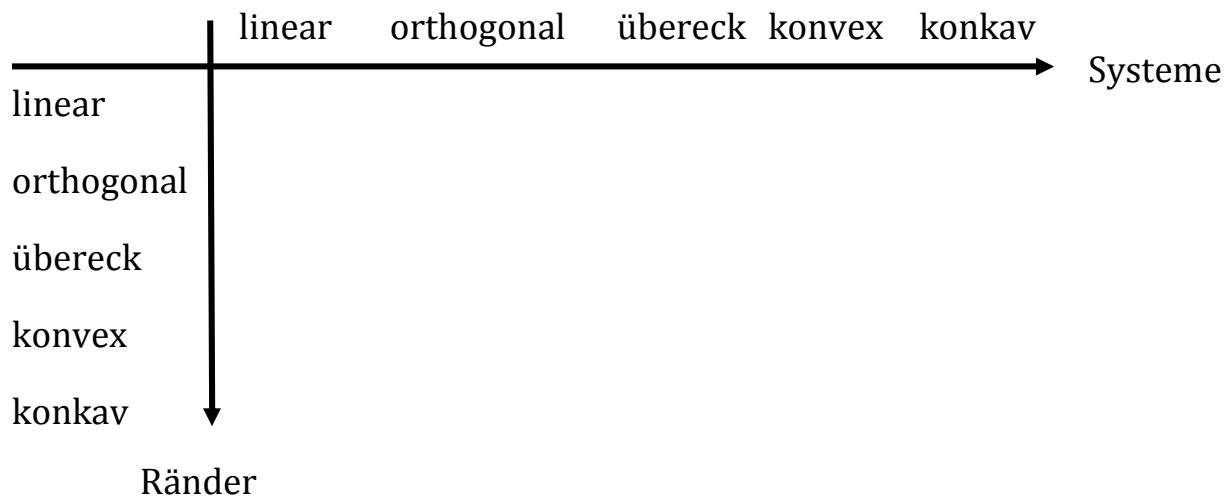


Deiktische Relationen von Rändern und ihren Umgebungen

1. Im Anschluß an Toth (2014a-c) unterscheiden wir zwischen folgenden Typen von Systemen und Rändern, wie man sie durch die folgende angedeutete Matrix ausdrücken kann.



Wobei als Ränder vermöge $S^* = [S, U]$ als $R[S]$, $R[S^*]$ und $R[U, S^*]$ auftreten können. Das bedeutet also, daß jeder der fünf Typen von Systemen einen, nicht notwendig iconischen, Rand haben kann. Als Beispiele kann man sich Häuser mit Gartenzäunen vorstellen. Noch komplexer wird das Verhältnis, wenn statt solcher Paar-Relationen Tripel-Relationen betrachtet werden, d.h. wenn alle drei Typen von Rändern miteinander kombiniert auftreten können, etwa dann, wenn der Verlauf der Rinnsteinkante vor dem eingefriedeten Haus ebenfalls mit Hilfe der Raumsemiotik (vgl. Bense/Walther 1973, S. 80) kategorisiert wird.

2.1. Ränder linearer Systeme

2.1.1. Lineare Ränder



Rue Bosquet, Paris

2.1.2. Orthogonale Ränder



Rue Cambrai, Paris

2.2. Ränder orthogonaler Systeme

2.2.1. Orthogonale Ränder



Rue Curial, Paris

2.2.2. Lineare Ränder



Rue d'Ulm, Paris

2.2.3. Übereck-Ränder



Rue Ramus, Paris

2.3. Ränder von Übereck-Systemen

2.3.1. Konvexe Ränder



Rue Lhomond, Paris

2.4. Ränder konkaver Systeme

2.4.1. Lineare Ränder



Rue Vieille du Temple, Paris

2.5. Ränder konvexer Systeme

2.5.1. Konvexe Ränder



Rue Surcouf, Paris

2.5.2. Übereck-Ränder



Avenue Milleret de Brou, Paris

Es dürfte keiner Erwähnung bedürfen, daß hier nur auswahlweise Beispiele gezeigt wurden.

Literatur

Toth, Alfred, Ontische Raumfelder. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014a

Toth, Alfred, Grundlegung einer Theorie ontischer Konnexen I-III. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014b

Toth, Alfred, Ontische Konkavität und Konvexität I-III. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014c

17.10.2014