Prof. Dr. Alfred Toth

Ränder in der ontischen Kartographie

1. Zur Einführung der ontischen Kartographie vgl. Toth (2014a). Da alle im folgenden gebotenen Beispiele das Vorfelder von Systemen im Rahmen des allgemeinen Raumfeldmodells (vgl. Toth 2014b)

g	N	f
S_λ	Ω	S_ρ
h	V	i

betreffen, haben die den Beispielen zugeordneten ontischen Funktionen die allgemeine Form V[V], V[V[V]], V[V[V[V]]], ... Da der ontische Zoom in Richtung immer feinerer toologischer Filter fortschreitet, haben wir es also, wie in den folgenden Beispielen, von Innen nach Außen fortschreitend, mit ontischen Funktion der Form f: $V[V_n] \rightarrow V[V_{n-1}]$ zu tun.

2.1. V[V[V[V[V[V[Ω]]]]]]

Boulevard de Clichy (Moulin Rouge), Paris

2.2. V[V[V[V[V[Ω]]]]]

Rue Chabanais, Paris

2.3. V[V[V[V[Ω]]]]

Rue Chabanais, Paris

2.4. V[V[V[Ω]]]

Rue Jean-Baptiste Pigalle, Paris

2.5. V[V[Ω]]

Rue Vieuvielle, Paris

2.6. V[Ω]

Rue Cadet, Paris

Man beachte, daß in unserer vereinfachten Darstellung Ω = S* ist, d.h. S* = [S, U], denn im letzten Beispiel steht die Verkaufsvitrine nicht nur auf dem Gehsteig, sondern auf der Straße. Der gesamte funktionale Iterationsprozeß deckt also sämtliche möglichen Stufen von Umgebungsexessivität bis S*-Adessivität ab.

Literatur

Toth, Alfred, Eine ontische Kartographie. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014a

Toth, Alfred, Ein Modell zur Subpartitionierung ontischer Raumfelder. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014b

11.9.2014