

Prof. Dr. Alfred Toth

Subsysteme mit und ohne Ränder

1. Sei (vgl. Toth 2012a, b)

$S = [\Omega, \emptyset]$ (dichotomisches System) und

$S^* = [\Omega, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \emptyset]$ (trichotomisches System),

dann können wir folgende dichotomische Subsysteme bilden

$S_2 = [S, [\Omega, \emptyset]]$

$S_3 = [S, [S, [\Omega, \emptyset]]]$

$S_4 = [S, [S, [S, [\Omega, \emptyset]]]]$, usw.

2. Bei den trichotomischen Subsystemen stellt sich sogleich die Frage, ob wir von

$S_{1a}^* = [\Omega, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \emptyset]$

oder von

$S_{1b}^* = [[\Omega, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset]], \emptyset]$

$S_{1c}^* = [\Omega, [\mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \emptyset]]$

auszugehen haben. In S_{1a}^* ist der Rand interdemiär, in S_{1b}^* gehört er zu Ω , und in S_{1c}^* gehört er zu \emptyset .

Für S_{1b}^* und S_{1c}^* erhalten wir also

$S_{2b}^* = [S, [S, \mathfrak{R}[S]]]$

$S_{2c}^* = [[S, [S]], \mathfrak{R}[S]]$

und ferner

$S_{3b}^* = [S, [S, [S, \mathfrak{R}[S]]]]$

$$S_{3c}^* = [[S, [S, [S]]], \mathfrak{R}[S]].$$

Literatur

Toth, Alfred, Zeichenträger, Referenzobjekt und Rand. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012a

Toth, Alfred, Subjekt und Umgebung. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012b

23.4.2012