

Prof. Dr. Alfred Toth

S*-Morphismen für die Teilrelationen der Raumsemiotik I

1. Wir gehen aus von der in Toth (2015) definierten allgemeinen Systemrelation

$$S^* = [S, U, E]$$

und definieren die zugehörigen kategoriethoretischen Abbildungen (Morphismen) und die diesen zugehörigen ontotopologischen Modelle.

1.1. Kategoriethoretische Definitionen

$$\sigma := [S \rightarrow U]$$

$$\tau := [U \rightarrow E]$$

Damit bekommen wir den komponierten Morphismus

$$\tau\sigma = [S \rightarrow E]$$

und die folgenden dazu konversen Morphismen

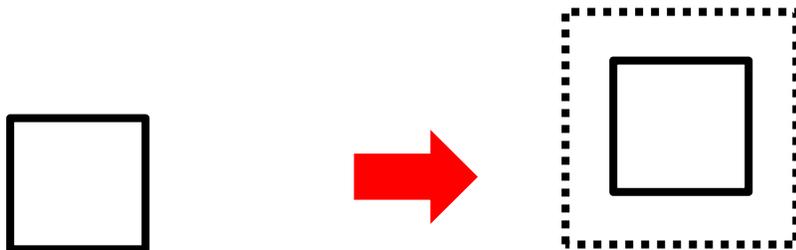
$$\sigma^\circ := [U \rightarrow S]$$

$$\tau^\circ := [E \rightarrow U]$$

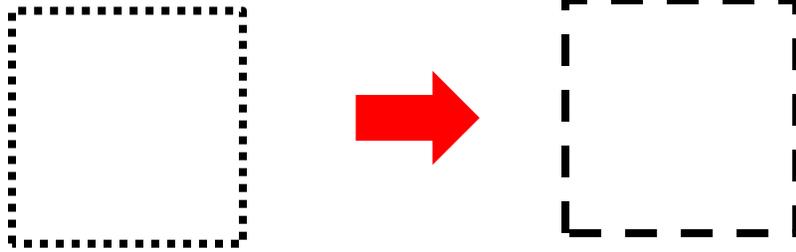
$$\sigma^\circ\tau^\circ = [E \rightarrow S]$$

1.2. Ontotopologische Definitionen

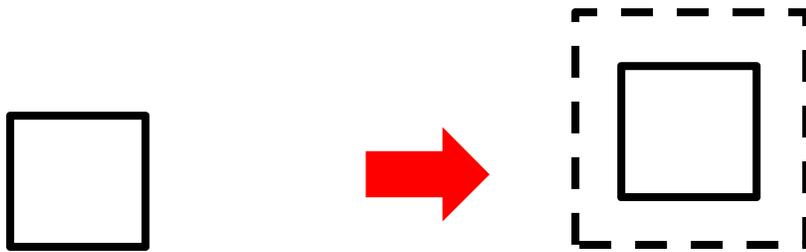
1.2.1. $\sigma := [S \rightarrow U]$



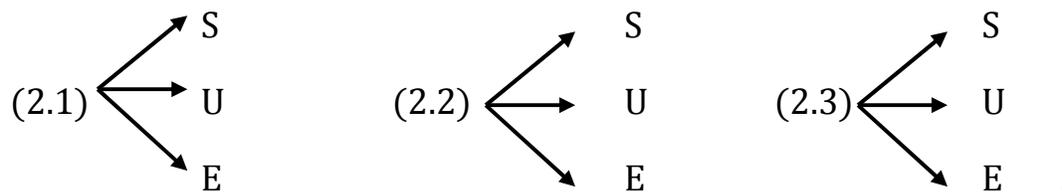
1.2.2. $\tau := [U \rightarrow E]$



1.2.3. $\tau\sigma = [S \rightarrow E]$



2. Für die in Bense/Walther (1973, S. 80) definierte raumsemiotische Objektrelation $O = [(2.1), (2.2), (2.3)]$ gibt es somit die folgenden drei mal drei Möglichkeiten



Im folgenden behandeln wir die drei (2.1)-Abbildungen.

2.1. $\sigma := [S \rightarrow U]$



Rue de la Glacière, Paris

2.2. $\tau := [U \rightarrow E]$



Rue Saint-Claude, Paris

2.3. $\tau\sigma = [S \rightarrow E]$



Rue de la Colonie, Paris

Literatur

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

Toth, Alfred, Zu einer triadischen System-Definition. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015

16.12.2015