

# LÓGICAS PARA SISTEMAS DE DIÁLOGO

**Angel Nepomuceno Fernández**  
*Grupo de Lógica, Lenguaje e Información*  
<http://grupo.us.es/ghum609/php/>  
**Consideraciones Burrieza-Nepomuceno**

SEVILLA, 22/02/2021

# Esquema de la presentación

- 1 Breve introducción
- 2 Lógica desiderativo-deóntica (lenguaje  $L_{DD}$  y sistema formal *SLDD*)
- 3 Sistemas de diálogo y *SLDD*
- 4 Bibliografía (resumen)

## Observación sobre lógica deontica

**“En el caso del lenguaje de la lógica deontica, las normas se expresan por medio de enunciados con operadores deonticos. En este lenguaje hay, por ejemplo, expresiones de la forma  $OA$ , donde  $A$  es una fórmula y  $O$  es el operador de obligación, entendido como un concepto lógico. Es decir, las normas se expresan por medio de *operadores lógicos* (por esta razón hablamos de una *lógica deontica*)”**

J. Legrís & S. Lerner (2011),

# Deseos y obligaciones

1/4

Los tratamientos básicos de deseos y obligaciones constituyen un punto de partida para abordar cómo incluir estos elementos en sistemas de diálogo

- Se requiere el uso de **dos operadores** modales: uno de **deseo** y otro de **obligación**
- Marcos kripkeanos, con relaciones de accesibilidad para cada operador con características mínimas (que sean relaciones de carácter serial):
  - para cada estado (mundo), existe uno deónticamente accesible desde aquel
  - para cada mundo, existe uno desiderativamente accesible desde aquel

# Deseos y obligaciones

2/4

Los deseos de un agente pueden ser de varios tipos

- 1 Poseer un objeto: **el agente desea que un objeto sea de su propiedad**, o desprenderse del mismo: **negación del anterior**
- 2 Llevar a cabo una acción: **el agente desea que se ejecute una acción**
- 3 Que otro agente lleve a cabo una acción: **un agente *a* desea que otro *b* realice una acción**, o impedirlo: **negación de lo anterior**
- 4 Que ocurra/no ocurra un acontecimiento: **el agente desea que  $\varphi$  sea el caso**
- 5 Se puede resumir en el deseo de un contenido proposicional (que expresa el caso correspondiente)

- En su caso, estudiar cómo se anidan operadores
  - Si las normas se expresan con el operador de obligación, con los dos combinados son representables **normas instrumentales** (condicionales, que indican qué se debe hacer para conseguir un objetivo)
  - Ejemplo de norma instrumental: si se establece un cierre perimetral, entonces baja el índice de contagio de covid19, expresable en forma condicional: `si cierre_perimetral, entonces baja_contagio`
  - Dado que es deseable bajar el índice de contagio de covid19, se debe establecer un cierre perimetral, si **deseable**(`baja_contagio`), entonces **se debe**(`cierre_perimetral`)

# Deseos y obligaciones

4/4

- Con respecto a las modalidades aléticas, se consideraron sistemas normales aquellos que captan la idea de que si una proposición es necesaria, entonces es el caso (el axioma  $T$ ; la clase de los modelos correspondientes tienen como relación de accesibilidad una que es reflexiva)
- En cambio, sería contraintuitivo que lo deseado fuera el caso o que lo obligatorio fuera el caso
- Sí podrían considerarse: el deseo de que lo obligatorio fuera el caso; y el deseo de que lo deseable fuera el caso

# Lenguaje básico bimodal: sintaxis

$L_{DD}$  es un lenguaje proposicional, a partir de un conjunto de variables proposicionales  $\mathbb{P}$ , cuya sintaxis queda definida por la siguiente regla *BNF*:

$$\varphi ::= p \mid \neg\varphi \mid \varphi * \varphi \mid O\varphi \mid D\varphi$$

de manera que

- $p \in \mathbb{P}$
- $* \in \{\wedge, \vee, \rightarrow\}$
- $O\varphi$  y  $D\varphi$  representan “es obligatorio  $\varphi$ ” y “es deseable  $\varphi$ ”, respectivamente



Desde un marco  $\langle S, \mathcal{R}_D, \mathcal{R}_O \rangle$ ,  $M_{DD} = \langle S, \mathcal{R}_O, \mathcal{R}_D, V \rangle$  tal que

- $S \neq \emptyset$ , es el conjunto de estados o mundos
- $\mathcal{R}_O, \mathcal{R}_D \subseteq S \times S$  y ambas son seriales: para todo  $s \in S$  existe  $u \in S$ , tal que  $\langle s, u \rangle \in \mathcal{R}_O$  (lo mismo con  $\mathcal{R}_D$ )
- Para cada  $s, u \in S$ , si  $\langle s, u \rangle \in \mathcal{R}_D$ , entonces  $\langle s, u \rangle \in \mathcal{R}_O$ : cada mundo  $u$  desiderativamente perfecto es deónticamente perfecto (respecto de  $s$ ); es decir,
  - Si  $\langle s, u \rangle \in \mathcal{R}_D$ , decimos que  $u$  es deseable (o desiderativamente perfecto) respecto de  $s$
  - Si  $\langle s, u \rangle \in \mathcal{R}_O$ , decimos que  $u$  es deónticamente perfecto respecto de  $s$  —donde se cumplen las obligaciones—

## Lenguaje básico bimodal: semántica

2/2

- Si  $\langle s, u \rangle \in \mathfrak{R}_D$ , entonces  $\langle u, u \rangle \in \mathfrak{R}_D$ ; es decir,  $\mathfrak{R}_D$  es secundariamente reflexiva
- $V : \mathbb{P} \longrightarrow \wp(S)$ . Para cada  $p \in \mathbb{P}$ ,  $V(p) \subseteq S$ , conjunto de mundos donde  $p$  es verdadera. Se extiende para  $\varphi \in L_{DD}$ :  
 $V(\varphi) = \{s \in S / M, s \models \varphi\}$  ( $M = M_{DD}$ )
- La noción de satisfacción:
  - $M, s \models p$  syss  $s \in V(p)$ ,
  - $M, s \models \neg\varphi$  syss  $M, s \not\models \varphi$
  - $M, s \models \varphi * \chi$ , como es habitual para  $*$   $\in \{\wedge, \vee, \rightarrow\}$
  - $M, s \models D(\varphi)$  syss para todo  $u \in S$  tal que  $\langle s, u \rangle \in \mathfrak{R}_D$  se verifica que  $M, u \models \varphi$
  - $M, s \models O(\varphi)$  syss para todo  $u \in S$  tal que  $\langle s, u \rangle \in \mathfrak{R}_O$  se verifica que  $M, u \models \varphi$
- $M \models \varphi$  indica que  $\varphi$  es válida (para todo  $s \in S$ ,  $M, s \models \varphi$ )

SLDD (fijado en Legris & Lerner, 2011) se define a partir del lenguaje  $L_{DD}$ . Consta de los siguientes postulados:

1 (Esquemas de) Axiomas (además de los propios de la lógica proposicional clásica)

1  $Q(\varphi \rightarrow \chi) \rightarrow (Q\varphi \rightarrow Q\chi)$ ,  $Q \in \{D, O\}$

2  $\neg(Q\varphi \wedge Q\neg\varphi)$ ,  $Q \in \{D, O\}$

3  $D(O\varphi \rightarrow \varphi)$

4  $D(D\varphi \rightarrow \varphi)$

2 Reglas de inferencia

1 Modus Ponens

2 de  $\varphi$  (fórmula booleana —sin los operadores  $D$  y  $O$ —), se infiere  $O\varphi$

3 de  $\varphi$ , se infiere  $D\varphi$

- El esquema 1 indica la normalidad de ambos operadores (axioma  $\mathcal{K}$ )
- El esquema 2 (axioma  $\mathcal{D}$ ) expresa consistencia (desiderativa y deóntica):
  - No cabe tener deseos contradictorios
  - No es obligatorio seguir una norma y su contradictoria
- El axioma 3 establece que es deseable que lo obligatorio sea el caso
- El axioma 4 establece que es deseable que lo deseable sea el caso
- Las reglas 2 y 3 son las correspondientes a las de necesidad

# La clase $\mathcal{M}_{DD}$

Sea la clase  $\mathcal{M}_{DD}$  cuyos elementos son modelos  $M$  de  $L_{DD}$  de la forma  $M = \langle S, \mathfrak{R}_D, \mathfrak{R}_O, V \rangle$  tal que

- 1  $S \neq \emptyset$
- 2  $\mathfrak{R}_O, \mathfrak{R}_D \subseteq S \times S$  y ambas son seriales
- 3 Los mundos desiderativamente perfectos son deónticamente perfectos (si  $\langle s, u \rangle \in \mathfrak{R}_D$ , entonces  $\langle s, u \rangle \in \mathfrak{R}_O$ )
- 4  $\mathfrak{R}_D$  es secundariamente reflexiva, si  $\langle s, u \rangle \in \mathfrak{R}_D$ , entonces  $\langle u, u \rangle \in \mathfrak{R}_D$
- 5  $V : \mathbb{P} \rightarrow \wp(S)$ , extendida:  $V(\varphi) = \{s \in S/M, s \models \varphi\}$

## Proposición 1

Cada (esquema de) axioma de *SLDD* es válido respecto de la clase de modelos  $\mathcal{M}_{DD}$

- Los axiomas proposicionales clásicos son universalmente válidos
- Los axiomas 1 y 2 son los conocidos  $\mathcal{K}$  y  $\mathcal{D}$ , de normalidad y consistencia, respectivamente

■ En cuanto al axioma 3:

- 1 supuesto  $\exists M \in \mathcal{M}_{DD}$  tal que  $M \not\models D(O\varphi \rightarrow \varphi)$ ,
- 2 de ahí que  $\exists u \in S$  tal que  $M, u \not\models D(O\varphi \rightarrow \varphi)$ , por lo que
- 3  $\exists w \in S$  tal que  $\langle u, w \rangle \in \mathfrak{R}_D$ , de modo que
- 4  $M, w \not\models O\varphi \rightarrow \varphi$ , es decir  $M, w \models O\varphi$  y  $M, w \not\models \varphi$ .
- 5 Por ser  $\mathfrak{R}_D$  secundariamente reflexiva,  $\langle w, w \rangle \in \mathfrak{R}_D$ , de ahí
- 6  $\langle w, w \rangle \in \mathfrak{R}_O$ , y, por definición (de la función satisfacción),  
 $M, w \models \varphi$ ,
- 7 lo cual es contradictorio con  $M, w \not\models \varphi$  (4).
- 8 Así pues, es de negar el supuesto, y  $\forall M \in \mathcal{M}_{DD}$ ,

$$M \models D(O\varphi \rightarrow \varphi)$$

## ■ En cuanto al axioma 4:

- 1 supuesto  $\exists M \in \mathcal{M}_{DD}$  tal que  $M \not\models D(D\varphi \rightarrow \varphi)$ ,
- 2 de ahí que  $\exists u \in S$  tal que  $M, u \not\models D(D\varphi \rightarrow \varphi)$ , por lo que
- 3  $\exists w \in S$  tal que  $\langle u, w \rangle \in \mathfrak{R}_D$ , de modo que
- 4  $M, w \not\models D\varphi \rightarrow \varphi$ , es decir  $M, w \models D\varphi$  y  $M, w \not\models \varphi$ .
- 5  $\mathfrak{R}_D$  es secundariamente reflexiva:  $\langle w, w \rangle \in \mathfrak{R}_D$ , de ahí
- 6  $\langle w, w \rangle \in \mathfrak{R}_D$ , y, por definición (de la función satisfacción),  
 $M, w \models \varphi$ ,
- 7 lo cual es contradictorio con 4. Es de negar el supuesto inicial, luego
- 8  $\forall M \in \mathcal{M}_{DD}$  se verifica

$$M \models D(D\varphi \rightarrow \varphi)$$



## Lema de preservación de validez

Las reglas de SLDD preservan validez respecto de  $\mathcal{M}_{DD}$

- 1 Modus ponens es la regla clásica
- 2 Sea  $M \in \mathcal{M}_{DD}$  y  $\varphi \in L_{DD}$  booleana, tal que  $M \models \varphi$ .  $\forall s \in S$ ,  $M, s \models \varphi$ . Además,  $\forall u \in S$  tal que  $\langle s, u \rangle \in \mathfrak{R}_O$ ,  $M, u \models \varphi$ , por lo que  $M, s \models O\varphi$  y  $M \models O\varphi$
- 3  $M \models \varphi$ .  $\forall s \in S$ ,  $M, s \models \varphi$ . Como  $\forall u \in S$  tal que  $\langle s, u \rangle \in \mathfrak{R}_D$ ,  $M, u \models \varphi$ , por lo que  $M, s \models D\varphi$  y  $M \models D\varphi$

## Proposición 1

El sistema *SLDD* es correcto. Es decir,  $\forall M \in \mathcal{M}_{DD}$ ; si  $\vdash_{SLDD} \varphi$ , entonces  $M \models \varphi$

Se parte del supuesto de que la fórmula en cuestión es demostrable:  $\vdash_{SLDD} \varphi$ . Los axiomas son válidos respecto de la clase  $\mathcal{M}_{DD}$ . Por otra parte, las reglas preservan la validez, como se ha visto. Dado que  $\varphi$  se obtiene mediante aplicación de axiomas y reglas, se verifica que  $\models_{\mathcal{M}_{DD}} \varphi$

# Conjuntos maxiconsistentes

## Conjunto maxiconsistente de fórmulas

Un conjunto de fórmulas  $\Gamma \subseteq L_{DD}$  es maxiconsistente syss

- 1  $\Gamma$  es consistente,  $\nexists \varphi \in L_{DD}$  tal que  $\Gamma \vdash \varphi \wedge \neg\varphi$  (se puede abreviar indicando  $\Gamma \not\vdash \perp$ , con  $\vdash$ , a su vez, como abreviatura de  $\vdash_{SLDD}$ )
- 2  $\Gamma$  es maximal; es decir  $\nexists \Gamma' \subseteq L_{DD}$  tal que  $\Gamma' \subset \Gamma$  y  $\Gamma' \not\vdash \perp$

## Lema de Lindenbaum

Cada conjunto consistente de fórmulas de  $L_{DD}$  está contenido en un conjunto maxiconsistente

# Modelo canónico $M^c$

1/2

Modelo canónico  $M^c = \langle S^c, \mathfrak{R}_D^c, \mathfrak{R}_O^c, V^c \rangle$ , donde

- 1  $S^c = \{\Gamma \subseteq L_{DD} / \Gamma \text{ maxiconsistente}\}$
- 2  $\mathfrak{R}_D^c \subseteq S^c \times S^c$ , tal que  $\exists \Gamma, \Delta \in S^c$ , tales que
  - 1  $\exists D\varphi \in \Gamma$  tal que no se verifica  $D\varphi \in \Delta$  con  $\langle \Gamma, \Delta \rangle \in R$
  - 2 En los demás casos,  $\langle \Gamma, \Delta \rangle \in \mathfrak{R}_D^c$  syss  $\forall D\varphi$ , si  $D\varphi \in \Gamma$ , entonces  $D\varphi \in \Delta$
- 3  $\mathfrak{R}_O^c \subseteq S^c \times S^c$ , si  $\langle \Gamma, \Delta \rangle \in \mathfrak{R}_D^c$ , entonces  $\langle \Gamma, \Delta \rangle \in \mathfrak{R}_O^c$
- 4 Para cada  $p \in \mathbb{P}$ ,  $V^c(p) = \{\Gamma \in S^c / p \in \Gamma\}$

Modelo canónico  $M^c$ 

2/2

Extensión de  $V^c$  para que  $V^c(\varphi) = \{\Gamma \in S^c / \varphi \in \Gamma\}$ . Hipótesis inducción, para  $\chi$  de grado  $n \leq 1$ ,  $V^c$  es así definible.

- 1 Sea  $\Delta \in V^c(\neg\varphi)$  Supuesto:  $\neg\varphi \notin \Delta$ . De aquí, por ser maxicons.,  $\varphi \in \Delta$ , por hip. ind.  $\Delta \in V^c(\varphi)$ , lo que contradice la afirmación inicial
- 2 Para fórmulas  $\varphi, \chi$ , de grado  $k$  y  $m$  tales que  $k + m \leq n$ , tomando  $*$   $\in \{\wedge, \vee, \rightarrow\}$ , se analizan los casos  $\varphi * \chi$
- 3 Sea  $\Gamma \in V^c(D\varphi)$ . Por def.,  $\forall \Delta \in S^c$ , si  $\langle \Gamma, \Delta \rangle \in \mathfrak{K}_D^c$ , por hip. ind.,  $\varphi \in \Delta$ . Supuesto  $D\varphi \notin \Gamma$ ; de aquí que  $\exists \Delta$  tal que  $\langle \Gamma, \Delta \rangle \in \mathfrak{K}_D^c$  y  $\varphi \notin \Delta$ , dando lugar a contradicción
- 4 Análogo para  $O\varphi$

# Completitud

## Lema de canonicidad

El modelo canónico  $M^c \in \mathcal{M}_{DD}$

En efecto, por la manera de definirlo,  $M^c$  es tal que  $S^c \neq \emptyset$ ,  $\mathcal{R}_D^c \subseteq S^c \times S^c$  es serial, secundariamente reflexiva y  $\mathcal{R}_D^c \subseteq \mathcal{R}_O^c$

## Proposición 2

SLDD es completo (respecto de la clase  $\mathcal{M}_{DD}$ ). Es decir si  $\models_{\mathcal{M}_{DD}} \varphi$ , entonces  $\vdash_{SLDD} \varphi$

Sea  $\models_{\mathcal{M}_{DD}} \varphi$ . Sup.  $\not\vdash_{SLDD} \varphi$ ;  $\neg\varphi$  es satisfactible en  $\mathcal{M}_{DD}$ . Como existe algún  $\Gamma$  maxiconsistente tal que  $\neg\varphi \in \Gamma$ ,  $M^c, \Gamma \models \neg\varphi$ , contradictorio con el punto de partida. Luego  $\vdash_{SLDD} \varphi$

## Sistema SLDD multiagente

1/2

- Fácilmente es ampliable el lenguaje  $L_{DD}$  a partir de un conjunto de  $Ag$  de agentes:

$$\varphi ::= p \mid \neg\varphi \mid \varphi * \varphi \mid O_a\varphi \mid D_a\varphi$$

para  $a \in Ag$ ,  $O_a\varphi$  ( $D_a\varphi$ ) se lee “para el agente  $a$  es obligatorio (deseable) que  $\varphi$ ”

- En cuanto a la semántica, un modelo  $M$  se define como

$$\langle S, \mathfrak{R}_{a_O}, \mathfrak{R}_{a_D}, V \rangle,$$

con una relación de accesibilidad deóntica  $\mathfrak{R}_{a_O}$  y una desiderativa  $\mathfrak{R}_{a_D}$ , para cada agente  $a \in Ag$

SLDD, ampliado  $L_{DD}$  con un conjunto de agentes  $Ag$ , consta de los siguientes postulados ( $a \in Ag$ ):

- 1 (Esquemas de) Axiomas (además de los propios de la lógica proposicional clásica)

- 1  $Q_a(\varphi \rightarrow \chi) \rightarrow (Q_a\varphi \rightarrow Q_a\chi)$ ,  $Q \in \{D, O\}$

- 2  $\neg(Q_a\varphi \wedge Q_a\neg\varphi)$ ,  $Q \in \{D, O\}$

- 3  $D_a(O_a\varphi \rightarrow \varphi)$

- 4  $D_a(D_a\varphi \rightarrow \varphi)$

- 2 Reglas de inferencia

- 1 Modus Ponens

- 2 de  $\varphi$  (fórmula booleana —sin los operadores  $D_a$  y  $O_a$ —), se infiere  $O_a\varphi$

- 3 de  $\varphi$ , se infiere  $D_a\varphi$



## Sistemas de diálogo

Los SD son programas de ordenador diseñados para interactuar con usuarios empleando un diálogo lo más parecido posible a los que tienen lugar entre personas (G. Espejo et al. 2014)

- Los diseños de SD forman parte de las **tecnologías del lenguaje** mediante las cuales se pretende desarrollar los modos de interacción persona-máquina con el lenguaje natural

# Los sistemas de diálogo

2/4

- Se trata de un ámbito **interdisciplinar** (lingüística computacional, ciencias cognitivas en general)
- De acuerdo con las modalidades que se usan en la interacción, se distinguen dos tipos de SD
  - 1 **SD unimodal**, que usan un único canal de interacción, generalmente el lenguaje natural (escrito –aplicaciones que permiten al usuario chatear con el sistema– o hablado –actualmente se usan, por ejemplo, por empresas que facilitan ciertos servicios telefónicos–)
  - 2 **SD multimodales**, en los que el diálogo tiene lugar usando varios canales (modalidades) de interacción, como habla, gestos corporales, miradas, movimientos faciales etc.

# Los sistemas de diálogo

3/4

- Cómo razonan los usuarios puede ser un factor destacable en los diseños de SD (ya sean unimodales o multimodales)
- En cada momento, la interacción tiene lugar entre dos agentes, a saber, uno que representa al sistema y el usuario
- La **dinámica lógica de la información y la representación**, como programa (amplio) de investigación, estudia las inferencias como procesos informacionales

# Los sistemas de diálogo

4/4

- En la investigación científica se consideran (al menos), tres tipos de estos procesos: **inducción**, **deducción** y **abducción**
- En los diálogos se realizan inferencias, se plantean hipótesis, operan presuposiciones, etc. De ahí que también sea pertinente tener en cuenta la **lógica de la conversación** (tipo Grice)
- Los sistemas lógicos habituales constituyen, por así decir, modelos formales del sistema normativo que rige determinados contextos inferenciales

## Definición de nuevos operadores para SLDD

Operadores para  $a \in Ag$  y  $p \in \mathbb{P}$

- **Permitido:**  $\mathbf{P}_a p = \neg \mathbf{O}_a \neg p$ , ‘para  $a$  está permitido  $p$  syss no tiene la obligación de  $\neg p$ ’
- **Prohibición:**  $\mathbf{F}_a p = \mathbf{O}_a \neg p$ , ‘Esta prohibido  $p$  para  $a$  syss es obligatorio  $\neg p$  para  $a$ ’
- **Omisión:**  $\mathbf{Oms}_a p = \neg \mathbf{O}_a p$ , ‘Es omisible  $p$  para  $a$  syss no le es obligatorio  $p$ ’
- **Opción:**  $\mathbf{Opt}_a p = \neg \mathbf{O}_a p \wedge \neg \mathbf{O}_a \neg p$ , ‘Es opcional para  $a$  que  $p$  syss no es obligatorio  $p$  ni  $\neg p$  para  $a$ ’
- **Asunción:**  $\mathbf{M}_a p = \neg \mathbf{D}_a \neg p$ , ‘Es asumible  $p$  por parte de  $a$  syss no es el caso que  $a$  desee  $\neg p$ ’

Desde el axioma 2, usando nuevos operadores, obtenemos

- 1  $\neg(O_a\varphi \wedge O_a\neg\varphi)$  equivale a  $O_a\varphi \rightarrow P_a\varphi$ , que representa que para el agente lo obligatorio está permitido. Ejemplo:

$$\mathbf{O}_a(\text{dar\_datos}) \rightarrow \mathbf{P}_a(\text{dar\_datos})$$

- 2  $\neg(D_a\varphi \wedge D_a\neg\varphi)$  equivale a  $D_a\varphi \rightarrow M_a\varphi$ , que representa que para el agente sus deseos son asumibles. Ejemplo:

$$\mathbf{D}_a((a, \text{compra\_bill.})) \rightarrow \mathbf{M}_a((a, \text{compra\_bill.}))$$

Veamos la formalización de una normas técnicas (en el lenguaje de SLDD multiagente). Ejemplos

- Descripción condicional (si el agente adquiere billete de vuelo, entonces hace el viaje a Barcelona):  
 $(a, \text{adquiere\_billete}) \rightarrow (a, \text{viaje\_Barcelona})$
- Norma técnica (si el agente desea viajar a Barcelona, está obligado a adquirir billete):  
 $D_a(a, \text{viaje\_Barcelona}) \rightarrow O_a(a, \text{adquiere\_billete})$
- Formalización del condicional y la norma técnica:
  - $\varphi \rightarrow \chi$
  - $D_a\chi \rightarrow O_a\varphi$

Dado un modelo  $M \in \mathcal{M}_{DD}$ ,

- Es definible el conjunto de los deseos de un agente  $a$  en un estado:

$$D_a(s) = \{\varphi \in L_{DD}/M, s \models D_a\varphi\}$$

- Es definible el conjunto de las obligaciones de un agente  $a$  en un estado:

$$O_a(s) = \{\varphi \in L_{DD}/M, s \models O_a\varphi\}$$

- Considerar  $O_a(s) \cap D_a(s) \neq \emptyset$



Pueden ser convenientes ciertas estipulaciones, como

- Que ningún agente desee lo prohibido
- Los agentes deberían desear aquello a lo que están obligados
- A partir de lo observado antes,

si  $\varphi \in O_a(s)$ , entonces  $\varphi \in D_a(s)$

- Que lo obligatorio sea deseable para el agente (posible axioma):

$$O_a\varphi \rightarrow D_a\varphi$$

## Algunas consideraciones

2/2

Para  $a \in Ag$ , se obtienen

- $F_a\varphi \rightarrow D_a\neg\varphi$ . **Si  $a$  tiene prohibido  $\varphi$ , entonces desea  $\neg\varphi$**  (es deseable la negación de lo prohibido)
- $F_a\varphi \rightarrow \neg M_a\varphi$ . **Si  $a$  tiene prohibido  $\varphi$ , entonces no es asumible para  $a$**  (lo prohibido no es asumible)
- $M_a\varphi \rightarrow P_a\varphi$ . **Si  $\varphi$  es asumible para  $a$ , entonces le está permitido** (lo asumible está permitido)
- $M_a\varphi \rightarrow Oms_a\neg\varphi$  **Si es asumible  $\varphi$  para  $a$ , entonces es omisible la negación** (si es asumible  $\varphi$ , es omisible su negación)

## Bibliografía 1/2

- C. Alarcón: *Lecciones de lógica jurídica*, MAD, 2000
- H. van Ditmarsch, W. van der Hoek, B. Kooi: *Dynamic Epistemic Logic*, Springer, Synthesis Library 337, 2008.
- G. Espejo, N. Ábalos, Z. Callejas, R. López-Cózar: “Nuevos escenarios de aplicación de sistemas de diálogo multimodal”, en R. López-Cózar (Ed.) *Aplicaciones Multidisciplinares de Sistemas de Diálogo*, Granada, 2014, pp. 73-92
- D. Gabbay, J. Horty, X. Parent, R. van der Meyden, L. van der Torre (Eds.): *Handbook of Deontic Logic and Normative Systems*, College Publications 2013

## Bibliografía 2/2

- R. Hernández: “El juez, el científico y la búsqueda de la verdad”, en J. A. García y P. R. Onorino: *Prueba y razonamiento probatorio en Derecho. Debates sobre abducción*, Ed. Comares 2014, pp. 4-31
- J. Legris, S. Lerner: “Operadores deónticos anidados y cambio de significado, un sistema bimodal”, en *Perspectivas en lógica deóntica*, 2011: 37-51
- X. Parent, L. van der Torre: *Introduction to Deontic Logic and Normative System*, College Publications, 2018