

Prof. Dr. Alfred Toth

Die 135 ontisch-semiotischen Funktionen als Basisabbildungen einer Grammatik von Objekten

1. Das vollständige System der ontisch determinierten Raumsemiotik, das, wie gezeigt (vgl. Toth 2017), aus invarianten Relationen besteht und somit redundanzfrei ist, unterscheidet demnach folgende ontisch-semiotische Funktionen. Man kann sie als Grundlage eines neuen Typs von Grammatiken nehmen, deren Elemente nicht Zeichen, sondern Objekte sind (vgl. hingegen bereits Toth 2016).

$$\text{Mat} = f(\text{C}, \text{R}, \text{L}, \text{Q}, \text{O})$$

$$\text{Str} = f(\text{C}, \text{R}, \text{L}, \text{Q}, \text{O})$$

$$\text{Obj} = f(\text{C}, \text{R}, \text{L}, \text{Q}, \text{O})$$

$$\text{Sys} = f(\text{C}, \text{R}, \text{L}, \text{Q}, \text{O})$$

$$\text{Abb} = f(\text{C}, \text{R}, \text{L}, \text{Q}, \text{O})$$

$$\text{Rep} = f(\text{C}, \text{R}, \text{L}, \text{Q}, \text{O})$$

$$\text{Off} = f(\text{C}, \text{R}, \text{L}, \text{Q}, \text{O})$$

$$\text{Hal} = f(\text{C}, \text{R}, \text{L}, \text{Q}, \text{O})$$

$$\text{Abg} = f(\text{C}, \text{R}, \text{L}, \text{Q}, \text{O})$$

mit

$$\text{C} = (\text{X}_\lambda, \text{Y}_\text{Z}, \text{Z}_\rho)$$

$$\text{R} = (\text{Ad}, \text{Adj}, \text{Ex})$$

$$\text{L} = (\text{Ex}, \text{Ad}, \text{In})$$

$$\text{Q} = (\text{Adj}, \text{Subj}, \text{Transj})$$

$$\text{O} = (\text{Sub}, \text{Koo}, \text{Sup}).$$

1. Ontisch-semiotische Ersttheit

$\text{Mat} = f(X_\lambda)$	$\text{Mat} = f(\text{Ad})$	$\text{Mat} = f(\text{Ex})$	$\text{Mat} = f(\text{Adj})$	$\text{Mat} = f(\text{Sub})$
$\text{Mat} = f(Y_Z)$	$\text{Mat} = f(\text{Adj})$	$\text{Mat} = f(\text{Ad})$	$\text{Mat} = f(\text{Subj})$	$\text{Mat} = f(\text{Koo})$
$\text{Mat} = f(Z_\rho)$	$\text{Mat} = f(\text{Ex})$	$\text{Mat} = f(\text{In})$	$\text{Mat} = f(\text{Transj})$	$\text{Mat} = f(\text{Sup})$

$\text{Str} = f(X_\lambda)$	$\text{Str} = f(\text{Ad})$	$\text{Str} = f(\text{Ex})$	$\text{Str} = f(\text{Adj})$	$\text{Str} = f(\text{Sub})$
$\text{Str} = f(Y_Z)$	$\text{Str} = f(\text{Adj})$	$\text{Str} = f(\text{Ad})$	$\text{Str} = f(\text{Subj})$	$\text{Str} = f(\text{Koo})$
$\text{Str} = f(Z_\rho)$	$\text{Str} = f(\text{Ex})$	$\text{Str} = f(\text{In})$	$\text{Str} = f(\text{Transj})$	$\text{Str} = f(\text{Sup})$

$\text{Obj} = f(X_\lambda)$	$\text{Obj} = f(\text{Ad})$	$\text{Obj} = f(\text{Ex})$	$\text{Obj} = f(\text{Adj})$	$\text{Obj} = f(\text{Sub})$
$\text{Obj} = f(Y_Z)$	$\text{Obj} = f(\text{Adj})$	$\text{Obj} = f(\text{Ad})$	$\text{Obj} = f(\text{Subj})$	$\text{Obj} = f(\text{Koo})$
$\text{Obj} = f(Z_\rho)$	$\text{Obj} = f(\text{Ex})$	$\text{Obj} = f(\text{In})$	$\text{Obj} = f(\text{Transj})$	$\text{Obj} = f(\text{Sup})$

2. Ontisch-semiotische Zweitheit

$\text{Sys} = f(X_\lambda)$	$\text{Sys} = f(\text{Ad})$	$\text{Sys} = f(\text{Ex})$	$\text{Sys} = f(\text{Adj})$	$\text{Sys} = f(\text{Sub})$
$\text{Sys} = f(Y_Z)$	$\text{Sys} = f(\text{Adj})$	$\text{Sys} = f(\text{Ad})$	$\text{Sys} = f(\text{Subj})$	$\text{Sys} = f(\text{Koo})$
$\text{Sys} = f(Z_\rho)$	$\text{Sys} = f(\text{Ex})$	$\text{Sys} = f(\text{In})$	$\text{Sys} = f(\text{Transj})$	$\text{Sys} = f(\text{Sup})$

$\text{Abb} = f(X_\lambda)$	$\text{Abb} = f(\text{Ad})$	$\text{Abb} = f(\text{Ex})$	$\text{Abb} = f(\text{Adj})$	$\text{Abb} = f(\text{Sub})$
$\text{Abb} = f(Y_Z)$	$\text{Abb} = f(\text{Adj})$	$\text{Abb} = f(\text{Ad})$	$\text{Abb} = f(\text{Subj})$	$\text{Abb} = f(\text{Koo})$
$\text{Abb} = f(Z_\rho)$	$\text{Abb} = f(\text{Ex})$	$\text{Abb} = f(\text{In})$	$\text{Abb} = f(\text{Transj})$	$\text{Abb} = f(\text{Sup})$

$\text{Rep} = f(X_\lambda)$	$\text{Rep} = f(\text{Ad})$	$\text{Rep} = f(\text{Ex})$	$\text{Rep} = f(\text{Adj})$	$\text{Rep} = f(\text{Sub})$
$\text{Rep} = f(Y_Z)$	$\text{Rep} = f(\text{Adj})$	$\text{Rep} = f(\text{Ad})$	$\text{Rep} = f(\text{Subj})$	$\text{Rep} = f(\text{Koo})$
$\text{Rep} = f(Z_\rho)$	$\text{Rep} = f(\text{Ex})$	$\text{Rep} = f(\text{In})$	$\text{Rep} = f(\text{Transj})$	$\text{Rep} = f(\text{Sup})$

3. Ontisch-semiotische Drittheit

Off = f(X_λ) Off = f(Ad) Off = f(Ex) Off = f(Adj) Off = f(Sub)

Off = f(Y_Z) Off = f(Adj) Off = f(Ad) Off = f(Subj) Off = f(Koo)

Off = f(Z_ρ) Off = f(Ex) Off = f(In) Off = f(Transj) Off = f(Sup)

Hal = f(X_λ) Hal = f(Ad) Hal = f(Ex) Hal = f(Adj) Hal = f(Sub)

Hal = f(Y_Z) Hal = f(Adj) Hal = f(Ad) Hal = f(Subj) Hal = f(Koo)

Hal = f(Z_ρ) Hal = f(Ex) Hal = f(In) Hal = f(Transj) Hal = f(Sup)

Abg = f(X_λ) Abg = f(Ad) Abg = f(Ex) Abg = f(Adj) Abg = f(Sub)

Abg = f(Y_Z) Abg = f(Adj) Abg = f(Ad) Abg = f(Subj) Abg = f(Koo)

Abg = f(Z_ρ) Abg = f(Ex) Abg = f(In) Abg = f(Transj) Abg = f(Sup)

Literatur

Toth, Alfred, Grammatik der Stadt Paris. 2 Bde. Tucson AZ) 2016

Toth, Alfred, Das System der Raumsemiotik. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2017

21.9.2017