

Prof. Dr. Alfred Toth

Typen orientierter Systeme

1. In Toth (2014a-c) wurde zwischen Systemorientierung und orientierten Systemen unterschieden. Unter Systemorientierung verstehen wir die (paarweise bestimmbare) Orientiertheit (im Sinne der in Toth [2013] definierten Objektinvarianten) von n-tupeln von Systemen.



Sihlporte, 8001 Zürich
(1962). Photo: ETH-
Bibliothek

Dagegen verstehen wir unter orientierten Systemen, Systeme (d.h. 1-tupel), die selbst orientiert sind. Die Orientierung von Systemen kann einfach



O.g.A., 8032 Zürich

oder mehrfach sein



Bändliweg 20, 8048 Zürich.

2.1. Lineare Orientiertheit



Margrit Rainer-Straße, 8050 Zürich

2.2. Orthogonale Orientiertheit



Salvatorstr. 4, 8050 Zürich

2.3. Nicht-orthogonale Orientiertheit



Rötelstr. 104, 8057 Zürich

2.4. Konkave Orientiertheit



Räffelstr. 12, 8045 Zürich

2.5. Konvexe Orientiertheit



Freiestr. 14, 8032 Zürich

2.6. Übereckrelationale Orientiertheit



Aemtlerstr. 106, 8003 Zürich

Literatur

Toth, Alfred, Objekttheoretische Invarianten I-II. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2013

Toth, Alfred, Konverse und nicht-konverse Orientierungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2014a

Toth, Alfred, Orientierte Systeme und Systemorientierung. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2014b

Toth, Alfred, Teilsystemische Orientierung. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2014c

13.9.2014