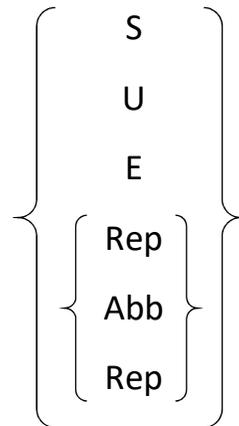


Prof. Dr. Alfred Toth

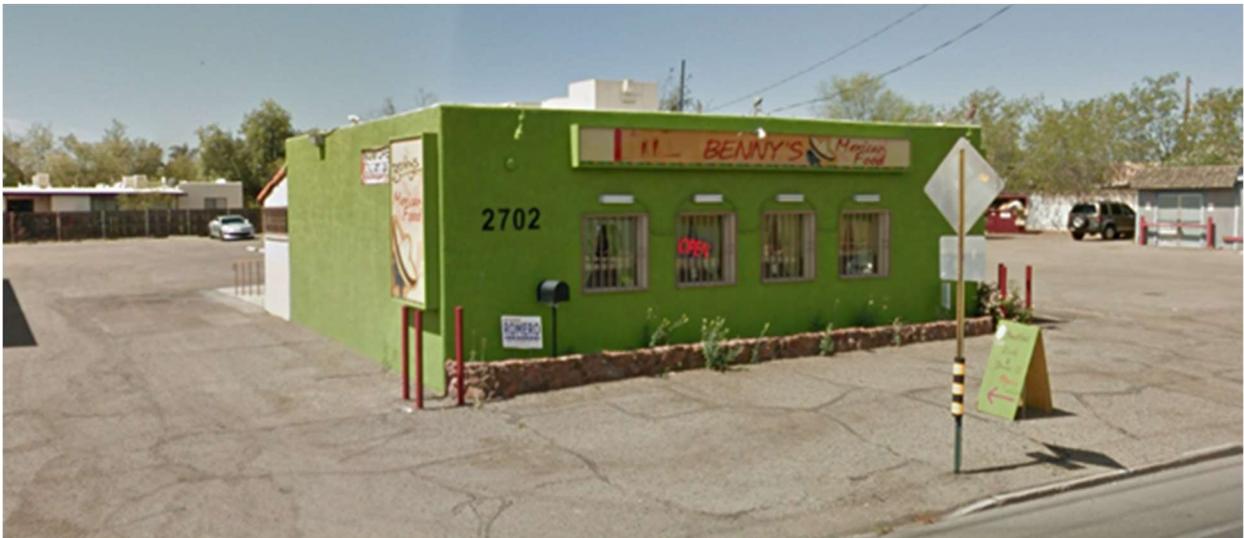
Ortung von Indikatoren ontischer Referenz

1. Der Begriff der Ortung bzw. Positionierung von Objekten und semiotischen Objekten ist vom Begriff des Ortes fernzuhalten, denn das Objekt ist in der Ontik bekanntlich ortsfunktional durch $\Omega = f(\omega)$ definiert. Positionierung hingegen ist die Ortung in dem zu ω gehörigen Intervall. Solche Intervalle kann man zu invarianten Kartographien zusammenschmelzen (vgl. u.a. Toth 2020a). So sieht die maximale Projektion einer S-Umgebung wie folgt aus



2. Im folgenden geben wir die Ortung von Indikatoren (vgl. Toth 2020b) relativ zur maximalen S^n -Kartographie an.

2.1. $ID \subset S$



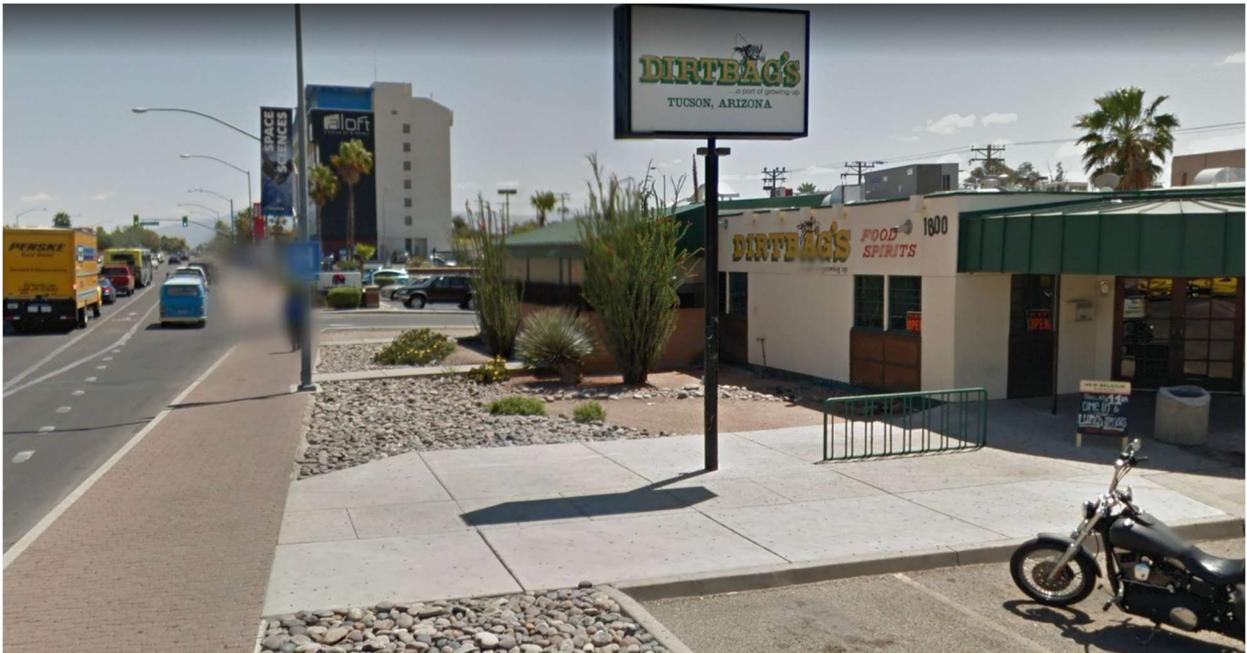
2702 E Grant Rd, Tucson, AZ

2.2. ID \subset U(S)



2520 E Grant Rd, Tucson, AZ

2.3. ID \subset Abb(U(S))



1800 E Speedway Blvd, Tucson, AZ

2.4. ID \subset E(S)

2.4.1. E = [+off]



7105 E Speedway Blvd, Tucson, AZ

2.4.2. E = [-off]



417 S Pantano Rd, Tucson, AZ

2.5. ID \subset Rep \subset $\left. \begin{array}{l} \text{Rep} \\ \text{Abb} \\ \text{Rep} \end{array} \right\}$



3719 E Speedway Blvd, Tucson, AZ

Literatur

Toth, Alfred, Kartographie von walkways. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2020a

Toth, Alfred, Semiotische Objekte als S-Indikatoren. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2020b

25.2.2020