

Prof. Dr. Alfred Toth

Nachbarschaft und Umgebung in der Ontotopologie 3

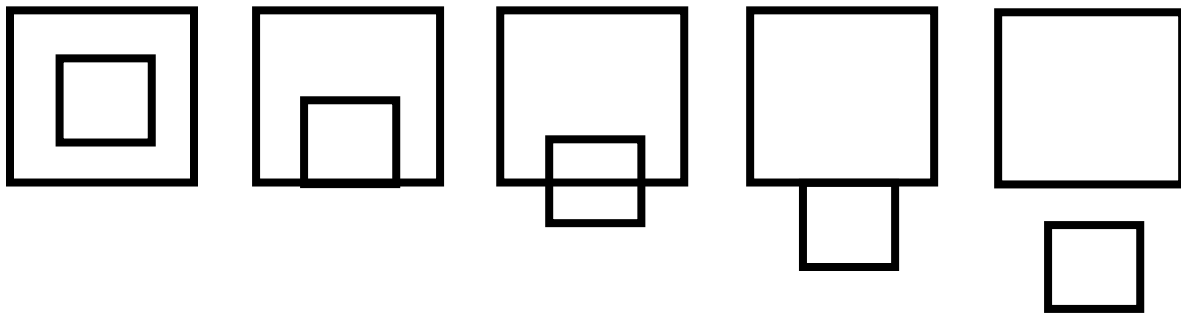
1. Wie zuletzt in Toth (2018), unterscheiden wir in der Semiotik und auch in der Ontik zwischen Nachbarschaft (N) und Umgebung (U). Für ein beliebiges Element x gilt

$$x \in N(x),$$

$$x \notin U(x).$$

Damit ergibt sich für die Ontik ein interessanter und bisher ebenfalls übersehener Zusammenhang zwischen Nachbarschaft und Umgebung einerseits und Objektabhängigkeit (vgl. Toth 2013) andererseits. Da ein ontisches Element, d.h. nach der Raumsemiotik Benses ein System, eine Abbildung oder ein Repertoire (vgl. Bense/Walther 1973, S. 80) nach den obigen Definitionen zwar sein eigener Nachbar, nicht aber seine eigene Umgebung sein kann, setzt der erste Fall eine 2-seitige, der zweite Fall aber eine 0-seitige Objektabhängigkeit voraus.

2. Nun hatten wir bereits in Toth (2015) 5 Grundformen ontotopologischer Strukturen bestimmt,



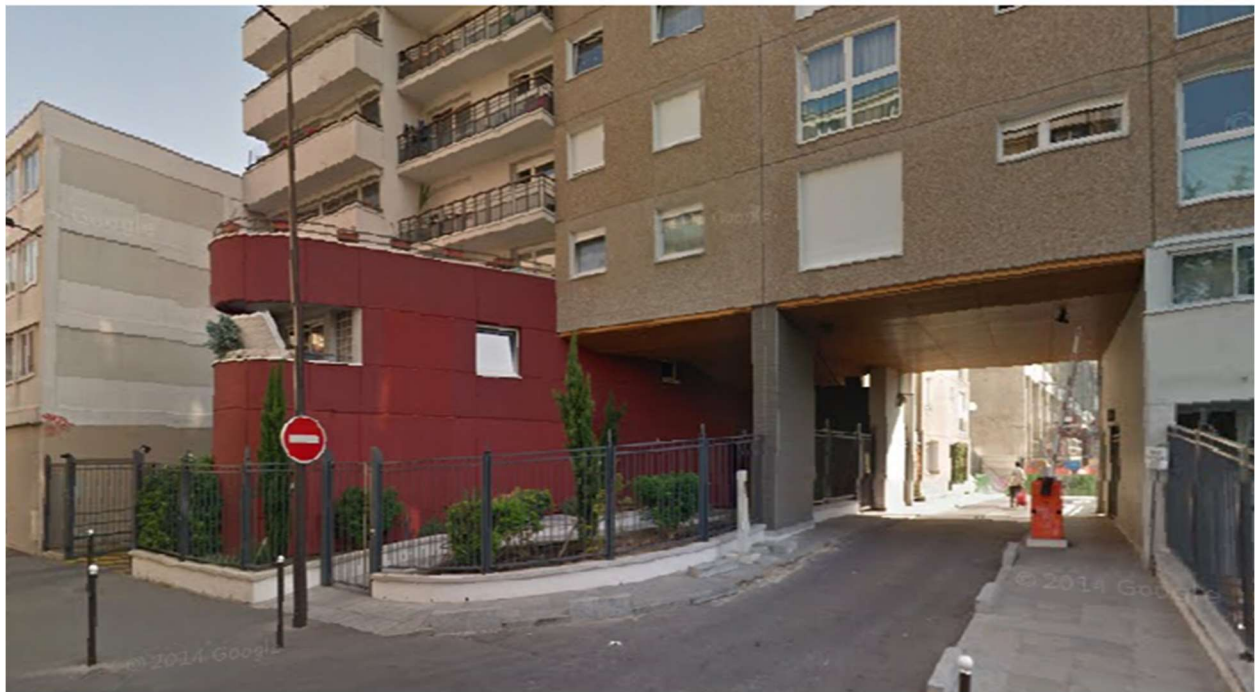
die wir als systeminessiv, systemadessiv, transgressiv, umgebungsadessiv und umgebungsinessiv bezeichnen können. Im folgenden wollen wir zeigen, daß die Unterscheidung von Nachbarschaft und Umgebung bei allen 5 Grundtypen, d.h. sogar bei den systeminternen, vorkommt.

2.1. $N = f(\text{transgress})$



Rue Mouffetard, Paris

2.2. $U = f(\text{transgress})$



Rue Gandon, Paris

Literatur

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

Toth, Alfred, Objekttheoretische Invarianten II. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2013

Toth, Alfred, Nachbarschaft und Umgebung von Zahlen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2018

25.12.2018