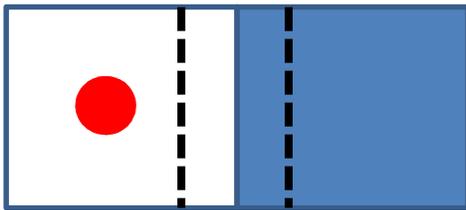


Objekt-Präsentationen und Lagerrelationen

1. Während die Lagerrelation eines Objektes seine Position relativ zu einem anderen Objekt, d.h. als gerichtetes Objekt, betrifft (vgl. Toth 2012), bezieht sich die Objekt-Präsentation eines Objektes auf seine Position relativ zu seinem System mit Umgebung (vgl. Toth 2013a-c). Kurz gesagt, kann, wenigstens theoretisch, jedes Objekt in allen drei Lagerrelationen in allen sieben Präsentationsstufen aufscheinen. Praktisch allerdings gibt es Beschränkungen, und diese betreffen zur Hauptsache die Anzahl der für ein bestimmtes Objekt möglichen Objekt-Präsentationen (vgl. Toth 2013d), weniger aber die Lagerrelationen, welche in bestimmtes Objekt eingehen kann.

2. Objekt-Präsentationen in allen drei Lagerrelationen

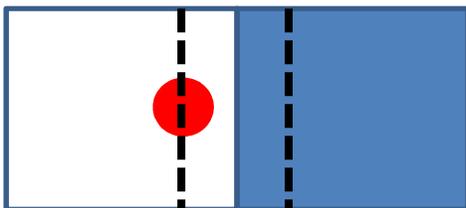
2.1. Stufe



$$(\Omega \subset S) = [\blacksquare \square \square \square \square \square \square]$$

Da alle möglichen Formen von Einbettungen in Systeme und Teilsysteme in einer langen Reihe von Aufsätzen abgehandelt wurden, erübrigen sich weitere Beispiele.

2.2. Stufe



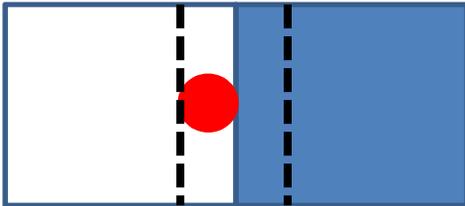
$$(\Omega \subset (S \cap \mathcal{R}[S, U])) = [\square \blacksquare \square \square \square \square \square]$$

Wegen der Definition von Adsystemen sind Exessivität und Inessivität ausgeschlossen.



Dufourstr. 59, 9000 St. Gallen

2.3. Stufe



$$(\Omega \subset \mathcal{R}[S, U]) = [\square \square \blacksquare \square \square \square \square]$$

2.5.1. Exessivität



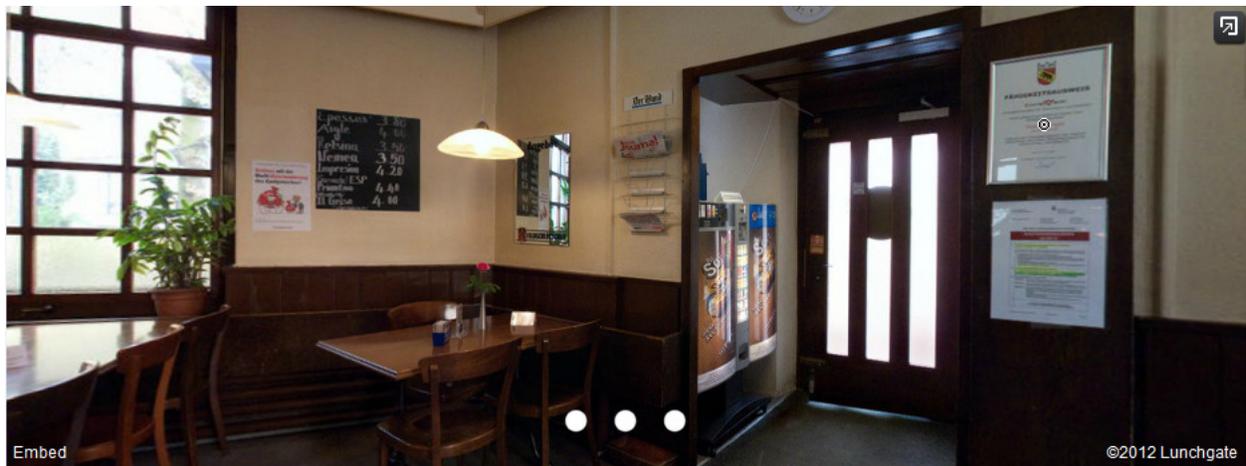
Rest. News, Oberer Graben 8, 9000 St. Gallen (Photo: Lunchgate)

2.5.2. Adessivität



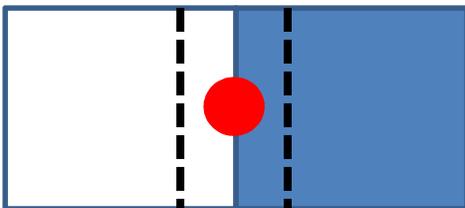
Rest. Löwenzorn, Gemsberg 2, 4051 Basel

2.5.3. Inessivität



Rest. Brunnhof, Lilienweg 20, 3007 Bern (Automat in internem Türraum)

2.4. Stufe



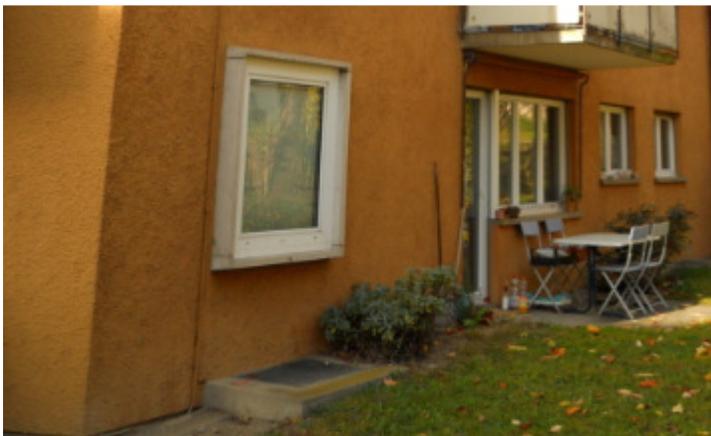
$$(\Omega \subset (\mathcal{R}[S, U] \cap \mathcal{R}[U, S])) = [\square\square\square\square\square\square]$$

2.4.1. Exessivität



Engelgasse 10a,
9000 St. Gallen

2.4.2. Adessivität



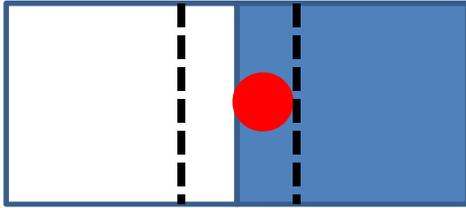
Rötelstr. 104,
8057 Zürich

2.4.3. Inessivität



Hofstr. o.N., 8032 Zürich

2.5. Stufe



$$(\Omega \subset \mathcal{R}[U, S]) = [\square\square\square\square\square\square\square]$$

2.3.1. Exessivität



Kleinbergstr. 11,
9000 St. Gallen

2.3.2. Adessivität



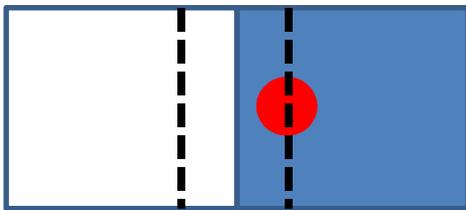
Rest. Teufelhof, Leonhardsgraben 49, 4056 Basel (Photo: Lunchgate)

2.3.3. Inessivität



Werdstr. 21,
8004 Zürich

2.6. Stufe



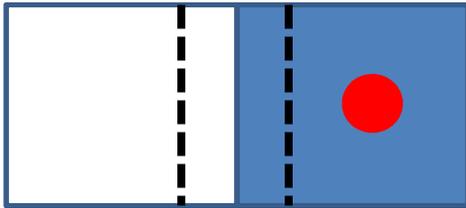
$$(\Omega \subset (U \cap \mathcal{R}[U, S])) = [\square\square\square\square\square\square\square]$$

Wie der perspektivisch entgegengesetzten Stufe (vgl. 2.2.) sind auch hier Exessivität und Inessivität ausgeschlossen.



Oberwiesenstr. 33, 8050 Zürich

2.7. Stufe



$$(\Omega \subset U) = [\square\square\square\square\square\square\square\blacksquare]$$

Wegen der Definition von Umgebungsinessivität sind Exessivität und Adessivität ausgeschlossen.



Vogelsangstr. 16a, 8006 Zürich

Literatur

Toth, Alfred, Systeme, Teilsysteme und Objekte I-IV. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2012

Toth, Alfred, Semiotische Involvation und Suppletion I-III. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2013a

Toth, Alfred, Operationalisierung systemischer Ränder. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2013b

Toth, Alfred, Die Ränder von Zeichen und Objekten. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2013c

Toth, Alfred, Vollständige und unvollständige Objekt-Präsentationen. In:
Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2013d

18.11.2013