Prof. Dr. Alfred Toth

Die raumsemiotische Repräsentation der ontischen Relationen XLVIII

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* ... J bekanntlich wie folgt definiert sind

$S^* = (S, U, E)$	$C = (X_\lambda, Y_Z, Z_\rho)$
$B = (Sys, Abb, Rep)$	$L = (Ex, Ad, In)$
$R^* = (Ad, Adj, Ex)$	$Q = (Adj, Subj, Transj)$
	$O = (Sub, Koo, Sup)$
	$J = (Adjn, Subjn, Transjn)$.

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

$Sys \rightarrow (2.1)$

$Abb \rightarrow (2.2)$

$Rep \rightarrow (2.3)$.

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

$S = Sys \rightarrow (2.1)$	$Ad = U = Rep \rightarrow (2.3)$
$U = Rep \rightarrow (2.3)$	$Adj \rightarrow (2.2)$

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

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

(2.1) → (S, Sys, Ex)

(2.2) → (E, Abb, Adj)

(2.3) → (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) → (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* = (CAd, 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.

Semiotisch-ontische Abbildungen der Form

(2.1, 2.2, 2.3) → ((S, Sys, Ex), (E, Abb, Adj), (U, Rep, Ad))

sind also immer dreideutig. Dasselbe gilt nun aber für die restlichen ontischen Relationen, d.h.

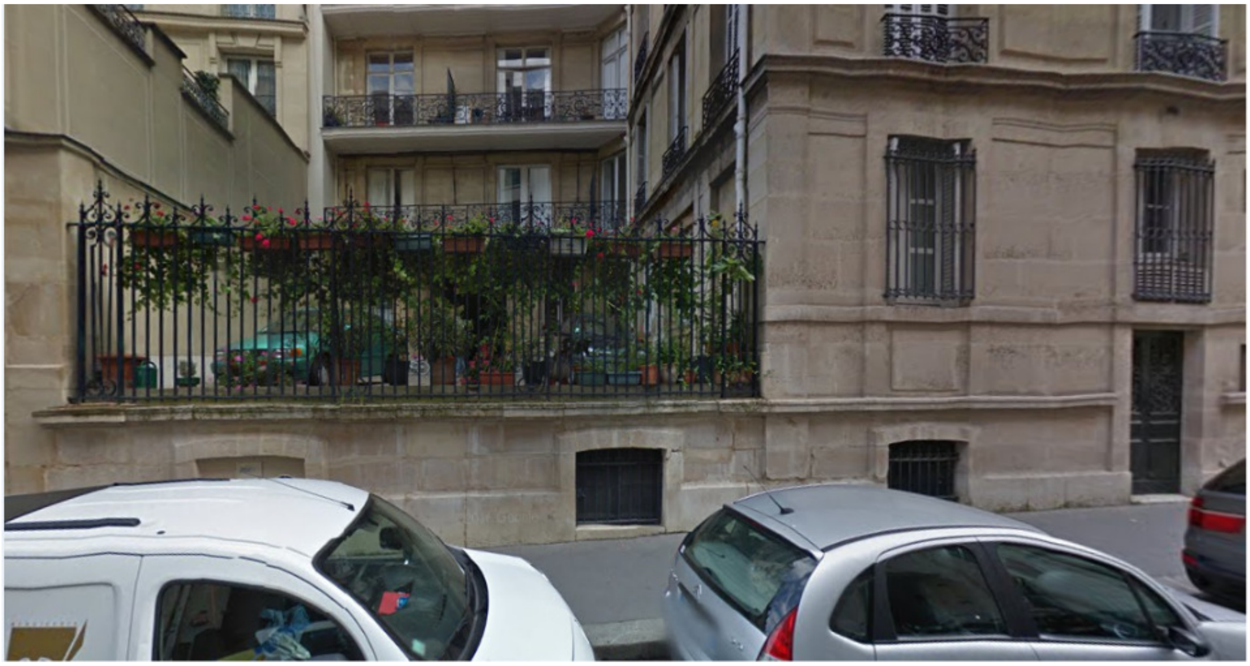
(2.1, 2.2, 2.3) → ((C, L, Q, O, J) = (X_λ, Y_Z, Z_ρ), (Ex, Ad, In), (Adj, Subj, Transj),
(Sub, Koo, Sup), (Adjn, Subjn, Transjn)).

Im folgenden werden die drei Abbildungen

(U, Rep, Ad) → Sup

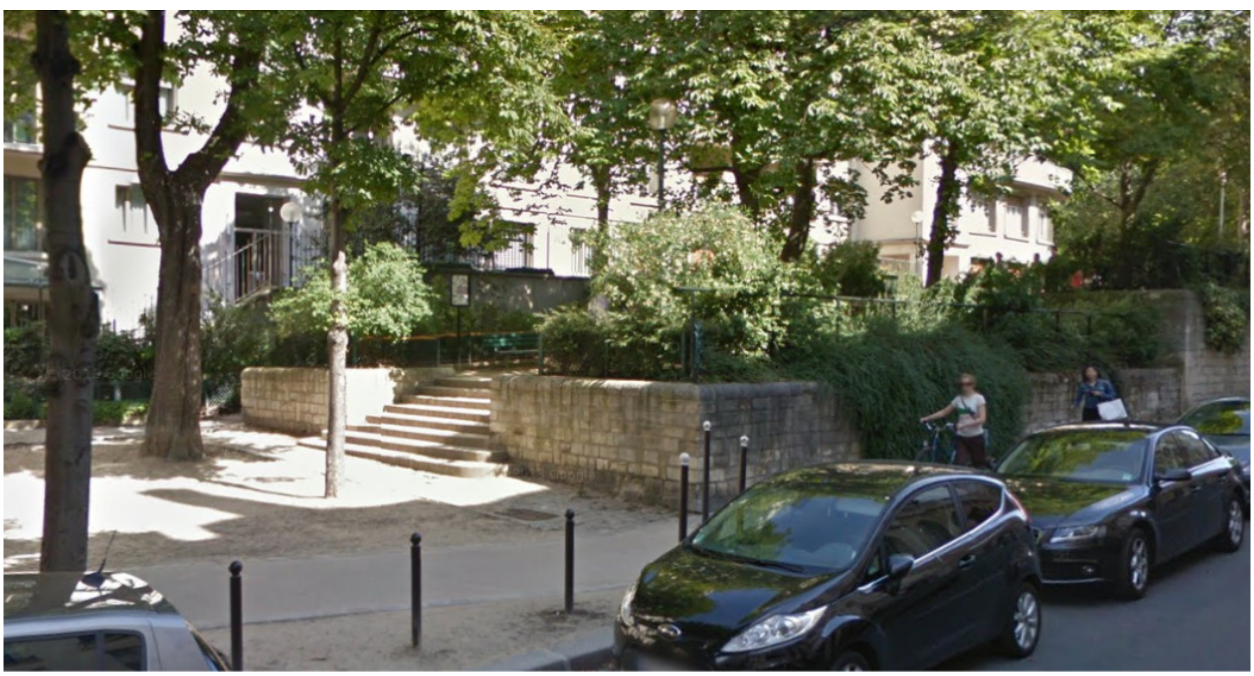
durch ontische Modelle illustriert

2.1. U → Sup



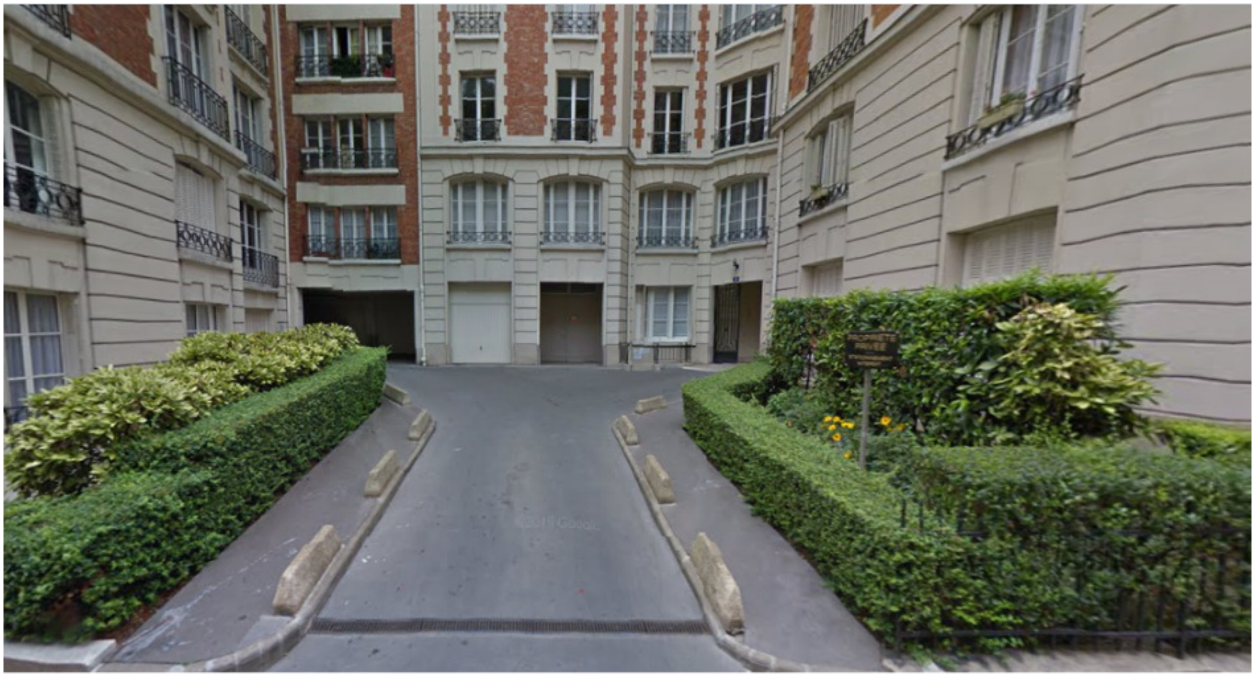
Rue de la Baume, Paris

2.2. Rep → Sup



Rue Bonaparte, Paris

2.3. Ad → Sup



Rue des Marronniers, 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

3.3.2017