Prof. Dr. Alfred Toth

Biadessivität bei heterogenen Umgebungen

1. Der Begriff der Biadessivität wurde in Toth (2014a, b) in die allgemeine Objekttheorie (vgl. Toth 2012a) eingeführt. Er bezeichnet zugleich links- und rechtsadessive Systeme und Umgebungen. Beispielsweise sind Brücken biadessive Systeme, welche homogene Umgebungen miteinander verbinden, während Landungsstege heterogene Umgebungen verbinden. Wir können somit zwischen bihomogenen und biheterogenen Umgebungen unterscheiden.

2.1. Systeme bei bihomogenen Umgebungen

Westermühlbach, Pestalozzistr./Kapuzinerstr., 80469 München

2.2. Systeme bei biheterogenen Umgebungen

2.2.1. Stege

2.2.1.1. Nicht-zirkuläre

Zürichhorn, 8008 Zürich (1909)

2.2.1.2. Zirkuläre

Seebad Tiefenbrunnen, 8008 Zürich

2.2.2. Plattformen und verwandte Objekte

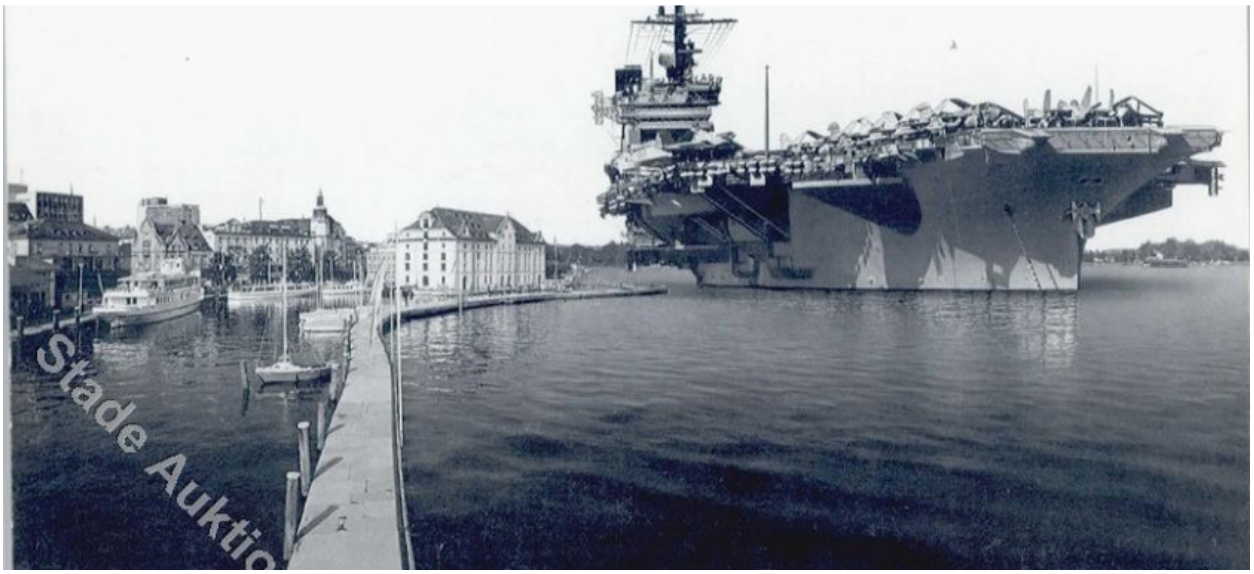
1956

Limmatquai, 8001 Zürich (1931)

2.3. Systemsorten

Die in Toth (2012b) eingeführte Unterscheidung zwischen temporären und nicht-temporären sowie ambulanten und nicht-ambulanten Systemen läßt

biadessive Systeme bei heterogenen Umgebungen zu einseitigen systemischen Platzhaltern werden.



Rorschach o.J.

Literatur

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

Toth, Alfred, Typen heterogener Umgebungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014a

Toth, Alfred, Biadessivität. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014b

17.2.2014