

A n d r z e j P i e t r u s z c z a k

Różne teorie części

Słowa kluczowe: *mereologia, mereologia Grzegorzcyka, mereologia Leśniewskiego, suma mereologiczna, teoria części, zbiór kolektywny*

1. Wprowadzenie

Mereologia powstała jako teoria zbiorów kolektywnych (lub współcześnie, sum mereologicznych). Skonstruował ją polski logik Stanisław Leśniewski (1916, 1927–1931). Zbiory kolektywne są pewnymi całościami złożonymi z części, a samo pojęcie *bycia zbiorem kolektywnym* może być zdefiniowane za pomocą relacyjnego pojęcia *bycia częścią*¹. Dlatego mereologia może być uważana za teorię „stosunku części do całości” (z gr. μέρος, *meros* – „część”).

Mereologia Leśniewskiego została sformułowana w sposób specyficzny, odbiegający od standardowych formalizacji. Teoria ta była nadbudowana nad innym systemem Leśniewskiego, nazwanym przez niego „ontologią”. Współcześnie teorię Leśniewskiego przedstawia się w postaci pewnej teorii elementarnej bądź przekładając ją na język teorii struktur relacyjnych. Można ją również analizować, używając tzw. logiki pluralnej.

Andrzej Pietruszczak, Uniwersytet Mikołaja Kopernika w Toruniu, Instytut Filozofii, ul. S. Mniuszki 16/20, 87-100 Toruń; e-mail: pietrusz@umk.pl, ORCID: 0000-0001-9133-5081.

Praca finansowana przez Narodowe Centrum Nauki, grant nr 2021/43/B/HS1/03187. Artykuł udostępniony na licencji CC BY 4.0

¹ Leśniewski nie jest twórcą samego pojęcia *zbioru kolektywnego* czy też *klasy kolektywnej*. Omawiają je np. Alfred Whitehead i Bertrand Russell w komentarzach zawartych w *Principia Mathematica* (1910–1913). Zbiory te stosował m.in. Whitehead w rozważaniach z filozofii czasoprzestrzeni (Whitehead 1929). Leśniewski podał dwie formalne definicje zbiorów (klas) kolektywnych. W jego teorii oba określenia zbiorów kolektywnych i klas kolektywnych są równoważne.

Skoro etymologia słowa „mereologia” odpowiada określeniu „teoria części”, tym pierwszym można nazywać wszelkie formalne lub na w pół formalne rozważania o częściach, a nie jedynie teorię Leśniewskiego. Sądzymy jednak, że może przez to powstać zamieszanie terminologiczne. W przypadku rozważania teorii słabszych od teorii Leśniewskiego raczej powinniśmy dodać odpowiednie przymiotniki dookreślające, tak jak to czynił Peter Simons (1987), gdy np. badał „minimalną mereologię ekstensjonalną”. W moich pracach (Pietruszczak 2013, 2020) analizowane są zaś różne egzystencjalnie neutralne i egzystencjalnie zaangażowane teorie części. W teoriach egzystencjalnie neutralnych mamy tylko takie zbiory kolektywne, które otrzymujemy z podstawowych własności relacji *bycia częścią*². Przykładowo nie ma tam zbioru kolektywnego utworzonego z dwóch obiektów będących częściami trzeciego. Nie będzie więc istnieć zbiór kolektywny złożony z prawej i lewej ręki danego człowieka.

Mereologię Leśniewskiego zaliczamy zaś do teorii egzystencjalnie zaangażowanych. Ich egzystencjalne zaangażowanie polega na tym, że mają one dodatkowe aksjomaty postulujące istnienie zbiorów kolektywnych różnych grup obiektów. Niektóre z takich zbiorów można uznać za obiekty otrzymywane *ad hoc*, co w związku z tym budzi kontrowersje. Przykładowo, trudno uznać, że istnieje przedmiot materialny, który miałby być zbiorem kolektywnym złożonym z Księżyca i z serca danego człowieka. Co więcej, problematyczne jest też nawet istnienie osobnego przedmiotu będącego zbiorem kolektywnym prawej i lewej ręki danego człowieka. W teorii Leśniewskiego postuluje się zaś nieograniczone istnienie zbiorów kolektywnych dla wszelkich (niepustych) grup obiektów (w tym również nieskończonych). Wydaje się, że takie rozwiązanie dopuszczalne jest jedynie w bezpunktowej geometrii i bezpunktowej topologii, które dotyczą regionów przestrzennych lub zdarzeń czasoprzestrzennych³.

W części 2 przedstawimy podstawowe pojęcia mereologii. W części 3 zajmiemy się sumami mereologicznymi jako klasami kolektywnymi danej grupy obiektów. W części 4 zaprezentujemy teorie egzystencjalnie neutralne. Teorie egzystencjalnie zaangażowane omówione zostaną w części 5. Wśród nich znajdzie się najmocniejsza z nich – mereologia Leśniewskiego – oraz dwie teorie zaproponowane przez Andrzeja Grzegorzcyka (1955). W końcowej części pracy szkicowo przedstawimy problem związany z przechodnością pojęcia *bycia częścią*.

² Zaznaczmy, że zbiór kolektywny złożony z samych fizycznych (materialnych) obiektów ma być przedmiotem tego samego rodzaju.

³ Dodajmy, że w tych bezpunktowych teoriach mamy punkty. Nie są one jednak przyjmowane jako pierwotne, lecz definiuje się je na bazie pojęć pierwotnych, takich jak kule, bryły czy regiony (zob. np. Tarski 1929, 1956; Gruszczyński, Pietruszczak 2008, 2009, 2018a, 2018b, 2019, 2021; Grzegorzcyk 1960).

2. Podstawowe pojęcia mereologii

W tej części przedstawimy pojęcia teorii części oraz ich podstawowe własności. Przyjmujemy, że relacyjne pojęcie *bycia częścią* ma w dowolnym uniwersum rozważań tworzyć ostry porządek częściowy, tj. ma być przechodnie i przeciwzrotne, co daje też asymetryczność. Ponadto we wszystkich uniwersach niezdegenerowanych (tj. takich, które mają co najmniej dwa elementy) ma nie być najmniejszego obiektu (zera), a za to mają być dwa obiekty niemające żadnej części wspólnej.

2.1. Części jako kawalki

W języku potocznym słowo „część” rozumie się zazwyczaj tak samo, jak słowa „fragment” czy „kawalek”, gdy odnosimy je do obiektów przestrzennych (regionów) lub zdarzeń czasoprzestrzennych. Przy takim rozumieniu stosunek części do całości ma dwie podstawowe właściwości:

1. żaden przedmiot nie jest swoją częścią;
2. nie ma takich dwóch przedmiotów, z których jeden byłby częścią drugiego, a ten drugi był częścią pierwszego.

Dzięki pierwszemu warunkowi widać, że w drugim chodzi o dwa różne przedmioty. Pierwszy z powyższych warunków mówi więc, że relacyjne pojęcie *bycia częścią* jest przeciwzrotne, drugi zaś mówi, że jest antysymetryczne. To zaś jest równoważne temu, że to pojęcie jest asymetryczne. Aby skrócić zapis tych i innych własności pojęcia *bycia częścią*, przyjmijmy, że wyrażenie „ x jest częścią y -a” będziemy symbolicznie zapisywać jako $x \sqsubset y$. W dowolnym uniwersum rozważań U przeciwzrotność, antysymetryczność i asymetryczność pojęcia „bycia częścią” wyrazimy formalnie jako odpowiednio:

$$\begin{aligned} (\text{pz}_{\sqsubset}) \quad & \nexists x \in U x \sqsubset x, \\ (\text{antys}_{\sqsubset}) \quad & \nexists x, y \in U (x \neq y \wedge x \sqsubset y \wedge y \sqsubset x), \\ (\text{as}_{\sqsubset}) \quad & \nexists x, y \in U (x \sqsubset y \wedge y \sqsubset x). \end{aligned}$$

Koniunkcja (pz_{\sqsubset}) i $(\text{antys}_{\sqsubset})$ jest logicznie równoważna z (as_{\sqsubset}) .

Leśniewski przyjmował, że stosunek części do całości jest asymetryczny (czyli też przeciwzrotny i antysymetryczny) oraz przechodni, tj.

3. każda część jakiejś części danego przedmiotu jest także jego częścią.

Ma być więc spełniony poniższy warunek:

$$(\text{t}_{\sqsubset}) \quad \forall x, y, z \in U ((x \sqsubset y \wedge yz) \Rightarrow x \sqsubset z).$$

Z przeciwzwrotności i przechodniości wynika, że stosunek części do całości jest acykliczny, czyli nie ma zamkniętych cykli odnośnie do bycia częścią. Wyraża to następujący schemat dla dowolnej dodatniej liczby naturalnej n :

$$(ac_{\sqsubset}) \quad \nexists x_1, \dots, x_n \in U (x_1 \sqsubset x_2 \wedge \dots \wedge x_{n-1} \sqsubset x_n).$$

Oczywiście, powyższy schemat wyraża też (pz_{\sqsubset}) i (as_{\sqsubset}) (dla $n = 1, 2$).

Na poparcie własności przechodniości pojęcia *bycia częścią* bywa podawany następujący przykład: moja lewa ręka jest częścią mojego ciała, a to pociąga, że moja lewa dłoń jest również częścią mojego ciała. Nicholas Rescher (1955) pokazuje jednak, że w ogólnym przypadku przechodność stosunku części do całości jest w istocie problematyczna. Oto jego kontrprzykład: jądro komórkowe jest częścią komórki, komórka jest częścią organu, lecz jądro nie jest częścią organu. Jeśli uważamy, że część ma tworzyć bezpośredni funkcjonalny wkład w całość, to istotnie jądro komórkowe nie jest częścią organu. Simons (1987) wskazywał zaś, że pojęcie bycia częścią z przechodnością odpowiada przestrzenno-czasowej inkluzji i w tym sensie jądro komórki jest częścią organu. Simons twierdził, że to, iż wyraz „część” ma dodatkowe znaczenia, nie podważa mereologicznego pojęcia *bycia częścią*, gdyż nie twierdzi się, że pojęcie mereologiczne zawiera wszystkie znaczenia słowa „część”, lecz „podstawowe i najważniejsze”. Uważamy, że przechodność pojęcia *bycia częścią* jest bezsporna, gdy odnosi się do przestrzennych regionów lub czasoprzestrzennych zdarzeń.

Jeśli odrzucimy przechodność pojęcia *bycia częścią*, to założymy jego acykliczność, co daje asymetrię i przeciwzwrotność. W końcowej części przedstawimy szkicowo problemy związane z przechodnością tego pojęcia.

2.2. Inne znaczenia słowa „część”

W literaturze przedmiotu rozpowszechnił się zwyczaj, zgodnie z którym przy potocznym znaczeniu słowa „część” używa się wyrażenia „część właściwa”. W takich przypadkach sam termin „część” nabiera nowego sensu, przy którym ma szerszy zakres użycia. Mianowicie przyjmuje się, że częścią danego przedmiotu jest on sam oraz każda jego część w potocznym tego słowa znaczeniu. Każdą część danego przedmiotu różną od niego nazywa się jego częścią właściwą. W tym nowym znaczeniu słowa „część” wprost z określenia wynika, że jest to pojęcie zwrotne i antysymetryczne:

1. każdy przedmiot jest swoją częścią (niewłaściwą);
2. nie ma takich dwóch (różnych) przedmiotów, z których jeden byłby częścią drugiego, a ten drugi był częścią pierwszego.

Jeśli używamy danego słowa w nowym znaczeniu, to musimy uznać, że mamy do czynienia z nowym pojęciem, i zastosować dla niego nowe symboliczne oznaczenie. A zatem przy tym nowym znaczeniu wyrażenie „ x jest częścią y -a” będziemy zapisywać jako ' $x \sqsubseteq y$ '. Związek pomiędzy oboma pojęciami wyraża następująca formuła, definiująca to nowe pojęcie za pomocą starego:

$$x \sqsubseteq y \Leftrightarrow (x \sqsubset y \vee x = y).$$

Zwrotność relacji \sqsubseteq wynika wprost ze zwrotności predykatu identyczności '=', a jego antysymetryczność otrzymamy z (antys $_{\sqsubset}$) oraz własności identyczności:

$$(z_{\sqsubseteq}) \quad \forall_{x \in U} x \sqsubseteq x,$$

$$(\text{antys}_{\sqsubseteq}) \quad \nexists_{x, y \in U} (x \neq y \wedge x \sqsubseteq y \wedge y \sqsubseteq x).$$

Podobnie, jeśli przyjmiemy, że relacja \sqsubset jest przechodnia, to taka będzie również relacja \sqsubseteq :

$$(t_{\sqsubseteq}) \quad \forall_{x, y, z \in U} ((x \sqsubseteq y \wedge y \sqsubseteq z) \Rightarrow x \sqsubseteq z)$$

Ponadto, na mocy (pz $_{\sqsubset}$) i (as $_{\sqsubset}$), dla dowolnych x i y dostajemy:

$$x \sqsubset y \Leftrightarrow (x \sqsubseteq y \wedge x \neq y),$$

$$x \sqsubset y \Leftrightarrow (x \sqsubseteq y \wedge x \not\sqsubseteq y).$$

Te dwie formuły nie są definicjami relacji \sqsubset , gdyż ta jest u nas pierwotna. Przyjęcie konwencji rozszerzającej zakres słowa „część” może czasami doprowadzić do nieporozumień.

2.3. Ingrediensy

Stanisław Leśniewski nie zmieniał potocznego znaczenia wyrazu „część”. W swoich pracach używał słowa „ingrediens” (a zgodnie z ówczesną ortografią: „ingredjens”), które nie występowało w międzywojennej polszczyźnie. Zastosujmy ten neologizm, zapisując go oczywiście według współczesnych zasad, czyli jako „ingrediens”. A zatem ingrediensem danego przedmiotu jest on sam oraz każda jego część w potocznym tego słowa znaczeniu. Obce brzmienie wyrazu „ingrediens” przypomina zarazem, że jest to pojęcie utworzone sztucznie⁴.

⁴ Naszym zdaniem niezrozumiałe jest zastąpienie w angielskich wydaniach prac Leśniewskiego jego pierwotnego słowa „ingredjens” przez ang. „ingredient”, oznaczające składnik.

2.4. Brak obiektu pustego (zera)

Gdy zakładamy, że uniwersum rozważań składa się odpowiednio z obiektów fizycznych lub regionów przestrzennych, czy też zdarzeń czasoprzestrzennych, wtedy z naszych rozważań wykluczamy odpowiednio istnienie obiektu pustego, pustego regionu czy też pustego zdarzenia, które odpowiednio miałyby być częścią każdego innego obiektu, regionu, zdarzenia. Nie mamy zatem analogii do teorii mnogości – teorii zbiorów (klas) dystrybucywnych – w której zakładamy istnienie zbioru pustego \emptyset , będącego podzbiorem każdego innego zbioru dystrybucywnego.

W sensie algebraicznym taki obiekt pusty odpowiadałby zeru, czyli najmniejszemu elementowi uniwersum rozważań względem relacji \sqsubseteq . Oczywiście w zastosowaniach teorii części przyjmujemy, że jest więcej niż jeden obiekt fizyczny, region przestrzenny lub zdarzenie czasoprzestrzenne. Teoretycznie jednak nie wykluczamy jednoelementowego uniwersum rozważań, które nazywamy *zdegenerowanym*. W takim zaś uniwersum jego jedyny element jest zerem, chociaż nie musimy go traktować jako obiektu pustego. We wszystkich rozważaniach teoriach w niezdegenerowanym uniwersum nie ma zera:

$$(\exists \emptyset) \quad \exists_{z,u \in U} z \neq u \Rightarrow \exists_{x \in U} \forall_{u \in U} x \sqsubseteq u.$$

Zasada ta będzie wynikać z innych dalej przyjętych. Podajemy ją już teraz, gdyż przez to nabiorą właściwego znaczenia dalej wprowadzane pojęcia pomocnicze.

2.5. Relacja bycia zewnętrznym względem

Pomocniczym relacyjnym pojęciem dotyczącym elementów uniwersum jest *bycie zewnętrznym względem*, które oznaczymy przez \wr . Mówimy, że jeden obiekt jest zewnętrzny względem drugiego, gdy nie mają one żadnego wspólnego ingrediensa. W zapisie symbolicznym, dla dowolnych $x, y \in U$ kładziemy:

$$x \wr y \Leftrightarrow \exists_{z \in U} (z \sqsubseteq x \wedge z \sqsubseteq y).$$

Jest to relacja symetryczna; a skoro relacja \sqsubseteq jest zwrotna, więc \wr jest przeciwwrotna⁵. Nazwa i definicja tej relacji pochodzą od Leśniewskiego. Intuicje

Leśniewskiemu nie chodziło przecież o zastąpienie słowa „część” słowem „składnik” (*ingredient*), gdyż całość nie jest swoim składnikiem. W tłumaczeniach należało raczej używać zapisu „*ingrediens*” (w liczbie mnogiej: „*ingredienses*”).

⁵ Zachodzenie $x \wr y$ nie wyklucza tego, że x i y się stykają. Chodzi tutaj tylko o to, że x i y nie mają żadnej części wspólnej. Odróżnienie styczności i niestyczności przypadku bycia zewnętrznym jest możliwe dopiero w bezpunktowej geometrii lub topologii (zob. np. Tarski 1929, 1956; Grzecznyński, Pietruszczak 2008, 2009, 2018a, 2018b, 2019, 2021; Grzegorzczak 1960). Zatem

związane ze znaczeniem użytego zwrotu „jest zewnętrzne względem” bierzymy z przypadku, gdy \sqsubset jest „prawdziwą” relacją *bycia częścią*, a \sqsubseteq jest „prawdziwą” relacją *bycia ingrediensem* oraz pamiętając, że żaden element nie jest zerem w uniwersum niezdegenerowanym. To, że dwa obiekty są zewnętrzne względem siebie, jest równoważne temu, że żaden z nich nie jest częścią drugiego oraz że nie mają żadnej części wspólnej:

$$x \wrangle y \Leftrightarrow (x \neq y \wedge \neg x \sqsubset y \wedge \neg y \sqsubset x \wedge \nexists z \in U (z \sqsubset x \wedge z \sqsubset y)),$$

$$x \wrangle y \Leftrightarrow (x \not\sqsubseteq y \wedge y \not\sqsubseteq x \wedge \nexists z \in U (z \sqsubset x \wedge z \sqsubset y)).$$

Dzięki zasadzie mówiącej, że w niezdegenerowanym uniwersum nie ma zera, relacja \wrangle nie staje się automatycznie pusta. Chociaż i tak nie jest to zagwarantowane. Aby tak było, musimy rozważać struktury, które spełniają mocniejszą niż $(\nexists 0)$ zasadę, mówiącą, że w niezdegenerowanym uniwersum mamy co najmniej dwa elementy zewnętrzne względem siebie:

$$(\exists \wrangle) \quad \exists z, u \in U z \neq u \Rightarrow \exists x, y \in U x \wrangle y.$$

2.6. Relacje zachodzenia na i krzyżowania się

Kolejną pomocniczą, binarną relacją jest relacja *zachodzenia na* (lub *nakładania się*), oznaczana przez „o”. Jej oznaczenie i polska nazwa pochodzi od ang. „*overlap*” (używanego w: Leonard, Goodman 1940). Dwa obiekty zachodzą na siebie, gdy mają co najmniej jeden wspólny ingrediens, czyli dla dowolnych $x, y \in U$ mamy:

$$x \circ y \Leftrightarrow \exists z \in U (z \sqsubseteq x \wedge z \sqsubseteq y).$$

Jest to relacja symetryczna; a skoro relacja \sqsubseteq jest zwrotna, to także \circ jest zwrotna. Ponadto relacje \circ i \wrangle dopełniają się wzajemnie. Zauważmy, że zachodzenie warunku $x \circ y$ nie znaczy, że x i y krzyżują się, gdyż nie wykluczamy tego, że jeden z nich jest częścią drugiego (co kłóci się ze znaczeniem zwrotu „zachodzić na siebie”). Mianowicie, to że $x \circ y$ jest równoważne temu, że albo $x = y$, albo x jest częścią y -a, albo odwrotnie, albo x i y mają część wspólną:

$$x \circ y \Leftrightarrow (x = y \vee x \sqsubset y \vee y \sqsubset x \vee \exists z \in U (z \sqsubset x \wedge z \sqsubset y)),$$

$$x \circ y \Leftrightarrow (x \sqsubseteq y \vee y \sqsubseteq x \vee \exists z \in U (z \sqsubset x \wedge z \sqsubset y)).$$

Zwrotowi „zachodzi na” bardziej odpowiada relacja *krzyżowania się* albo *właściwego zachodzenia na*, którą oznaczymy symbolem $\dot{\circ}$. Mówimy, że dwa

jest zupełnie inaczej niż w zwykłej, punktowej geometrii, gdzie figury styczne nie są rozłączne, gdyż mają wspólny punkt.

obiekty krzyżują się, gdy mają jakąś wspólną część, lecz żaden z nich nie jest częścią drugiego, czyli dla dowolnych $x, y \in U$ mamy:

$$x \dot{\cap} y \Leftrightarrow (x \neq y \wedge \neg x \sqsubset y \wedge \neg y \sqsubset x \wedge \exists z \in U (z \sqsubset x \wedge z \sqsubset y)).$$

Jest to relacja symetryczna i przeciwzwrotna. Wyrazimy ją także w następujący sposób:

$$x \dot{\cap} y \Leftrightarrow (x \circ y \wedge x \not\sqsubseteq y \wedge y \not\sqsubseteq x).$$

Zatem dwa obiekty krzyżują się wtedy i tylko wtedy, gdy nakładają się wzajemnie, lecz żaden z nich nie jest ingrediensem drugiego. Dzięki zasadom $(\neg 0)$ i $(\exists \cap)$ jasne stają się intuicje związane z relacjami \circ i $\dot{\cap}$. Ponadto, na mocy przyjętych definicji oraz $(p\sqsubset)$ i $(as\sqsubset)$, mamy następujące związki pomiędzy wprowadzonymi relacjami:

$$x \circ y \Leftrightarrow (x = y \vee x \sqsubset y \vee y \sqsubset x \vee x \dot{\cap} y),$$

$$x \not\sqsubseteq y \Leftrightarrow (x \dot{\cap} y \vee x \dot{\cap} y \vee y \sqsubset x).$$

Zatem dwa (różne) obiekty zachodzą na siebie wtedy i tylko wtedy, gdy albo się krzyżują, albo jeden jest częścią drugiego. Ponadto jeden obiekt nie jest ingrediensem drugiego wtedy i tylko wtedy, gdy albo są zewnętrzne względem siebie, albo się krzyżują, albo ten drugi jest częścią pierwszego.

3. Sumy mereologiczne i kresy górne

3.1. Klasy kolektywne jako sumy mereologiczne

Niech ‘S’ będzie literą schematyczną reprezentującą jakąś nazwę generalną pewnych elementów uniwersum rozważań U . Zakresem tej nazwy jest dystrybutywny zbiór S-ów z U , tj. zbiór $\{u \in U : u \text{ jest S-em}\}$. Wzorując się na Alfredzie Tarskim (1929, 1956), zamiast mówić, że x jest klasą kolektywną S-ów, będziemy pisać: x jest sumą mereologiczną wszystkich elementów zbioru (dystrybutywnego) wszystkich S-ów. Możemy również przejść do rozważania dowolnych podzbiorów uniwersum, a nie ograniczać się do zakresów nazw generalnych. To pozwala na pozbycie się z rozważań liter schematycznych. Zamiast o sumie wszystkich S-ów możemy mówić o sumie wszystkich elementów danego podzbioru zbioru U . A zatem dla dowolnego elementu x i dowolnego podzbioru Z zbioru U przyjmujemy, że:

x jest sumą mereologiczną wszystkich elementów dystrybutywnego zbioru Z wtedy i tylko wtedy, gdy spełnione są poniższe dwa warunki:

- każdy element zbioru Z jest ingrediensem x -a,
- każdy ingrediens x -a zachodzi na jakiś element zbioru Z .

Jednakże, zamiast pisać:

- x jest sumą mereologiczną wszystkich elementów zbioru Z

będziemy pisać: ' x sum Z '. Możemy więc utworzyć binarną relację sum zawartą w zbiorze $U \times \mathcal{P}(U)$, przyjmując, że dla dowolnych $x \in U$ i $Z \in \mathcal{P}(U)$:

$$x \text{ sum } Z \Leftrightarrow \forall z \in Z \ z \sqsubseteq x \wedge \forall y \in U (y \sqsubseteq x \Rightarrow \exists z \in Z \ z \circ y).$$

Jako konsekwencję zwrotności relacji \sqsubseteq otrzymujemy:

- dla dowolnych $x \in U$ i $Z \in \mathcal{P}(U)$: jeśli x sum Z , to $Z \neq \emptyset$,

czyli nie istnieje suma mereologiczna zbioru pustego \emptyset . To zaś mówi, że nie ma czegoś takiego, jak pusta klasa kolektywna. Współgra to z ($\nexists 0$) głoszącym, że w niezdegenerowanym uniwersum nie ma zera, które grałoby tam rolę obiektu pustego. Jest to zgodne z poniższą ogólną zasadą, którą otrzymujemy ze zwrotności relacji \circ :

- jeśli $x \in Z$ i zbiór Z jest zawarty w zbiorze wszystkich ingrediensów x -a, to x sum Z , czyli jeśli $x \in Z \subseteq \{u \in U : u \sqsubseteq x\}$, to x sum Z .

A stąd otrzymujemy:

- x sum $\{x\}$, tj. x jest mereologiczną sumą samego siebie,
- x sum $\{u \in U : u \sqsubseteq x\}$, tj. x jest sumą wszystkich swoich ingrediensów.

Mamy również:

- jeśli x nie jest atomem, to x sum $\{u \in U : u \sqsubset x\}$, tj. x jest mereologiczną sumą wszystkich swoich części.

Musieliśmy przyjąć to założenie, gdyż atomy nie mają części, a nie ma sumy mereologicznej zbioru pustego.

Do tej pory nie zajmowaliśmy się problemem, czy w danym uniwersum U jest element największy, który nazywamy jednością, tj.:

- x jest jednością w U wtedy i tylko wtedy, gdy $\forall u \in U \ u \sqsubseteq x$.

Oczywiście z ($\text{antys}\sqsubseteq$) dostajemy, że dane uniwersum może mieć co najwyżej jedną jedność. Problem istnienia jedności ma związek z istnieniem sumy mereologicznej całego uniwersum. Mianowicie dla dowolnego $x \in U$:

- x sum U wtedy i tylko wtedy, gdy x jest jednością w U .

Uniwersum może więc mieć co najwyżej jedną sumę (o ile ma jedność).

3.2. Funkcyjność relacji sum

Zgodnie ze znaczeniem słowa „klasa”, pojęcie klasy kolektywnej S-ów może mieć co najwyżej jeden desygnat. Właśnie taki aksjomat przyjmował Leśniewski (1927, 1928).

Przyjęte do tej pory założenia pozwalają jedynie powiedzieć, że o ile całe uniwersum ma sumę mereologiczną, to ma ją tylko jedną (jest nią jedność, o ile ona istnieje). Aby można było to powiedzieć o innych podzbiorach uniwersum, przyjmujemy nowe założenie, które w naszej terminologii jest odpowiednikiem jednego z aksjomatów przyjętych przez Leśniewskiego. Będzie ono mówić o funkcyjności relacji sum:

$$(f_{\text{sum}}) \quad \forall Z \in \mathcal{P}(U) \forall x, y \in U ((x \text{ sum } Z \wedge y \text{ sum } Z) \Rightarrow x = y).$$

A zatem każdy zbiór może mieć co najwyżej jedną sumę. Stąd wynika, że $\{x\}$ jest jedynym singletonem, którego sumą jest x :

$$(sf_{\text{sum}}) \quad \forall x, y \in U (x \text{ sum } \{y\} \Rightarrow x = y).$$

To pokazuje, że biorąc pod uwagę fakt, iż $x \text{ sum } \{x\}$, możemy mereologiczną sumę singletona $\{x\}$ utożsamić z samym x -em, co zapisujemy jako $x = \llbracket x \rrbracket$. A zatem klasa kolektywna budowana z jednego obiektu jest tym obiektem. Nie twierdzimy, że jest to klasa jednoelementowa, gdyż każdą część obiektu x trzeba uznać za mereologiczny element klasy $\llbracket x \rrbracket$.

Na koniec zauważmy, że (f_{sum}) pociąga poniższą zasadę ekstensjonalności względem \sqsubseteq , która jest mereologicznym odpowiednikiem zasady ekstensjonalności przyjmowanej w teorii mnogości:

$$(\text{ext}_{\sqsubseteq}) \quad \forall x, y \in U ((\exists u \in U u \sqsubseteq x \wedge \forall z \in U (z \sqsubseteq x \Leftrightarrow z \sqsubseteq y)) \Rightarrow x = y).$$

A zatem nie ma dwóch nieatomowych obiektów takich, że każda część jednego jest częścią drugiego. Niezbędne jest założenie, że x nie jest atomem, gdyż w innym przypadku drugi człon poprzednika implikacji jest zawsze prawdziwy. Istotnie, niech P_x i P_y będą odpowiednio zbiorami wszystkich części x -a i y -ka. Przyjęte założenie mówi, że $P_x = P_y \neq \emptyset$. Wiemy, że $x \text{ sum } P_x$ i $y \text{ sum } P_y$. Stąd (f_{sum}) daje nam: $x = y$. Implikacji odwrotnej nie uzyskamy, gdyż x może być atomem mereologicznym⁶.

⁶ Nie mamy zasady ekstensjonalności dla relacji \sqsubseteq . Z (z_{\sqsubseteq}) mamy przecież $\forall x, y \in U (\forall z \in U (z \sqsubseteq x \Rightarrow z \sqsubseteq y)) \Rightarrow x \sqsubseteq y$, a to i $(\text{antys}_{\sqsubseteq})$ daje $\forall x, y \in U (\forall z \in U (z \sqsubseteq x \Leftrightarrow z \sqsubseteq y)) \Rightarrow x = y$.

3.3. Kresy górne

Rozpatrywane uniwersa są częściowo uporządkowane przez relację \sqsubseteq , która jest w nich zwrotna, antysymetryczna i przechodnia. Można więc w nich rozpatrywać binarną relację *bycia kresem górnym*. Mówiąc lapidarnie, kresem górnym podzbioru Z uniwersum U ma być najmniejszy obiekt w uniwersum, ingrediensami którego są wszystkie elementy podzbioru Z . To, że obiekt x jest kresem górnym zbioru Z , będziemy zapisywać jako ' $x \sup Z$ '. Możemy więc utworzyć binarną relację \sup zawartą w zbiorze $U \times \mathcal{P}(U)$, przyjmując, że dla dowolnych $Z \in \mathcal{P}(U)$ i $x \in U$:

$$x \sup Z \Leftrightarrow \forall z \in Z \ z \sqsubseteq x \wedge \forall y \in U (\forall z \in Z \ z \sqsubseteq y \Rightarrow x \sqsubseteq y).$$

Bezpośrednio z (antys \sqsubseteq) mamy funkcyjność relacji \sup :

$$(f_{\sup}) \quad \forall Z \in \mathcal{P}(U) \forall x, y \in U ((x \sup Z \wedge y \sup Z) \Rightarrow x = y).$$

Z dotychczas przyjętych założeń nie można wyprowadzić żadnych ciekawych związków pomiędzy relacjami sum i \sup . Wprowadziliśmy tę drugą relację tylko po to, aby dalej, przy przyjmowaniu kolejnych założeń, móc pokazywać związki pomiędzy tymi dwoma relacjami.

4. Teorie egzystencjalnie neutralne

Jak już wspomnieliśmy we wstępie, teorie egzystencjalnie neutralne nie mają żadnych aksjomatów postulujących istnienie sum mereologicznych, których istnienie nie wynikałoby z przyjętych definicji i podstawowych własności relacji *bycia częścią*. Dodajmy, że taki aksjomat egzystencjalny nie musi jednak *explicite* postulować istnienia sumy mereologicznej.

4.1. Słaba zasada uzupełniania

Przykładami „neutralnych egzystencjalnie” aksjomatów są pochodzące od Simonsa (1987) dwie zasady uzupełniania: słaba i mocna. Pierwsza z nich (*Weak Supplementation Principle*) ma postać:

$$(WSP) \quad \forall x, y \in U (y \sqsubset x \Rightarrow \exists z \in U (z \sqsubset x \wedge z \wr y)),$$

tj. jeśli jeden obiekt jest częścią drugiego, to jakiś obiekt jest częścią tego drugiego i jest zewnętrzny względem pierwszego. Z zasady (WSP) i przeciwzwrotności relacji \wr wynika, że żaden obiekt nie ma dokładnie jednej

części (choć mogą istnieć obiekty niemające żadnej części – mereologiczne atomy):

$$\forall_{x,y \in U}(y \sqsubset x \Rightarrow \exists_{z \in U}(z \sqsubset x \wedge z \neq y)).$$

Pokazano (zob. np. Pietruszczak 2000, s. 71), że (WSP) pociąga $(pz_{\sqsubset})^7$. Mając więc (WSP) i (t_{\sqsubset}) , nie trzeba zakładać ani (pz_{\sqsubset}) , ani (as_{\sqsubset}) . Z (WSP) również wynikają obie zasady $(\exists \neq)$ i $(\exists \imath)$.

Udowodniono też (zob. np. Pietruszczak 2000, s. 71–72; 2013, s. 59–60), że:

- (WSP) jest równoważne z koniunkcją (sf_{sum}) i (pz_{\sqsubset}) .

A stąd otrzymujemy, że

- (WSP) wynika z (f_{sum}) i (pz_{\sqsubset}) .

Wspomnieliśmy już, że aby otrzymać jakieś związki pomiędzy relacjami **sum** i **sup**, trzeba przyjąć jakieś dodatkowe założenie o relacji \sqsubset . Takim właśnie założeniem jest (WSP). Pokazano (Pietruszczak 2000, s. 147; 2013, s. 63) że zasada (WSP) jest równoważna poniższemu zdaniu:

$$(\diamond) \quad \forall_{Z \in \mathcal{P}(U)} \forall_{x,y \in U} ((x \text{ sum } Z \wedge y \text{ sup } Z) \Rightarrow x = y),$$

tj. jeśli istnieją suma mereologiczna i kres górny danego zbioru, to są one równe.

4.2. Mocna zasada uzupełniania

Druga z zasad przyjętych przez Simonsa (1987) – „mocna zasada uzupełniania” (*Strong Supplementation Principle*) – głosi, że jeśli jeden obiekt nie jest ingrediensem drugiego, to jakiś obiekt jest ingrediensem pierwszego i jest zewnętrzny względem drugiego:

$$(\text{SSP}) \quad \forall_{x,y \in U}(x \not\sqsubseteq y \Rightarrow \exists_{z \in U}(z \sqsubseteq x \wedge z \not\sqsubseteq y)).$$

W następniku musi stać \sqsubseteq , a nie \sqsubset , gdyż x może być atomem.

Zauważmy, że (as_{\sqsubset}) i (SSP) pociągają (WSP). Istotnie, niech $y \sqsubset x$. Wtedy, na mocy (pz_{\sqsubset}) i (as_{\sqsubset}) , mamy: $x \not\sqsubseteq y$. Stąd, na mocy (SSP), dla jakiegoś z mamy: $z \sqsubseteq x$ i $z \not\sqsubseteq y$. To zaś i przyjęte założenie dają $z \neq x$. A zatem: $z \sqsubset x$.

⁷ Załóżmy, że $x \sqsubset x$. Wtedy, na mocy (WSP), dla jakiegoś z mamy: $z \sqsubset x$ i $z \not\sqsubseteq x$. To pierwsze zaś daje $z \circ x$, czyli mamy sprzeczność. Piszemy o tym, gdyż Simons (1987) – a za nim inni autorzy – zakładają zwykle (WSP) plus t_{\sqsubset} plus (pz_{\sqsubset}) lub (as_{\sqsubset}) .

Z (SSP) wynika następująca wersja zasady uzupełniania:

$$\forall_{x,y \in U}(x \not\sqsubset y \Rightarrow \exists_{z \in U}(z \sqsubset x \wedge z \sqsupset y)),$$

tj. jeśli dwa obiekty krzyżują się, to jeden z nich ma część zewnętrzną względem drugiego. Istotnie, jeśli $x \not\sqsubset y$, to $x \circ y$ i $x \not\sqsubseteq y$. Stąd, na mocy (SSP), mamy z takie, że $z \sqsubseteq x$ i $z \sqsupset y$. Stąd zaś mamy: $z \neq x$, skoro $x \circ y$. A zatem: $z \sqsubset x$.

Udowodniono (Pietruszczak 2000, s. 74–76; 2013, s. 47–48), że zasada (SSP) jest równoważna każdej z dwóch poniższych:

$$(\text{SSP}_o) \quad \forall_{x,y \in U}(\forall_{z \in U}(z \circ x \Rightarrow z \circ y) \Rightarrow x \sqsubseteq y),$$

$$(\text{SSP}_\wr) \quad \forall_{x,y \in U}(\forall_{z \in U}(z \wr y \Rightarrow z \wr x) \Rightarrow x \sqsubseteq y).$$

Równoważność dwóch powyższych zasad dostajemy z zależności zachodzącej pomiędzy \circ i \wr . Głoszą one: jeden obiekt jest ingrediensem drugiego, jeśli każdy obiekt zachodzący na pierwszy zachodzi też na drugi, lub równoważnie, jeśli każdy obiekt zewnętrzny względem drugiego jest zewnętrznym względem pierwszego.

Z (t_{\sqsubseteq}) mamy implikacje odwrotne do (SSP_o) i (SSP_\wr), co razem daje:

$$\forall_{x,y \in U}(x \sqsubseteq y \Leftrightarrow \forall_{z \in U}(z \circ x \Rightarrow z \circ y)),$$

$$\forall_{x,y \in U}(x \sqsubseteq y \Leftrightarrow \forall_{z \in U}(z \wr x \Rightarrow z \wr y)).$$

Relacja \sqsubseteq jest więc wyrażalna przez każdą z relacji \circ i \wr .

Mocna zasada uzupełniania (SSP) daje kolejny związek zachodzący pomiędzy relacjami sum i sup. Jest on mocniejszy od tego, który dawała (WSP). Mianowicie udowodniono (Pietruszczak 2000, s. 78; 2013, s. 63–64), że:

- zasada (SSP) jest równoważna z inkluzją $\text{sum} \subseteq \text{sup}$, mówiącą, że każda suma mereologiczna jest kresem górnym.

Skoro sumę mereologiczną mają tylko niepuste zbiory, dostajemy:

$$\forall_{Z \in \mathcal{P}(U)} \forall_{x \in U}(x \text{ sum } Z \Rightarrow (Z \neq \emptyset \wedge x \text{ sup } Z)).$$

Oczywiste jest, że mając powyższe i (f_{sup}), otrzymamy (\diamond).

Zaznaczmy, że w teoriach egzystencjalnie neutralnych nie otrzymamy ani implikacji odwrotnej do powyższej, ani inkluzji $\text{sup} \subseteq \text{sum}$. Dalej pokażemy, że te dwa ostatnie warunki wymuszają istnienie sum mereologicznych, których nie otrzymamy z przyjętych definicji i podstawowych własności relacji \sqsubset .

Oprócz podanej wcześniej definicji relacji **sum**, Leśniewski (1931) zaproponował drugą eksplikację pojęcia klasy kolektywnej. W mereologii Leśniew-

skiego obie definicje są równoważne. Wynika to z samej zasady (SSP). Nie będziemy wprowadzać nowej relacji, lecz zauważmy, że gdy przyjmujemy tę zasadę, to relacja **sum** ma następującą własność: dla dowolnych $x \in U$ i $Z \in \mathcal{P}(U)$:

$$(\$_{\wr}) \quad x \text{ sum } Z \Leftrightarrow \forall_{y \in U} (y \wr x \Leftrightarrow \forall_{z \in Z} z \wr y),$$

tj. x jest sumą mereologiczną wszystkich elementów zbioru Z wtedy i tylko wtedy, gdy to, że dany obiekt jest zewnętrzny względem x -a, jest równoważne temu, że obiekt ten jest zewnętrzny względem wszystkich elementów zbioru Z . Co więcej, implikacja „ \Leftarrow ” jest równoważna zasadzie (SSP). Dowód tych faktów można znaleźć w (Pietruszczak 2000, s. 114–115; 2013, s. 69–71).

Biorąc pod uwagę zależność zachodzącą pomiędzy relacjami \wr i \circ , tezę (\dagger_{\wr}) można wyrazić jako:

$$(\$_{\circ}) \quad x \text{ sum } Z \Leftrightarrow \forall_{y \in U} (y \circ x \Leftrightarrow \exists_{z \in Z} z \circ y).$$

A zatem x jest sumą mereologiczną wszystkich elementów zbioru Z wtedy i tylko wtedy, gdy to, że dany obiekt zachodzi na x -a, jest równoważne temu, że obiekt ten zachodzi na jakiś element zbioru Z .

4.3. Zasada części właściwych

Zasadę części właściwych przyjął Simons (1987) i nazwał ją *Proper Parts Principle*⁸. Wyraża ją następująca formuła:

$$(\text{PPP}) \quad \forall_{x, y \in U} ((\exists_{u \in U} u \sqsubset x \wedge \forall_{z \in U} (z \sqsubset x \Rightarrow z \sqsubset y)) \Rightarrow x \sqsubseteq y),$$

tj. jeśli każda część nieatomowego obiektu jest częścią innego, to ten pierwszy jest ingrediensem drugiego. Niezbędne jest założenie, że ten pierwszy nie jest atomem. Ponadto w następniku (PPP) nie może wystąpić $x \sqsubset y$, gdyż z poprzednika nie wynika, że x i y są różne.

Zasada (PPP) wynika z (SSP). Istotnie, niech $u \sqsubset x$ i każda część x -a jest częścią y -a. Wtedy: $u \sqsubset y$. A zatem mamy: $x \circ y$. Ponadto założymy nie wprost, że $x \not\sqsubseteq y$. Wtedy, na mocy (SSP), dla jakiegoś z mamy: $z \sqsubseteq x$ i $z \wr y$. Stąd zaś i z założenia mamy: $z \neq x$. A zatem: $z \sqsubset x$. Stąd, na mocy założenia, także $z \sqsubset y$. Zatem dostajemy sprzeczność.

⁸ Simons (1987) stosuje terminologię, zgodnie z którą termin „część właściwa” (*proper part*) odpowiada stosowanemu przez nas terminowi „część”.

4.4. Zasady ekstensjonalności

Dzięki (antys \sqsubseteq) każda z zasad (SSP $_o$) i SSP $_{\wr}$), równoważnych z (SSP), daje mereologiczny odpowiednik zasady ekstensjonalności, odpowiednio względem relacji o i \wr :

$$(ext_o) \quad \forall_{x,y \in U} (\forall_{z \in U} (z \circ x \Leftrightarrow z \circ y) \Rightarrow x = y),$$

$$(ext_{\wr}) \quad \forall_{x,y \in U} (\forall_{z \in U} (z \wr x \Leftrightarrow z \wr y) \Rightarrow x = y).$$

Powyższe implikacje są odwracalne ze względu na własność predykatu ‘=’.

Udowodniono (Pietruszczak 2000, s. 73; 2013, s. 59), że przy przyjętych definicjach i założeniach o \sqsubseteq , zasady (ext $_o$) i (f $_{sum}$) są równoważne. A to jeszcze raz pokazuje, że (SSP) pociąga (ext $_o$) i (ext $_{\wr}$), a każda z nich pociąga (WSP). Na koniec zauważmy, że z (antys \sqsubseteq) i (PPP) dostajemy zasadę (ext $_{\sqsubseteq}$), którą już otrzymaliśmy z (f $_{sum}$) (zob. Pietruszczak 2000, s. 77).

4.5. Wyróżnione teorie

Z podanych w tej części zasad można utworzyć 12 nierównoważnych teorii, które jako tezę mają zasadę ($\exists 0$). Wśród nich tylko dziewięć spełnia ($\exists \wr$). Uważamy jednak, że na miano „teorii części” zasługują tylko te, w których relacja **sum** jest funkcyjna, tj. zachodzi zasada (f $_{sum}$). Mamy tylko trzy takie teorie. Uszeregujemy je od najsłabszej do najmocniejszej. W każdej z nich relacja \sqsubseteq ostro częściowo porządkuje uniwersum, tzn. jest przechodnia i przeciwwrotna, a więc i asymetryczna. Zatem daną teorię będziemy wyznaczać poprzez wymienianie dodatkowo przyjętych założeń:

1. (f $_{sum}$), równoważnie (ext $_o$) lub (ext $_{\wr}$);
2. (f $_{sum}$) + (PPP);
3. (SSP), równoważnie **sum** \subseteq **sup**, lub (SSP $_o$), lub (SSP $_{\wr}$).

Już najsłabsza z teorii zawiera jako tezy wszystkie omawiane formuły oprócz (PPP), (SSP) i ich równoważników. Oczywiście wśród trzech wyróżnionych teorii najciekawszą jest ta najsilniejsza. Pełna siatka (krata) teorii zbudowanych z podanych formuł znajduje się w (Pietruszczak 2013, s. 54).

Zauważmy, że te trzy teorie można zaksjomatyzować w sposób elementarny, tj. bez użycia zmiennych przebiegających podzbiory uniwersum rozważań, usuwając zapisy w postaci ‘... $\in U$ ’ i przyjmując, że zmienne ‘ x ’, ‘ y ’ itd. przebiegają uniwersum rozważań. Istotnie, nawet (f $_{sum}$) zastąpimy elementarnym (ext $_o$).

Powstaje jednak problem: czy te trzy wymienione teorie rzeczywiście są egzystencjalnie neutralne? Twierdzącą odpowiedź mamy nawet w przypadku

najsilniejszej, gdyż zasada (SSP) jest egzystencjalnie neutralna. Chociaż postuluje ona istnienie jakiegoś obiektu, to jest on związany z własnością relacji *bycia częścią*. To, że zasada (SSP) nie postuluje istnienia sum mereologicznych, widać ponadto z tego, że jest ona równoważna z (SSP_o) i (SSP_i) . A te ostatnie na pewno nie postulują istnienia sum mereologicznych.

Dodajmy, że zasada (SSP) daje też równoważność dwóch eksplikacji pojęcia *klasy kolektywnej*. Zatem teoria z (SSP) ma największe walory, by uznać ją za tę właściwą, egzystencjalnie neutralną teorię części.

5. Teorie egzystencjalnie zaangażowane

Wszystkie z prezentowanych tu egzystencjalnie zaangażowanych teorii będą silniejsze od najsilniejszej z teorii egzystencjalnie neutralnych, czyli będzie w nich zachodzić zasada (SSP). We wstępie wspomnieliśmy, że takie teorie mogą mieć założenia, które *implicite* postulują istnienie klas kolektywnych (jako sum mereologicznych). Właśnie tak będzie w przypadku pierwszej z prezentowanych tu egzystencjalnie zaangażowanych teorii.

5.1. Dwie teorie mereologicznych ostrych porządków częściowych

Pierwszą z nich otrzymamy, dodając równość $\text{sum} = \text{sup}$ do aksjomatów teorii ostrych częściowych porządków, tj. do zasad (t_{\sqsubset}) i (p_{\sqsubset}) . W punkcie 4.2. pokazaliśmy, że inkluzja $\text{sup} \subseteq \text{sum}$ jest równoważna (SSP). Wspomnieliśmy też, że to inkluzja $\text{sup} \subseteq \text{sum}$ powoduje, że otrzymujemy teorię egzystencjalnie zaangażowaną. Istotnie, poniższy przykład pokazuje, że zachodzenie tej inkluzji wymusza istnienie takich sum mereologicznych, których nie otrzymamy z przyjętych definicji i podstawowych własności relacji \sqsubset .

Rozważmy uniwersum będące ostrym częściowym porządkiem spełniającym zasadę (SSP) i mające co najmniej cztery elementy, wśród których jest jedność **1** oraz trzy parami niezachodzące na siebie obiekty o_1, o_2, o_3 , które ponadto są jedynie częściami jedności (tj. leżą bezpośrednio pod **1**). Jedność **1** jest kresem górnym każdej z par $\{o_1, o_2\}, \{o_1, o_3\}, \{o_2, o_3\}$, lecz żadna z nich nie ma sumy mereologicznej. Zatem nie zachodzi inkluzja $\text{sup} \subseteq \text{sum}$. Aby ją uratować, musimy wprowadzić trzy nowe obiekty $[[o_1, o_2]], [[o_1, o_3]], [[o_2, o_3]]$, będące odpowiednio sumami par $\{o_1, o_2\}, \{o_1, o_3\}, \{o_2, o_3\}$.

Zauważmy jeszcze, że inkluzja $\text{sup} \subseteq \text{sum}$ powoduje, że uniwersum nie jest zdegenerowane, czyli jednoelementowe. Istotnie, jeśli $U = \{u\}$, to u jest

kresem górnym zbioru pustego \emptyset . Zatem musiałoby być także sumą mereologiczną tego zbioru, a wiemy, że nie ma takiej sumy.

Otrzymujemy więc teorię równoważną z teorią niezdegenerowanych ostrych porządków częściowych z dodaną równością $\mathbf{sup} \subseteq \mathbf{sum}$.

Jeśli dopuścimy struktury zdegenerowane, to trzeba ograniczyć inkluzję $\mathbf{sup} \subseteq \mathbf{sum}$ do zbiorów niepustych, tj. przyjmując poniższy warunek:

$$(\dagger) \quad \forall Z \in \mathcal{P}(U) \forall u \in U ((Z \neq \emptyset \wedge x \mathbf{sup} Z) \Rightarrow x \mathbf{sum} Z).$$

Otrzymujemy więc teorię równoważną z teorią ostrych porządków częściowych z dodanym warunkiem:

$$(\ddagger) \quad \forall Z \in \mathcal{P}(U) \forall u \in U (x \mathbf{sum} Z \Leftrightarrow (Z \neq \emptyset \wedge x \mathbf{sup} Z)).$$

W obu przypadkach wyjściowe teorie zaangażowane egzystencjalnie zasługują na miano teorii „mereologicznych ostrych częściowych porządków”⁹.

5.2. Minimalna mereologia ekstensjonalna Simonsa

Simons (1987, s. 31) nazwał „minimalną mereologią ekstensjonalną” (*Minimal Extensional Mereology*) teorię opartą na aksjomatach (pz_{\sqsubseteq}), (t_{\sqsubseteq}), (WSP) oraz poniższym:

$$(\text{w}\exists\sqcap) \quad \forall x, y \in U (x \mathbf{o} y \Rightarrow \exists z \in U \forall u \in U (u \sqsubseteq z \Leftrightarrow u \sqsubseteq x \wedge u \sqsubseteq y)),$$

stwierdzającym warunkowe istnienie produktu (przecięcia) zachodzących na siebie obiektów x i y . Produkt taki oznaczamy przez ‘ $x \sqcap y$ ’. Wspomnieliśmy już, że gdy mamy (WSP), zbędne jest przyjmowanie (pz_{\sqsubseteq}) jako aksjomatu.

Udowodniono, że (SSP) jest tezą minimalnej mereologii ekstensjonalnej (zob. np. Pietruszczak 2000, s. 120; 2013, s. 77). Zatem mamy w niej funkcyjność relacji \mathbf{sum} wyrażoną przez ($f_{\mathbf{sum}}$). Aksjomat ($\text{w}\exists\sqcap$) związany jest z relacją \mathbf{sum} . Mówi, że dla dowolnych zachodzących na siebie obiektów x i y produkt $x \sqcap y$ jest jedyną sumą mereologiczną wszystkich ich wspólnych ingrediensów, tj. $x \sqcap y$ jest sumą niepustego zbioru $\{u \in U : u \sqsubseteq x \wedge u \sqsubseteq y\}$. Dodajmy, że ($\text{w}\exists\sqcap$) nie uzyskamy z (SSP) (zob. np. Pietruszczak 2000, s. 144; 2013, s. 77).

Pokazano też, że minimalna mereologia ekstensjonalna krzyżuje się z obu teoriami mereologicznych ostrych porządków częściowych. Dokładniej, do tej pierwszej nie należy ani inkluzja $\mathbf{sup} \subseteq \mathbf{sum}$, ani warunek (\dagger). Do tych drugich zaś nie należy ($\text{w}\exists\sqcap$). Można więc rozpatrywać mocniejsze teorie, które powstają przez dodanie do tej pierwszej bądź inkluzji $\mathbf{sup} \subseteq \mathbf{sum}$, bądź (\dagger) (zob. Pietruszczak 2000, s. 147–149; 2013, s. 78–80).

⁹ Pamiętajmy jednak, że w obu przypadkach dodane warunki nie są definicjami \mathbf{sum} .

5.3. Minimalna domknięta mereologia

Wspomnieliśmy już we wstępie, że teorie neutralne egzystencjalnie nie postulują istnienia zbioru kolektywnego utworzonego z dwóch obiektów będących częściami trzeciego. W przyjętej przez nas terminologii taki postulat ma następującą formę:

$$(w\exists\sqcup) \quad \forall x,y \in U (\exists u \in U (x \sqsubseteq z \wedge y \sqsubseteq z) \Rightarrow \exists z \in U z \text{ sum } \{x, y\}).$$

Mamy tu warunkowe istnienie sumy obiektów będących ingrediensami innego, trzeciego obiektu. Warunek ten dodajemy do minimalnej mereologii eksten-sjonalnej, w której – jak pamiętamy – zachodzi funkcyjność relacji **sum**. A zatem jedyną mereologiczną sumą obiektów x i y możemy oznaczyć przez $x \sqcup y$.

Minimalną domkniętą mereologię (*Minimal Closure Mereology*) badał Simons (1987), a także Roberto Casati i Achille Varzi (1999). Wszyscy oni przyjmowali jednak wariant aksjomatu $(w\exists\sqcup)$, w którym warunek ‘ $z \text{ sum } \{x, y\}$ ’ zastąpiono równoważnym z nim warunkiem: $\forall u \in U (u \circ z \Leftrightarrow (u \circ x \vee u \circ y))$. Tę równoważność otrzymujemy z ogólnej tezy ($\$$ _o) wziętej dla $Z = \{x, y\}$.

5.4. Mereologia Grzegorzcyka

Swój system mereologii przedstawił także Andrzej Grzegorzcyk (1955). W skrócie można powiedzieć, że jego teoria tym różni się od mereologii Leśniewskiego, że u Grzegorzcyka postuluje się istnienie sum mereologicznych tylko dla skończonych zbiorów niepustych, u Leśniewskiego zaś dla wszystkich niepustych zbiorów. Przedstawimy teorię Grzegorzcyka w uproszczonej postaci, stosując przyjętą przez nas terminologię. To ujęcie jest jednak równoważne z oryginalnym ujęciem Grzegorzcyka (Pietruszczak 2013, s. 114–120). Oba ujęcia są elementarne (w sensie punktu 4.5.).

Możemy przyjąć, że mereologia Grzegorzcyka jest teorią ostrych częściowych porządków¹⁰, w której zamiast aksjomatu (SSP) przyjęto jego mocniejszą wersję w postaci zasady superuzupełniania:

$$(SSP+) \quad \forall x,y \in U (x \not\sqsubseteq y \Rightarrow \exists z \in U (z \sqsubseteq x \wedge z \sqsubseteq y \wedge \forall u \in U (u \sqsubseteq x \wedge u \sqsubseteq y \Rightarrow u \sqsubseteq z)))$$

Oczywiście to superuzupełnianie pociąga zwykłą zasadę (SSP). Udowodniono, że pociąga ono także zasadę (\ddagger), tj. relacje **sum** i **sup** pokrywają się na zbiorach niepustych (zob. Pietruszczak 2013, s. 101).

¹⁰ W oryginale jako pierwotną przyjęto relację \sqsubseteq , czyli są to częściowe porządki.

Ponadto, w rozważanej teorii mamy funkcyjność relacji **sum** wyrażoną przez (f_{sum}) . Aksjomat (SSP+) także jest związany z relacją **sum**. Mówi, że dla dowolnych obiektów x i y takich, że x nie jest ingrediensem y -a, istnieje dokładnie jedna suma mereologiczna wszystkich ingrediensów x -a, które są zewnętrzne względem y -a, czyli suma mereologiczna zbioru $\{u \in U : u \sqsubseteq x \wedge u \not\sqsubseteq y\}$ (zob. Pietruszczak 2013, s. 96). Tę sumę można więc uznać za mereologiczną różnicę x -a i y -a, którą oznaczamy przez $x - y$.

Grzegorzczak przyjął także aksjomat, który jest równoważny z założeniem bezwarunkowego istnienia sumy mereologicznej dwóch dowolnych obiektów:

$$(\exists \sqcup) \quad \forall x, y \in U \exists z \in U z \text{ sum } \{x, y\}.$$

Ponieważ w rozważanej teorii mamy funkcyjność relacji **sum**, jedyną mereologiczną sumę obiektów x i y możemy oznaczyć przez $x \sqcup y$. Stąd łatwo także otrzymać sumy mereologiczne dowolnego niepustego skończonego podzbioru uniwersum. Po prostu, stosując $(\exists \sqcup)$, sumujemy kolejne elementy danego niepustego skończonego podzbioru uniwersum.

Grzegorzczak przyjął jeszcze kolejny aksjomat, który jest równoważny zasadzie $(w\exists\sqcap)$ w minimalnej ekstensjonalnej mereologii. Jak jednak pokazano, przyjęcie tego aksjomatu jest zbędne. Mając operację mereologicznej różnicy, w następujący sposób możemy otrzymać mereologiczny produkt dowolnych zachodzących na siebie obiektów x i y (zob. Pietruszczak 2013, s. 99, 116):

$$x \sqcap y = \begin{cases} x, & \text{gdy } x \sqsubseteq y \\ y, & \text{gdy } y \sqsubseteq x \\ x - (x - y), & \text{gdy } x \not\sqsubseteq y \end{cases}$$

Z powyżej przyjętych aksjomatów nie uzyskamy istnienia jedności. A zatem dopuszczamy taką strukturę, w której nie ma obiektu obejmującego wszystkie pozostałe elementy jako jego części. Klasę modeli mereologii Grzegorzczaka porównano z pewną klasą krat z zerem, które w (Pietruszczak 2013, s. 256–266; Pietruszczak 2020, s. 257–267) nazwano *kratami Grzegorzczaka*. Udowodniono, że ta klasa modeli mereologii Grzegorzczaka pokrywa się z klasą struktur, które powstają z niezdegenerowanych krat Grzegorzczaka po usunięciu z nich zera. Udowodniono, że również odwrotnie, z każdego modelu mereologii Grzegorzczaka po dodaniu elementu zerowego otrzymamy niezdegenerowaną kratę Grzegorzczaka (Pietruszczak 2013, s. 120–124; 2020, s. 114–117).

W klasie modeli mereologii Grzegorzczaka można wyróżnić podklasę struktur z jednością. Odpowiada tej klasie teoria, która powstaje przez dodanie aksjomatu postulującego istnienie jedności:

$$\exists x \in U \forall u \in U u \sqsubseteq x.$$

Tak postulowaną jedność oznaczmy przez $\mathbf{1}$. Wiemy, że jest ona sumą mereologiczną całego uniwersum, tj. mamy $\mathbf{1} \text{ sum } U$. Skoro we wszystkich modelach mereologii Grzegorzcyka istnieje mereologiczna różnica, to w modelach z jednością otrzymamy także mereologiczne dopełnienie obiektu różnego od $\mathbf{1}$. Mianowicie dla dowolnego takiego x kładziemy: $-x = \mathbf{1} - x$.

Klasę modeli mereologii Grzegorzcyka z jednością porównano z klasą krat Grzegorzcyka z jednością. Udowodniono jednak, że ta ostatnia pokrywa się klasą krat boolowskich – odpowiedników algebr Boole’a (Pietruszczak 2013, s. 264–266; 2020, s. 265–267)¹¹. Udowodniono, że klasa modeli mereologii Grzegorzcyka z jednością pokrywa się z klasą struktur, które powstają z niezdegenerowanych krat boolowskich po usunięciu z nich zera. Udowodniono, że również odwrotnie, z każdego modelu z jednością, po dodaniu do niego zera, otrzymamy niezdegenerowaną kratę boolowską (Pietruszczak 2013, s. 120–126; 2020, s. 118–119).

Istnieje zasadnicza różnica pomiędzy modelami bez jedności a modelami z jednością. Pokazano, że jeśli dana struktura nie ma jedności, to nie może jej mieć, tj. nie można dodać do niej takiego elementu, który w rozszerzonej strukturze byłby jednością. Istotnie, dla dowolnych $x, y \in U$ mamy: $x \sqcup y \in U$. Zatem jeśli do zbioru U dołączymy jakiś dodatkowy element $\mathbf{1}$, który miałby być jednością, to dla x nie znajdziemy w U takiego y , aby $x \sqcup y = \mathbf{1}$, czyli x nie może mieć dopełnienia w tak rozszerzonej strukturze (por. Pietruszczak 2013, s. 266; 2020, s. 266–267).

Oczywiście wszystkie skończone struktury mereologiczne Grzegorzcyka mają jedność, która jest sumą całego uniwersum.

5.5. Klasyczne struktury mereologiczne

Jak już we wstępie wspomnieliśmy, mereologię Leśniewskiego można przełożyć na język teorii struktur relacyjnych. W tej postaci przyjmujemy dla niej aksjomaty ostrych porządków częściowych, zakładamy funkcyjność relacji sum w postaci (f_{sum}) oraz przyjmujemy aksjomat postulujący istnienie sumy mereologicznej dla dowolnego niepustego podzbioru uniwersum:

$$(\exists \text{sum}) \quad \forall Z \in \mathcal{P}(U) (Z \neq \emptyset \Rightarrow \exists x \in U \ x \text{ sum } Z).$$

Istnienie sumy mereologicznej możemy założyć tylko dla zbiorów niepustych.

Struktury, w których obowiązuje ($\exists \text{sum}$), nazywać będziemy *klasycznymi strukturami mereologicznymi*, a ich teorię *klasyczną mereologią*. W każdej klasycznej strukturze mamy jedność $\mathbf{1}$, $\mathbf{1} \text{ sum } U$, skoro uniwersum U ma sumę. Ponadto, wszystkie rozpatrywane dotąd zasady są tezami klasycznej

¹¹ Każda krata boolowska (algebra Boole’a) ma jedność i zero.

mereologii, a więc relacje **sum** i **sup** pokrywają się na zbiorach niepustych (por. Pietruszczak 2000, 2013, 2018, 2020). Wiadomo również, że klasyczna mereologia nie jest elementarnie aksjomatyzowalna (Pietruszczak 2000, s. 98).

Tarski (1929, 1956) pokazał, że klasyczna mereologia odpowiada teorii zupełnych niezdegenerowanych krat boolowskich, tzn. takich, gdzie każdy podzbiór uniwersum ma kres górny. Mianowicie klasa wszystkich klasycznych struktur mereologicznych pokrywa się z klasą struktur, które powstają z zupełnych i niezdegenerowanych krat boolowskich po usunięciu z nich zera. Odwrotnie, z każdej klasycznej struktury mereologicznej, po dodaniu do niej zera, otrzymamy niezdegenerowaną zupełną kratę boolowską (por. Pietruszczak 2000, 2013, 2018, 2020).

Jedyna różnica zachodząca pomiędzy klasyczną mereologią Leśniewskiego a mereologią Grzegorzcyka z jednością jest taka, że ta pierwsza postuluje istnienie sumy mereologicznej również dla niepustych zbiorów nieskończonych. To pokazuje, że skończone mereologiczne struktury Grzegorzcyka są tymi samymi, co skończone klasyczne struktury mereologiczne.

6. Problem z przechodnością relacji *bycia częścią*

W punkcie 2.1. wspomnieliśmy już o problematyczności przechodności pojęcia *bycia częścią*. W książce *Semantyka* John Lyons (1984) przyrównał fakt, że obiekt x jest częścią obiektu y , do semantycznej poprawności zdania postaci ‘ y ma x -a’. Przykładowo, semantycznie poprawne są zdania:

Orkiestra (z) ma sekcję pierwszych skrzypiec (x), tj. $x \sqsubset z$.

Orkiestra ma skrzypka (y), tj. $y \sqsubset z$.

Skrzypek ma serce (u), tj. $u \sqsubset y$.

Skrzypek ma ramię (v), tj. $v \sqsubset y$.

Nie są zaś semantycznie poprawne zdania:

Orkiestra ma ramię skrzypka, tj. $\neg v \sqsubset z$.

Sekcja pierwszych skrzypiec ma serce skrzypka, tj. $\neg u \sqsubset x$.

W przypadkach, gdy sporna jest przechodność relacji *bycia częścią*, proponujemy przyjąć, że \sqsubset jest acykliczna, tj. spełnia (ac_{\sqsubset}), oraz że jest lokalnie przechodnia w następującym sensie. Jeśli obiekt x jest częścią obiektu y , to przechodność ma obowiązywać na dowolnej ścieżce, która prowadzi od x -a do y -a i która złożona jest z obiektów będących częściami kolejnych obiektów występujących na tej ścieżce. Innymi słowy, jeśli mamy $x \sqsubset y$ i $x \sqsubset z_1 \sqsubset z_2 \sqsubset \dots \sqsubset z_n \sqsubset y$, to relacja \sqsubset jest przechodnia w zbiorze

$\{x, z_1, \dots, z_n, y\}$. Na mocy acykliczności relacji \sqsubset , żadna taka ścieżka nie jest zamknięta, tj. nie prowadzi od danego obiektu do niego samego.

Przykładowo, dla: x – palec prawej dłoni danego skrzypka, y – ten skrzypek, z_1 – prawa dłoń tego skrzypka, z_2 – prawa ręka tego skrzypka, mamy: $x \sqsubset y$, $x \sqsubset z_1 \sqsubset z_2 \sqsubset y$ oraz $x \sqsubset z_2$ i $z_1 \sqsubset y$. Z drugiej strony zaś, dla: x – skrzypek sekcji pierwszych skrzypiec, y – orkiestra, w której gra ten skrzypek, z_1 – sekcja pierwszych skrzypiec w tej orkiestrze, z_2 – sekcja instrumentów smyczkowych w tej orkiestrze, mamy: $x \sqsubset y$, $x \sqsubset z_1 \sqsubset z_2 \sqsubset y$ oraz $x \sqsubset z_2$ i $z_1 \sqsubset y$. Orkiestra jest systemem części, które tworzą bezpośredni funkcjonalny wkład w całość. W tym systemie muzycy i dyrygent są rozłącznymi elementami, które są minimalne ze względu na relację *bycia częścią*. Każdy z członków danej orkiestry także jest takim systemem. Podobnie, nawiązując do przykładu Reschera, komórka jest takim systemem części, a wśród tych części znajduje się jej jądro.

Jeśli nie zakładamy przechodności relacji *bycia częścią*, to obok jej acykliczności i lokalnej przechodności zakładamy także inne aksjomaty, wśród nich dotyczący zbiorów maksymalnie domkniętych ze względu na tę relację. Przy założonej przechodności relacji *bycia częścią*, całe uniwersum rozważań jest jedynym zbiorem maksymalnie domkniętym ze względu na tę relację.

Podano (Pietruszczak 2013, rozdz. IV; 2020, rozdz. 4) różne możliwe rozwiązania dla teorii części bez założonej przechodności, a z założoną lokalną przechodnością.

Bibliografia

- Casati R., Varzi A.C. (1999), *Parts and Places*, Cambridge, MA: The MIT Press.
- Gruszczyński R., Pietruszczak A. (2008), *Full development of Tarski's geometry of solids*, „The Bulletin of Symbolic Logic” 14, s. 481–540.
- Gruszczyński R., Pietruszczak A. (2009), *Space, points and mereology. On foundations of point-free Euclidean geometry*, „Logic and Logical Philosophy” 18, s. 145–188.
- Gruszczyński R., Pietruszczak A. (2018a), *A comparison of two systems of point-free topology*, „Bulletin of the Section of Logic” 47, s. 187–200.
- Gruszczyński R., Pietruszczak A. (2018b), *Study in Grzegorzczak point-free topology. Part I: Separation and Grzegorzczak structures*, „Studia Logica” 106, s. 1197–1238.
- Gruszczyński R., Pietruszczak A. (2019), *Study in Grzegorzczak point-free topology. Part II: Spaces of points*, „Studia Logica” 107, s. 809–843.
- Grzegorzczak A. (1955), *The system of Leśniewski in relation to contemporary logical research*, „Studia Logica” 3, s. 77–95.
- Grzegorzczak A. (1960), *Axiomatizability of geometry without points*, „Synthese” 12, s. 228–235.
- Leonard H.S., Goodman N. (1940), *The calculus of individuals and its uses*, „Journal of Symbolic Logic” 5, s. 45–55.

- Leśniewski S. (1916), *Podstawy ogólnej teorii mnogości*, cz. I, w: *Prace Polskiego Koła Naukowego w Moskwie*, Moskwa, s. 256–294; przedruk: „*Filozofia Nauki*” 7 (1999), s. 173–208.
- Leśniewski S. (1927), *O podstawach matematyki*, „*Przegląd Filozoficzny*” 30, s. 164–206.
- Leśniewski S. (1928), *O podstawach matematyki*, „*Przegląd Filozoficzny*” 31, s. 261–291.
- Leśniewski S. (1929), *O podstawach matematyki*, „*Przegląd Filozoficzny*” 32, s. 60–101.
- Leśniewski S. (1930), *O podstawach matematyki*, „*Przegląd Filozoficzny*” 33, s. 77–105.
- Leśniewski S. (1931), *O podstawach matematyki*, „*Przegląd Filozoficzny*” 34, s. 142–170.
- Lyons J. (1984), *Semantyka*, przeł. A. Weinsberg, t. 1, Warszawa: Państwowe Wydawnictwo Naukowe.
- Pietruszczak A. (2000), *Metamereologia*, Toruń: Wydawnictwo Uniwersytetu Mikołaja Kopernika.
- Pietruszczak A. (2013), *Podstawy teorii części*, Toruń: Wydawnictwo Naukowe Uniwersytetu Mikołaja Kopernika.
- Pietruszczak A. (2018), *Metamereology*, Toruń: The Nicolaus Copernicus University Scientific House.
- Pietruszczak A. (2020), *Foundations of the Theory of Parthood. A Study of Mereology*, Trends in Logic, vol. 54, Springer International Publishing.
- Rescher N. (1955), *Axioms for the part relation*, „*Philosophical Studies*” 6, s. 8–11.
- Simons P. (1987), *Parts: A Study in Ontology*, Oxford: Oxford University Press.
- Tarski A. (1929), *Les fondements de la géométrie des corps*, w: *Księga Pamiątkowa Pierwszego Zjazdu Matematycznego*, „*Annales de la Société Polonaise de Mathématique*”, Kraków, s. 29–33.
- Tarski A. (1956), *Foundations of the geometry of solids*, w: tenże, *Logic, Semantics, Metamathematics. Papers from 1923 to 1938*, przeł. J.H. Woodger, Oxford: Clarendon Press, s. 24–29.
- Whitehead A.N., Russell B. (1910–1913), *Principia Mathematica*, t. 1–3, Cambridge: Cambridge University Press.
- Whitehead A.N. (1929), *Process and Reality*, New York: Macmillan.

Different Theories of Parts

Keywords: *collective set, Grzegorzycian mereology, Leśniewskian mereology, mereological sum, mereology, theory of parthood*

Mereology is as a theory of collective sets (or mereological sums). It was formulated by the Polish logician Stanisław Leśniewski. Collective sets are wholes composed of parts, and the concept of *being a collective set* itself can be defined with the help of the concept of *being a part*. Mereology may therefore be considered as a theory of „the relation of a part to the whole” (from the Greek: μέρος – „part”). Leśniewski’s mereology was an untypical conception, for it differed from the standard formulations. However, it can be reformulated in the language of structure theory. In the paper, firstly, I examine existentially neutral theories, in which one may prove the existence of only those mereological sums that it is possible to obtain exclusively via the definition of and fundamental properties of the concept of *being a part*. Moreover, I examine some existentially involved theories of parts (Grzegorzycian mereology and Leśniewskian mereology). One of the main principles of mereology is the transitivity of the concept *being a part*. This property is often called into question in the literature. Finally, I present an analysis without the assumed transitivity.