

Prof. Dr. Alfred Toth

Die raumsemiotische Repräsentation der ontischen Relationen III

1. Im Anschluß an Toth (2017a, b) kann man einen ontischen Automaten A definieren durch

$$A = (X, \alpha_y)$$

mit $X \in (S^*, B, R^*)$ und $y \in (C, L, Q, O, J)$,

wobei $S^* \dots J$ bekanntlich wie folgt definiert sind

$$S^* = (S, U, E)$$

$$C = (X_\lambda, Y_z, Z_\rho)$$

$$B = (\text{Sys}, \text{Abb}, \text{Rep})$$

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

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

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

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

$$J = (\text{Adjn}, \text{Subjn}, \text{Transjn}).$$

Zum (mit A nicht-isomorphen) semiotischen Automaten vgl. Bense (1971, S. 34 ff.). Die 9 mal 15 = 135 ontischen Relationen wurden in Toth (2017c) als Operatorensysteme definiert.

2. Bekanntlich gibt es für die ontische Abbildung B vermöge Bense/Walther (1973, S. 20) eine vollständige semiotische Repräsentation

$$\text{Sys} \rightarrow (2.1)$$

$$\text{Abb} \rightarrow (2.2)$$

$$\text{Rep} \rightarrow (2.3).$$

Tatsächlich kann man auch die beiden weiteren ontischen Relationen S^* und R^* bijektiv auf den vollständigen semiotischen Objektbezug abbilden

$$S = \text{Sys} \rightarrow (2.1)$$

$$\text{Ad} = \text{U} = \text{Rep} \rightarrow (2.3)$$

$$\text{U} = \text{Rep} \rightarrow (2.3)$$

$$\text{Adj} \rightarrow (2.2)$$

$E \rightarrow (2.2) \quad Ex \rightarrow (2.1).$

Konvers werden also die Teilrelation der semiotischen Objektrelation in folgender Weise rechtsmehrdeutig auf ontische Teilrelationen abgebildet

$(2.1) \rightarrow (S, Sys, Ex)$

$(2.2) \rightarrow (E, Abb, Adj)$

$(2.3) \rightarrow (U, Rep, Ad),$

d.h. die natürlichen ontischen Ordnungen von S^* und von R^* sind semiotische Permutationen der raumsemiotischen Relation B.

Bei der Abbildung

$(C, L, Q, O, J) \rightarrow (2.1, 2.2, 2.3)$

muß somit jede raumsemiotische Relation dreifach ontisch subkategorisiert werden vermöge der ontischen Matrix

	S^*	B	R^*
C	CS^*	CB	CR^*
L	LS^*	LB	LR^*
Q	QS^*	QB	QR^*
O	OS^*	OB	OR^*
J	JS^*	JB	JR^* .

mit den zugehörigen relationalen ontischen Definitionen

$CS^* = (CS, CU, CE)$

$CB = (CSys, CAbb, CRep)$

$CR^* = (CAAd, CAdj, CEx)$

$LS^* = (LS, LU, LE)$

$LB = (LSys, LAbb, LRep)$

$LR^* = (LAd, LAdj, LEx)$

$QS^* = (QS, QU, QE)$

$QB = (QSys, QAbb, QRep)$

$QR^* = (QAd, QAdj, QEx)$

$OS^* = (OS, OU, OE)$

$OB = (OSys, OAbb, ORep)$

$OR^* = (OAd, OAdj, OEx)$

$JS^* = (JS, JU, JE)$

$JB = (JSys, JAbb, JRep)$

$JR^* = (JAd, JAdj, JEx).$

Damit erhält man natürlich wiederum die in Toth (2017b) vollständig dargestellten 135 ontischen Relationen.

Im folgenden seien die drei semiotisch-ontischen Abbildungen

$(2.3) \rightarrow (U, Rep, Ad)$

durch ontische Modelle illustriert.

2.1. (2.3) → U



Rue René Goscinny, Paris

2.2. (2.3) → Rep



Rue Saint-Merri, Paris

2.3. (2.3) → Ad



Rue Bargue, Paris

Literatur

Bense, Max, Zeichen und Design. Baden-Baden 1971

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

Toth, Alfred, Grundlegung einer ontischen Automatentheorie. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2017a

Toth, Alfred, Ontische Automatentheorie 1-45. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2017b

Toth, Alfred, Zu einer ontischen Automatentheorie. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2017c

2.3.2017