

Prof. Dr. Alfred Toth

Eine ontische Algebra 4

1. In Toth (2018a) hatten wir untersucht, ob die bislang als invariant behandelten ontischen Relationen tatsächlich invariant sind. Wir kamen zum folgenden Schluß:

Sys, Abb, Rep, E

sowie

C, L

sind als ternäre Relationen invariant.

Als Subrelationen sind

Transj $\subset$ Q, Sub $\subset$ O und Sup $\subset$ O

invariant.

Vorschlagsweise können wir also davon ausgehen, daß die quaternäre ontische Relation

$\Omega = (M, O, I, E)$

genügt, um die 10 bis anhin als invariant behandelten ontischen Relationen zu definieren, allerdings nur unter der Voraussetzung, daß man zusätzlich ein Operatorensystem

$Op = ((\lambda, z, \rho), (ex, ad, in), transj, sub, sup)$

definiert. Die 10 ontischen Relationen mit ihren 31 Teilrelationen können dann einfach durch die Menge von Abbildungen

$Op \rightarrow \Omega$

erzeugt werden.

2. Wir definieren daher eine Algebra

$\mathcal{O} = (Op, \Omega)$

und präsentieren ontische Modelle für alle möglichen Fälle einer „algebraischen ontischen Grammatik“ (vgl. dagegen Toth 2016).

2.1. ex → Sys



Rue Riblette, Paris

2.2. ex → Abb



Rue Gaston Gallimard, Paris

2.3. ex → Rep



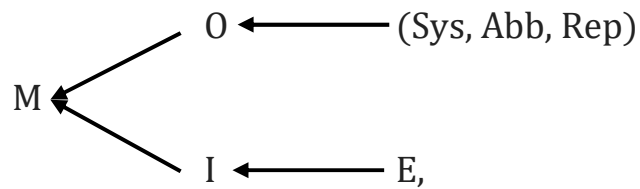
Cité industrielle, Paris

2.4. ex → E



Rue Laugier, Paris

Wesentliche Präzisierungen ergeben sich, wenn man die Teilrelationen von Ω aufschlüsselt gemäß (vgl. Toth 2018b)



mit

$E \rightarrow ((3.1, 3.2, 3.3) = (\text{Off}, \text{Hal}, \text{Abg}))$.

Literatur

Toth, Alfred, Grammatik der Stadt Paris. 2 Bde. Tucson, AZ, 2016

Toth, Alfred, Sind die ontisch invarianten Relationen wirklich ontisch invariant? In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2018a

Toth, Alfred, Ontische Funktionen der Subrelationen der Objektrelation 1-160. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2018b

30.10.2018