Prof. Dr. Alfred Toth

Auto- und heterosystemische Ränder

1. In der triadischen Systemrelation S* = [S, U, E] (vgl. Toth 2015) vertritt das System natürlich die Objektposition, d.h. jedes Objekt kann selbstverständlich als System aufgefaßt werden, und somit können auch bei jedem Objekt Umgebung und Abschluß unterschieden werden. Wie im folgenden gezeigt wird, kann man Objekte generell dadurch unterscheiden, daß man sie in solche mit auto- und solche mit heterosystemischen Rändern mit R = [S, U] einteilt.

2.1. Autosystemische Ränder

$S^* = \Omega$

2.2. Heterosystemische Ränder

2.2.1. Spieße

$[S, U] \supset E$

2.2.2. Halter

[S, U] ⊂ E

Den Übergang zu 2.2.3. bilden Teller als Ränder.

2.2.3. Behältnisse

$[S \supset U] \subset E$

Literatur

Toth, Alfred, Zu einer triadischen Systemdefinition. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015

5.5.2015