

Prof. Dr. Alfred Toth

## Drei Typen von systemischen Umgebungen

1. Wir rekonstruieren drei Basistypen von systemischen Umgebungen anhand der Baugeschichte. Die drei ontischen Modelle stammen aus Tucson, AZ, sind aber allgemeingültig. Man beachte, daß die dieser Typologie immanente genetische Entwicklung der drei Typen sich mit Hilfe von ontischen Bewegungstransformationen darstellen läßt (vgl. Toth 2020a).

### 2.1. ( $U \subset S$ )

Hier ist die Umgebung nicht nur (per definitionem) Teil von  $S^*$ , sondern von  $S$ .



89 W Simpson St, Tucson, AZ

### 2.2. ( $U \subset S^*$ )

Dieser Schritt bedeutet die Ablösung der exessiven (Selbst-)Umgebung von  $S$  zu deren Präposition in einer adessiven Lagerrelation. Damit «wandert»  $U$  von  $S$  zur übergeordneten Projektion  $S^*$ .



73 W Simpson St, Tucson, AZ

2.3. (U  $\supset$  S\*)

U ist in diesem dritten und letzten ontischen Bewegungsschritt nicht mehr S präponiert, sondern U bildet das Repertoire, das mit S belegt und durch E abgeschlossen wird (vgl. Toth 2020b) im Sinne der allgemeinen Systemdefinition  $S^* = (S, U, E)$  (vgl. Toth 2015).



24 W Simpson St, Tucson, AZ

## Literatur

Toth, Alfred, Zu einer triadischen System-Definition. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015

Toth, Alfred, Konverse raumsemiotische Teilstemmata. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2020a

Toth, Alfred, Umgebungsstrukturierungen und strukturierte Umgebungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2020b

29.9.2020