

Identität und Chiasmus bei trajektischen Reflexionssystemen

1. Im folgenden werden die in Toth (2025) konstruierten permutativen reflektorischen trajektischen Zeichenklassen und Realitätsthematiken in der allgemeinen Form eines ternären semiotischen Dualsystems

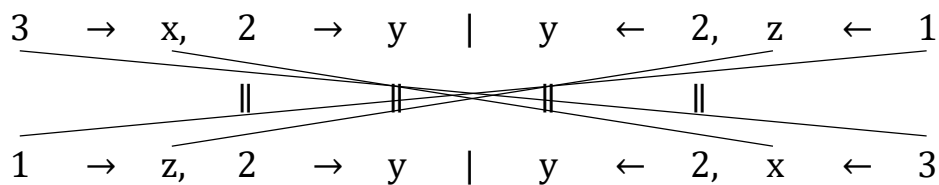
$$\text{ZKI} = (3.x, 2.y, 1.z) \times \text{RTh} = (z.1, y.2, x.3)$$

als Relationen aus Identitäten und Chiasmen dargestellt. Identisch sind stets die Abbildungen vor und hinter dem trajektischen Rand.

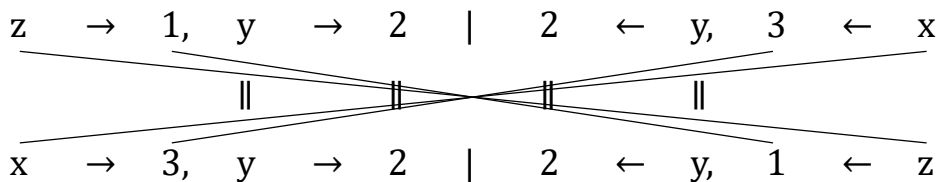
2. Trajektische semiotische Dualsysteme

$$1. \text{DS} = (3.x, 2.y, 1.z) \times (z.1, y.2, x.3)$$

Trajektische Zeichenklasse und Reflexion

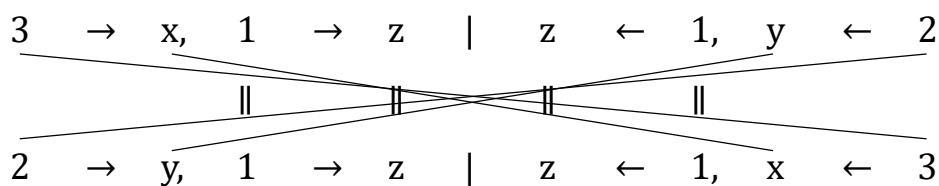


Trajektische Realitätsthematik und Reflexion

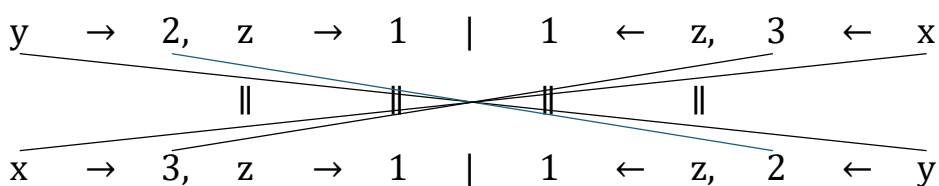


$$2. \text{DS} = (3.x, 1.z, 2.y) \times (y.2, z.1, x.3)$$

Trajektische Zeichenklasse und Reflexion

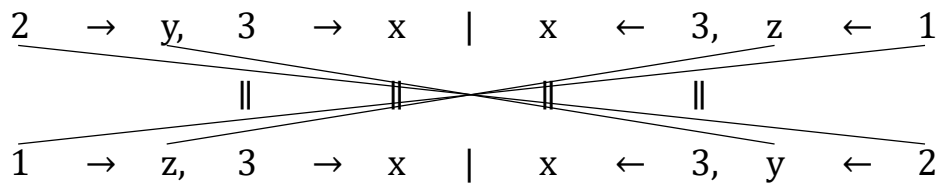


Trajektische Realitätsthematik und Reflexion

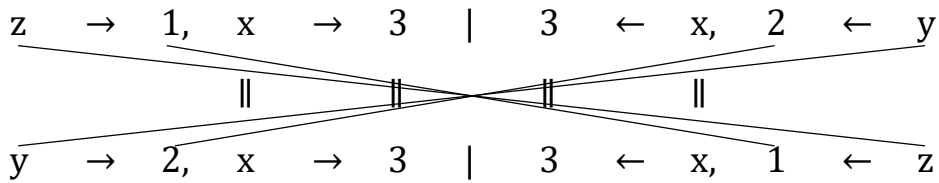


$$3. DS = (2.y, 3.x, 1.z) \times (z.1, x.3, y.2)$$

Trajektische Zeichenklasse und Reflexion

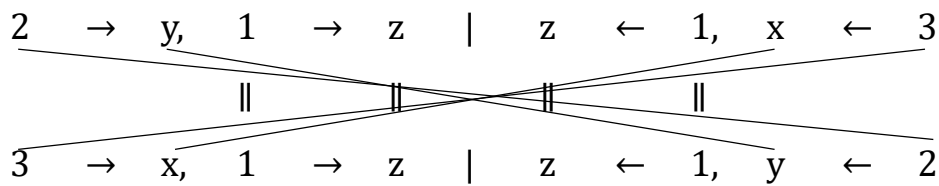


Trajektische Realitätsthematik und Reflexion

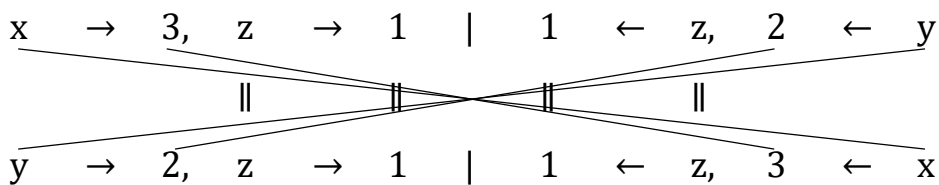


$$4. DS = (2.y, 1.z, 3.x) \times (x.3, z.1, y.2)$$

Trajektische Zeichenklasse und Reflexion

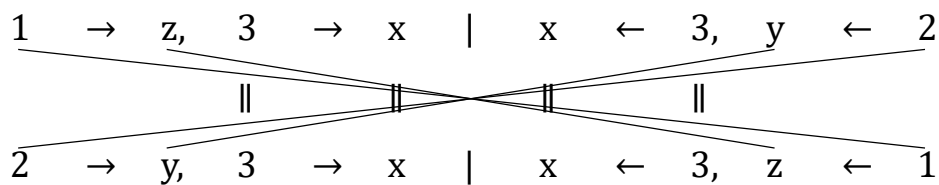


Trajektische Realitätsthematik und Reflexion

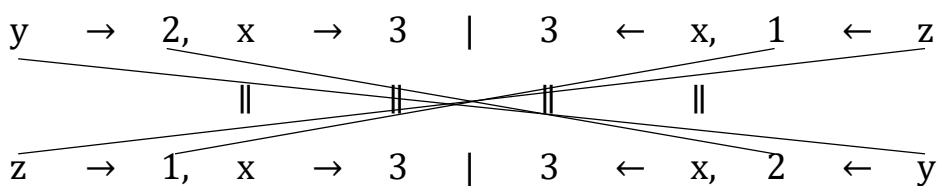


$$5. DS = (1.z, 3.x, 2.y) \times (y.2, x.3, z.1)$$

Trajektische Zeichenklasse und Reflexion

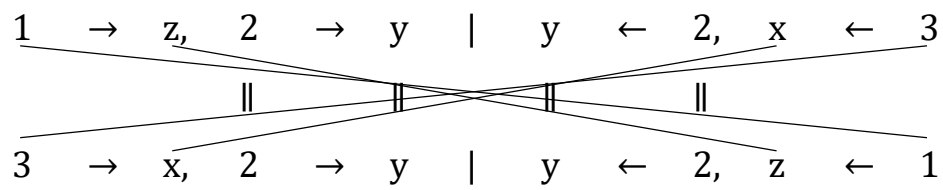


Trajektische Realitätsthematik und Reflexion

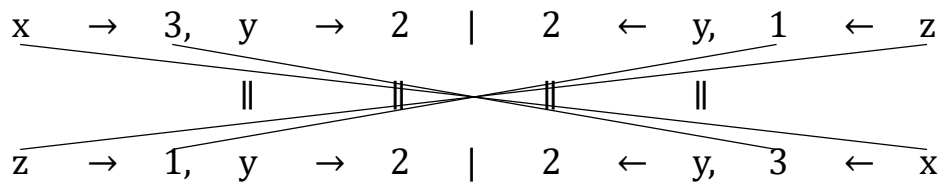


$$6. DS = (1.z, 2.y, 3.x) \times (x.3, y.2, z.1)$$

Trajektische Zeichenklasse und Reflexion



Trajektische Realitätsthematik und Reflexion



Literatur

Toth, Alfred, Permutatives Reflexionssystem trajektischer Dualsysteme. In:
Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025

8.9.2025