

Prof. Dr. Alfred Toth

Ein allgemeines Modell von Teilsystemen von Systemen

1. Die allgemeine Systemdefinition $S^* = [S, U, E]$ (vgl. Toth 2015) betrachtet die drei Teilrelationen von S^* als nicht subkategorisierbar. Dasselbe gilt für die raumsemiotische Matrix (vgl. Toth 2016) trotz ihrer Subkategorien

(1.1) Materialität (Mat)

(1.2) Objektalität (Obj)

(1.3) Räumlichkeit (Räu)

(2.1) Systeme (Sys)

(2.2) Abbildungen (Abb)

(2.3) Repertoires (Rep)

(3.1) $S^* = S$

(3.2) $S^* = [S, U]$

(3.3) $S^* = [S, U, E]$.

2. Sofern wir es nicht mit substantiell homogenen Objekten, sondern z.B. mit den von uns jeweils als ontische Modelle herangezogenen Häusern zu tun haben, gilt jedoch für Teilsysteme T relativ zu Systemen S

$$S = \sum_0^n T_i.$$

Die Frage ist lediglich, wie viele Teilsysteme man minimalerweise für ein S annehmen soll, d.h. welchen Wert n annimmt.

2.1. S selbst ist vermöge S^* selbsteingebettet, d.h. man kann S als T der Einbettungsstufe 0

$$S = T_0$$

definieren.

2.2. Das Vestibül eines Hauses wird als Einbettungsstufe 1 definiert. Damit erhält man

$$S = [T_0, [T_1]].$$

2.3. Treppenhaus oder Liftraum werden als Einbettungsstufe 2 definiert. Damit haben wir

$$S = [T_0, [T_1, [T_2]]].$$

2.4. Eine Wohnung in einem Haus wird somit als Einbettungsstufe 3 definiert. Wir erhalten dadurch

$$S = [T_0, [T_1, [T_2, [T_3]]]].$$

2.5. Der Flur (Gang, Korridor) wird sodann als Einbettungsstufe 4 definiert, und wir bekommen

$$S = [T_0, [T_1, [T_2, [T_3, [T_4]]]]].$$

2.6. Jedes Zimmer erhält weiter die Einbettungsstufe 5 zugeteilt, d.h. wir haben

$$S = [T_0, [T_1, [T_2, [T_3, [T_4, [T_5]]]]]].$$

2.7. Die tiefste Einbettungsstufe stellen Abstell- und Speisekammern sowie Einbauschränke dar, denen die Einbettungsstufe 6 zukommt. Insgesamt erhalten wir also

$$S = [T_0, [T_1, [T_2, [T_3, [T_4, [T_5, [T_6]]]]]]].$$

3. Bemerkenswerterweise korrespondiert also die höchste Einbettungsstufe

$$S = T_0$$

raumsemiotisch (vgl. Bense/ Walther 1973, S. 80) mit dem iconischen Objektbezug, die Abbildungen

$$S = [T_0, [T_1, [T_2]]]$$

und

$$S = [T_0, [T_1, [T_2, [T_3, [T_4]]]]]$$

korrespondieren mit dem indexikalischen Objektbezug,

und die tiefste Einbettungsstufe

$$S = [T_0, [T_1, [T_2, [T_3, [T_4, [T_5, [T_6]]]]]]]$$

korrespondiert mit dem symbolischen Objektbezug. Das bedeutet also, daß die ontische Abbildung

$$s: T_0 \rightarrow T_6$$

der semiotischen Abbildung

$$(2.1) \rightarrow (2.2) \rightarrow (2.3)$$

und damit der generativen Semiose des semiotischen Objektbezuges korrespondiert.

Literatur

Bense, Max/Walther, Elisabeth, Wörterbuch der Semiotik. Köln 1973

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

Toth, Alfred, Die raumsemiotische Matrix. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2016

24.3.2016