

Prof. Dr. Alfred Toth

Grenzen in Systemklassen

1. Im Gegensatz zu Rändern von Systemen, die bekanntlich durch $R[S, U] \neq R[U, S] \neq \emptyset$ definiert werden (vgl. Toth 2015a), sind Grenzen ontisch zwar ebenfalls definierbar, im Gegensatz zu Rändern aber nicht lokalisierbar. Man vergleiche etwa den folgenden S-U-Rand



Albisriederstr. 199, 8047 Zürich

Daher wurden sie bereits in einem frühen Stadium der Ontik einfach durch $G \in R$ festgelegt. Indessen ermöglichen es nun die in Toth (2015b) definierten Systemklassen

- (1) (E.U, S.U, U.U)
- (2) (E.U, S.U, U.S)
- (3) (E.U, S.U, U.E)
- (4) (E.U, S.S, U.S)
- (5) (E.U, S.S, U.E)

(6) (E.U, S.E, U.E)

(7) (E.S, S.S, U.S)

(8) (E.S, S.S, U.E)

(9) (E.S, S.E, U.E)

(10) (E.E, S.E, U.E),

Grenzen hinsichtlich der dyadischen und monadischen Teilrelationen der Systemklassen präzise zu bestimmen.

2. Wie man leicht erkennt, kann man drei Subgruppen von ontischen Grenzen in allgemeinen triadischen System der Form $S^* = [S, U, E]$ unterscheiden.

2.1. $G = [S | S]$

(4) (E.U, S | S, U.S)

(5) (E.U, S | S, U.E)

(7) (E.S, S | S, U.S)

(8) (E.S, S | S, U.E)

2.2. $G = [S | U]$

(1) (E.U, S | U, U.U)

(2) (E.U, S | U, U.S)

(3) (E.U, S | U, U.E)

2.3. $G = [S | E]$

(6) (E.U, S | E, U.E)

(9) (E.S, S | E, U.E)

(10) (E.E, S | E, U.E).

Literatur

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

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

8.9.2015