

### Asymmetrische Trajekte als Beobachtersysteme

1. In Toth (2025a, b) hatten wir 6 Basistypen asymmetrischer trajektischer Relationen definiert

$$\begin{array}{ll}
 \begin{array}{c} x \mid y.y \\ \begin{array}{c|cc} x. & .x. & .x \\ y. & .y. & .y \end{array} \end{array} & \begin{array}{c} x.x \mid .y \\ \begin{array}{c|cc} x. & .x. & .x \\ y. & .y. & .y \end{array} \end{array} \\
 \begin{array}{c} x. \mid y.y \\ \begin{array}{c|cc} .x. & .x. & .x \\ .y. & .y. & .y \end{array} \end{array} & \begin{array}{c} x.x \mid .y. \\ \begin{array}{c|cc} x. & .x. & .x. \\ y. & .y. & .y. \end{array} \end{array} \\
 \begin{array}{c} x. \mid y.y \\ \begin{array}{c|cc} x. & .x. & .x \\ y. & .y. & .y \end{array} \end{array} & \begin{array}{c} x.x \mid y. \\ \begin{array}{c|cc} x. & .x. & .x. \\ y. & .y. & .y. \end{array} \end{array}
 \end{array}$$

und die 4 asymmetrischen trajektischen Basisrelationen wie folgt dargestellt.

1.  $R = (x \mid x.x)$

$$\emptyset \xrightarrow{\quad} x. \xrightarrow{\quad} .x. \xleftarrow{\quad} .x.$$

$$\emptyset. \quad .y. \quad .y. \quad .y.$$

SATZ 1: In  $R = (x \mid x.x)$  gilt:  $(x) \rightarrow (\emptyset \mid x)$ .

2.  $R = (x. \mid x.x)$

$$x. \xrightarrow{\quad} .x. \xrightarrow{\quad} .x \xleftarrow{\quad} .x.$$

$$x. \quad .y. \quad .y. \quad .y.$$

SATZ 2: In  $R = (x. \mid x.x)$  gilt:  $(x.x) \rightarrow (x. \mid x)$ .

3.  $R = (x.x \mid x)$

$$x. \xrightarrow{\quad} .x. \xleftarrow{\quad} .x. \xrightarrow{\quad} .x$$

$$y. \quad .y. \quad .y. \quad .y.$$

SATZ 3: In  $R = (x.x \mid .x)$  gilt:  $(x.x) \rightarrow (.x \mid .x)$ . (Satz 3 ist von Satz 2 durch die Differenz von left und right order Punktation geschieden!)

4.  $R = (x.x \mid x.)$

$x. \xrightarrow{} .x. \xleftarrow{} x. \xrightarrow{} .\emptyset$

$y \quad .y. \quad y. \quad .\emptyset$

SATZ 4: In  $R = (x.x \mid x.)$  gilt:  $(x.) \rightarrow (.x.)$ .

2. Man kann nun die monadischen Teilrelationen asymmetrischer Trajekte als Beobachterpositionen im Rahmen dreier wie folgt zu skizzierender kybernetischer Situationen bestimmen:

1.  $B \rightarrow (S \mid U)$
2.  $(S \mid U) \leftarrow B$
3.  $B \rightarrow (S \mid U) \quad \leftarrow B$

Wie man leicht sieht, korrespondieren diese Situationen den drei Thematisationsstrukturen, allerdings mit konverser Pfeilrichtung:

Linksthematisate:  $(a. \rightarrow (.b. \mid .c.d))$

Rechtsthematisate:  $(\underline{a.b.} \mid \underline{c.}) \leftarrow .d)$

Sandwichthematisate:  $(\underline{a.} \rightarrow .b. \mid .c. \leftarrow \underline{d.})$ ,

und wir können im Einklang mit der klassischen (d.h. nicht-trajektischen) Semiotik zwischen erstheitlicher (1.), zweitheitlicher (2.) und drittheitlicher (3.) Beobachterposition unterscheiden. Der trajektische Rand fungiert immer als Rand zwischen System und Umgebung innerhalb einer kybernetischen Situation.

## 2.1. Linksthematisate

$(B_1 \rightarrow (\underline{1.} \mid \underline{1.1}))$

$(B_2 \leftarrow (\underline{1.} \mid \underline{1.1}))$

$(B_3 \leftarrow (\underline{1.} \mid \underline{1.1}))$

$(B_1 \leftarrow (\underline{2.} \mid \underline{2.2}))$

$(B_2 \leftarrow (\underline{2.} \mid \underline{2.2}))$

$(B_3 \leftarrow (\underline{2.} \mid \underline{2.2}))$

$(B_1 \leftarrow (\underline{3.} \mid \underline{3.3}))$

$(B_2 \leftarrow (\underline{3.} \mid \underline{3.3}))$

$(B_3 \leftarrow (\underline{3.} \mid \underline{3.3}))$

## 2.2. Rechtsthematisate

$(\underline{2.2.} \mid \underline{2.}) \rightarrow B_1)$

$(\underline{3.3.} \mid \underline{3.}) \rightarrow B_1)$

$(\underline{1.1.} \mid \underline{1.}) \rightarrow B_2)$

$(\underline{3.3.} \mid \underline{3.}) \rightarrow B_2)$

$(\underline{1.1.} \mid \underline{1.}) \rightarrow B_3)$

$(\underline{2.2.} \mid \underline{2.}) \rightarrow B_3)$

## 2.3. Sandwichthematisate

$(B_1 \rightarrow .2. \mid .2. \leftarrow B_1)$

$(B_3 \rightarrow .2. \mid .2. \leftarrow B_1)$

$(B_1 \rightarrow .3. \mid .3. \leftarrow B_1)$

$(B_2 \rightarrow .3. \mid .3. \leftarrow B_1)$

$(B_2 \rightarrow .1. \mid .1. \leftarrow B_2)$

$(B_3 \rightarrow .1. \mid .1. \leftarrow B_2)$

$(B_1 \rightarrow .3. \mid .3. \leftarrow B_2)$

$(B_2 \rightarrow .3. \mid .3. \leftarrow B_2)$

$(B_2 \rightarrow .1. \mid .1. \leftarrow B_3)$

$(B_3 \rightarrow .1. \mid .1. \leftarrow B_3)$

$(B_1 \rightarrow .2. \mid .2. \leftarrow B_3)$

$(B_3 \rightarrow .2. \mid .2. \leftarrow B_3)$

## Literatur

Toth, Alfred, Asymmetrische trajektische Relationen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025a

Toth, Alfred, Trajektische Thematisierungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025b

23.12.2025