Prof. Dr. Alfred Toth

## Die raumsemiotische Repräsentation der ontischen Relationen XXXVII

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 → (2.2)                    Ex → (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) = ($X_\lambda$, $Y_Z$, $Z_\rho$), (Ex, Ad, In), (Adj, Subj, Transj), (Sub, Koo, Sup), (Adjn, Subjn, Transjn)).

Im folgenden werden die drei Abbildungen

(U, Rep, Ad) → Adj

durch ontische Modelle illustriert

2.1. U → Adj

Rue de Mousaïa, Paris

2.2. Rep → Adj


Boulevard de la République, Paris

2.3. Ad → Adj

Impasse Chausson, 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