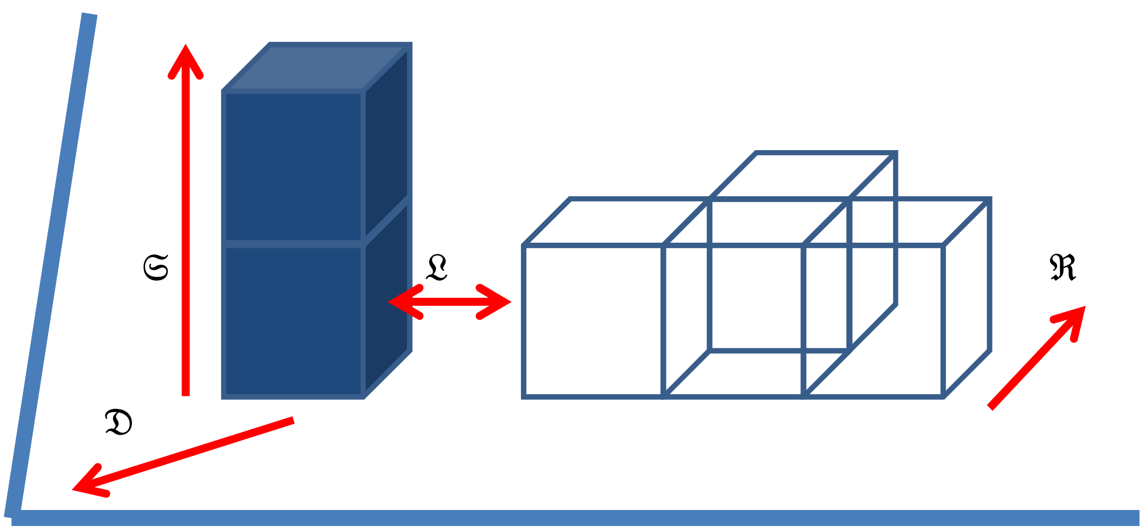
Prof. Dr. Alfred Toth

Orientiertheit, Lage, Stufigkeit und Reihigkeit

1. Zusätzlich zu den bereits in Toth (2012a-c) eingeführten 10 determinierenden Charakteristika gerichteter Objekte: Einbettungsgrad ($\mathfrak{E}$), Lagerelationen ($\mathfrak{L}$: adessiv, inessiv, exessiv), Objektsorten ($\mathfrak{O}$), Materialität/Strukturalität ($\mathfrak{M}$), Objektabhängigkeit (ω) und Detachierbarkeit (δ), Stufigkeit ($\mathfrak{S}$), Vermitteltheit/Unvermitteltheit (υ), Zugänglichkeit (ζ) und Reihigkeit ($\mathfrak{R}$), wurde in Toth (2012 d) als 11. Charakteristik die Orientiertheit ($\mathfrak{D}$) von Objekten und Systemen eingeführt. Jedes Objekt ist damit nicht nur in allen seinen drei Dimensionen, sondern auch in seinem Verhältnis zu allen seinen Teilsystemen, diejenigen seiner Umgebung eingeschlossen, maximal determinierbar, vgl. die folgende Skizze



Z.B. besitzt das blaue System die Stufigkeit $\mathfrak{S} = 2$, und es ist zum Systemkomplex rechts von ihm, nicht aber zur angedeuteten Straßenführung adaptativ orientiert. Seine Lagerelation zu den Systemen in seiner Umgebung ist in beiden Richtungen relativ zur gemeinsamen Umgebung inessiv. Das mittlere System im Komplex rechts hat die Reihigkeit $\mathfrak{R} = 2$, wobei die Reihung der beiden Teilsysteme relativ zueinander adessiv ist.

2. Ingesamt können die 11 Objektcharakteristika zu (11 x 10)/2 = 55 Paarrelationen miteinander in Verbindung gesetzt werden.

2.1.	$R(\mathfrak{E}, \mathfrak{L})$						
2.2.	$R(\mathfrak{E}, \mathfrak{O})$	2.11.	$R(\mathfrak{L}, \mathfrak{O})$				
2.3.	$R(\mathfrak{E}, \mathfrak{M})$	2.12.	$R(\mathfrak{L}, \mathfrak{M})$	2.20.	$R(\mathfrak{O}, \mathfrak{M})$		
2.4.	$R(\mathfrak{E}, \omega)$	2.13.	$R(\mathfrak{L}, \omega)$	2.21.	$R(\mathfrak{O}, \omega)$	2.28.	$R(\mathfrak{M}, \omega)$
2.5.	$R(\mathfrak{E}, \delta)$	2.14.	$R(\mathfrak{L}, \delta)$	2.22.	$R(\mathfrak{O}, \delta)$	2.29.	$R(\mathfrak{M}, \delta)$
2.6.	$R(\mathfrak{E}, \mathfrak{S})$	2.15.	$R(\mathfrak{L}, \mathfrak{S})$	2.23.	$R(\mathfrak{O}, \mathfrak{S})$	2.30.	$R(\mathfrak{M}, \mathfrak{S})$
2.7.	$R(\mathfrak{E}, \upsilon)$	2.16.	$R(\mathfrak{L}, \upsilon)$	2.24.	$R(\mathfrak{O}, \upsilon)$	2.31.	$R(\mathfrak{M}, \upsilon)$
2.8.	$R(\mathfrak{E}, \zeta)$	2.17.	$R(\mathfrak{L}, \zeta)$	2.25.	$R(\mathfrak{O}, \zeta)$	2.32.	$R(\mathfrak{M}, \zeta)$
2.9.	$R(\mathfrak{E}, \mathfrak{R})$	2.18.	$R(\mathfrak{L}, \mathfrak{R})$	2.26.	$R(\mathfrak{O}, \mathfrak{R})$	2.33.	$R(\mathfrak{M}, \mathfrak{R})$
2.10.	$R(\mathfrak{E}, \mathfrak{D})$	2.19.	$R(\mathfrak{L}, \mathfrak{D})$	2.27.	$R(\mathfrak{O}, \mathfrak{D})$	2.34.	$R(\mathfrak{M}, \mathfrak{D})$

2.35.	$R(\omega, \delta)$						
2.36.	$R(\omega, \mathfrak{S})$	2.41.	$R(\delta, \mathfrak{S})$				
2.37.	$R(\omega, \upsilon)$	2.42.	$R(\delta, \upsilon)$	2.46.	$R(\mathfrak{S}, \upsilon)$		
2.38.	$R(\omega, \zeta)$	2.43.	$R(\delta, \zeta)$	2.47.	$R(\mathfrak{S}, \zeta)$	2.50.	$R(\upsilon, \zeta)$
2.39.	$R(\omega, \mathfrak{R})$	2.44.	$R(\delta, \mathfrak{R})$	2.48.	$R(\mathfrak{S}, \mathfrak{R})$	2.51.	$R(\upsilon, \mathfrak{R})$
2.40.	$R(\omega, \mathfrak{D})$	2.45.	$R(\delta, \mathfrak{D})$	2.49.	$R(\mathfrak{S}, \mathfrak{D})$	2.52.	$R(\upsilon, \mathfrak{D})$

2.53.	$R(\zeta, \mathfrak{R})$		
2.54.	$R(\zeta, \mathfrak{D})$	2.55.	$R(\mathfrak{R}, \mathfrak{D})$.

Dazu kommen natürlich eben soviele Konversen. Da ferner z.B. bei architektonischen Objekten jeweils n Systeme miteinander in Beziehung gesetzt werden, ergibt sich wegen der Potenzen mit der Basis 55 sogleich ein Raster von enormer Komplexität, das ein äußerst feinmaschiges Arbeitsinstrument für die Theorie gerichteter Objekte darstellt.

Literatur

Toth, Alfred, Grundlegung einer Theorie gerichteter Objekte. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012a

Toth, Alfred, Zur Formalisierung der Theorie gerichteter Objekte I, II. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012b

Toth, Alfred, Grundlegung einer operationalen Systemtheorie. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012c

Toth, Alfred, Die Orientiertheit von Objekten und Systemen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012d

31.8.2012