$$\textsc{InvImpl}\ \frac{\forall k \in \mathbb{N}.\, P_1(k) \vDash_{\mathcal{L}} P_2(k) \qquad \mathsf{invariant}(I, T, P_1)}{\mathsf{invariant}(I, T, P_2)}$$

$$\textsc{K-Ind}\ \frac{k \in \mathbb{N} \qquad B_k \vDash_{\mathcal{L}} \bot \qquad S_k \vDash_{\mathcal{L}} \bot}{\mathsf{invariant}(I, T, P)} \quad \begin{bmatrix} B_k = \mathsf{base}(I, T, P, k) \\ S_k = \mathsf{step}(T, P, k) \end{bmatrix}$$

$$\textsc{ObsEq}\ \frac{\mathsf{si} : \mathbb{N} \to formula \qquad \begin{array}{l} \mathsf{invariant}(\lambda i.\, \mathsf{si}(i) \wedge I_1(i) \wedge I_2(i), \\ \quad \lambda i, j.\, \mathsf{si}(j) \wedge T_1(i, j) \wedge T_2(i, j), \\ \quad \lambda k.\, P_1(k) \Leftrightarrow P_2(k)) \end{array}}{\mathsf{woe}(I_1, T_1, P_1, I_2, T_2, P_2)}$$

$$\textsc{Inv+Obs}\ \frac{\mathsf{invariant}(I, T, P) \qquad \mathsf{woe}(I, T, P, I', T', P')}{\mathsf{safe}(I, T, P)}$$