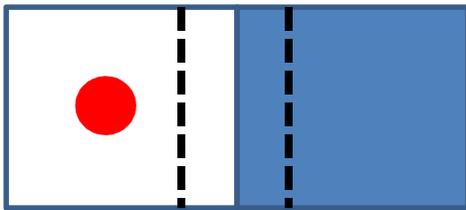


Differenz-Objekte des vollständigen präsentamentischen Einbettungssystems

1. Das in Toth (2013a-c) vorgestellte Modell ontischer Präsentationsstufen, das ein Objekt erfüllen muß, um präsentamentisch vollständig zu sein, wird im folgenden mit dem schon vor längerer Zeit eingeführten und in Toth (2012a) formal dargestellten Modell der hierarchischen Einbettung von Teilsystemen in Systemen kombiniert und durch charakteristische Beispiele illustriert.



$$(\Omega \subset S) = [\blacksquare \square \square \square \square \square \square]$$

Für die Einbettungen als Menge der hierarchischen Teilsysteme eines Systems gilt:

$$S^* = [S_1, [S_2, [S_3, [S_4, [S_5, [S_6]]]]]]].$$

Genauso wie die 7-Stufigkeit des Präsentationsmodells nicht arbiträr, sondern durch die Differenzierung eines Systems mit Umgebungen und Rändern vorgegeben ist, ist auch S^* als Maximalmodell durch die Subjekt-Objekt-Grenze zwischen S_5 und S_6 bestimmt (vgl. Toth 2012b).

Unter Benützung des in Toth (2013d) eingeführten Transformationsmodelles können wir die für Systeme gültigen hierarchischen Einbettungstransformationen wie folgt in einem vereinheitlichten Modell darstellen.

$$\tau_1: (\Omega \subset S) \rightarrow (\Omega \subset (S \cap \mathcal{R}[S, U]))$$

$$\tau_{11}: (\Omega \subset S_1) \rightarrow (\Omega \subset S_2)$$

$$\tau_{12}: (\Omega \subset S_2) \rightarrow (\Omega \subset S_3)$$

$$\tau_{13}: (\Omega \subset S_3) \rightarrow (\Omega \subset S_4)$$

$\tau_{14}: (\Omega \subset S_4) \rightarrow (\Omega \subset S_5)$

$\tau_{15}: (\Omega \subset S_5) \rightarrow (\Omega \subset S_6)$ (τ_{56} transgrediert die Subjekt-Objekt-Grenze.)

$\tau_2: (\Omega \subset (S \cap \mathcal{R}[S, U])) \rightarrow (\Omega \subset \mathcal{R}[S, U])$

$\tau_3: (\Omega \subset \mathcal{R}[S, U]) \rightarrow (\Omega \subset (\mathcal{R}[S, U] \cap \mathcal{R}[U, S]))$

$\tau_4: (\Omega \subset (\mathcal{R}[S, U] \cap \mathcal{R}[U, S])) \rightarrow (\Omega \subset \mathcal{R}[U, S])$

$\tau_5: (\Omega \subset \mathcal{R}[U, S]) \rightarrow (\Omega \subset (U \cap \mathcal{R}[U, S]))$

$\tau_6: (\Omega \subset (U \cap \mathcal{R}[U, S])) \rightarrow (\Omega \subset U)$.

Danach gibt es also für jedes System mit Umgebung und nicht-leeren Rändern genau 11 Positionen für Einbettungen sog. Differenz-Objekte bzw. für 11 Bewegungen von Objekten in 12 systemtheoretischen Positionen.

2.1. $\Omega \in [(\Omega \subset S) \rightarrow (\Omega \subset (S \cap \mathcal{R}[S, U]))]$



Kurfirstenstr. 22, 8002 Zürich

2.2. $\Omega \in [(\Omega \subset S_1) \rightarrow (\Omega \subset S_2)]$



Dufourstr. 101, 8008 Zürich

2.3. $\Omega \in [(\Omega \subset S_2) \rightarrow (\Omega \subset S_3)]$



St. Alban-Vorstadt 16, 4051 Basel

2.4. $\Omega \in [(\Omega \subset S_3) \rightarrow (\Omega \subset S_4)]$



Schindlerstr. 22, 8006 Zürich

2.5. $\Omega \in [(\Omega \subset S_4) \rightarrow (\Omega \subset S_5)]$



Tannenstr. 1, 9000 St. Gallen

2.6. $\Omega \in [(\Omega \subset S_5) \rightarrow (\Omega \subset S_6)]$



Münchhaldenstr. 30, 8008 Zürich

2.7. $\Omega \in [(\Omega \subset (S \cap \mathcal{R}[S, U])) \rightarrow (\Omega \subset \mathcal{R}[S, U])]$



Eugen Huber-Str. 54, 8048 Zürich

2.8. $\Omega \in [(\Omega \subset \mathcal{R}[S, U]) \rightarrow (\Omega \subset (\mathcal{R}[S, U] \cap \mathcal{R}[U, S]))]$



Imbisbühlstr. 110, 8049 Zürich

2.9. $\Omega \in [(\Omega \subset (\mathcal{R}[S, U] \cap \mathcal{R}[U, S])) \rightarrow (\Omega \subset \mathcal{R}[U, S])]$



Großackerstr. 96, 8041 Zürich

2.10. $\Omega \in [(\Omega \subset \mathcal{R}[U, S]) \rightarrow (\Omega \subset (U \cap \mathcal{R}[U, S]))]$



Haltestelle Dierauerstrasse, 9000 St. Gallen (Photo: Gil Huber)

2.11. $\Omega \in [(\Omega \subset (U \cap \mathcal{R}[U, S])) \rightarrow (\Omega \subset U)]$



Neumühlequai, Central, 8001 Zürich

Literatur

Toth, Alfred, Systeme, Teilsysteme und Objekte I-IV. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2012a

Toth, Alfred, Systemische Differenzen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2012b

Toth, Alfred, Die Ränder von Zeichen und Objekten. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2013a

Toth, Alfred, Vollständige und unvollständige Objekt-Präsentationen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2013b

Toth, Alfred, Objekttheoretische Invarianten I-II. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2013c

Toth, Alfred, Operationalisierung systemischer Ränder. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2013d

20.11.2013