

Prof. Dr. Alfred Toth

Elimination von Umgebungen

1. Wie man leicht einsieht, muß eine Eliminationstheorie der allgemeinen Objekttheorie (Ontik), ausgehend von der fundamentalen ontischen System-Definition

$$S^* = (S, U, E)$$

(Toth 2015a) und von der fundamentalen raumsemiotischen Definition

$$B = (Sys, Abb, Rep)$$

(Bense/Walther 1973, S. 80), die folgenden 5 ontischen Kategorien unterscheiden: S(ys), U, E, Abb, Rep. Nimmt man noch die Randrelation

$$R^* = (Ad, Adj, Ex)$$

(Toth 2015b) hinzu, so kann man mit R^* -Ad, R^* -Adj und R^* -Ex insgesamt 8 ontische Kategorien als Subthematiken einer ontischen Eliminationstheorie unterscheiden.

2. Wir behandeln im folgenden ontische Elimination nach diesen 8 Kategorien, wobei wir stets ontische Modelle für Kategorien ohne eliminierte andere Kategorien, solche mit nicht-eliminierten Kategorien und schließlich solche mit eliminierten Kategorien einander gegenüberstellen. Damit kann man übrigens zeigen, daß nicht nur die Abwesenheit von Zeichen zeichenhaft, d.h. semiotisch relevant, ist, sondern daß auch zwischen vorgegebener und nachgegebener Abwesenheit von Objekten zu unterscheiden ist. So ist etwa nicht jede Lücke in einer Häuserzeile durch eine Systemelimination entstanden, d.h. es gibt ontisch different relevante Leerstellen.

2.1. Umgebungen



Rue Desaix, Paris

2.2. Vorgegebene Umgebungs-Leerstellen



Rue Curial, Paris

2.3. Nachgegebene Umgebungs-Leerstellen



Villa de l'Ermitage, Paris (2015)



Villa de l'Ermitage, Paris (2016)

Literatur

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

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

Toth, Alfred, Adessivität, Adjazenz und Exessivität. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015b

29.3.2017