Prof. Dr. Alfred Toth

Situationssemiotische Bestimmung von Fahrstühlen

1. Wir gehen aus von der allgemeinen Form semiotischer Dualsysteme

DS: ZKl = (3.x, 2.y, 1.z) × RTh = (z.1, y.2, x.3)

und bilden sie auf ihre situationale Trajektklasse ab (vgl. Toth 2025a):

$$3_A.x_A \quad \underline{2}_R.\underline{y}_R \quad 1_I.z_I \quad \rightarrow \quad 3_A.\underline{2}_R \quad x_A.\underline{y}_R \quad | \quad \underline{2}_R.1_I \quad \underline{y}_R.z_I$$

$$z_A.1_A \quad \underline{y}_R.\underline{2}_R \quad x_I.3_I \quad \rightarrow \quad z_A.\underline{y}_R \quad 1_A.\underline{2}_R \quad | \quad \underline{y}_R.x_I \quad \underline{2}_R.3_I$$

Wir haben also folgendes Trajekt-Dualsystem:

DS^T: $ZKl^T = (3_A.\underline{2}_R, x_A.\underline{y}_R \mid \underline{2}_R.1_I, \underline{y}_R.z_I) \times RTh^T = (z_A.\underline{y}_R, 1_A.\underline{2}_R \mid \underline{y}_R.x_I, \underline{2}_R.3_I)$

mit

System = $(x_A.\underline{y}_R \mid \underline{2}_R.1_I)$

$U^{lo} = (3_A.\underline{2}_R)$

$U^{ro} = (\underline{y}_R.z_I)$.

Wie man leicht erkennt, sind die Schnittmengen zwischen dem System und seiner links- und rechtsseitigen Umgebung nicht-leer. Bei den Abbildungen zwischen Systemen und Umgebungen finden also Prozeße statt, die wir mit semiotischer Osmose bezeichnet hatten (vgl. Toth 2025a, b).

Zeichenklasse:

$[y_R.z_I] \qquad\qquad [3_A.2_R]$

$[x_A.\ y_R \mid 2_R.1_I]$

Realitätsthematik:

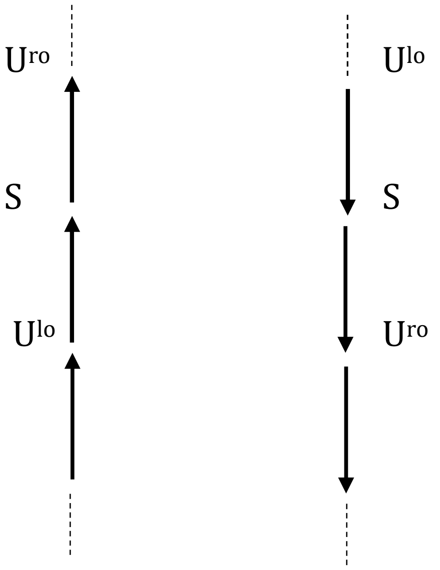
$z_A.y_R \qquad\qquad 2_R.3_I$

$1_A.2_R \mid y_R.x_I$

2. Die mittels bifunktorieller Verschränkungen zustande kommende semiotische Osmose zwischen Systemen und ihren 2-seitigen Umgebungen findet also innerhalb eines osmotischen Rahmens (vgl. Toth 2025b) statt. Fahrstühle liefern ein gutes Beispiel, um Osmosen zwischen einem Objekt, seinem Vorgänger- und seinem Nachfolgerobjekt darzustellen.


Voltastr. 76, CH-8044 Zürich

Im Gegensatz zu Treppen, die stufig bzw. raumdiagonal sind (vgl. Toth 2025c) und Brücken, die raumhorizontal sind (vgl. Toth 2025d), sind Fahrstühle raumvertikal.



Da jede Zeichenklasse und jede Realitätsthematik 3! = 6 Permutationen besitzt, hat jede der 10 bzw. 27 ternären Zeichenklassen und Realitätsthematiken genau 6 osmotische Rahmen.

Zeichenklassen | Realitätsthematiken

$3_A.\underline{2}_R \quad x_A.\underline{y}_R \;|\; \underline{2}_R.1_I \quad \underline{y}_R.z_I \qquad z_A.\underline{y}_R\, 1_A.\underline{2}_R \;|\; \underline{y}_R.x_I \quad \underline{2}_R.3_I$

$$\begin{vmatrix} z & 3 \\ x & 1 \end{vmatrix} \times \begin{vmatrix} z & 3 \\ 1 & x \end{vmatrix}$$

$3_A.\underline{1}_R$ $x_A.\underline{z}_R$ | $\underline{1}_R.2_I$ $\underline{z}_R.y_I$ $y_A.\underline{z}_R 2_A.\underline{1}_R$ | $\underline{z}_R.x_I$ $\underline{1}_R.3_I$

$$\left|\begin{array}{cc} y & 3 \\ x & 2 \end{array}\right| \times \left|\begin{array}{cc} y & 3 \\ 2 & x \end{array}\right|$$

$2_A.\underline{3}_R$ $y_A.\underline{x}_R$ | $\underline{3}_R.1_I$ $\underline{x}_R.z_I$ $z_A.\underline{x}_R 1_A.\underline{3}_R$ | $\underline{x}_R.y_I$ $\underline{3}_R.2_I$

$$\left|\begin{array}{cc} z & 3 \\ x & 1 \end{array}\right| \times \left|\begin{array}{cc} z & 3 \\ 1 & x \end{array}\right|$$

$2_A.\underline{1}_R$ $y_A.\underline{z}_R$ | $\underline{1}_R.3_I$ $\underline{z}_R.x_I$ $x_A.\underline{z}_R 3_A.\underline{1}_R$ | $\underline{z}_R.y_I$ $\underline{1}_R.2_I$

$$\left|\begin{array}{cc} z & 3 \\ x & 1 \end{array}\right| \times \left|\begin{array}{cc} z & 3 \\ 1 & x \end{array}\right|$$

$1_A.\underline{3}_R$ $z_A.\underline{x}_R$ | $\underline{3}_R.2_I$ $\underline{x}_R.y_I$ $y_A.x_R 2_A.\underline{3}_R$ | $\underline{x}_R.z_I$ $\underline{3}_R.1_I$

$$\left|\begin{array}{cc} z & 3 \\ x & 1 \end{array}\right| \times \left|\begin{array}{cc} z & 3 \\ 1 & x \end{array}\right|$$

$1_A.\underline{2}_R$ $z_A.\underline{y}_R$ | $\underline{2}_R.3_I$ $\underline{y}_R.x_I$ $x_A.\underline{y}_R 3_A.\underline{2}_R$ | $\underline{y}_R.z_I$ $\underline{2}_R.1_I$

$$\left|\begin{array}{cc} z & 3 \\ x & 1 \end{array}\right| \times \left|\begin{array}{cc} z & 3 \\ 1 & x \end{array}\right|$$

Da Fahrstühle durch ontische Funktionen der Form

F = (DOM, ABB, COD)

d.h. durch die ordinale Folge von Domänen, Abbildungen und Codomänen, beschrieben werden können (vgl. Toth 2021), können wir vermöge der obigen Skizze folgende ontisch-situationssemiotischen Zuordnungen machen

Abb = sit

DOM = U^{lo}/U^{ro}

COD = U^{ro}/U^{lo}

und bekommen damit

Zeichenklassen

Op	Koo	Sub	Sup
$(\underline{2}_R.\underline{y}_R)$	$[x_A.\underline{y}_R \mid \underline{2}_R.1_I]$	$[3_A.\underline{2}_R]$	$[\underline{y}_R.z_I]$
$(\underline{1}_R.\underline{z}_R)$	$[x_A.\underline{z}_R \mid \underline{1}_R.2_I]$	$[3_A.\underline{1}_R]$	$[\underline{z}_R.y_I]$
$(\underline{3}_R.\underline{x}_R)$	$[y_A.\underline{x}_R \mid \underline{3}_R.1_I]$	$[2_A.\underline{3}_R]$	$[\underline{x}_R.z_I]$
$(\underline{1}_R.\underline{z}_R)$	$[y_A.\underline{z}_R \mid \underline{1}_R.3_I]$	$[2_A.\underline{1}_R]$	$[\underline{z}_R.x_I]$
$(\underline{3}_R.\underline{x}_R)$	$[z_A.\underline{x}_R \mid \underline{3}_R.2_I]$	$[1_A.\underline{3}_R]$	$[\underline{x}_R.y_I]$
$(\underline{2}_R.\underline{y}_R)$	$[z_A.\underline{y}_R \mid \underline{2}_R.3_I]$	$[1_A.\underline{2}_R]$	$[\underline{y}_R.x_I]$

Realitätsthematiken

Op	Sit	U^{lo}	U^{ro}
$(\underline{y}_R.\underline{2}_R)$	$[1_A.\underline{2}_R \mid \underline{y}_R.x_I]$	$[z_A.\underline{y}_R]$	$[\underline{2}_R.3_I]$
$(\underline{z}_R.\underline{1}_R)$	$[2_A.\underline{1}_R \mid \underline{z}_R.x_I]$	$[y_A.\underline{z}_R]$	$[\underline{1}_R.3_I]$
$(\underline{x}_R.\underline{3}_R)$	$[1_A.\underline{3}_R \mid \underline{x}_R.y_I]$	$[z_A.\underline{x}_R]$	$[\underline{3}_R.2_I]$
$(\underline{z}_R.\underline{1}_R)$	$[3_A.\underline{1}_R \mid \underline{z}_R.y_I]$	$[x_A.\underline{z}_R]$	$[\underline{1}_R.2_I]$
$(\underline{x}_R.\underline{3}_R)$	$[2_A.\underline{3}_R \mid \underline{x}_R.z_I]$	$[y_A.x_R]$	$[\underline{3}_R.1_I]$
$(\underline{y}_R.\underline{2}_R)$	$[3_A.\underline{2}_R \mid \underline{y}_R.z_I]$	$[x_A.\underline{y}_R]$	$[\underline{2}_R.1_I]$

Literatur

Toth, Alfred, Ordinationsrelation symbolischer Repertoires. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015

Toth, Alfred, Kategoriale Restriktionen bei Domänen und Codomänen von Brücken. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2021

Toth, Alfred, Zeichensituation-Umgebungs-Osmose. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025a

Toth, Alfred, Osmose von Systemen und Umgebungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025b

Toth, Alfred, Semiotische Situation von Treppen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025c

Toth, Alfred, Brücken als situationssemiotische Objekte. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025d

2.1.2026