

Prof. Dr. Alfred Toth

Ortsfunktionsrelation abbildungstheoretischer Nachbarschaft

1. Wie bereits in Toth (2014) gezeigt, ist die Unterscheidung von Systemen und Umgebungen unzureichend, denn für ein System bzw. Objekt x können folgende Relationen gelten

$$x \in N(x), x \notin U(x).$$

Im Falle von Reflexivität einer Umgebung nennen wir diese also Nachbarschaft. So ist etwa bei einem Menu die zu einem Fleisch-System gehörige, d.h. von ihm 2-seitig objektabhängige, Sauce, eine Nachbarschaft, während die optionalen Beilagen (z.B. Pommes frites, Nudeln, Reis, Gemüse) Umgebungen sind. Die Unterscheidung zwischen Umgebung und Nachbarschaft kann sinnvoll auch innerhalb der Raumsemiotik eingeführt werden, die Bense skizziert hatte (vgl. Bense/Walther 1973, S. 80). Im folgenden werden die in Toth (2015) eingeführten Ortsfunktionsrelationen abbildungstheoretischer Nachbarschaft untersucht.

2.1. Adjazente Nachbarschaft



Rue de Tocqueville, Paris

2.2. Subjazente Nachbarschaft



Avenue des Ternes, Paris

2.3. Transjazente Nachbarschaft



Rue du Bouloi, Paris

Literatur

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

Toth, Alfred, Umgebungen und Nachbarschaften bei Menus. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014

Toth, Alfred, Zur Arithmetik der Relationalzahlen I-II. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015

20.9.2016