

Duale Umgebungen trajektischer systemischer Zeichenklassen

1. Im folgenden bestimmen wir nicht-triviale Zeichensituationen, indem wir davon ausgehen, daß in einer Zeichenklasse vermöge seiner Permutabilität jede Teilrelation in Vermittlungsfunktion auftreten kann (vgl. Toth 2025a) und bilden die $3! = 6$ möglichen semiotischen Vermittlungsschemata auf ihre zugehörigen trajektischen Zeichenrelationen ab (vgl. Toth 2025b).

Zeichenklassen

$3_A.x_A$	$\underline{2}_R.y_R$	$1_I.z_I$	\rightarrow	$3_A.\underline{2}_R$	$x_A.\underline{y}_R$		$\underline{2}_R.1_I$	$y_R.z_I$
$3_A.x_A$	$\underline{1}_R.z_R$	$2_I.y_I$	\rightarrow	$3_A.\underline{1}_R$	$x_A.\underline{z}_R$		$\underline{1}_R.2_I$	$\underline{z}_R.y_I$
$2_A.y_A$	$\underline{3}_R.x_R$	$1_I.z_I$	\rightarrow	$2_A.\underline{3}_R$	$y_A.\underline{x}_R$		$\underline{3}_R.1_I$	$\underline{x}_R.z_I$
$2_A.y_A$	$\underline{1}_R.z_R$	$3_I.x_I$	\rightarrow	$2_A.\underline{1}_R$	$y_A.\underline{z}_R$		$\underline{1}_R.3_I$	$\underline{z}_R.x_I$
$1_A.z_A$	$\underline{3}_R.x_R$	$2_I.y_I$	\rightarrow	$1_A.\underline{3}_R$	$z_A.\underline{x}_R$		$\underline{3}_R.2_I$	$\underline{x}_R.y_I$
$1_A.z_A$	$\underline{2}_R.y_R$	$3_I.x_I$	\rightarrow	$1_A.\underline{2}_R$	$z_A.\underline{y}_R$		$\underline{2}_R.3_I$	$\underline{y}_R.x_I$

Realitätsthematiken

$z_A.1_A$	$\underline{y}_R.\underline{2}_R$	$x_I.3_I$	\rightarrow	$z_A.\underline{y}_R$	$1_A.\underline{2}_R$		$\underline{y}_R.x_I$	$\underline{2}_R.3_I$
$y_A.2_A$	$\underline{z}_R.\underline{1}_R$	$x_I.3_I$	\rightarrow	$y_A.\underline{z}_R$	$2_A.\underline{1}_R$		$\underline{z}_R.x_I$	$\underline{1}_R.3_I$
$z_A.1_A$	$\underline{x}_R.\underline{3}_R$	$y_I.2_I$	\rightarrow	$z_A.\underline{x}_R$	$1_A.\underline{3}_R$		$\underline{x}_R.y_I$	$\underline{3}_R.2_I$
$x_A.3_A$	$\underline{z}_R.\underline{1}_R$	$y_I.2_I$	\rightarrow	$x_A.\underline{z}_R$	$3_A.\underline{1}_R$		$\underline{z}_R.y_I$	$\underline{1}_R.2_I$
$y_A.2_A$	$\underline{x}_R.\underline{3}_R$	$z_I.1_I$	\rightarrow	$y_A.x_R$	$2_A.\underline{3}_R$		$\underline{x}_R.z_I$	$\underline{3}_R.1_I$
$x_A.3_A$	$\underline{y}_R.\underline{2}_R$	$z_I.1_I$	\rightarrow	$x_A.\underline{y}_R$	$3_A.\underline{2}_R$		$\underline{y}_R.z_I$	$\underline{2}_R.1_I$

2. Man kann auf diese Weise die dualen Umgebungen trajektischer sys-

$V(ZKl)$	U^{lo}	U^{ro}	U^{lo}	U^{ro}	$V(RTh)$
$(\underline{2}_R.y_R)$	$[3_A.\underline{2}_R]$	$[\underline{y}_R.z_I]$	$[z_A.\underline{y}_R]$	$[\underline{2}_R.3_I]$	$(\underline{y}_R.\underline{2}_R)$
$(\underline{1}_R.z_R)$	$[3_A.\underline{1}_R]$	$[\underline{z}_R.y_I]$	$[y_A.\underline{z}_R]$	$[\underline{1}_R.3_I]$	$(\underline{z}_R.\underline{1}_R)$
$(\underline{3}_R.x_R)$	$[2_A.\underline{3}_R]$	$[\underline{x}_R.z_I]$	$[z_A.\underline{x}_R]$	$[\underline{3}_R.2_I]$	$(\underline{x}_R.\underline{3}_R)$
$(\underline{1}_R.z_R)$	$[2_A.\underline{1}_R]$	$[\underline{z}_R.x_I]$	$[x_A.\underline{z}_R]$	$[\underline{1}_R.2_I]$	$(\underline{z}_R.\underline{1}_R)$
$(\underline{3}_R.x_R)$	$[1_A.\underline{3}_R]$	$[\underline{x}_R.y_I]$	$[y_A.x_R]$	$[\underline{3}_R.1_I]$	$(\underline{x}_R.\underline{3}_R)$
$(\underline{2}_R.y_R)$	$[1_A.\underline{2}_R]$	$[\underline{y}_R.x_I]$	$[x_A.\underline{y}_R]$	$[\underline{2}_R.1_I]$	$(\underline{y}_R.\underline{2}_R)$

mischer Zeichenklassen und Realitätsthematiken bestimmen, wie in der Tabelle angegeben. Jede Zeichenklasse erzeugt also mittels einer als Operator fungierenden Teilrelation, d.h. $V(ZKI)$ oder $V(RTh)$, eine semiotische Situation, welche linke und rechte Umgebungen abspaltet, die paarweise dual zueinander sind.

Literatur

Toth, Alfred, Vermittlung als trajektischer Rand. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025a

Toth, Alfred, Permutationen systemischer Randrelationen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025b

30.12.2025