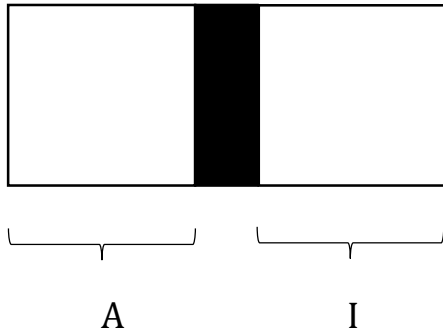


## Ränder als Reste

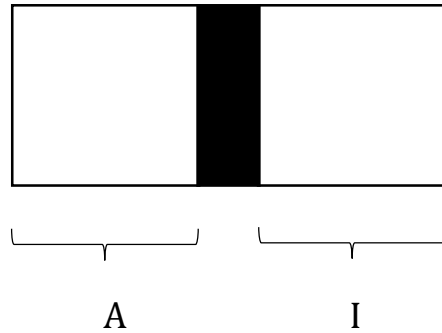
1. In Toth (2021) wurden die drei möglichen Typen von Rändern und ihre Konversen definiert:

1.  $R(A, I) \not\subset R(I, A)$



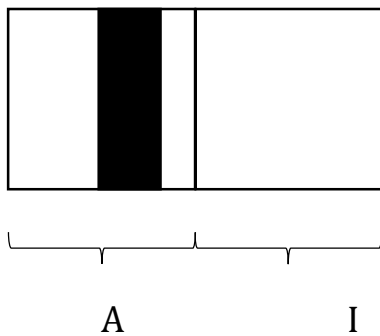
$L = (0, R(0, 1), 1)$

2.  $R(I, A) \not\subset R(A, I)$



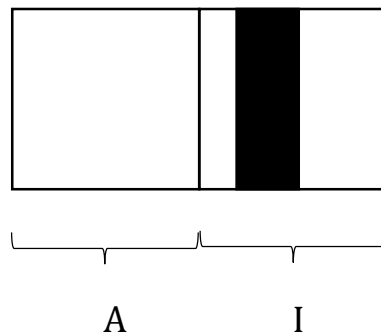
$L = (1, R(1, 0), 0)$

3.  $R(A, I) \subset A$



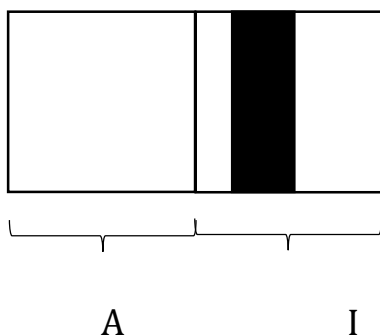
$L = ((0, R(0, 1)), 1)$

4.  $R(I, A) \subset I$



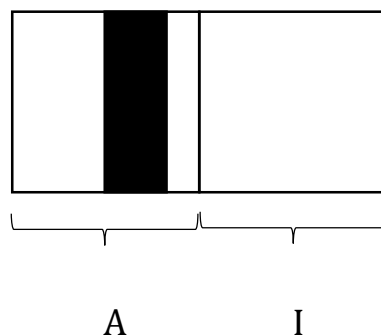
$L = ((1, R(1, 0)), 0)$

5.  $R(A, I) \subset I$



$L = (0, (R(0, 1), 1))$

6.  $R(I, A) \subset A$



$L = (1, (R(1, 0), 0))$

2. Diese Randtypen setzen allerdings natürlich voraus, daß Rand und Berandetes gleichzeitig sind. Anders verhält sich die Lage bei ontischer Vor- und Nachzeitigkeit. Solche Ränder werden dann bei nicht-totaler Nullabbildung (Eliminierung) zu Spuren oder Resten. Sie können isoliert oder adaptiert (d.h. in neue Systeme, Abbildungen oder Repertoires eingebaut) werden. Synchron gesehen handelt es sich bei ihnen also um Ränder von leeren Berandungen. Es gibt somit zwar keine Berandungen ohne Ränder, wohl aber, wie die folgenden ontischen Modelle zeigen, Ränder ohne Berandungen.

### 2.1. Isolierte Ränder

#### 2.1.1. Rand als Systemform



Freudenbergstr. 115, 8044 Zürich

#### 2.1.2. Rand als Abschluß



Rue Brancion/Rue des Morillons, Paris

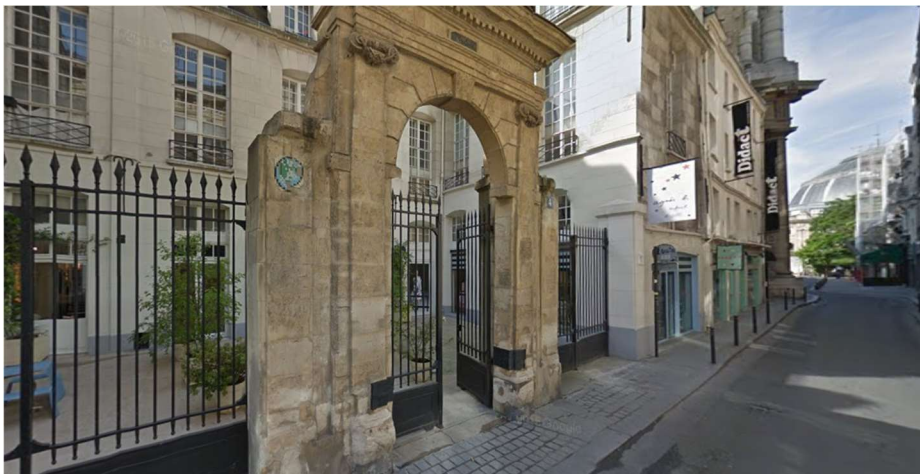
## 2.2. Adaptierte Ränder

### 2.2.1. Rand als Systemrest



Rue Clovis, Paris

### 2.2.2. Rand als Abschluß-Rest



Rue du Jour, Paris



Rue de Moussy, Paris

## Literatur

Toth, Alfred, Zur Teilmengenschaft von Rändern. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2021

6.7.2021