

§1 - Nozione di forcing

Definizione 1 - Detti nozione di forcing un insieme semiordinato $(P, <)$. Gli elementi

di P si dicono condizioni di forcing e se $p, q \in P$ si dice che p è più forte di q se $p < q$.

$p, q \in P$ si dicono compatibili se esiste $r \in P$ t.c. $r \leq p, r \leq q$.

Un insieme $W \subseteq P$ si dice incompatibile se i suoi elementi sono a 2 a 2

incompatibili. Un insieme $D \subseteq P$ si dice denso in P se per ogni $p \in P$

esiste $d \in D$ tale che $d \leq p$, si dice denso sotto $p \in P$ se è denso in $Q = \{q \in P \mid q \leq p\}$.

Un sottoinsieme $G \subseteq P$ si dice D -generico su P se soddisfa

$$(1.1) \quad G \neq \emptyset$$

$$(1.2) \quad q \in G, p \in P, p \geq q \implies p \in G$$

$$(1.3) \quad p, q \in G \implies \exists r \in G \text{ t.c. } r \leq p, r \leq q$$

(Un insieme che verifica (1.1) - (1.3) si dice filto su P).

$$(1.4) \quad G \cap D \neq \emptyset \text{ per ogni } D \in \mathcal{D} \text{ che sia denso in } P.$$

Osservazione: Se $\mathcal{D} \ni \text{def } P$ (in particolare se $\mathcal{D} = \mathcal{ZF}$ e $\mathcal{D} \ni P$), nella definizione di insieme D -generico su P ~~verifica le seguenti condizioni di (1.3)~~ si può individuare nel modo seguente le

$$(1.3)' \quad p, q \in G \implies p, q \text{ compatibili}$$

Nelle medesime ipotesi,

Nella definizione di insieme D -generico si può ricapitolare la (1.4) con una delle seguenti condizioni equivalenti ~~(1.4)'~~:

(1.4)' $\forall p \in P$
 $(G \cap D) \neq \emptyset$ per ogni $D \in \mathcal{D}$ denso sotto $p \in P$

(1.4)'' $G \cap D \neq \emptyset$ per ogni $D \in \mathcal{D}$ denso in P e aperto in P
 (ove aperto significa $d \in D$ e $p \leq d \Rightarrow p \in D$)

(1.4)''' $G \cap D \neq \emptyset$ per ogni $D \in \mathcal{D}$ copertura di P
 (i.e. ogni $p \in P$ è compatibile con un $d \in D$)

(1.4)'''' $G \cap D \neq \emptyset$ per ogni $D \in \mathcal{D}$ copertura incompatibile di P .

Lemma 1: Se ~~esistono~~ i sottinsiemi densi di P appartenenti a \mathcal{D} sono
al più \mathcal{H}_0 , allora per ogni $p \in P$ esiste un insieme \mathcal{D} -generico
in P che contiene p .

Dim: Sia D_1, D_2, \dots un'enumerazione dei sottinsiemi densi di P appartenenti a \mathcal{D} , e si definisca una successione p_n ponendo $p_0 = p$, p_{n+1} un elemento di D_{n+1} t.c. $p_{n+1} \leq p_n$. Si vede allora che un insieme del tipo voluto è $G = \{ p \in P \mid \exists n \in \omega \ p_n \leq p \}$.

Anticipazione: Il caso che interesserà particolarmente è quello in cui si parte da un modello transitivo \mathcal{M} di ZFC e si considera una nozione di forcing $(P, <)$ in \mathcal{M} , per la quale si ~~desidera~~ potrà avere un insieme G \mathcal{M} -generico. Allora si dimostrerà che esiste un modello transitivo $\mathcal{M}[G]$ verificante

(i) $\mathcal{M} \subseteq \mathcal{M}[G]$, $G \in \mathcal{M}[G]$

(ii) $\mathcal{M}[G] \models \text{ZFC}$

(iii) Se \mathcal{N} è transitivo e verifica (i), (ii) allora $\mathcal{N} \cong \mathcal{M}[G]$

(iv) \mathcal{M} e $\mathcal{M}[G]$ hanno gli stessi ordinali.

E' facile allora aggiungere ad un dato modello un nuovo numero reale:
 sia $P = \bigcup_{\alpha \in \omega} 2^\alpha$ ordinato per inclusione inversa ($p \leq q \Leftrightarrow p \supseteq q$).

Allora se G è generico su \mathbb{M} si vede che $f = \bigcup G \in \omega_2$
 (in effetti (1.3) dà la ^{funzionalità} ~~iniettività~~ e (1.4) per $D_n = \{p \in P \mid n \in \text{dom } p\}$ garantisce
 che $\text{dom } f = \omega$). Ora f è la funzione caratteristica di un sottoinsieme x di
 ω che non è in \mathbb{M} , in quanto $f \notin M$ (sia $g \in 2$, $g \in M$; posto
 $D_g = \{p \in P \mid p \not\supseteq g\}$ si verifica che D_g è denso in P e quindi $g \neq f$);
 un tale x si dice un reale generico di Cohen.

Volendo allora aggiungere al modello \mathbb{M} molti reali generici per falsifi-
 care l'ipotesi del continuo si potrebbe procedere come segue:

$P = \{p \in M \mid p \text{ funz.}, \text{dom } p \in \mathcal{O}_\omega(\omega_2 \times \omega), \text{Im } p \subseteq 2\}$ ^{parzialmente} ordinato per \supseteq

Sia G generico su \mathbb{M} in P e pongasi $f = \bigcup G$.

f è una funzione per (1.3) e $\text{dom } f = \omega_2^{M} \times \omega$ (in quanto vale (1.4)
 per $D_{(\alpha, n)} = \{p \in P \mid (\alpha, n) \in \text{dom } p\}$)

Sia allora $x_\alpha \subseteq \omega$ di funzione caratteristica $m \mapsto f(\alpha, m) = \chi_{x_\alpha}(m)$.

Di nuovo $\chi_\alpha \notin M$ perché $D_{\alpha, g} = \{p \in P \mid \exists m \ g(m) \neq p(\alpha, m)\}$ è
 denso in P per ogni α ; inoltre se $\alpha \neq \beta$ $x_\alpha \neq x_\beta$ perché

$D_{\alpha, \beta} = \{p \in P \mid \exists m \ (p(\alpha, m) \neq p(\beta, m))\}$ è denso in P .
 Pertanto in $\mathbb{M}[G]$ $2^{\omega_0} \geq \omega_2^{M}$

Questo naturalmente non vuol dire nulla se non si ha che
 $\omega_2^M = \omega_2^{M[G]}$; questo si fa ~~vedere~~ una volta che si è
 visto che il modello $\mathbb{M}[G]$ si può descrivere ^{totalmente} nel modello
 base \mathbb{M} utilizzando il linguaggio del forcing, che contiene nomi
 per ogni elemento di \mathbb{M} e un nome canonico per la insieme generico,
 e definendo le relazioni di forcing \Vdash fra condizioni di forcing
 e sentenze del linguaggio di forcing. (p forza ϕ si intenda $p \Vdash \phi$)
 Il teorema fondamentale del forcing dice allora che se ϕ è
 una sentenza del linguaggio del forcing e G è generico su \mathbb{M} in P

(*) $\mathbb{M}[G] \models \phi$ se e solo se $\exists p \in G$ t.c. $p \Vdash \phi$

Se, per esempio, per P vale la tesi del Lemma 1, si può definire la relazione di forcing ponendo

$$(*) \quad p \Vdash \sigma \stackrel{\text{df}}{\iff} \forall G \text{ generico } \exists p \in G \text{ } \mathcal{M}_0[G] \models \sigma$$

Si dimostrano allora, a titolo di esercizio, le seguenti affermazioni:

- (a) $p \Vdash \sigma, q \leq p \Rightarrow q \Vdash \sigma$
- (b) $p \Vdash \sigma \Rightarrow \text{non } p \Vdash \neg \sigma$
- (c) $\forall p \exists q \leq p$ t.c. $q \Vdash \sigma$ ovvero $q \Vdash \neg \sigma$ (usare $(*)$)
- (d) $p \Vdash \sigma \vee \tau \iff p \Vdash \sigma \text{ e } p \Vdash \tau$
- (e) $p \Vdash \sigma \rightarrow \tau \iff (\forall q \leq p)$ se $q \Vdash \sigma$ allora $q \Vdash \tau$
- (f) $p \Vdash \sigma \vee \tau \iff (\forall q \leq p) \exists r \leq q$ t.c. $r \Vdash \sigma$ ovvero $r \Vdash \tau$
- (g) $p \Vdash \forall x \varphi(x) \iff p \Vdash \varphi(a)$ per ogni costante a del lang. del forcing
- (h) $p \Vdash \exists x \varphi(x) \iff \forall q \leq p \exists r \leq q$ t.c. $r \Vdash \varphi(a)$ per un'opportuna costante a del linguaggio del forcing

Naturalmente, oltre alle difficoltà connesse al fatto di definire \Vdash entro \mathcal{M}_0 (cosa non possibile utilizzando $(*)$), vi è il problema dell'esistenza di insiemi generici (ad esempio ciò è ovviamente vero se \mathcal{M}_0 è numerabile, ma ovviamente falso se $\mathcal{M}_0 = \mathcal{V}$).