, \psi$. \square

On verra plus loin le fait remarquable que la réciproque est aussi vraie. Mais avant cela, nous allons introduire d'autres règles utiles qui découlent des quatre règles de base :

Proposition 3.5. *Pour tous $\Gamma, \Delta \subseteq \mathfrak{F}(V)$ finis et $\varphi, \psi \in \mathfrak{F}(V)$:*

$$\begin{array}{c} \frac{\Gamma \vdash \Delta}{\Gamma, \varphi \vdash \Delta} \text{AG} \qquad \frac{\Gamma \vdash \Delta}{\Gamma \vdash \Delta, \varphi} \text{AD} \qquad \frac{}{\Gamma, \perp \vdash \Delta} \text{G}_{\perp} \\ \frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \rightarrow \psi}{\Gamma, \varphi \vdash \Delta, \psi} \uparrow \text{D}_{\rightarrow} \qquad \frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \quad \Gamma, \varphi \vdash \Delta}{\Gamma \vdash \Delta} \text{C} \qquad \frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \quad \Gamma, \psi \vdash \Delta}{\Gamma, \varphi \rightarrow \psi \vdash \Delta} \text{G}_{\rightarrow} \end{array}$$

De plus ces règles (et leurs réciproques, le cas échéant) préservent la validité des séquents.

Démonstration. Pour AG— et AD— on remarque tout d'abord que tout les quatre règles de base, si on rajoute un formule à Γ ou Δ , on obtient encore une instance de la même règle. L'ensemble des séquents $\Gamma; \Delta$ tels que $\Gamma, \varphi \vdash \Delta$ et $\Gamma \vdash \Delta, \varphi$ est donc préservé par toutes les règles et contient donc \mathfrak{D} . En d'autres termes, si $\Gamma \vdash \Delta$ alors $\Gamma, \varphi \vdash \Delta$ et $\Gamma \vdash \Delta, \varphi$.

De plus, si $\Gamma \models_{\vee} \Delta$, alors, pour tout $\alpha : V \rightarrow \{0, 1\}$, $\inf_{\theta \in \Gamma} \llbracket\theta\rrbracket(\alpha) \leq \sup_{\chi \in \Delta} \llbracket\chi\rrbracket(\alpha)$. D'où

$$\inf\{\llbracket\varphi\rrbracket(\alpha), \llbracket\theta\rrbracket(\alpha) : \theta \in \Gamma\} \leq \sup_{\chi \in \Delta} \llbracket\chi\rrbracket(\alpha)$$

et

$$\inf_{\theta \in \Gamma} \llbracket\theta\rrbracket(\alpha) \leq \sup\{\llbracket\varphi\rrbracket(\alpha), \llbracket\chi\rrbracket(\alpha) : \chi \in \Delta\},$$

ce qui montre que les règles AG et AD préservent la validité des séquents.

Pour ce qui est des quatre autres règles, les déductions suivantes :

$$\begin{array}{c} \frac{}{\Gamma, \perp \vdash \Delta, \perp} \text{I} \\ \frac{}{\Gamma, \perp \vdash \Delta} \text{E}_{\perp} \qquad \frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \rightarrow \psi}{\Gamma, \varphi \vdash \Delta, \varphi \rightarrow \psi} \text{AG} \qquad \frac{\Gamma, \varphi \vdash \Delta, \varphi}{\Gamma, \varphi \vdash \Delta, \psi} \text{E}_{\rightarrow} \\ \frac{\Gamma, \varphi \vdash \Delta}{\Gamma, \varphi \vdash \Delta, \perp} \text{AD} \\ \frac{\Gamma, \varphi \vdash \Delta, \perp}{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \rightarrow \perp} \text{D}_{\rightarrow} \qquad \frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi}{\Gamma \vdash \Delta, \perp} \text{E}_{\rightarrow} \\ \frac{\Gamma \vdash \Delta, \perp}{\Gamma \vdash \Delta} \text{E}_{\perp} \end{array}$$

3 Preuves formelles

$$\frac{\frac{\overline{\Gamma, \varphi \rightarrow \psi \vdash \Delta, \varphi \rightarrow \psi} \text{ I} \quad \Gamma \vdash \Delta, \varphi}{\Gamma, \varphi \rightarrow \psi \vdash \Delta, \psi} \text{ E}_{\rightarrow} \quad \frac{\Gamma, \psi \vdash \Delta}{\Gamma, \varphi \rightarrow \psi, \psi \vdash \Delta} \text{ AG}}{\Gamma, \varphi \rightarrow \psi \vdash \Delta} \text{ C}$$

$$\frac{\frac{\overline{\Gamma, \varphi \vdash \Delta, \varphi, \psi} \text{ I} \quad \Gamma, \varphi \rightarrow \psi \vdash \Delta}{\Gamma \vdash \Delta, \varphi, \varphi \rightarrow \psi} \text{ D}_{\rightarrow} \quad \frac{\Gamma, \varphi \rightarrow \psi \vdash \Delta}{\Gamma, \varphi \rightarrow \psi \vdash \Delta, \varphi} \text{ AD}}{\Gamma \vdash \Delta, \varphi} \text{ C}$$

$$\frac{\frac{\overline{\Gamma, \psi, \varphi \vdash \Delta, \psi} \text{ I} \quad \Gamma, \varphi \rightarrow \psi \vdash \Delta}{\Gamma, \psi \vdash \Delta, \varphi \rightarrow \psi} \text{ D}_{\rightarrow} \quad \frac{\Gamma, \varphi \rightarrow \psi \vdash \Delta}{\Gamma, \psi, \varphi \rightarrow \psi \vdash \Delta} \text{ AD}}{\Gamma, \psi \vdash \Delta} \text{ C}$$

permettent de conclure non seulement que ces règles préservent bien la démontrabilité, mais aussi qu'elles préservent la validité puisque les 4 règles de base et les règles d'affaiblissement la préservent. \square

On rappelle que pour toutes formules φ et ψ , on avait défini :

- $\neg\varphi = \varphi \rightarrow \perp$;
- $\top = \neg\perp$;
- $\varphi \vee \psi = (\neg\varphi) \rightarrow \psi$;
- $\varphi \wedge \psi = \neg(\varphi \rightarrow (\neg\psi))$.

Proposition 3.6. *Pour tous $\Gamma, \Delta \subseteq \mathfrak{F}(V)$ et $\varphi, \psi \in \mathfrak{F}(V)$:*

$$\frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi}{\Gamma, \neg\varphi \vdash \Delta} \text{ G}_{\neg} \quad \frac{\Gamma, \varphi \vdash \Delta}{\Gamma \vdash \Delta, \neg\varphi} \text{ D}_{\neg} \quad \frac{}{\Gamma \vdash \Delta, \top} \text{ D}_{\top}$$

$$\frac{\Gamma, \varphi \vdash \Delta \quad \Gamma, \psi \vdash \Delta}{\Gamma, \varphi \vee \psi \vdash \Delta} \text{ G}_{\vee} \quad \frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi, \psi}{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \vee \psi} \text{ D}_{\vee}$$

$$\frac{\Gamma, \varphi, \psi \vdash \Delta}{\Gamma, \varphi \wedge \psi \vdash \Delta} \text{ G}_{\wedge} \quad \frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \quad \Gamma \vdash \Delta, \psi}{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \wedge \psi} \text{ D}_{\wedge}$$

Démonstration. On a, par exemple :

$$\frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \quad \overline{\Gamma, \perp \vdash \Delta} \text{ G}_{\perp}}{\Gamma, \varphi \rightarrow \perp \vdash \Delta} \text{ G}_{\rightarrow} \quad \frac{\frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi, \psi}{\Gamma, \neg\varphi \vdash \Delta, \psi} \text{ G}_{\neg}}{\Gamma \vdash \Delta, (\neg\varphi) \rightarrow \psi} \text{ D}_{\rightarrow}$$

\square

On voudrait à présent prouver que la réciproque de la proposition 3.4 est vraie :

Proposition 3.7. *Si $\Gamma \vDash_{\vee} \Delta$ alors $\Gamma \vdash \Delta$.*

3 Preuves formelles

Démonstration. On procède par récurrence sur le nombre de \rightarrow qui apparaissent dans Γ et Δ . S'il n'y en a aucun alors Γ et Δ ne contiennent que des variables propositionnelles et la formule \perp . Si $\perp \in \Gamma$, alors $\Gamma \vdash \Delta$ par la règle G_{\perp} . Sinon, comme $\Gamma \models_{\mathcal{V}} \Delta$ est valide, la même variable X apparaît à droite et à gauche — sinon, toute assignation qui vaut 1 sur (les variables qui composent) Γ et 0 sur (celles qui composent) Δ contredit sa validité. Mais on a alors $\Gamma \vdash \Delta$ par I.

Supposons maintenant que Γ contienne une formule de la forme $\varphi \rightarrow \psi$ et soit $\Gamma_0 = \Gamma \setminus \{\varphi \rightarrow \psi\}$. Alors, $\Gamma_0 \models_{\mathcal{V}} \Delta, \varphi$ et $\Gamma_0, \psi \models_{\mathcal{V}} \Delta$. Cela suit soit d'un calcul explicite, soit de la proposition 3.5 qui montre que les réciproques de la règle G_{\rightarrow} préserve la validité des séquents. Par récurrence, ces séquents (qui contiennent une \rightarrow de moins) sont démontrables, et donc $\Gamma_0, \varphi \rightarrow \psi \vdash \Delta$ par la règle G_{\rightarrow} .

Supposons enfin que Δ contienne une formule de la forme $\varphi \rightarrow \psi$ et soit $\Delta_0 = \Delta \setminus \{\varphi \rightarrow \psi\}$. Par la proposition 3.5, on a $\Gamma, \varphi \models_{\mathcal{V}} \Delta_0, \psi$ et ce séquent est donc démontrable par récurrence. On a donc aussi $\Gamma \vdash \Delta_0, \varphi \rightarrow \psi$ par la règle D_{\rightarrow} . \square

Corollaire 3.8 (Complétude de la logique propositionnelle). *Pour tous $\Gamma, \Delta \subseteq \mathfrak{F}(V)$,*

$$\Gamma \vdash \Delta \text{ si et seulement si } \Gamma \models_{\mathcal{V}} \Delta.$$

Corollaire 3.9 (Élimination des coupures pour la logique propositionnelle). *Pour tous $\Gamma, \Delta \subseteq \mathfrak{F}(V)$, si $\Gamma \vdash \Delta$, ce séquent est démontrable en utilisant seulement les règles I, G_{\perp} , G_{\rightarrow} et D_{\rightarrow} .*

Démonstration. On remarque que dans la preuve de la proposition 3.7, on a utilisé uniquement les règles I, G_{\perp} , G_{\rightarrow} et D_{\rightarrow} . On a donc en fait démontré que si $\Gamma \models_{\mathcal{V}} \Delta$ alors ce séquent est démontrable en utilisant uniquement les règles I, G_{\perp} , G_{\rightarrow} et D_{\rightarrow} . Si $\Gamma \vdash \Delta$, on a donc, par la proposition 3.4, que $\Gamma \models_{\mathcal{V}} \Delta$ et la remarque ci-dessus permet donc de conclure. \square

Remarque 3.10. On peut alors revisiter la dualité de Stone pour l'algèbre de Boole des formules. Soit $\mathfrak{F}_{\vdash}(V)$ l'algèbre de Boole associée au préordre \vdash sur $\mathfrak{F}(V)$. Le fait que ce soit une algèbre de Boole découle des règles de démonstration que l'on a introduites. Par exemple, la règle C est la transitivité de \vdash , la règle I est sa réflexivité. La règle G_{\wedge} implique que $\varphi \wedge \psi$ est un minorant de φ et ψ et la règle D_{\wedge} que c'est le plus grand minorant.

Le théorème de complétude peut alors se réinterpréter comme l'homéomorphisme :

$$\begin{array}{ccc} \mathcal{S}(\mathfrak{F}_{\vdash}(V)) & \simeq & 2^V \\ F & \mapsto & \mathbb{1}_{X \in F} \\ \text{filtre engendré par } \{X^{\alpha(X)} : X \in V\} & \leftarrow & \alpha \end{array}$$

où $X^1 = X$ et $X^0 = \neg X$. C'est un homéomorphisme entre un objet syntactique à gauche et un objet sémantique à droite.

3.2 Logique du premier ordre

On fixe un langage \mathcal{L} et un ensemble V infini (dénombrable) de variables. Pour définir les preuves en logique du premier ordre, il nous faut (enfin) définir la substitution :

3 Preuves formelles

Définition 3.11. Soit t, s des termes et x une variable. On définit, par induction sur s la substitution $s(t/x)$ comme étant l'arbre obtenu en remplaçant toutes les occurrences de x dans (l'arbre encodant) s par (l'arbre encodant) le terme t .

Soit φ une formule, on définit aussi, la substitution $\varphi(t/x)$ comme étant l'arbre obtenu en remplaçant toutes les occurrences de x dans (le graphe encodant) φ par (l'arbre encodant) le terme t .

On a alors que

- $x(t/x)$ est égale à t ;
- $y(t/x)$ est égale à y , si $y \neq x$;
- $(Fs_1 \dots s_n)(t/x)$ est égale à $Fs_1(t/x) \dots s_n(t/x)$.
- $(s_1 = s_2)(t/x)$ est égale à $s_1(t/x) = s_2(t/x)$;
- $(Rs_1 \dots s_n)(t/x)$ est égale à $Rs_1(t/x) \dots s_n(t/x)$;
- $\perp(t/x)$ est égale à \perp ;
- $(\psi_1 \rightarrow \psi_2)(t/x)$ est égale à $\psi_1(t/x) \rightarrow \psi_2(t/x)$;
- $(\forall x \psi)(t/x)$ est égale à $\forall x \psi$;
- $(\forall y \psi)(t/x)$ est égale à $\forall y \psi(t/x)$, si $y \neq x$ et y n'apparaît pas dans t .

On peut vérifier alors que la substitution est compatible à la substitution au sens suivant :

Lemme 3.12. Pour toute structure M , toute assignation $\alpha : V \rightarrow A(M)$, tout variable x , tous termes t et s et toute formule φ ,

$$\llbracket s(t/x) \rrbracket_M(\alpha) = \llbracket s \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto \llbracket t \rrbracket_M(\alpha)})$$

et

$$\llbracket \varphi(t/x) \rrbracket_M(\alpha) = \llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto \llbracket t \rrbracket_M(\alpha)}).$$

Démonstration. Ces égalités se prouvent par induction sur s , respectivement φ . Le cas subtil est celui du calcul de $\llbracket (\forall y \varphi)(t/x) \rrbracket_M(\alpha)$ si y est différent de x . Soit z un variable distincte de x qui n'apparaît pas dans t ni dans φ , alors $\forall y \varphi = \forall z \varphi(z/y)$. On a alors

$$\begin{aligned} \llbracket (\forall y \varphi)(t/x) \rrbracket_M(\alpha) &= \llbracket (\forall z \varphi(z/y))(t/x) \rrbracket_M(\alpha) \\ &= \llbracket \forall z \varphi(z/y)(t/x) \rrbracket_M(\alpha) \\ &= \inf_{a \in A(M)} \llbracket \varphi(z/y)(t/x) \rrbracket_M(\alpha_{z \mapsto a}) \\ &= \inf_{a \in A(M)} \llbracket \varphi(z/y) \rrbracket_M(\alpha_{z \mapsto a, x \mapsto \llbracket t \rrbracket_M(\alpha_{z \mapsto a})}) \\ &= \inf_{a \in A(M)} \llbracket \varphi(z/y) \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto \llbracket t \rrbracket_M(\alpha), z \mapsto a}) \\ &= \llbracket \forall z \varphi(z/y) \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto \llbracket t \rrbracket_M(\alpha)}) \\ &= \llbracket \forall y \varphi \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto \llbracket t \rrbracket_M(\alpha)}) \end{aligned}$$

L'avant-dernière égalité est due au fait que z n'apparaît pas dans t . □

Définition 3.13. La relation $(\Gamma; \Delta) \in \mathfrak{D}$ sur les paires d'ensembles finis de formules Γ et Δ est la plus petite relation telle que, pour tous ensembles finis de formules Γ et Δ , pour toutes formules φ et ψ , toute variable x (qui n'apparaît ni dans Γ ni dans Δ pour la règle D_{\forall}) et pour tous termes t et s :

3 Preuves formelles

3 Preuves formelles

$$\begin{array}{c}
\frac{\Gamma \vdash \Delta}{\Gamma, \varphi \vdash \Delta} \text{AG} \\
\frac{}{\Gamma, \varphi \vdash \Delta, \varphi} \text{I} \\
\frac{\Gamma, \varphi \vdash \Delta, \psi}{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \rightarrow \psi} \text{D}_{\rightarrow} \\
\frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi}{\Gamma \vdash \Delta, \forall x \varphi} \text{D}_{\forall} \\
\frac{}{\Gamma \vdash \Delta, t = t} \text{D}_{=} \\
\frac{\Gamma \vdash \Delta}{\Gamma \vdash \Delta, \varphi} \text{AD} \\
\frac{\Gamma \vdash \Delta, \perp}{\Gamma \vdash \Delta} \text{E}_{\perp} \\
\frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi \rightarrow \psi \quad \Gamma \vdash \Delta, \varphi}{\Gamma \vdash \Delta, \psi} \text{E}_{\rightarrow} \\
\frac{\Gamma \vdash \Delta, \forall x \varphi}{\Gamma \vdash \Delta, \varphi(t/x)} \text{E}_{\forall} \\
\frac{\Gamma \vdash \Delta, t = s \quad \Gamma \vdash \Delta, \varphi(t/x)}{\Gamma \vdash \Delta, \varphi(s/x)} \text{E}_{=}
\end{array}$$

On écrit aussi $\Gamma \models_{\forall} \Delta$ si pour toute structure M et assignation $\alpha : V \rightarrow A(M)$,

$$\inf_{\varphi \in \Gamma} \llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha) \leq \sup_{\psi \in \Delta} \llbracket \psi \rrbracket_M(\alpha).$$

Proposition 3.14. *Les règles ci-dessus préservent la validité des séquents : si les prémisses sont valides, les conclusions aussi. En particulier, pour tous ensembles finis de formules Γ et Δ ,*

$$\Gamma \vdash \Delta \text{ implique } \Gamma \models_{\forall} \Delta.$$

Démonstration. Pour les six premières règles, la preuve est la même que pour la logique propositionnelle. Considérons maintenant D_{\forall} . Supposons donc que $\Gamma \models_{\forall} \Delta, \varphi$ et soit M une structure et $\alpha : V \rightarrow A(M)$ une assignation. Si $\inf_{\theta \in \Gamma} \llbracket \theta \rrbracket_M(\alpha) = 0$ ou $\sup_{\chi \in \Delta} \llbracket \chi \rrbracket_M(\alpha) = 1$, alors $\Gamma \models_{\forall} \Delta, \forall x \varphi$. Sinon, on doit avoir $\llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha) = 1$. De plus, comme x n'apparaît ni dans Γ ni dans Δ , pour tout $a \in M$, $\inf_{\theta \in \Gamma} \llbracket \theta \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto a}) = \inf_{\theta \in \Gamma} \llbracket \theta \rrbracket_M(\alpha) = 0$ et $\sup_{\chi \in \Delta} \llbracket \chi \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto a}) = \sup_{\chi \in \Delta} \llbracket \chi \rrbracket_M(\alpha) = 1$. On a donc aussi $\llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto a}) = 1$ et donc $\llbracket \forall x \varphi \rrbracket_M(\alpha) = 1$.

On considère maintenant E_{\forall} et supposons que $\Gamma \models_{\forall} \Delta, \forall x \varphi$, que $\inf_{\theta \in \Gamma} \llbracket \theta \rrbracket_M(\alpha) = 1$ et que $\sup_{\chi \in \Delta} \llbracket \chi \rrbracket_M(\alpha) = 0$. On a donc $\llbracket \forall x \varphi \rrbracket_M(\alpha) = 1$ et donc, $\llbracket \varphi(t/x) \rrbracket_M(\alpha) = \llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto \llbracket t \rrbracket_M(\alpha)}) = 1$.

Pour ce qui est de $\text{D}_{=}$, comme $\llbracket t = t \rrbracket_M(\alpha) = 1$, on a bien $\Gamma \models_{\forall} \Delta, t = t$. Il reste donc à considérer $\text{E}_{=}$. Supposons donc que $\Gamma \models_{\forall} \Delta, t = s$, que $\Gamma \models_{\forall} \Delta, \varphi(t/x)$, que $\inf_{\theta \in \Gamma} \llbracket \theta \rrbracket_M(\alpha) = 1$ et que $\sup_{\chi \in \Delta} \llbracket \chi \rrbracket_M(\alpha) = 0$. On a donc $\llbracket t = s \rrbracket_M(\alpha) = 1$ — et donc $\llbracket t \rrbracket_M(\alpha) = \llbracket s \rrbracket_M(\alpha)$ — et $\llbracket \varphi(t/x) \rrbracket_M(\alpha) = 1$. On a alors

$$\begin{aligned}
\llbracket \varphi(s/x) \rrbracket_M(\alpha) &= \llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto \llbracket s \rrbracket_M(\alpha)}) \\
&= \llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto \llbracket t \rrbracket_M(\alpha)}) \\
&= \llbracket \varphi(t/x) \rrbracket_M(\alpha) \\
&= 1.
\end{aligned}$$

□

Les règles supplémentaires introduites en logique propositionnelle (proposition 3.5) restent vérifiées. Mais on peut aussi en introduire de nouvelles en lien avec la quantification universelle et l'égalité :

3 Preuves formelles

Proposition 3.15. *Pour tous ensembles finis de formules Γ et Δ , toutes formules φ et ψ , toute variable x , tout symbole de fonction F et tout symbole de relation R d'arité n et tous termes t, s, t_i et s_i , pour $i \leq n$:*

3 Preuves formelles

$$\begin{array}{c}
\frac{\Gamma \vdash \Delta, \forall x \varphi}{\Gamma \vdash \Delta, \varphi} \uparrow D_{\forall} \qquad \frac{\Gamma, \varphi(t/x) \vdash \Delta}{\Gamma, \forall x \varphi \vdash \Delta} G_{\forall} \\
\frac{\Gamma \vdash \Delta, t = s}{\Gamma \vdash \Delta, s = t} S_{=} \qquad \frac{\Gamma \vdash \Delta, t = s \quad \Gamma \vdash \Delta, s = u}{\Gamma \vdash \Delta, t = u} T_{=} \\
\frac{\Gamma \vdash \Delta, t_1 = s_1 \quad \dots \quad \Gamma \vdash \Delta, t_n = s_n}{\Gamma \vdash \Delta, Ft_1 \dots t_n = Fs_1 \dots s_n} F_{=} \\
\frac{\Gamma \vdash \Delta, t_1 = s_1 \quad \dots \quad \Gamma \vdash \Delta, t_n = s_n \quad \Gamma \vdash \Delta, Rt_1 \dots t_n}{\Gamma \vdash \Delta, Rs_1 \dots s_n} R_{=}
\end{array}$$

Démonstration. La règle $\uparrow D_{\forall}$ est un cas particulier de E_{\forall} . Pour la règle G_{\forall} , on a

$$\frac{\frac{\Gamma, \forall x \varphi \vdash \Delta, \forall x \varphi}{\Gamma, \forall x \varphi \vdash \Delta, \varphi(t/x)} I \quad \frac{\Gamma, \varphi(t/x) \vdash \Delta}{\Gamma, \forall x \varphi, \varphi(t/x) \vdash \Delta} AG}{\Gamma, \forall x \varphi \vdash \Delta} E_{\forall} \quad C$$

Pour la règle $S_{=}$, on remplace t par s dans $(x = t)(t/x)$ avec la règle $E_{=}$. Pour $T_{=}$, on remplace s par u dans $(t = x)(s/x)$. De même, $F_{=}$ et $R_{=}$ se montrent en itérant $E_{=}$ pour remplacer certains des t_i par des s_i dans les formules $Ft_1 \dots t_n = Fs_1 \dots s_n$ et $Rt_1 \dots t_n$. \square

Les règles pour la négation, la conjonction, la disjonction et le vrai (proposition 3.6) restent valides mais on a aussi les règles suivantes pour le quantificateur existentiel. On rappelle que, par définition, $\exists x \varphi = \neg \forall x \neg \varphi$.

Proposition 3.16. *Pour tous ensembles finis de formules Γ et Δ , toutes formules φ et ψ , toute variable x (qui n'est libre ni dans Γ ni dans Δ pour la règle G_{\exists}) et tout terme t ,*

$$\frac{\Gamma, \varphi \vdash \Delta}{\Gamma, \exists x \varphi \vdash \Delta} G_{\exists} \qquad \frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi(t/x)}{\Gamma \vdash \Delta, \exists x \varphi} D_{\exists}$$

Démonstration. Cela résulte des preuves suivantes :

$$\frac{\frac{\Gamma, \varphi \vdash \Delta}{\Gamma \vdash \Delta, \neg \varphi} D_{\neg} \quad \frac{\Gamma \vdash \Delta, \neg \varphi}{\Gamma \vdash \Delta, \forall x \neg \varphi} D_{\forall}}{\Gamma, \neg \forall x \neg \varphi \vdash \Delta} G_{\neg} \qquad \frac{\frac{\Gamma \vdash \Delta, \varphi(t/x)}{\Gamma, \neg \varphi(t/x) \vdash \Delta} G_{\neg} \quad \frac{\Gamma, \forall x \neg \varphi \vdash \Delta}{\Gamma \vdash \Delta, \neg \forall x \neg \varphi} D_{\forall}}{\Gamma \vdash \Delta, \neg \forall x \neg \varphi} D_{\neg}$$

\square

On peut alors vérifier que $\mathfrak{F}_{\vdash}^{\exists}(V) := (\mathfrak{F}^{\exists}(V)/\equiv, \vdash)$ est une algèbre de Boole. De plus, elle garde une trace des quantificateurs :

Lemme 3.17. *Pour toute formule φ et toute variable x ,*

$$\forall x \varphi = \inf_{t \in \mathfrak{F}^{\exists}(V)} \varphi(t/x).$$

3 Preuves formelles

Démonstration. Par la règle E_{\forall} , $\forall x \varphi \vdash \varphi(t/x)$ pour tout terme t . Il reste donc à vérifier que c'est un plus grand minorant. Soit donc ψ telle que $\psi \vdash \varphi(t/x)$ pour tout terme t . Soit y une variable qui n'apparaît ni dans φ , ni dans ψ . Comme $\psi \vdash \varphi(y/x)$, par D_{\forall} , on a $\psi \vdash \forall y \varphi(y/x)$ et cette dernière formule est égal à $\forall x \varphi$. Ce qui conclut la preuve que c'est un plus grand minorant. \square

Définition 3.18. Un ultrafiltre \mathfrak{U} sur $\mathfrak{F}_{-}^{\mathcal{L}}(V)$ est \forall -complet, si pour toute formule φ et toute variable x telle que, pour tout terme t , $\varphi(t/x) \in \mathfrak{U}$, on a $\forall x \varphi \in \mathfrak{U}$.

On remarque que, puisque $\forall x \varphi \vdash \varphi(t/x)$, par la règle G_{\forall} , la réciproque est toujours vraie.

Soit \mathfrak{U} un ultrafiltre \forall -complet. On définit la relation \simeq sur l'ensemble $\mathfrak{T}^{\mathcal{L}}(V)$ des termes par $t \simeq s$ si $t = s \in \mathfrak{U}$. C'est une relation d'équivalence. Soit $A(M) = \mathfrak{T}^{\mathcal{L}}(V)/\simeq$. On en fait une \mathcal{L} -structure en posant, pour toute fonction F et relation R d'arité n :

$$F^M(t_1/\simeq, \dots, t_n/\simeq) = (Ft_1 \dots t_n)/\simeq$$

et

$$(t_1/\simeq, \dots, t_n/\simeq) \in R^M \text{ si } Rt_1 \dots t_n \in \mathfrak{U}.$$

Ces interprétations sont bien définies par les règles F_{-} et R_{-} .

Proposition 3.19. Soit $\alpha : V \rightarrow A(M)$ telle que, pour tout $x \in V$, $\alpha(x) = x/\simeq$. Pour toute formule φ ,

$$M \models \varphi(\alpha) \text{ si et seulement si } \varphi \in \mathfrak{U}.$$

Démonstration. On prouve d'abord par induction sur les termes t que $\llbracket t \rrbracket_M(\alpha) = t/\simeq$. On prouve ensuite la proposition par induction sur les formules.

Le cas nouveau est celui des formules de la forme $\forall x \varphi$. Si $M \models \forall x \varphi(\alpha)$, alors pour tout terme t , d'après le lemme 3.12, on a $\llbracket \varphi(t/x) \rrbracket_M(\alpha) = \llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto t/\simeq}) = 1$. Par induction, on a donc $\varphi(t/x) \in \mathfrak{U}$. Comme \mathfrak{U} est \forall -complet, on a donc $\forall x \varphi \in \mathfrak{U}$.

Réciproquement, supposons que $\forall x \varphi \in \mathfrak{U}$ et fixons un terme t . Alors, comme $\forall x \varphi \vdash \varphi(t/x)$, on a $\varphi(t/x) \in \mathfrak{U}$. Par induction, on a donc $\llbracket \varphi \rrbracket_M(\alpha_{x \mapsto t/\simeq}) = \llbracket \varphi(t/x) \rrbracket_M(\alpha) = 1$ et donc $M \models \forall x \varphi$. \square

Proposition 3.20. Supposons que le langage \mathcal{L} est dénombrable. L'ensemble des ultrafiltres \forall -complets dans $\mathcal{S}(\mathfrak{F}_{-}^{\mathcal{L}}(V))$ est alors une intersection dénombrable d'ouverts denses.

Démonstration. Un ultrafiltre \mathfrak{U} n'est pas \forall -complet s'il existe une formule φ et une variable x telle que \mathfrak{U} est dans l'ensemble :

$$X_{\varphi} = \bigcap_t [\varphi(t/x)] \setminus [\forall x \varphi].$$

Comme l'ensemble des formules est dénombrable, il suffit donc de démontrer que l'ensemble X_{φ} est fermé d'intérieur vide. Comme les $[\varphi(t/x)]$ sont fermés et que $[\forall x \varphi]$ est ouvert, il est bien fermé. Considérons maintenant une formule ψ telle que $[\psi] \subseteq X_{\varphi}$. Pour tout terme t , on a $[\psi] \subseteq [\varphi(t/x)]$ et donc $\psi \vdash \varphi(t/x)$. Il découle donc du lemme 3.17, que $\psi \vdash \forall x \varphi$. Mais comme $[\psi] \cap [\forall x \varphi] = \emptyset$, on doit avoir $[\psi] = \emptyset$. L'ensemble X_{φ} est donc bien d'intérieur vide. \square

Proposition 3.21 (Baire–Čech). *Soit X un espace compact (séparé). Toute intersection dénombrable d'ouverts denses de X est dense dans X .*

Théorème 3.22. *Pour toute formule φ si $\varphi \not\vdash \perp$, il existe une structure M et une assignation $\alpha : V \rightarrow A(M)$ telle que*

$$M \models \varphi(\alpha).$$

Démonstration. Supposons tout d'abord que \mathcal{L} est dénombrable. Par la proposition 3.20, l'ensemble des ultrafiltres \forall -complets dans $\mathcal{S}(\mathfrak{F}_+^{\mathcal{L}}(V))$ est alors une intersection dénombrable d'ouverts denses. Par la proposition 3.21, il existe donc un ultrafiltre \mathfrak{U} dans $[\varphi]$ qui soit \forall -complet. Soit M et α tels que dans la proposition 3.19. Comme $\varphi \in \mathfrak{U}$, a alors $M \models \varphi(\alpha)$.

En général, soit $\mathcal{L}_0 \subseteq \mathcal{L}$ un langage dénombrable qui contient tous les symboles qui apparaissent dans φ . Comme toute preuve dans \mathcal{L}_0 est une preuve dans \mathcal{L} , on n'a pas non plus $\varphi \vdash \perp$ dans \mathcal{L}_0 , et donc, par le cas précédent, on trouve une \mathcal{L}_0 -structure M_0 et une assignation $\alpha_0 : V \rightarrow M_0$ telle que $M_0 \models \varphi(\alpha_0)$. Soit M une \mathcal{L} -structure d'ensemble de base M_0 et dans laquelle les interprétations des symboles de \mathcal{L}_0 coïncident avec celles de M_0 — une telle structure existe toujours en choisissant les interprétations des symboles de $\mathcal{L} \setminus \mathcal{L}_0$ de manière arbitraire. Comme les seuls symboles qui apparaissent dans φ sont dans \mathcal{L}_0 , on a toujours $M \models \varphi(\alpha_0)$. \square

Corollaire 3.23 (Complétude de la logique du premier ordre). *Pour tous ensembles finis de formules Γ et Δ ,*

$$\Gamma \vdash \Delta \text{ si et seulement si } \Gamma \models_{\forall} \Delta.$$

Démonstration. Au vue de la proposition 3.14, il reste à montrer que si $\Gamma \models_{\forall} \Delta$ alors $\Gamma \vdash \Delta$. Si $\Gamma \not\vdash \Delta$, alors $\bigwedge_{\varphi \in \Gamma} \varphi \wedge \bigwedge_{\psi \in \Delta} \neg \psi$ est inconsistante. Par le théorème 3.22, $\bigwedge_{\varphi \in \Gamma} \varphi \wedge \bigwedge_{\psi \in \Delta} \neg \psi \vdash \perp$ et donc $\Gamma \vdash \Delta$ par les règles E_{\perp} , $\uparrow G_{\wedge}$ et $\uparrow G_{\neg}$. \square

4 La théorie des ensembles de Von Neumann-Bernays-Gödel

On travaille dans le langage \mathcal{L}_{ens} contenant un unique symbole binaire \in . On souhaite définir une théorie NBG mais certains des axiomes nécessitent des constructions qui dépendent des axiomes précédents, on va donc introduire les axiomes un à un en faisant les constructions nécessaires au fur et à mesure. Les points d'un « modèle » de NBG s'appellent des classes. Les ensembles sont les éléments des classes. Ils sont définis par la formule

$$U(x) = \exists A x \in A.$$

On notera \forall^U le quantificateur universel restreint à U , c'est-à-dire, $\forall^U x \varphi \equiv \forall x U(x) \rightarrow \varphi$. De même, on définit le quantificateur existentiel restreint à U par $\exists^U x \varphi \equiv \exists x U(x) \wedge \varphi$.

Le premier axiome de NBG est l'axiome d'extensionnalité, il spécifie l'égalité entre classes :

$$\forall A \forall B (\forall C C \in A \leftrightarrow C \in B) \rightarrow A = B. \quad (\text{Ext})$$

Si A et B sont des classes, on dit que A est incluse dans B , ce qu'on note $A \subseteq B$, si tout élément de X et un élément de Y . L'extensionnalité peut alors se réécrire $B \subseteq A \wedge A \subseteq B \rightarrow A = B$.

Le second axiome de NBG est l'axiome de la paire, qui, étant donné deux ensembles x et y , spécifie l'existence d'un (unique) ensemble $\{x, y\}$ dont les deux seuls éléments sont x et y .

$$\forall^U x \forall^U y \exists^U z \forall A A \in z \leftrightarrow (A = x \vee A = y). \quad (\text{Pair})$$

L'axiome de la paire implique aussi l'existence pour tout ensemble x du singleton $\{x\}$ dont le seul élément est x . Si x et y sont des ensembles, on notera aussi (x, y) le couple $\{\{x\}, \{x, y\}\}$.

Remarque 4.1. Si x_1, x_2, y_1, y_2 sont des ensembles et $(x_1, y_1) = (x_2, y_2)$ alors $x_1 = x_2$ et $y_1 = y_2$. En effet, si $\{\{x_1\}, \{x_1, y_1\}\} = \{\{x_2\}, \{x_2, y_2\}\}$, le singleton $\{x_1\}$ est un élément de la paire $\{\{x_2\}, \{x_2, y_2\}\}$ et donc il est égal à $\{x_2\}$ ou à $\{x_2, y_2\}$. S'il est égal à $\{x_2, y_2\}$ alors $x_1 = x_2 = y_2$ et donc $\{x_2\} = \{x_2, y_2\}$. On a donc aussi $\{x_1, y_1\} = \{x_2\}$ et donc $y_1 = x_2 = y_2$.

Sinon $\{x_1\} = \{x_2\}$, alors $x_1 = x_2$. Si $\{x_1, y_1\} = \{x_2\}$, comme précédemment, on a $x_1 = y_1 = x_2 = y_2$. On peut donc supposer $\{x_1, y_1\} = \{x_2, y_2\}$ et donc $y_1 = x_2$ (en quel cas $y_1 = x_2 = x_1 = y_2$) ou $y_1 = y_2$.

On définit aussi, par récurrence, pour tous ensembles x_1, \dots, x_n ,

$$(x_1, \dots, x_n) = ((x_1, \dots, x_{n-1}), x_n)$$

, et $(x_1) = x_1$.

Les axiomes suivants sont les axiomes d'existence de classe, tout d'abord l'existence du graphe de \in sur les ensembles :

$$\exists C \forall^U x \forall^U y (x, y) \in C \leftrightarrow x \in y, \quad (\text{E}\in)$$

l'existence de l'intersection $A \cap B$ de deux classes A et B :

$$\forall A \forall B \exists C \forall S S \in C \leftrightarrow (S \in A \wedge S \in B), \quad (\text{E}\wedge)$$

l'existence du complémentaire A^c d'une classe A :

$$\forall A \exists C \forall^U x x \in C \leftrightarrow (x \notin A) \quad (\text{E}\neg)$$

la clôture des classes sous projection :

$$\forall A \exists C \forall^U x x \in C \leftrightarrow (\exists^U y (x, y) \in A), \quad (\text{E}\exists)$$

l'existence du produit avec U :

$$\forall A \exists C \forall^U x \forall^U y (x, y) \in C \leftrightarrow x \in A, \quad (\text{E}\times U)$$

la clôture sous transposition des triplets :

$$\forall A \exists C \forall^U x \forall^U y \forall^U z (x, y, z) \in C \leftrightarrow (y, x, z) \in A, \quad (\text{E}\tau_{1,2})$$

et

$$\forall A \exists C \forall^U x \forall^U y \forall^U z (x, y, z) \in C \leftrightarrow (x, z, y) \in A. \quad (\text{E}\tau_{2,3})$$

On remarque que l'axiome (E \in) stipule l'existence d'une classe E . Par l'intersection et le complémentaire, il existe alors une classe $\emptyset = E \cap E^c$. Par définition, cette classe n'a pas d'éléments. On note $U = \emptyset^c$. On a alors NBG $\models U(x) \leftrightarrow x \in U$ — ce qui justifie l'abus de notation.

La clôture par intersection et complémentaire implique la clôture des classes par union. Si A et B sont des classes, on note $A \cup B$ leur union.

Remarque 4.2. Toute classe C est une sous classe de U . En effet, si x est un élément de C alors, par définition, $\text{NBG} \models U(x)$ et donc $x \in U$.

Définition 4.3. L'ensemble des formules prédictives est le plus petit ensemble de \mathcal{L}_{ens} -formules qui contient les formules atomiques, qui est clos par opérations booléennes et par les quantificateurs ensemblistes \forall^U et \exists^U .

Théorème 4.4 (Existence de classes). *Soit $\varphi(x_1, \dots, x_n, Y_1, \dots, Y_m)$ une formule prédictive alors*

$$\text{NBG} \models \forall Y_1 \dots \forall Y_m \exists C \forall x_1 \forall^U x_n (x_1, \dots, x_n) \in C \leftrightarrow \varphi(x_1, \dots, x_n, Y_1, \dots, Y_m).$$

Démonstration. On commence par démontrer le cas particulier suivant : pour toute fonction injective $f : \{1, \dots, m\} \rightarrow \{1, \dots, n\}$ (avec $m \leq n$), on a

$$\text{NBG} \models \forall A \exists C \forall x_1 \forall^U x_n (x_1, \dots, x_n) \in C \leftrightarrow (x_{f(1)}, \dots, x_{f(n)}) \in A.$$

Le cas où f est la projection $\{1, \dots, m\} \rightarrow \{1, \dots, m+n\}$ est démontré par récurrence sur n en utilisant l'axiome (E \exists). Il suffit donc de considérer le cas où $m = n$ — et donc f est bijective. Si $n \geq 3$, l'axiome E $\tau_{2,3}$ implique l'existence de toutes les permutations de la forme $\tau_{i,i+1}$ pour $i > 1$ — par le choix de définition des n -uplets — et l'axiome E $\tau_{1,2}$ implique celle de $\tau_{1,2}$. Ces transpositions engendrent le groupe symétrique. Si $n = 2$, on se ramène au cas $n = 3$ avec l'axiome E $\times U$.

Soit φ une formule prédictive. Si on remplace toutes les formules atomiques de la forme $s \in t$, où s est un Y_i ou alors s et t sont la même variable, par la formule $\exists^U y y = s \wedge y \in t$ et, ensuite, toutes les formules atomiques de la forme $s = t$ par $\forall^U y y \in s \leftrightarrow y \in t$, on obtient une formule prédictive équivalente à φ dans laquelle les seules formules atomiques qui apparaissent sont de la forme $s \in t$ où s est soit quantifiée, soit une variable x_i et t est soit quantifiée, soit une variable x_i , soit une variable Y_j et les variables s et t sont distinctes. On peut donc supposer que φ est de cette forme et démontrons maintenant le théorème par récurrence sur φ .

Si φ est atomique elle est soit de la forme $x_i \in x_j$, soit de la forme $x_i \in Y_j$. Si elle est de la forme $x_i \in Y_j$, il suffit de prendre C telle que $(x_1, \dots, x_n) \in C$ si et seulement si $x_i \in Y_j$. Si elle est de la forme $x_i \in x_j$, soit E telle que dans l'axiome (E \in). Il suffit alors de prendre C telle que $(x_1, \dots, x_n) \in C$ si et seulement si $(x_i, x_j) \in E$.

Si φ est de la forme $\neg\psi$ et que C est telle que dans le théorème pour ψ alors il suffit de considérer C^c . Si φ est de la forme $\psi_1 \wedge \psi_2$ et C_i est tel que dans le théorème pour ψ_i , alors il suffit de considérer $C_1 \cap C_2$. Comme \neg et \wedge suffisent à engendrer l'algèbre de Boole, cela conclut le cas où φ est une combinaison booléenne de formules auxquelles le théorème s'applique.

Enfin, si φ est de la forme $\exists^U y \psi(x_1, \dots, x_n, y, Y_1, \dots, Y_m)$ et que C est telle que dans le théorème pour ψ , alors il suffit de considérer la projection de C sur les n premières variables. Comme le quantificateur universel ensembliste est obtenu par combinaison Booléenne à partir du quantificateur universel ensembliste, ceci conclut la preuve. \square

On peut maintenant écrire les axiomes d'existence d'ensembles. Si X est une classe, on note $\bigcup X$ l'union de X . C'est la classe telle que $x \in \bigcup X$ si et seulement si $\exists^U y y \in X \wedge x \in y$. L'axiome de l'union stipule alors que l'union d'un ensemble est un ensemble :

$$\forall^U x U(\bigcup x).$$

Si X est une classe, on note $\mathfrak{P}(X)$ la classe des sous-ensembles de X . C'est la classe telle que $x \in \mathfrak{P}(X)$ si et seulement si $\forall^U y y \in x \rightarrow x \in X$. L'axiome des parties stipule alors que la classe des sous-ensembles d'un ensemble est un ensemble :

$$\forall^U x U(\mathfrak{P}(x)).$$

Soient C et F deux classes. On définit l'image de C par F , notée $F(C)$ comme la classe définie par $x \in F(C)$ si et seulement si $\exists^U y y \in C \wedge (y, x) \in F$. L'axiome de remplacement stipule que l'image d'un ensemble par une classe fonctionnelle est un ensemble :

$$\forall F [\forall^U s \forall^U t_1 \forall^U t_2 ((s, t_1) \in F \wedge (s, t_2) \in F) \rightarrow s_1 = s_2] \rightarrow \forall^U x U(F(x)).$$

Proposition 4.5 (Principe de compréhension). *Si C est une classe et x un ensemble, la classe $C \cap x$ est un ensemble.*

Démonstration. Par le théorème d'existence de classes, il existe une classe D telle que $(s, t) \in D$ si et seulement si $s = t \wedge s \in C$. C'est une classe fonctionnelle et l'image de x par D est la classe $C \cap x$ qui est donc un ensemble. \square

Enfin, l'axiome de l'infini¹³ stipule l'existence d'un ensemble infini :

$$\exists^U x (\emptyset \in x \wedge \forall^U y y \in x \rightarrow y \cup \{y\} \in x).$$

Remarque 4.6. Une conséquence de l'axiome de l'infini est que la classe vide est un ensemble (on ne le savait pas encore!). En fait, on ne savait pas encore qu'il existe des ensembles...

La classe U ne peut pas être un ensemble. C'est le paradoxe de Russell. En effet, par compréhension, toute classe serait un ensemble, en particulier la classe C des ensembles x tels que $x \notin x$. On a alors $C \in C$ si et seulement si $C \notin C$.

Remarque 4.7. La classe U est un modèle de la théorie ZF de Zermelo-Frankel. Elle vérifie :

- l'extensionnalité : $\forall x \forall y (\forall z z \in x \leftrightarrow z \in y) \rightarrow x = y$;
- l'axiome de l'union : $\forall x \exists y \forall z (z \in y) \leftrightarrow \exists s s \in x \wedge z \in s$;
- l'axiome des parties : $\forall x \exists y \forall z (z \in y) \leftrightarrow (\forall s s \in z \rightarrow s \in x)$;
- le schéma d'axiomes de remplacement : pour toute formule $\varphi(s, t, u_1, \dots, u_n)$,

$$\begin{aligned} & \forall u_1 \dots \forall u_n [\forall s \forall t_1 \forall t_2 (\varphi(s, t_1, u_1, \dots, u_n) \wedge \varphi(s, t_2, u_1, \dots, u_n)) \rightarrow t_1 = t_2] \\ & \rightarrow \forall x \exists y \forall z (z \in y) \leftrightarrow (\exists s s \in x \wedge \varphi(s, z, u_1, \dots, u_n)); \end{aligned}$$

- l'axiome de l'infini : $\exists x \emptyset \in x \wedge (\forall y y \in x \rightarrow y \cup \{y\} \in x)$ ¹⁴.

Si A et B sont deux classes, on définit leur produit $A \times B$ comme la classe telle que $x \in A \times B$ si et seulement s'il existe $a \in A$ et $b \in B$ tel que x soit égal au couple (a, b) .

¹³Contrairement à l'habitude, on ne considère pas ici que NBG contient l'axiome du choix et l'axiome de fondation dont on discutera plus tard.

¹⁴Pour que cet axiome ait un sens, il faut d'abord construire un ensemble à deux éléments (par exemple, $\mathfrak{P}(\emptyset)$) puis l'utiliser pour construire la paire par remplacement et enfin construire l'union binaire en considérant l'union de la paire.

Références

Proposition 4.8. Soient X et Y des ensembles. La classe $X \times Y$ est un ensemble.

Démonstration. En effet, si $x \in X$ et $y \in Y$, alors $(x, y) = \{\{x\}, \{x, y\}\} \in \mathfrak{P}(\mathfrak{P}(X \cup Y))$. La classe $X \times Y$ est donc incluse dans l'ensemble $\mathfrak{P}(\mathfrak{P}(X \cup Y))$ et c'est donc un ensemble. \square

Définition 4.9. Soient A et B deux classes, on appelle application de A dans B une sous-classe $F \subseteq A \times B$ est qui fonctionnelle et telle que la projection sur la première variable soit égale à A . En d'autres termes :

$$\forall x \in A (\exists y (x, y) \in F) \wedge (\forall y_1 \forall y_2 (x, y_1) \in F \wedge (x, y_2) \in F \rightarrow y_1 = y_2).$$

On écrit alors $F : A \rightarrow B$.

Soient I et X des ensembles. Toute application $f : I \rightarrow X$ est une sous-classe de l'ensemble $I \times X$ et c'est donc un ensemble. La classe des applications de I dans X est une sous-classe de l'ensemble $\mathfrak{P}(I \times X)$ et c'est donc aussi un ensemble.

Soit $a : I \rightarrow X$ une application. On définit le produit $\prod_{i \in I} a(i)$ comme le sous-ensemble des applications f de I dans $\cup X$ telles que pour tout $i \in I$, $f(i) \in a(i)$.

Références

- [1] M. HILS et F. LOESER. *A first journey through logic*. T. 89. Stud. Math. Libr. Providence, RI : American Mathematical Society (AMS), 2019.