

Prof. Dr. Alfred Toth

Systemische Einbettungen und ontische Matrizen

1. Zur Einleitung vgl. Toth (2012, 2014a, b).

2. Definition systemischer Einbettung

f: $\Omega \rightarrow \emptyset =$

$$\left(\begin{array}{l} M = \begin{pmatrix} \Omega_{ii} & \emptyset_{ij} \\ \emptyset_{ji} & \emptyset_{jj} \end{pmatrix} \\ M = \begin{pmatrix} \emptyset_{ii} & \emptyset_{ij} \\ \Omega_{ji} & \emptyset_{jj} \end{pmatrix} \end{array} \right. \quad M = \begin{pmatrix} \emptyset_{ii} & \Omega_{ij} \\ \emptyset_{ji} & \emptyset_{jj} \end{pmatrix} \quad \left. M = \begin{pmatrix} \emptyset_{ii} & \emptyset_{ij} \\ \emptyset_{ji} & \Omega_{jj} \end{pmatrix} \right)$$

3. Lagetheoretische systemische Einbettungen

3.1. Exessivität

f: $\text{ex}(\Omega \rightarrow \emptyset) =$

$$\left(\begin{array}{l} M_1 = \begin{pmatrix} \emptyset_{ii} & \Omega_{ij} & \emptyset_{ik} \\ \emptyset_{ji} & \emptyset_{jj} & \emptyset_{jk} \\ \emptyset_{ki} & \emptyset_{kj} & \emptyset_{kk} \end{pmatrix} \\ M_3 = \begin{pmatrix} \emptyset_{ii} & \emptyset_{ij} & \emptyset_{ik} \\ \Omega_{ji} & \emptyset_{jj} & \emptyset_{jk} \\ \emptyset_{ki} & \emptyset_{kj} & \emptyset_{kk} \end{pmatrix} \end{array} \right. \quad \left. M_2 = \begin{pmatrix} \emptyset_{ii} & \emptyset_{ij} & \emptyset_{ik} \\ \emptyset_{ji} & \emptyset_{jj} & \Omega_{jk} \\ \emptyset_{ki} & \emptyset_{kj} & \emptyset_{kk} \end{pmatrix} \quad M_4 = \begin{pmatrix} \emptyset_{ii} & \emptyset_{ij} & \emptyset_{ik} \\ \emptyset_{ji} & \emptyset_{jj} & \emptyset_{jk} \\ \emptyset_{ki} & \Omega_{kj} & \emptyset_{kk} \end{pmatrix} \right)$$



Niederdorfstr. 80,
8001 Zürich

3.2. Adessivität

g: $\text{ad}(\Omega \rightarrow \emptyset) =$

$$\begin{array}{l} M_1 = \begin{pmatrix} \Omega_{ii} & \Omega_{ij} \\ \emptyset_{ji} & \emptyset_{jj} \end{pmatrix} \\ M_3 = \begin{pmatrix} \Omega_{ii} & \emptyset_{ij} \\ \Omega_{ji} & \emptyset_{jj} \end{pmatrix} \end{array} \quad \begin{array}{l} M_2 = \begin{pmatrix} \emptyset_{ii} & \emptyset_{ij} \\ \Omega_{ji} & \Omega_{jj} \end{pmatrix} \\ M_4 = \begin{pmatrix} \emptyset_{ii} & \Omega_{ij} \\ \emptyset_{ji} & \Omega_{jj} \end{pmatrix} \end{array}$$



Quarzstr. 35, 8053 Zürich

3.3. Inessivität

h: $\text{in}(\Omega \rightarrow \emptyset) =$

$$M = \begin{pmatrix} \emptyset_{ii} & \emptyset_{ij} & \emptyset_{ik} \\ \emptyset_{ji} & \Omega_{jj} & \emptyset_{jk} \\ \emptyset_{ki} & \emptyset_{kj} & \emptyset_{kk} \end{pmatrix}$$



Josefstr. 77, 8005 Zürich

Literatur

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

Toth, Alfred, Konvexe und konkave ontische Matrizen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014a

Toth, Alfred, Quadratische und nicht-quadratische ontische Matrizen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014b

24.9.2014