

Determinationen von raumsemiotischen Systemen

1. Die Begriffe der Auto- und Heterodetermination waren bereits in Toth (2015a) in die Ontik eingeführt worden. Im Falle der drei den semiotischen Objektrelationen korrespondierenden raumsemiotischen Entitäten, die Bense definiert hatte (vgl. Bense/Walther 1973, S. 80) bedeutet also Autodetermination 0-seitige Objektabhängigkeit einer Entität in allen 4 Raumfeldern. Da dieser Fall kaum in reiner Form auftreten kann, sind also streng genommen die meisten iconisch fungierenden Systeme, indexikalisch fungierenden Abbildungen und symbolisch fungierenden Repertoires heterodeterminiert, d.h. es handelt sich jeweils um raumsemiotische Funktionen der Form $X = f(Y)$ mit $X, Y \in \{(2.1), (2.2), (2.3)\}$. Demzufolge haben die nachstehend präsentierten ontischen Modelle also gewissermaßen idealisierenden Charakter.

2.1. Autodeterminierte Systeme

Wie man leicht einsieht, bedeutet bei Systemen Autodeterminiert lagetheoretische Inessivität.



Rue Vieille du Temple, Paris

2.2. Auto- und heterodeterminierte Systeme

Gleichzeitige Auto- und Heterodetermination ist demzufolge gegeben gdw. ein System 1-, 2- oder 3-seitig adessiv ist (vgl. Toth 2015b).



Rue de la Cerisaie, Paris

2.3. Heterodeterminierte Systeme

Reine Heterodetermination kann es folglich nur bei 4-seitiger, d.h. raumfeld-theoretisch totaler Adessivität geben, d.h. bei eingebetteten Teilsystemen, da bei nicht-eingebetteten keine Zugänglichkeit mehr bestünde.



Bionstr. 4, 8006 Zürich

Literatur

Bense, Max/Walther, Elisabeth, Wörterbuch der Semiotik. Köln 1973

Toth, Alfred, Ontisch-geometrische Relationen von Repertoires. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015a

Toth, Alfred, Definition von Inessivität aus Adessivität. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015b

4.10.2015