

Systemformen und Trägerobjekte

1. Die in Toth (2012) eingeführten Systemformen und die in Toth (2015) eingeführten Trägerobjekte sind trotz einiger gemeinsamer ontischer Eigenschaften, z.B. ihrer lagetheoretischen Vollständigkeit, d.h. Exessivität, Adessivität und Inessivität, grundverschieden. Systemformen sind ontische thetische Einführungen für Systeme. Werden also Systemformen belegt, so entstehen erst dann Systeme. Dagegen sind Trägerobjekte bereits Objekte, d.h. nicht nur ihre Form, sondern auch ihre Substanz ist vorgegeben, sie brauchen also nicht thetisch gesetzt zu werden, sondern sind es bereits. Ferner besteht bei Trägerobjekten, nicht aber bei Systemformen 1-seitige Objektabhängigkeit, wobei das jeweils andere, d.h. entweder das tragende oder das getragene Objekt, wiederum nicht notwendig ebenfalls 1-seitig objektabhängig zu sein braucht. So fungiert z.B. der nicht-objektabhängige Kopf als Trägerobjekt für einen Hut, der 1-seitig objektabhängig ist (der Kopf besteht ohne einen Hut, aber die Umkehrung gilt nicht). Hingegen ist ein Vol-au-vent als Randobjekt ohne Füllung kein Mahl, d.h. 1-seitig objektabhängig, aber die Füllung kann auch mit Reis als Beilage serviert werden, also objektunabhängig, usw.

2.1. Systemformen

2.1.1. Exessive



Tobelhofstr. 227,
8044 Zürich

2.1.2. Adessive



Freudenbergstraße, 8044 Zürich

2.1.3. Inessive



Zürichbergstr. 235, 8044 Zürich

2.2. Trägerobjekte

2.2.1. Exessive



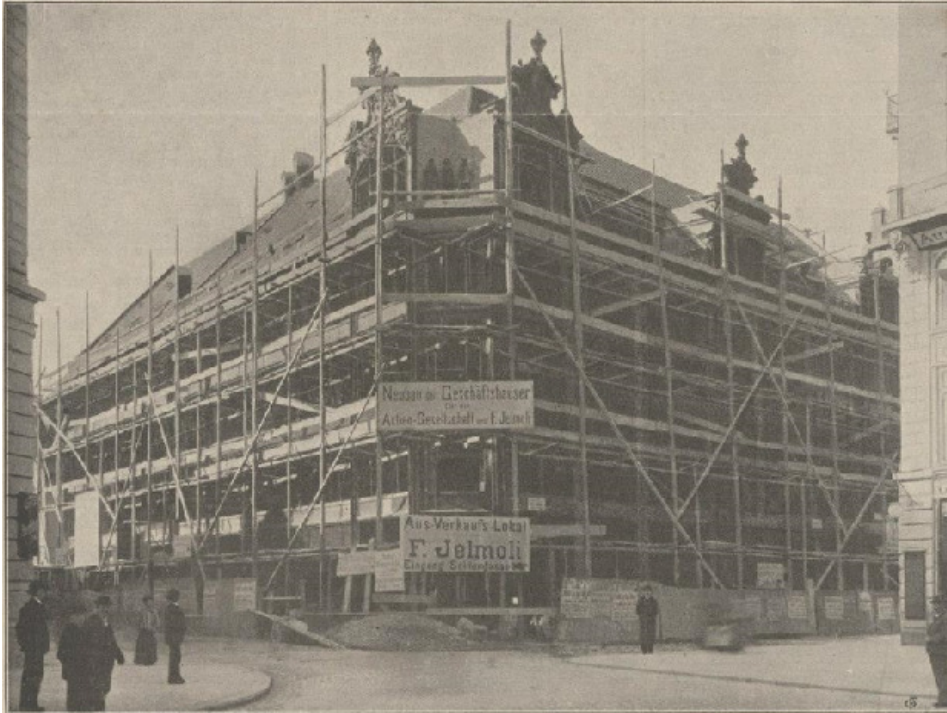
Kaffeetasse

2.2.2. Adessive



Rest. Hubertus, Letzigraben 101, 8047 Zürich

2.2.3. Inessive



Rohbau des Warenhauses Helmoli, Bahnhofstraße, 8001 Zürich (1899)

Literatur

Toth, Alfred, Systemformen und Belegungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2012

Toth, Alfred, Zu einer Typologie von Trägerobjekten. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2015

3.2.2015