

Prof. Dr. Alfred Toth

Das situationssemiotische Teilsystem der Sandwichrealitäten

1. Wir gehen aus von der allgemeinen Form semiotischer Dualsysteme

DS: $ZKI = (3.x, 2.y, 1.z) \times RTh = (z.1, y.2, x.3)$

und bilden sie auf ihre situationalen Trajektklassen, kurz Situationsklassen genannt, ab

$$\begin{array}{llll} 3_A.x_A & \underline{2}_R.y_R & 1_I.z_I & \rightarrow & 3_A.\underline{2}_R & x_A.y_R & | & \underline{2}_R.1_I & y_R.z_I \\ z_A.1_A & y_R.\underline{2}_R & x_I.3_I & \rightarrow & z_A.y_R & 1_A.\underline{2}_R & | & y_R.x_I & \underline{2}_R.3_I \end{array}$$

Diese bestehen aus einer Situation bzw. einem System, einer links- und einer rechtsseitigen Umgebung (vgl. Toth 2025a-c).

2. Im folgenden betrachten wir das Teilsystem der 6/27 Dualsysteme der nicht-eigenrealen Sandwichrealitäten.

4. Dualsystem

$$\begin{array}{llll} 3.1 & 2.2 & 1.1 & \times & 1.1 & 2.2 & 1.3 & (1.1 \rightarrow 2.2 \leftarrow 1.3) \\ 3_A.\textcolor{red}{2}_R & 1_A.\textcolor{blue}{2}_R & | & & \textcolor{red}{2}_R.1_I & \textcolor{blue}{2}_R.1_I \\ 1_A.\textcolor{red}{2}_R & 1_A.\textcolor{blue}{2}_R & | & & \textcolor{red}{2}_R.1_I & \textcolor{blue}{2}_R.3_I \end{array}$$

7. Dualsystem

$$\begin{array}{llll} 3.1 & 2.3 & 1.1 & \times & 1.1 & 3.2 & 1.3 & (1.1 \rightarrow 3.2 \leftarrow 1.3) \\ 3_A.\textcolor{red}{2}_R & 1_A.\textcolor{blue}{3}_R & | & & \textcolor{red}{2}_R.1_I & \textcolor{blue}{3}_R.1_I \\ 1_A.\textcolor{red}{3}_R & 1_A.\textcolor{blue}{2}_R & | & & \textcolor{red}{3}_R.1_I & \textcolor{blue}{2}_R.3_I \end{array}$$

11. Dualsystem

$$\begin{array}{llll} 3.2 & 2.1 & 1.2 & \times & 2.1 & 1.2 & 2.3 & (2.1 \rightarrow 1.2 \leftarrow 2.3) \\ 3_A.\textcolor{red}{2}_R & 2_A.\textcolor{blue}{1}_R & | & & \textcolor{red}{2}_R.1_I & \textcolor{blue}{1}_R.2_I \\ 2_A.\textcolor{red}{1}_R & 1_A.\textcolor{blue}{2}_R & | & & \textcolor{red}{1}_R.2_I & \textcolor{blue}{2}_R.3_I \end{array}$$

17. Dualsystem

$$\begin{array}{llll} 3.2 & 2.3 & 1.2 & \times & 2.1 & 3.2 & 2.3 & (2.1 \rightarrow 3.2 \leftarrow 2.3) \\ 3_A.\textcolor{red}{2}_R & 2_A.\textcolor{blue}{3}_R & | & & \textcolor{red}{2}_R.1_I & \textcolor{blue}{3}_R.2_I \\ 2_A.\textcolor{red}{3}_R & 1_A.\textcolor{blue}{2}_R & | & & \textcolor{red}{3}_R.2_I & \textcolor{blue}{2}_R.3_I \end{array}$$

21. Dualsystem

3.3 2.1 1.3 × 3.1 1.2 3.3 (3.1 → 1.2 ← 3.3)

3_A.**2_R** 3_A.**1_R** | **2_R**.1_I **1_R**.3_I

3_A.**1_R** 1_A.**2_R** | **1_R**.3_I **2_R**.3_I

24. Dualsystem

3.3 2.2 1.3 × 3.1 2.2 3.3 (3.1 → 2.2 ← 3.3)

3_A.**2_R** 3_A.**2_R** | **2_R**.1_I **2_R**.3_I

3_A.**2_R** 1_A.**2_R** | **2_R**.3_I **2_R**.3_I

Literatur

Toth, Alfred, Interne, externe und situationale Umgebungen von Zeichen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025a

Toth, Alfred, Zeichensituation-Umgebungs-Osmose. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025b

Toth, Alfred, Situationale semiotische Relationen mit verschränkten Umgebungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025c

3.1.2026