

Prof. Dr. Alfred Toth

Permutatives Reflexionssystem trajektischer Dualsysteme

1. Im folgenden werden die in Toth (2025) dargestellten trajektischen Dualsysteme und ihre Reflexionen für alle $3! = 6$ Permutationen der allgemeinen Form des ternären semiotischen Dualsystems

$$\text{Zkl} = (3.x, 2.y, 1.z) \times \text{RTh} = (z.1, y.2, x.3)$$

dargestellt.

2. Trajektische semiotische Dualsysteme

$$1. \text{DS} = (3.x, 2.y, 1.z) \times (z.1, y.2, x.3)$$

Trajektische Zeichenklasse und Reflexion

$$\begin{array}{l} 3 \rightarrow x, \quad 2 \rightarrow y \quad | \quad y \leftarrow 2, \quad z \leftarrow 1 \\ 1 \rightarrow z, \quad 2 \rightarrow y \quad | \quad y \leftarrow 2, \quad x \leftarrow 3 \end{array}$$

Trajektische Realitätsthematik und Reflexion

$$\begin{array}{l} z \rightarrow 1, \quad y \rightarrow 2 \quad | \quad 2 \leftarrow y, \quad 3 \leftarrow x \\ x \rightarrow 3, \quad y \rightarrow 2 \quad | \quad 2 \leftarrow y, \quad 1 \leftarrow z \end{array}$$

$$2. \text{DS} = (3.x, 1.z, 2.y) \times (y.2, z.1, x.3)$$

Trajektische Zeichenklasse und Reflexion

$$\begin{array}{l} 3 \rightarrow x, \quad 1 \rightarrow z \quad | \quad z \leftarrow 1, \quad y \leftarrow 2 \\ 2 \rightarrow y, \quad 1 \rightarrow z \quad | \quad z \leftarrow 1, \quad x \leftarrow 3 \end{array}$$

Trajektische Realitätsthematik und Reflexion

$$\begin{array}{l} y \rightarrow 2, \quad z \rightarrow 1 \quad | \quad 1 \leftarrow z, \quad 3 \leftarrow x \\ x \rightarrow 3, \quad z \rightarrow 1 \quad | \quad 1 \leftarrow z, \quad 2 \leftarrow y \end{array}$$

$$3. \text{DS} = (2.y, 3.x, 1.z) \times (z.1, x.3, y.2)$$

Trajektische Zeichenklasse und Reflexion

$$\begin{array}{l} 2 \rightarrow y, \quad 3 \rightarrow x \quad | \quad x \leftarrow 3, \quad z \leftarrow 1 \\ 1 \rightarrow z, \quad 3 \rightarrow x \quad | \quad x \leftarrow 3, \quad y \leftarrow 2 \end{array}$$

Trajektische Realitätsthematik und Reflexion

$$z \rightarrow 1, \quad x \rightarrow 3 \quad | \quad 3 \leftarrow x, \quad 2 \leftarrow y$$

$y \rightarrow 2, x \rightarrow 3 \mid 3 \leftarrow x, 1 \leftarrow z$

4. DS = (2.y, 1.z, 3.x) × (x.3, z.1, y.2)

Trajektische Zeichenklasse und Reflexion

$2 \rightarrow y, 1 \rightarrow z \mid z \leftarrow 1, x \leftarrow 3$

$3 \rightarrow x, 1 \rightarrow z \mid z \leftarrow 1, y \leftarrow 2$

Trajektische Realitätsthematik und Reflexion

$x \rightarrow 3, z \rightarrow 1 \mid 1 \leftarrow z, 2 \leftarrow y$

$y \rightarrow 2, z \rightarrow 1 \mid 1 \leftarrow z, 3 \leftarrow x$

5. DS = (1.z, 3.x, 2.y) × (y.2, x.3, z.1)

Trajektische Zeichenklasse und Reflexion

$1 \rightarrow z, 3 \rightarrow x \mid x \leftarrow 3, y \leftarrow 2$

$2 \rightarrow y, 3 \rightarrow x \mid x \leftarrow 3, z \leftarrow 1$

Trajektische Realitätsthematik und Reflexion

$y \rightarrow 2, x \rightarrow 3 \mid 3 \leftarrow x, 1 \leftarrow z$

$z \rightarrow 1, x \rightarrow 3 \mid 3 \leftarrow x, 2 \leftarrow y$

6. DS = (1.z, 2.y, 3.x) × (x.3, y.2, z.1)

Trajektische Zeichenklasse und Reflexion

$1 \rightarrow z, 2 \rightarrow y \mid y \leftarrow 2, x \leftarrow 3$

$3 \rightarrow x, 2 \rightarrow y \mid y \leftarrow 2, z \leftarrow 1$

Trajektische Realitätsthematik und Reflexion

$x \rightarrow 3, y \rightarrow 2 \mid 2 \leftarrow y, 1 \leftarrow z$

$z \rightarrow 1, y \rightarrow 2 \mid 2 \leftarrow y, 3 \leftarrow x$

Literatur

Toth, Alfred, Trajektische Dualsysteme und ihre Reflexionen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025

7.9.2025