

Prof. Dr. Alfred Toth

Eine vollständige ontische Grammatik ontischer Heterogenität 37

1. Das vollständige System der ontisch determinierten Raumsemiotik, das, wie gezeigt (vgl. Toth 2017a, b), aus exakt 135 invarianten Relationen besteht und somit redundanzfrei ist, unterscheidet demnach folgende ontisch-semiotische Funktionen. Man kann sie als Grundlage eines neuen Typs von Grammatiken nehmen, deren Elemente nicht Zeichen, sondern Objekte sind (vgl. hingegen bereits Toth 2016).

Mat = $f(C, R, L, Q, O)$

Str = $f(C, R, L, Q, O)$

Obj = $f(C, R, L, Q, O)$

Sys = $f(C, R, L, Q, O)$

Abb = $f(C, R, L, Q, O)$

Rep = $f(C, R, L, Q, O)$

Off = $f(C, R, L, Q, O)$

Hal = $f(C, R, L, Q, O)$

Abg = $f(C, R, L, Q, O)$

mit

$C = (X_\lambda, Y_z, Z_\rho)$

$R = (Ad, Adj, Ex)$

$L = (Ex, Ad, In)$

$Q = (Adj, Subj, Transj)$

$O = (Sub, Koo, Sup).$

1. Ontisch-semiotische Ersttheit

$\text{Mat} = f(X_\lambda)$	$\text{Mat} = f(\text{Ad})$	$\text{Mat} = f(\text{Ex})$	$\text{Mat} = f(\text{Adj})$	$\text{Mat} = f(\text{Sub})$
$\text{Mat} = f(Y_Z)$	$\text{Mat} = f(\text{Adj})$	$\text{Mat} = f(\text{Ad})$	$\text{Mat} = f(\text{Subj})$	$\text{Mat} = f(\text{Koo})$
$\text{Mat} = f(Z_\rho)$	$\text{Mat} = f(\text{Ex})$	$\text{Mat} = f(\text{In})$	$\text{Mat} = f(\text{Transj})$	$\text{Mat} = f(\text{Sup})$

$\text{Str} = f(X_\lambda)$	$\text{Str} = f(\text{Ad})$	$\text{Str} = f(\text{Ex})$	$\text{Str} = f(\text{Adj})$	$\text{Str} = f(\text{Sub})$
$\text{Str} = f(Y_Z)$	$\text{Str} = f(\text{Adj})$	$\text{Str} = f(\text{Ad})$	$\text{Str} = f(\text{Subj})$	$\text{Str} = f(\text{Koo})$
$\text{Str} = f(Z_\rho)$	$\text{Str} = f(\text{Ex})$	$\text{Str} = f(\text{In})$	$\text{Str} = f(\text{Transj})$	$\text{Str} = f(\text{Sup})$

$\text{Obj} = f(X_\lambda)$	$\text{Obj} = f(\text{Ad})$	$\text{Obj} = f(\text{Ex})$	$\text{Obj} = f(\text{Adj})$	$\text{Obj} = f(\text{Sub})$
$\text{Obj} = f(Y_Z)$	$\text{Obj} = f(\text{Adj})$	$\text{Obj} = f(\text{Ad})$	$\text{Obj} = f(\text{Subj})$	$\text{Obj} = f(\text{Koo})$
$\text{Obj} = f(Z_\rho)$	$\text{Obj} = f(\text{Ex})$	$\text{Obj} = f(\text{In})$	$\text{Obj} = f(\text{Transj})$	$\text{Obj} = f(\text{Sup})$

2. Ontisch-semiotische Zweitheit

$\text{Sys} = f(X_\lambda)$	$\text{Sys} = f(\text{Ad})$	$\text{Sys} = f(\text{Ex})$	$\text{Sys} = f(\text{Adj})$	$\text{Sys} = f(\text{Sub})$
$\text{Sys} = f(Y_Z)$	$\text{Sys} = f(\text{Adj})$	$\text{Sys} = f(\text{Ad})$	$\text{Sys} = f(\text{Subj})$	$\text{Sys} = f(\text{Koo})$
$\text{Sys} = f(Z_\rho)$	$\text{Sys} = f(\text{Ex})$	$\text{Sys} = f(\text{In})$	$\text{Sys} = f(\text{Transj})$	$\text{Sys} = f(\text{Sup})$

$\text{Abb} = f(X_\lambda)$	$\text{Abb} = f(\text{Ad})$	$\text{Abb} = f(\text{Ex})$	$\text{Abb} = f(\text{Adj})$	$\text{Abb} = f(\text{Sub})$
$\text{Abb} = f(Y_Z)$	$\text{Abb} = f(\text{Adj})$	$\text{Abb} = f(\text{Ad})$	$\text{Abb} = f(\text{Subj})$	$\text{Abb} = f(\text{Koo})$
$\text{Abb} = f(Z_\rho)$	$\text{Abb} = f(\text{Ex})$	$\text{Abb} = f(\text{In})$	$\text{Abb} = f(\text{Transj})$	$\text{Abb} = f(\text{Sup})$

$\text{Rep} = f(X_\lambda)$	$\text{Rep} = f(\text{Ad})$	$\text{Rep} = f(\text{Ex})$	$\text{Rep} = f(\text{Adj})$	$\text{Rep} = f(\text{Sub})$
$\text{Rep} = f(Y_Z)$	$\text{Rep} = f(\text{Adj})$	$\text{Rep} = f(\text{Ad})$	$\text{Rep} = f(\text{Subj})$	$\text{Rep} = f(\text{Koo})$
$\text{Rep} = f(Z_\rho)$	$\text{Rep} = f(\text{Ex})$	$\text{Rep} = f(\text{In})$	$\text{Rep} = f(\text{Transj})$	$\text{Rep} = f(\text{Sup})$

3. Ontisch-semiotische Drittheit

Off = f(X_λ) Off = f(Ad) Off = f(Ex) Off = f(Adj) Off = f(Sub)

Off = f(Y_Z) Off = f(Adj) Off = f(Ad) Off = f(Subj) Off = f(Koo)

Off = f(Z_ρ) Off = f(Ex) Off = f(In) Off = f(Transj) Off = f(Sup)

Hal = f(X_λ) Hal = f(Ad) Hal = f(Ex) Hal = f(Adj) Hal = f(Sub)

Hal = f(Y_Z) Hal = f(Adj) Hal = f(Ad) Hal = f(Subj) Hal = f(Koo)

Hal = f(Z_ρ) Hal = f(Ex) Hal = f(In) Hal = f(Transj) Hal = f(Sup)

Abg = f(X_λ) Abg = f(Ad) Abg = f(Ex) Abg = f(Adj) Abg = f(Sub)

Abg = f(Y_Z) Abg = f(Adj) Abg = f(Ad) Abg = f(Subj) Abg = f(Koo)

Abg = f(Z_ρ) Abg = f(Ex) Abg = f(In) Abg = f(Transj) Abg = f(Sup)

Nachdem wir bereits in 4 Serien zu je 45 Teilen ontische Grammatiken für die Stadt Paris (Toth 2017c), für eingebettete Teilsysteme (Toth 2017d), für thematische Teilsysteme (Toth 2017e) und für ontotopologische Abschlüsse (Toth 2017f) vorgelegt haben, wollen wir nun den nicht ganz einfachen Versuch einer Grammatik ontischer Heterogenität starten.

2.1. Mat = f(Sub)



Rue Eugène Varlin, Paris

2.2. Mat = f(Koo)



Promenade plantée, Paris

2.3. Mat = f(Sup)



Port de Javel bas, Paris

Literatur

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

Toth, Alfred, Das System der Raumsemiotik. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2017a

Toth, Alfred, Die 135 ontisch-semiotischen Funktionen als Basisabbildungen einer Grammatik von Objekten. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2017b

Toth, Alfred, Eine vollständige ontische Grammatik der Stadt Paris 1-45. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2017c

Toth, Alfred, Eine vollständige ontische Grammatik eingebetteter Teilsysteme 1-45. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2017d

Toth, Alfred, Eine vollständige ontische Grammatik thematischer Teilsysteme 1-45. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2017e

Toth, Alfred, Eine vollständige ontische Grammatik ontotopologischer
Abgeschlossenheit 1-45. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics,
2017f

5.10.2017