

**Prof. Dr. Alfred Toth**

## **Objektrelationen systemischer Ränder I**

1. Ränder der Form  $R[S, U]$  sind nicht-leer gdw. wenn gilt  $R[S, U] \neq R[U, S]$ . Da Grenzen durch  $G \subset R$  definiert wurden (vgl. Toth 2015), gibt es für Grenzen genau die folgenden vier Möglichkeiten

1.1.  $G \subset R[S, U]$

1.2.  $G \subset R[U, S]$

1.3.  $G \subset [R[S, U], R[U, S]]$

1.4.  $G \subset X$ ,

wobei  $X \neq R[S, U]$ ,  $X \neq R[U, S]$  und  $X \neq [R[S, U], R[U, S]]$  ist. Da die Definition von  $G$  die Fälle 1.1. und 1.2. sofort ausschließt und da Systeme, genau so wie Objekte, ortsfunktional sind und damit auch 1.4. ausscheidet, kann nur 1.3. gültig sein, d.h. Grenzen können nur durch Ränder bestimmt werden. Wie im folgenden gezeigt wird, erfüllen systemische Ränder alle drei semiotischen Objektrelationen. Im vorliegenden Teil werden Ränder bei raumsemiotischen Systemen subkategorisiert (vgl. Bense/Walther 1973, S. 80).

## 2.1. Iconische Ränder



Rue de Thorigny, Paris

## 2.2. Indexikalische Ränder



Rue des Grands Augustins, Paris

### 2.3. Symbolische Ränder



Rue Leconte de Lisle, Paris

Literatur

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

Toth, Alfred, Rand einer Grenze und Grenze eines Randes. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015

30.12.2015