

Prof. Dr. Alfred Toth

S*-Konnexionen

1. Gehen wir mit Toth (2012, 2014) von der allgemeinen Systemform

$$S^* = [\emptyset, [U, [\emptyset, [S_1, [\emptyset, [S_2, [\emptyset, [S_3, [\emptyset, \dots, S_n]]]]]]]]]]]]]$$

aus und betrachten im folgenden nicht die eingebetten, sondern die einbettenden Systeme, d.h. setzen wir

$$S^{**} = [S_1^*, \emptyset_{12}, S_2^*, \emptyset_{23}, S_3^*, \emptyset_{34}, \dots]$$

voraus, dann können wir verschiedene Typen von S*-Konnexionen unterscheiden. Die vorliegende Arbeit gibt eine erste, grobe Übersicht.

2.1. Lineare S*-Konnexionen

2.1.1. $[S_i^*, \emptyset_{ij}, S_j^*] \rightarrow \emptyset$



Neumarkt 19/21, Predigergasse, 8001 Zürich (Photo: Gebr. Dürst)



Limmattalstr. 213/215, 8049 Zürich



Schaffhauserstr. 145 ff., 8057 Zürich

2.2. Orthogonalisierung von S*-Konnexionen

2.2.1. Partielle Exessivität



Gallusstraße, 9000 St. Gallen



Neugasse, 9000 St. Gallen (vor 1900)



Schaffhauserstr. 406, 8050 Zürich

2.2.2. Orientierung von Nicht-Linearität



Buchholzstr. 149, 8053 Zürich



Berninastr. 117, 8057 Zürich

2.2.3. Orthogonalität



Salvatorstr. 4, 8050 Zürich

2.2.4. Auflösung orthogonaler Adessivität



Gilgenbergstr. 6, 4053 Basel

2.2.5. Adessivität → Inessivität



Albisstr. 68, 8038 Zürich

Literatur

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

Toth, Alfred, Objektstellung I-XXXVI. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014

9.4.2014