Prof. Dr. Alfred Toth

Raumsemiotik der Umgebungen der drei ontotopologischen Basistypen

1. Im folgenden gehen wir von den in Toth (2015) definierten drei ontotopologischen Basistypen von Systemen aus und kategorisieren ihre Umgebungen mit Hilfe der von Bense skizzierten Raumsemiotik (vgl. Bense/Walther 1973, S. 80).

2.1. Adjazenter Systemtyp

2.1.1. Ontotopologisches Modell

S

2.1.2. Ontische Modelle

2.1.2.1. Raumsemiotische Icons



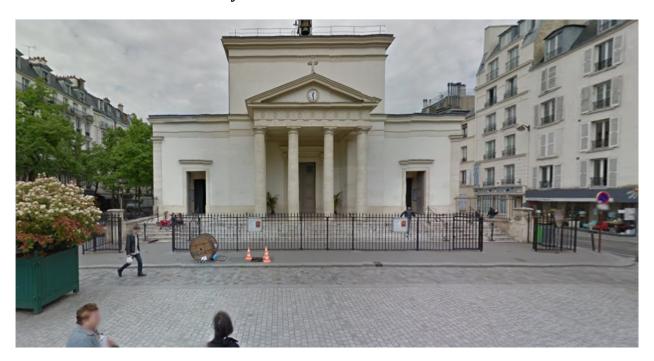
Rue des Cascades, Paris

2.1.2.2. Raumsemiotische Indizes



Rue d'Ave Maria, Paris

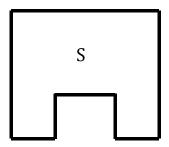
2.1.2.3. Raumsemiotische Symbole



Rue Legendre, Paris

2.2. Exessiver Systemtyp

2.2.1. Ontotopologisches Modell



2.2.2. Ontische Modelle

2.2.2.1. Raumsemiotische Icons



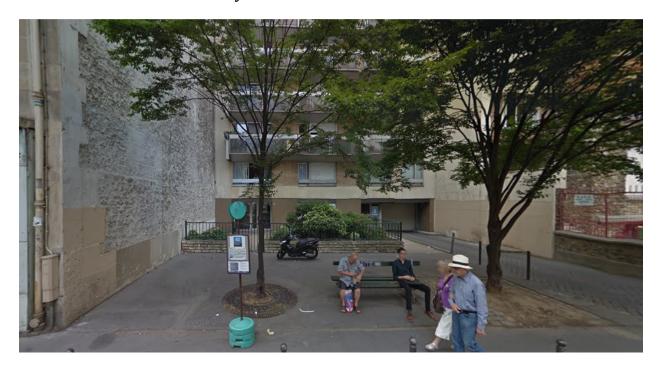
Rue des Plantes, Paris

2.2.2.2. Raumsemiotische Indizes



Rue de l'Amiral Hamelin, Paris

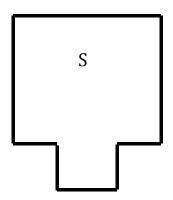
2.2.2.3. Raumsemiotische Symbole



Rue de Lourmel, Paris

2.3. Adessiver Systemtyp

2.3.1. Ontotopologisches Modell



2.3.2. Ontische Modelle

2.3.2.1. Raumsemiotische Icons



Rue de Vaugirard, Paris

2.3.2.2. Raumsemiotische Indizes



Rue Dutot, Paris

2.3.2.3. Raumsemiotische Symbole



Rue de Belleville, Paris

Literatur

Bense, Max/Walther, Elisabeth, Wörterbuch der Semiotik. Köln 1973

Toth, Alfred, Strukturtheorie der Ontotopologie. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2015

18.2.2016