Prof. Dr. Alfred toth

Konstante und nicht-konstante Ränder

1. Das Ränder über Systeme und ihre Umgebungen, d.h. durch das Quadrupel

$S_{ad} = [S, R[S, U], U]$ $\quad U_{ad} = [U, R[U, S], S]$

$S_{ex} = [S, R[U, S], U]$ $\quad U_{ex} = [U, R[S, U], S]$

definiert werden (vgl. Toth 2014), kann man sowohl relativ zu S als auch zu U zwischen konstanten und nicht-konstanten Rändern – etwa bei nicht-stationären Systemen und bei heterogenen Umgebungen – unterscheiden.

2.1. Homogene Umgebungen

2.1.1. Konstante Ränder

Eschwiesenstraße, 8003 Zürich

Friedackerstr. 22, 8050 Zürich

2.1.2. Nicht-konstante Ränder

Hardplatz, 8004 Zürich

Marktgasse 3, 8001 Zürich

2.2. Heterogene Umgebungen

2.2.1. Konstante Ränder

Landiwiese, 8038 Zürich

2.2.2. Nicht-konstante Ränder

Zürichsee, Anlegestelle Herrliberg (aus: Tagesanzeiger, 26.4.2012)

Literatur

Toth, Alfred, Einbettungsrelationen mit Rändern I-II. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014

12.11.2011