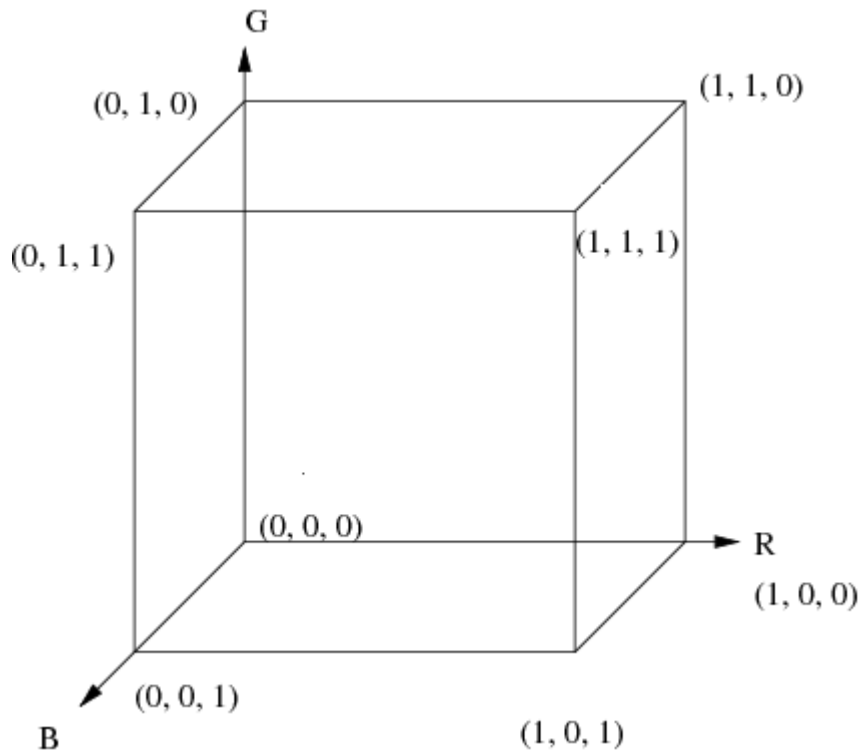


Prof. Dr. Alfred Toth

Basistypen der Verschiebung horizontaler systemischer Ränder

1. In Toth (2014a) waren wir vom folgenden Einheitskubus ausgegangen



und hatten mit seiner Hilfe zwei Paare von horizontalen und vertikalen Rändern zwischen Umgebungen, Systemen und Teilsystemen definiert.

$$010 \quad 110 \quad (0, -, -) := R(TS_{\text{hor}(n-1)}, TS_{\text{hor}(n)})$$

$$000 \quad 100 \quad (1, -, -) := R(TS_{\text{hor}(n)}, TS_{\text{hor}(n+1)})$$

$$011 \quad 111 \quad (-, 0, -) := R(TS_{\text{ver}(n-1)}, TS_{\text{ver}(n)})$$

$$001 \quad 101 \quad (-, 1, -) := R(TS_{\text{ver}(n)}, TS_{\text{ver}(n+1)})$$

Ferner hatten wir bereits in Toth (2014b) die drei fundamentalen ontischen Lagerrelationen gerichteter Objekte (vgl. Toth 2012) wie folgt definiert

$$\text{ex: } [x, [\emptyset, X]] \rightarrow [x, X]$$

ad: $[x, [X, \emptyset]] \rightarrow [X, x]$

in: $[x, [X, Y]] \rightarrow [[X, x], Y] / [[X, [x, Y]]]$.

mit $x, X, Y \in S^*$ und

$S^* = [\emptyset, [U, [\emptyset, [S_1, [\emptyset, [S_2, [\emptyset, [S_3, [\emptyset, \dots, S_n]]]]]]]]]$

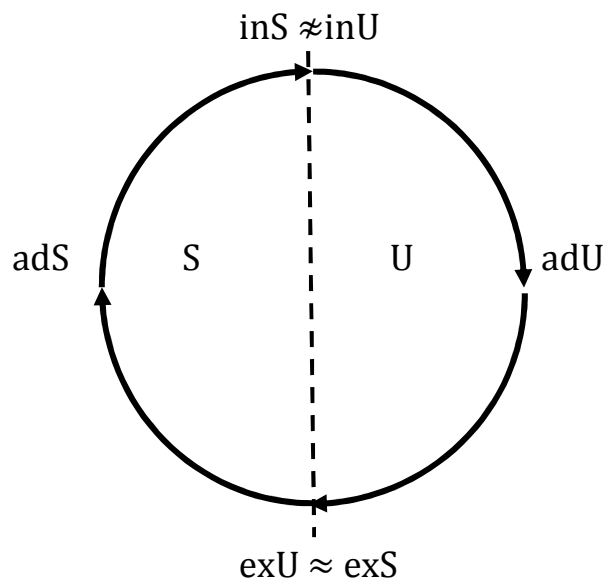
sowie den zugehörigen Abbildungen

$f_i: [\emptyset, [X]] \rightarrow [\emptyset, [S_i]]$ (mit $X \in \{U, S\}$).

In Toth (2014c) hatten wir schließlich die folgende Progression der lagetheoretischen Relationen

$\text{inU} > \text{adU} > \text{exU} > \text{exS} > \text{adS} > \text{inS}$

gefunden, die man in Form eines zyklischen Schemas mit ontischer Identität und Gegenidentität als den beiden vertikalen Polen darstellen kann.



Im folgenden zeigen wir, zunächst für horizontale systemische Ränder, die Korrespondenzen sowohl für die vertikalen als auch für die horizontalen Pole des obigen Schemas. Das Ergebnis sind in beiden Kreisrichtungen zu durchlaufende Übergänge zwischen ontischer Identität, Gegenidentität und zwei perspektivisch nicht-identischen Formen von Verschiedenheit.

2.1. exU = exS



Allschwilerstr. 99, 4055 Basel

2.2. exU = adS



Holderbachweg 26, 8046 Zürich

2.3. $adS = exU$



Laurenzgasse 7, 8006 Zürich

Man beachte also speziell bei den Fällen 2.2 und 2.3. die Nicht-Umkehrbarkeit der "Gleichungen"

$(exU = adS) \neq (adS = exU)$.

Beim theoretisch möglichen vierten Typ,

2.4. $adU = adS$

muß eine neue Unterscheidung in die allgemeine Objekttheorie eingefügt werden: diejenige zwischen HOMOSYSTEMIE und HETEROSYSTEMIE. Die letztere liegt vor z.B. bei orthogonalen Systemverbindungen wie im folgenden Beispiel. Die Gleichung 2.4. gilt hier einfach deshalb, weil es sich um verschiedene Systeme handelt.



Salvatorstr. 4, 8050 Zürich

Zur Illustration des Übergangs von Hetero- zu Homosystemie kann man etwa das folgende Beispiel heranziehen.



Jelmoni, Ohmstr. 11, 8050 Zürich

Echte Homosystemie liegt bei relativ zu Systemen orthogonal eingeschobenen Teilsystemen vor, die zudem topologisch konnex sind, also z.B. bei dem im folgenden Bild gezeigten, gleichzeitig umgebungs- und systemadessiven, d.h. externen und internen Türraum.



Wassergasse 42/44, 9000 St. Gallen

Literatur

Toth, Alfred, Systeme, Teilsysteme und Objekte I-IV. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2012

Toth, Alfred, Horizontale und vertikale systemische Ränder. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2014a

Toth, Alfred, Konvexität adessiver und inessiver Teilrelationen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014b

Toth, Alfred, Antizyklizität der ontischen Lagerrelationen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014c

23.4.2014