

Prof. Dr. Alfred Toth

Variationen präsemiotischer 3×4 -Matrizen

1. Wir gehen aus von der in Toth (2026a) konstruierten 3×4 -Matrix und konstruieren nach dem Modell in Toth (2026b) zur Normalmatrix (N-Matrix) die konverse, duale und dual-konverse (bzw. konvers-duale) Matrix. Anhand der Trajekte dieser Matrizen können wir zeigen, daß sich hinsichtlich der Determinationsfunktion der Kategorienklasse präsemiotische 3×4 -Matrizen wie präsemiotische 4×3 -Matrizen und wie semiotische 3×3 -Matrizen verhalten.

2. Variationen präsemiotischer 3×4 -Matrizen

2.1. Nicht-trajektische Matrizen

N-Matrix			K-Matrix		
0.1	0.2	0.3	0.3	0.2	0.1
1.1	1.2	1.3	1.3	1.2	1.1
2.1	2.2	2.3	2.3	2.2	2.1
3.1	3.2	3.3	3.3	3.2	3.1
DN-Matrix			DK-Matrix		
3.0	2.0	1.0	1.0	2.0	3.0
3.1	2.1	1.1	1.1	2.1	3.1
3.2	2.2	1.2	1.2	2.2	3.2
3.3	2.3	1.3	1.3	2.3	3.3

2.2. Trajektische Matrizen

T(N)-Matrix				T(K)-Matrix			
0.0	1.2	0.0	2.3	0.0	3.2	0.0	2.1
1.1	1.2	1.1	2.3	1.1	3.2	1.1	2.1
2.2	1.2	2.2	2.3	2.2	3.2	2.2	2.1
3.3	1.2	3.3	2.3	3.3	3.2	3.3	2.1

T(DN)-Matrix

3.2 0.0 2.1 0.0

3.2 1.1 2.1 1.1

3.2 2.2 2.1 2.2

3.2 3.3 2.1 3.3

T(DK)-Matrix

1.2 0.0 2.3 0.0

1.2 1.1 2.3 1.1

1.2 2.2 2.3 2.2

1.2 3.3 2.3 3.3

Literatur

Toth, Alfred, Eine präsemiotische 3×4 -Matrix? In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2026a

Toth, Alfred, Vier präsemiotische Matrizen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2026b

17.4.2026