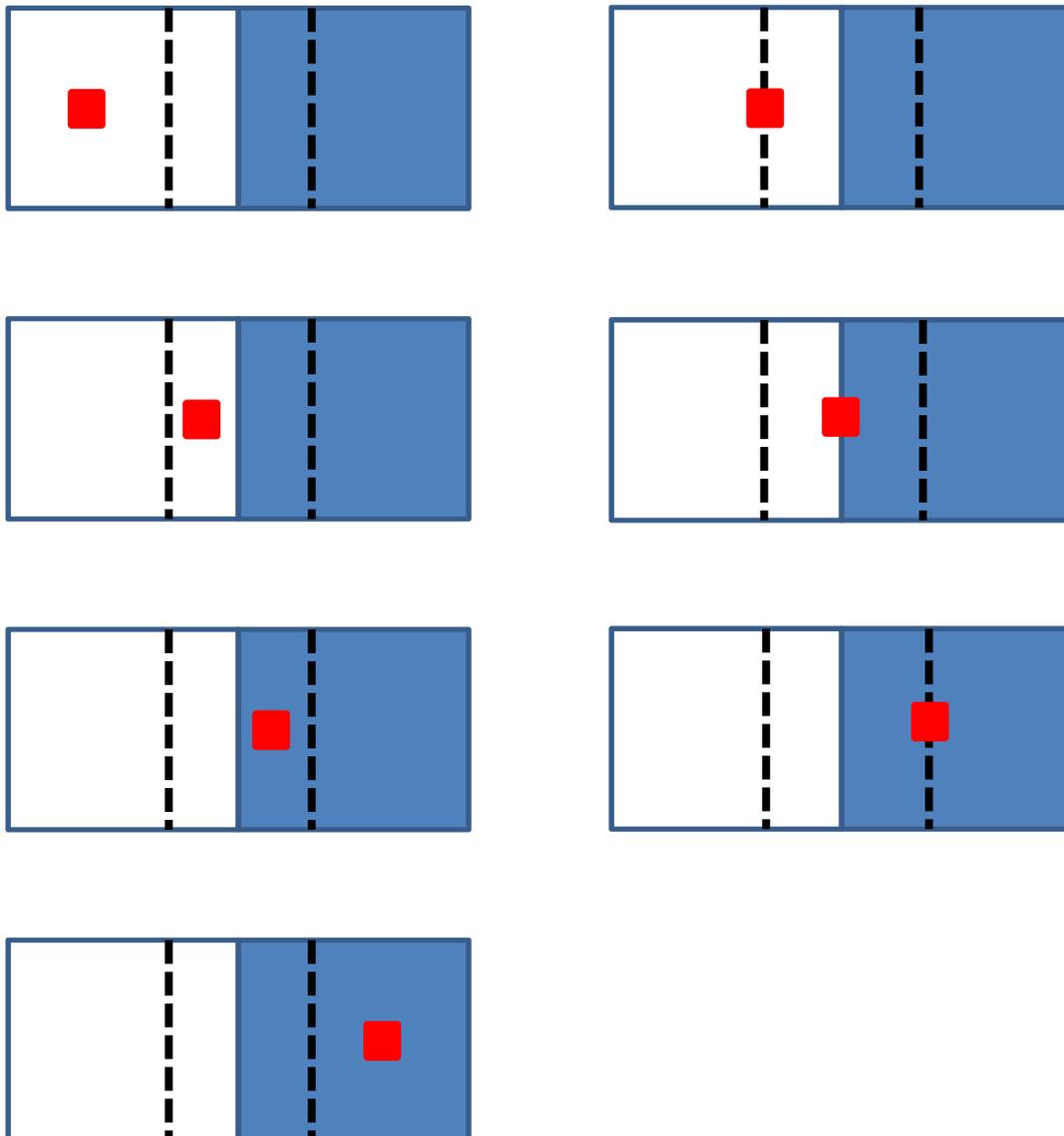


Präsentationsstufentheoretische Zeichen- und Objektdefinitionen

1. Das in Toth (2014) eingeführte Modell ontischer Präsentationsstufen determiniert, ausgehend allein von der allgemeinen Systemdefinition $S^* = [S, U]$ und den drei ontischen Lagerrelationen (Exessivität, Adessivität, Inessivität), genau 7 systemrelevante Orte für Objekte.



Wie im folgenden gezeigt wird, kann man Zeichen- und Objektdefinitionen nach allen 7 ontischen Präsentationsstufen modellieren.

2.1. Umgebungsinessive Zeichen- und Objektdefinition

$$Z^* = [Z, R[Z, \Omega], \Omega]$$

$$\Omega^* = [\Omega, R[\Omega, Z], Z]$$

2.2. Umgebungsadessive Zeichen- und Objektdefinition

$$Z^* = [[Z, R[Z, \Omega]], \Omega]$$

$$\Omega^* = [[\Omega, R[\Omega, Z]], Z]$$

2.3. Systemadessive Zeichen- und Objektdefinition

$$Z^* = [Z, [R[Z, \Omega], \Omega]]$$

$$\Omega^* = [\Omega, [R[\Omega, Z], Z]]$$

2.4. Systeminessive Zeichen- und Objektdefinition

$$Z^* = [\Omega, R[\Omega, Z], Z]$$

$$\Omega^* = [Z, R[Z, \Omega], \Omega]$$

2.5. Transgressive Zeichen- und Objektdefinitionen

2.5.1. $R[U, S] \neq R[S, U]$

$$Z^* = [Z \subset R[Z, \Omega], \Omega]$$

$$\Omega^* = [\Omega \subset R[\Omega, Z], Z]$$

2.5.2. $R[U, S] = R[S, U]$

$$Z^* = [Z \subset R[Z, \Omega] \supset \Omega]$$

$$\Omega^* = [\Omega \subset R[\Omega, Z] \supset Z]$$

2.5.3. $R[S, U] \neq R[U, S]$

$$Z^* = [Z, R[Z, \Omega] \supset \Omega]$$

$$\Omega^* = [\Omega, R[\Omega, Z] \supset Z]$$

Literatur

Toth, Alfred, Theorie ontischer Raumfelder I-III. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014

22.3.2015