

Prof. Dr. Alfred Toth

Systemfunktionen linearer Ränder

1. Im folgenden werden 6 Typen linearer Ränder bei zeiligen Systemen der Form $S^* = [S, U, E]$ (vgl. Toth 2015) durch über den Teilrelationen von S^* definierten Funktionen definiert. Damit kann ferner zwischen kategorial homogenen und inhomogenen Randfunktionen unterschieden werden.

2.1. Kategorial homogene Randfunktionen

2.1.1. $R = f(S, S)$



Rue Louis le Grand, Paris

2.1.2. $R = f(U, U)$



Rue Merlin, Paris

2.1.3. $R = f(E, E)$



Rue Dedouvre, Paris

2.2. Kategorial inhomogene Randfunktionen

2.2.1. $R = f(S, U)$



Rue du Faubourg Saint-Honoré, Paris

2.2.2. $R = f(S, E)$



Rue André Barsacq, Paris

2.2.3. $R = f(U, E)$



Rue Picot, Paris

Literatur

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

30.1.2016