Prof. Dr. Alfred Toth

# Konverse Systeme und konverse Ränder

1. Betrachten wir die 81 ontischen Subkategorisierungen von Raumfeldern, wie in Toth (2014) definiert worden waren:

$\Omega \to [\Omega[\Omega], V[\Omega], i[\Omega], S_\rho[\Omega], f[\Omega], N[\Omega], g[\Omega], S_\lambda[\Omega], h[\Omega]]$

$V \to [\Omega[V], V[V], i[V], S_\rho[V], f[V], N[V], g[V], S_\lambda[V], h[V]]$

$i \to [\Omega[i], V[i], i[i], S_\rho[i], f[i], N[i], g[i], S_\lambda[i], h[i]]$

$S_\rho \to [\Omega[S_\rho], V[S_\rho], i[S_\rho], S_\rho[S_\rho], f[S_\rho], N[S_\rho], g[S_\rho], S_\lambda[S_\rho], h[S_\rho]]$

$f \to [\Omega[f], V[f], i[f], S_\rho[f], f[f], N[f], g[f], S_\lambda[f], h[f]]$

$N \to [\Omega[N], V[N], i[N], S_\rho[N], f[N], N[N], g[N], S_\lambda[N], h[N]]$

$g \to [\Omega[g], V[g], i[g], S_\rho[g], f[g], N[g], g[g], S_\lambda[g], h[g]]$

$S_\lambda \to [\Omega[S_\lambda], V[S_\lambda], i[S_\lambda], S_\rho[S_\lambda], f[S_\lambda], N[S_\lambda], g[S_\lambda], S_\lambda[S_\lambda], h[S_\lambda]]$

$h \to [\Omega[h], V[h], i[h], S_\rho[h], f[h], N[h], g[h], S_\lambda[h], h[h]]$.

Jede dieser 81 Funktionen der allgemeinen Form hat die allgemeine Form

$F = [x[y]]$,

zu der es also einen Rand gibt, der leer oder nicht-leer sein kann, d.h. F ist eine abkürzende Schreibweise für

$F = [x, R[x, y], y]$

und ist somit isomorph zur Definition des allgemeinen Systems

$S^* = [S, R[S, U], U]$,

für das $S^* = [S, U]$ gilt gdw. $R[S, U] = R[U, S] = \emptyset$.

Anonsten gilt i.d.R.

$R[S, U] \neq R[U, S]$.

2. Daraus folgt, daß jede der 81 Funktionen F vier Formen

$F_1 = [x, R[x, y], y]$ $F_1^{-1} = [y, R[y, x], x]$

$F_2 = [x, R[y, x], y]$ $F_2^{-1} = [y, R[x, y], x]$

besitzt, die somit Paare konverser Systeme bzw. Umgebungen und konverser Ränder definieren. Keine Probleme gibt, Beispiele für $F_1$ und $F_1^{-1}$ zu finden, dagegen handelt es sich bei $F_2$ und $F_2^{-1}$ insofern um "pathologische" ontische Funktionen, als die Ränder selbst konvers zur Funktion ihrer Systeme und Umgebung sind.

2.1. $F_1 = [x, R[x, y], y]$

Axensteinstr. 6, 9000 St. Gallen

2.2. $F_1^{-1} = [y, R[y, x], x]$

(Mit leider verschobener Perspektive.)

2.3. $F_2 = [x, R[y, x], y]$

Im folgenden Beispiel liegt der Beobachterstandpunkt klarerweise innerhalb des Systems, d.h. S= [x, y] ist nicht-konvers, dagegen ist der Rand relativ zu S konvers.

M.C. Escher, Stilleben mit Spiegel (1934)

2.4. $F_2^{-1} = [y, R[x, y], x]$

Konvers zum Beispiel in 2.3. ist anscheinend der Rand im folgenden Bild nicht-konvers, denn als Bücherstütze dienen die Hauswände. D.h. aber, daß das System selbst konvertiert ist und somit S = [y, x] gilt.

M.C. Escher, Stilleben und Straße (1937)

Literatur

Toth, Alfred, Semiotische und ontische Subkategorisierung. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014

12.9.2014