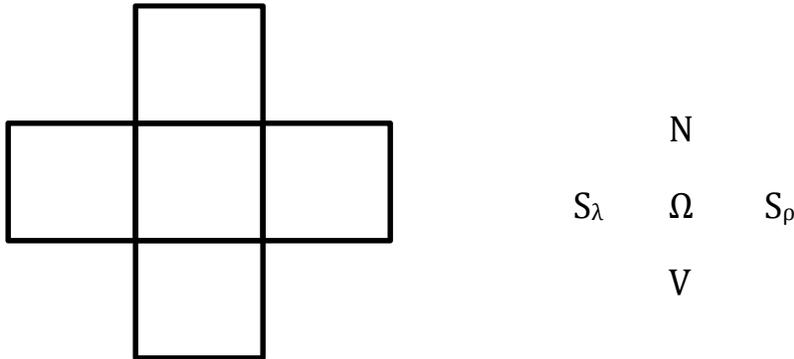


Prof. Dr. Alfred Toth

Ränder seitlicher Raumfelder bei S*-Komplexionen

1. Vgl. Toth (2012) und (2014, mit weit. Lit.). Wir gehen wiederum aus vom Basismodell ontischer Raumfelder



worin Ω für das Objekt bzw. System, S für die beiden seitlichen Raumfelder, V und N für Vor- und Nachfeld steht. Damit läßt sich also die allgemeine Definition des Systems, die seit Toth (2012) benutzt wird, $S^* = [S, U]$, nunmehr präziser definieren durch $S^* = [S, [V, S_\lambda, S_\rho, N]]$.

2.1. Adessive Ränder

2.1.1. Orthogonale



Teufenerstr. 88, 9000 St. Gallen

2.1.2. Nicht-orthogonale



Allenmoosstr. 148, 8050 Zürich

2.1.3. Konkav/konvexe



Stationsstr. 43, 8003 Zürich

2.2. Exessive Ränder

2.2.1. Partielle



Hardstr. 12, 8004 Zürich



Schaffhauserstr. 406, 8050 Zürich

2.2.2. Totale



Rue de Ménilmontant, Paris

2.3. Inessive Ränder

2.3.1. Ohne S**-Grenzen



Reinsburgstraße, Stuttgart

2.3.2. Mit S**-Grenzen



Reuchlinstraße, Stuttgart

Literatur

Toth, Alfred, Systeme, Teilsysteme und Objekte I-IV. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2012

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

11.8.2014