

Prof. Dr. Alfred Toth

Kartographie von Systemformen

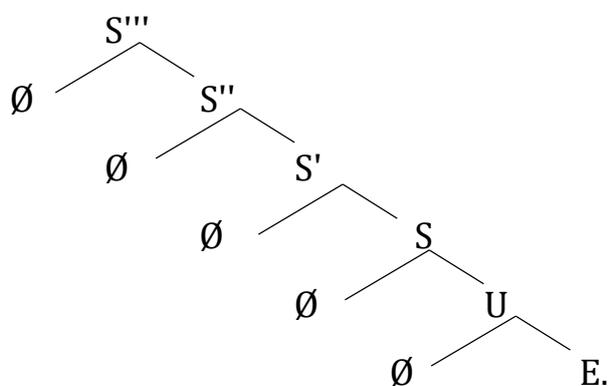
1. Nach Toth (2012) korrespondiert der Dichotomie von logischer Aussageform und Aussage die systemische Dichotomie von Systemform (SF) und System (S) mit einer Belegungsabbildung b

$b: SF \rightarrow S.$

Raumsemiotisch kann SF nur als Repertoire gedeutet werden (vgl. Bense/Walther 1973, s. 80).

2. Die kleinste vollständige S^* -Projektion ist vermöge Toth (2020a, b)

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



Ein ontisches Modell ist



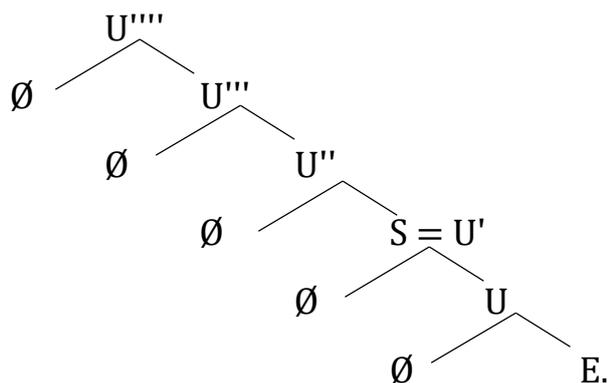
W Simpson St, Tucson, AZ.

2. Systemformen können entweder unbelegte Repertoires oder nullabgebildete Systeme, wie im nachfolgenden ontischen Modell, sein, wo also ein System eliminiert wurde. Das folgende Beispiel ist besonders lehrreich, da auch die Kategorie E teilweise erhalten ist.

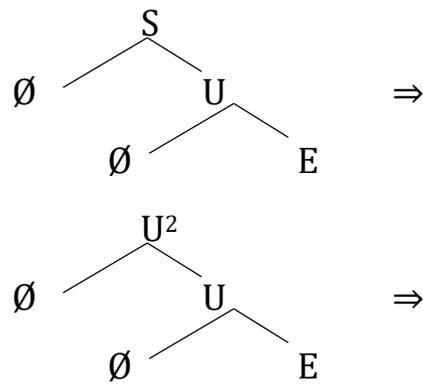


795 S 6th Ave, Tucson, AZ.

Ähnlich wie in der generativen Linguistik von Jackendoff (1977) S^n -Projektionen mit $n > 1$ durch VP-Projektionen dargestellt werden, kann man nun ontische S^n -Projektionen mit $n > 1$ durch U-Projektionen darstellen:



Repertoirebildung durch Systemelimination lässt sich daher wie folgt in Form von Stemmata darstellen:



Literatur

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

Jackendoff, Ray, X-bar-Syntax. Cambridge, MA 1977

Toth, Alfred, Systemformen und Belegungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2008

Toth, Alfred, Zur Kartographie von S^* -Umgebungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2020a

Toth, Alfred, Semiotische Stemmata und relationale Felder. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2020b

28.4.2020