

Prof. Dr. Alfred Toth

Nichtkonvexe Umgebungen

1. Völlig verschieden verhalten sind mengentheoretische Konvexität und Nichtkonvexität bei Umgebungen im Verhältnis zu Systemen (vgl. Toth 2015a). Innerhalb der allgemeinen Systemdefinition $S^* = [S, U, E]$ (vgl. Toth 2015b) ist $U[S]$ konvex gdw. S relativ zu S^* inessiv ist, d.h. wenn etwa ein Haus rundherum von einem Garten umgeben ist, der zum Haus gehört. Sind also nur Vor- oder Nachfelder oder Seitenfelder Umgebungen, so gibt es immer Verbindungsstrecken zwischen diesen Raumfeldern, die innerhalb von S^* nichtkonvex sind.

2.1. Konvexe Umgebungen



Bellariastr. 55, 8038 Zürich

2.2. Nichtkonvexe Umgebungen

Systemtheoretisch empfiehlt es sich, nach dem in der Einleitung Gesagten, graduelle Nichtkonvexität anzusetzen und diese in funktioneller Abhängigkeit von den Raumfeldern von S^* zu definieren. Damit hängen partiell nichtkonvexe Umgebungen von ontisch leeren, d.h. nicht zu S^* gehörigen Raumfeldern ab.

2.2.1. Konvexität

(Totale) Konvexität ist gegeben gdw. $S^* = S$ ist.



Strehlgasse 4, 8001 Zürich

2.2.2. Partielle Nichtkonvexität

2.2.2.1. Vorfeld = $\emptyset$



Rue des Plantes, Paris

2.2.2.2. Nachfeld = $\emptyset$



Rue des Ormeaux, Paris

2.2.2.3. Seitenfeld = $\emptyset$



Rue des Rigoles, Paris

Literatur

Toth, Alfred, Nichtkonvexe Systeme. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015a

Toth, Alfred, Zu einer triadischen Systemdefinition. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015b

28.6.2015