Prof. Dr. Alfred Toth

Konnexionen von Trajektogrammen

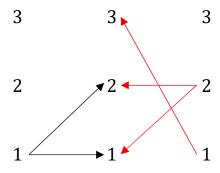
- 1. In Toth (2025a) wurde gezeigt, daß man die 10 peirceschen Zeichenklassen auf redundanzreduzierende Weise bijektiv auf trajektische Dyaden abbilden kann. In Toth (2025b) wurden sog. Trajektogramme eingeführt, d.h. graphische Darstellungen dyadischer trajektiver Relationen. Diese werden im folgenden dazu benutzt, um Konnexionen von Zeichenklassen formal darzustellen.
- 2. Zuerst werden Zeichenklassen auf trajektische Dyaden abgebildet und diese dann in Trajektogrammen dargestellt. Dabei sind drei Arten von Konnexionen möglich: Null-Konnexion, Inzidenz-Konnexion und Cross-Konnexion. Da diese Arten in der Regel nicht unabhängig voneinander auftreten, zeigen wir Konnexionen von je drei im 27er-System in generativer Nachfolgerelation stehenden Zeichenklassen. In Beispiel 1 gibt es kein Cross, in Beispiel 2 erscheint Cross nur auf der heteromorphismischen Seite des Trajektogramms und in Beispiel 3 nur auf der morphismischen Seite.

1. Beispiel

$$3.1$$
 2.1 1.1 = $(1.1 | 1.1)$
+ 3.1 2.1 1.2 = $(1.1 | 1.2)$
+ 3.1 2.1 1.3 = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$ = $(1.1 | 1.3)$

2. Beispiel

$$3.1$$
 2.1 1.3 = $(1.1 | 1.3)$
+ 3.1 2.2 1.1 = $(1.2 | 2.1)$
+ 3.1 2.2 1.2 = $(1.2 | 2.2)$ =



3. Beispiel

$$3.1$$
 2.3 1.3 = $(1.3 | 3.3)$
+ 3.2 2.1 1.1 = $(2.1 | 1.1)$
+ 3.2 2.1 1.2 = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ = $(2.1 | 1.2)$ =

Literatur

Toth, Alfred, Das trajektische dyadische semiotische Dualsystem. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025a

Toth, Alfred, Trajektogramme. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025b

4.11.2025