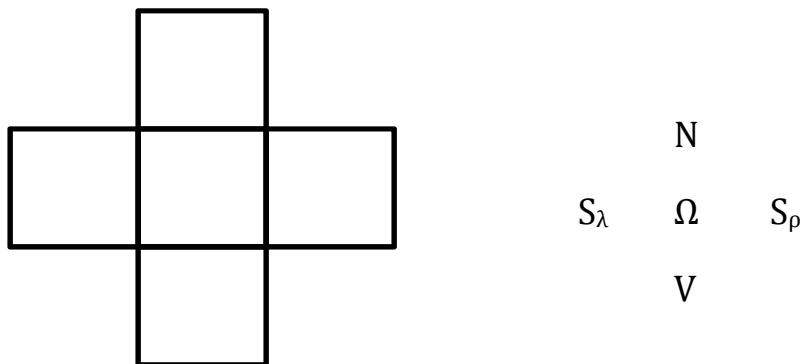


Prof. Dr. Alfred Toth

Typen ontisch-topologischer Kohärenz

1. Vgl. Toth (2012) und (2014, mit weit. Lit.). Wir gehen wiederum aus vom Basismodell ontischer Raumfelder



worin Ω für das Objekt bzw. System, S für die beiden seitlichen Raumfelder, V und N für Vor- und Nachfeld steht. Damit läßt sich also die allgemeine Definition des Systems, die seit Toth (2012) benutzt wird, $S^* = [S, U]$, nunmehr präziser definieren durch $S^* = [S, [V, S_\lambda, S_\rho, N]]$.

2.1. Kohärenz im Vorfeld

2.1.1. Adessivität



Badenerstr. 543, 8048 Zürich

2.1.2. Inessivität



Tobelhofstr. 256, 8044 Zürich

2.1.3. Exessivität



Stiglenstr. 59, 8052 Zürich

2.2. Kohärenz im Nachfeld

2.2.1. Adessivität



Feldblumenstr. 13, 8048 Zürich

2.2.2. Inessivität



Käferholzstr. 259, 8046 Zürich

2.2.3. Exessivität



Neptunstr. 50, 8032 Zürich

2.3. Kohärenz in den Seitenfeldern

2.3.1. Adessivität



Herrligstr. 27, 8048 Zürich

2.3.2. Inessivität



Brandschenkestr. 162, 8002 Zürich

2.3.3. Exessivität



Bahnhofstr. 74, 8001 Zürich

Literatur

Toth, Alfred, Systeme, Teilsysteme und Objekte I-IV. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2012

Toth, Alfred, Theorie ontischer Raumfelder I-II. In: Electronic Journal for
Mathematical Semiotics 2014

11.8.2014