

Prof. Dr. Alfred Toth

Formale Bestimmung von Systempositionen

1. Ersetzt man gemäß dem folgenden ontisch-semiotischen Isomorphieschema

$$.1. \quad \cong \quad U$$

$$.2. \quad \cong \quad S$$

$$.3. \quad \cong \quad E$$

die 10 peirce-benseschen Zeichenklassen durch die folgenden Systemklassen (vgl. Toth 2015)

$$(1) \quad (E.U, S.U, U.U)$$

$$(2) \quad (E.U, S.U, U.S)$$

$$(3) \quad (E.U, S.U, U.E)$$

$$(4) \quad (E.U, S.S, U.S)$$

$$(5) \quad (E.U, S.S, U.E)$$

$$(6) \quad (E.U, S.E, U.E)$$

$$(7) \quad (E.S, S.S, U.S)$$

$$(8) \quad (E.S, S.S, U.E)$$

$$(9) \quad (E.S, S.E, U.E)$$

$$(10) \quad (E.E, S.E, U.E),$$

so kann man die folgenden fünf Typen von S-Positionen unterscheiden.

2.1. $R = [S, S]$



Rue Saint-Yves, Paris

2.2. $R = [S, U]$



Impasse Popincourt, Paris

2.3. $R = [U, S]$



Heimatstr. 1, 9008 St. Gallen

2.4. $R = [S, E]$



Quai de la Loire, Paris

2.5. $R = [E, S]$



Erlenstr. 1, 8048 Zürich

Literatur

Toth, Alfred, Systemklassen und ihre Umstülpungsklassen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015

7.9.2015