

Prof. Dr. Alfred Toth

Semiotische Nachbarschaft, Umgebung und Raumfelder

1. Sei $S = (x.y)$ ein durch kartesische Produktbildung aus zwei Primzeichen (vgl. Bense 1981, S. 17 ff.) zusammengesetztes Subzeichen, dann gilt

$$U(.y) = \{(x.)\}$$

$$U(.y)^{-1} = U(x.) = \{(.y)\}.$$

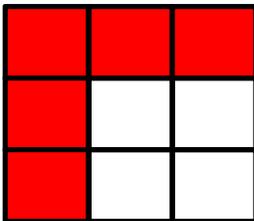
Da hingegen jedes Subzeichen sein eigener Nachbar, die Nachbarschaftsrelation also reflexiv ist, bekommen wir sofort

$$N(x.) = \{(x.y)\} \text{ mit } x = \text{const.}$$

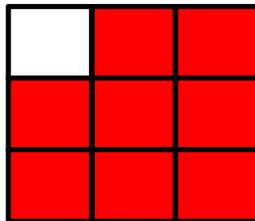
$$N(x.)^{-1} = N(.y) = \{(x.y)\} \text{ mit } y = \text{const.}$$

2. Semiotische Nachbarschaft und Umgebung von Subrelationen

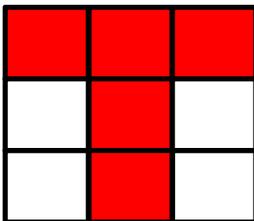
N(1.1)



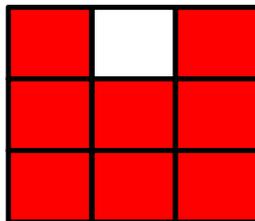
U(1.1)



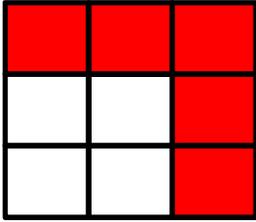
N(1.2)



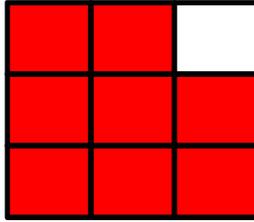
U(1.2)



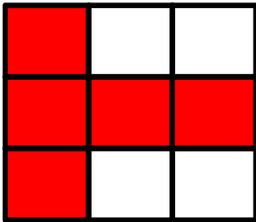
N(1.3)



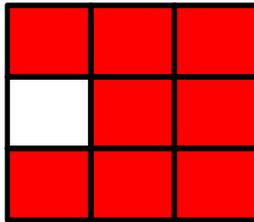
U(1.3)



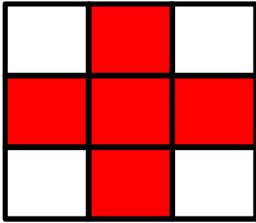
N(2.1)



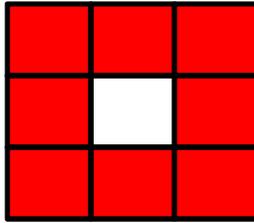
U(2.1)



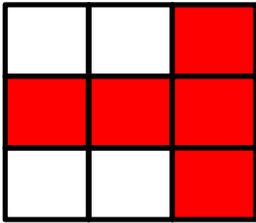
N(2.2)



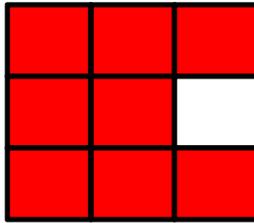
U(2.2)



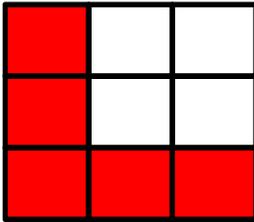
N(2.3)



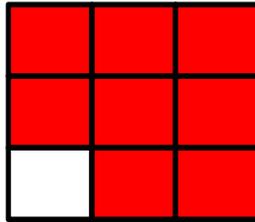
U(2.3)



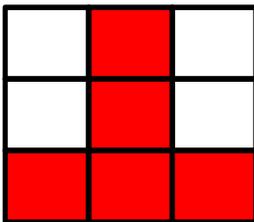
N(3.1)



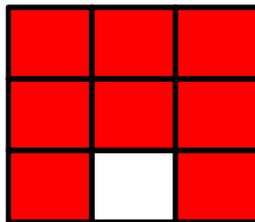
U(3.1)



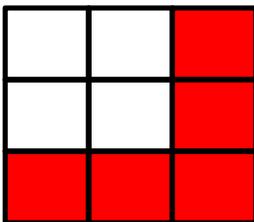
N(3.2)



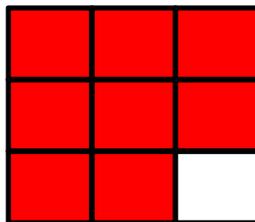
U(3.2)



N(3.3)

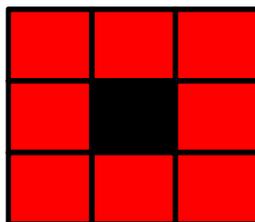
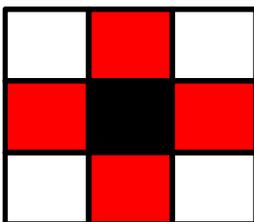


U(3.3)



3. Semiotische Raumfelder

Ausgehend von der in der semiotischen Matrix zentrale Subrelation (2.2)



kann man sämtliche zwei Mal 9 U-N-Matrizen aus Kap. 2 direkt auf das zuletzt in Toth (2014) behandelte ontische Raumfeld-Modell

g	N	f
S_λ	Ω	S_ρ
h	V	i

übertragen. Dabei ergeben sich die folgenden Isomorphismen der Abbildungen zwischen ontischen Raumfeldern und semiotischen Subrelationen

1. Kernabbildungen

1.1. Nicht-transitorische Abbildungen

$$f_1: [V \rightarrow \Omega] \cong (3.2) \rightarrow (2.2)$$

$$f_2: [S_\rho \rightarrow \Omega] \cong (2.3) \rightarrow (2.2)$$

$$f_3: [N \rightarrow \Omega] \cong (1.2) \rightarrow (2.2)$$

$$f_4: [S_\lambda \rightarrow \Omega] \cong (2.1) \rightarrow (2.2)$$

1.2. Transitorische Abbildungen

$$g_1: [V \rightarrow S_\rho] \cong (3.2) \rightarrow (2.3)$$

$$g_2: [S_\rho \rightarrow N] \cong (2.3) \rightarrow (1.2)$$

$$g_3: [N \rightarrow S_\lambda] \cong (1.2) \rightarrow (2.1)$$

$$g_4: [S_\lambda \rightarrow V] \cong (2.1) \rightarrow (3.2)$$

2. Randabbildungen

$$h_1: [\Omega \rightarrow i] = [\Omega \rightarrow [V \rightarrow S_\rho]] \cong ((2.2) \rightarrow ((3.2) \rightarrow (2.3)))$$

$$h_2: [\Omega \rightarrow f] = [\Omega \rightarrow [S_\rho \rightarrow N]] \cong ((2.2) \rightarrow ((2.3) \rightarrow (1.2)))$$

$$h_3: [\Omega \rightarrow g] = [\Omega \rightarrow [N \rightarrow S_\lambda]] \cong ((2.2) \rightarrow ((1.2) \rightarrow (2.1)))$$

$$h_4: [\Omega \rightarrow h] = [\Omega \rightarrow [S_\lambda \rightarrow V]] \cong ((2.2) \rightarrow ((2.1) \rightarrow (3.2))).$$

Literatur

Bense, Max, Axiomatik und Semiotik. Baden-Baden 1981

Toth, Alfred, Topologische und metrische Ontik. In: Electronic Journal for
Mathematical Semiotics, 2014

8.9.2014