Prof. Dr. Alfred Toth

Perspektivierte objektale Triplets

1. Betrachtet man in Systemen eingebettete Objekte, dann hat man eine doppelte Dichotomie (vgl. Toth 2012):

$S = [\Omega, \emptyset]$

$\Omega = [A, I]$,

d.h. bei perspektivierungsinvarianten System gilt

$(S = S^{-1}) = ([\Omega, \emptyset] = [\emptyset, \Omega])$,

während wir für perspektivierungsvariante Systeme

$(S \neq S^{-1}) = ([\Omega, \emptyset] \neq [\emptyset, \Omega])$

haben.

2. Steht man jedoch z.B. vor einem Haus, dann werden das Außen und das Innen des Hauses durch eine Wand getrennt, und diese Trennung wird partiell durch eine Tür aufgehoben, d.h. die eine der beiden Dichotomien in der verdoppelte dichotomischen Systemdefinition stimmt nun nicht mehr. Zwar kann man weiterhin von $\Omega = [A, I]$ ausgehen, aber anstelle der dichotomischen Definition von $S = [\Omega, \emptyset]$ müssen wir nun zu einer trichotomischen Definition übergehen, die als drittes Glied den Rand zwischen Außen und Innen enthält:

$S = [\Omega, \emptyset, \Re[\Omega, \emptyset]]$.

Ferner gelten für $\Omega = [A, I]$ wegen der Perspektivierungsvarianz des Randes:

$[A, \emptyset] = [I, A] = [A, I]^{-1}$

$[\emptyset, A] = [A, I] = [I, A]^{-1}$

$[I, \emptyset] = [A, I] = [\emptyset, A] = [I, A]^{-1}$

$[\emptyset, I] = [I, A] = [A, \emptyset] = [A, I]^{-1}$

und allgemein für die Umgebungen

$[x, \emptyset] = U(x)$

$[\emptyset, x] = (U(x))^{-1}$.

Damit bekommen wir für die neue, trichotomische System-Definition also 2 mal 3! = 6 mögliche Fälle für Perspektivierungsvarianz:

1.a $[\Omega, \emptyset, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset]] = [[A, I], \emptyset, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset]]$

1.b $[\Omega, \emptyset, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset]] = [[I, A], \emptyset, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset]]$

2.a $[\Omega, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \emptyset] = [[A, I], \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \emptyset]$

2.b $[\Omega, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \emptyset] = [[I, A], \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \emptyset]$

3.a $[\mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \Omega, \emptyset] = [\mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], [A, I], \emptyset]$

3.b $[\mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \Omega, \emptyset] = [\mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], [I, A], \emptyset]$

4.a $[\mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \emptyset, \Omega] = [\mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \emptyset, [A, I]]$

4.b $[\mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \emptyset, \Omega] = [\mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \emptyset, [I, A]]$

5.a $[\emptyset, \Omega, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset]] = [\emptyset, [A, I], \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset]]$

5.b $[\emptyset, \Omega, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset]] = [\emptyset, [I, A], \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset]]$

6.a $[\emptyset, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \Omega] = [\emptyset, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], [A, I]]$

6.b $[\emptyset, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \Omega] = [\emptyset, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], [I, A]]$

3. Nehmen wir zur Illustration einige sog. Türräume (vgl. Toth 2011a, b), d.h. zu eigenen Räumen ausgewachsene Türen, häufig auch als "Windfänge" bezeichnet. Für die systemische Objekttheorie interessieren uns v.a. die drei folgenden Perspektivierungstypen: 1. Der Türraum befindet sich im Außen,; 2. Der Türraum befindet sich im Innen; 3. Der Türraum vermittelt zwischen Innen und Außen. Systemisch bedeutet also der 1. Typ, daß ein Teil des Randes eines Systems sich außerhalb des in dieses Systems eingebetten Objektes befindet, usw.

3.1. $\Re[\Omega, Ø] \subset U(Ø)$

Café Boy, Kochstr. 2, 8004 Zürich

3.2. $\Re[\Omega, Ø] \subset U(\Omega)$

Café Boy, Kochstr. 2, 8004 Zürich (Photos: Lunchgate)

3.3. $\Re[\Omega, \emptyset] \subset (U(\emptyset) \cup U(\Omega))$

N-68 Niederdorfstr. 68, 8032 Zürich (Photo: Lunchgate)

Literatur

Toth, Alfred, Der Türraum. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2011a

Toth, Alfred, Türräume II. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2011b

Toth, Alfred, Nicht-konvertierbare Umgebungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012

17.4.2012