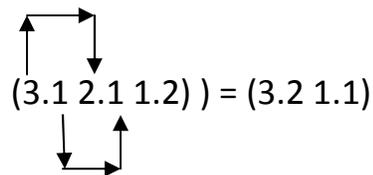


Prof. Dr. Alfred Toth

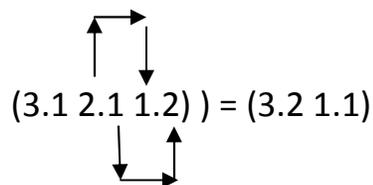
Eine verkürzte mereotopologische Darstellung der Zeichenklassen

1. Anstatt von den triadischen Relationen auszugehen, kann man die Zeichenklassen in der Form dynamischer Kategorien notieren (vgl. Toth 2007, S. 159 ff.). Das Schema ist wie folgt:

1. Schritt:



2. Schritt:



2. Danach erhalten wir folgendes System der Peirceschen Zeichenklassen:

1. $3.1 \ 2.1 \ 1.1 \rightarrow [[(3.2), (1.1)], [2.1], (1.1)]$
2. $3.1 \ 2.1 \ 1.2 \rightarrow [[(3.2), (1.1)], [2.1], (1.2)]$
3. $3.1 \ 2.1 \ 1.3 \rightarrow [[(3.2), (1.1)], [2.1], (1.3)]$
4. $3.1 \ 2.2 \ 1.2 \rightarrow [[(3.2), (1.2)], [2.1], (2.2)]$
5. $3.1 \ 2.2 \ 1.3 \rightarrow [[(3.2), (1.2)], [2.1], (2.3)]$
6. $3.1 \ 2.3 \ 1.3 \rightarrow [[(3.2), (1.3)], [2.1], (3.3)]$

7. 3.2 2.2 1.2 \rightarrow [(3.2), (2.2)], [2.1], (2.2)]
8. 3.2 2.2 1.3 \rightarrow [(3.2), (2.2)], [2.1], (2.3)]
9. 3.2 2.3 1.3 \rightarrow [(3.2), (2.3)], [2.1], (3.3)]
10. 3.3 2.3 1.3 \rightarrow [(3.2), (3.3)], [2.1], (3.3)]

Allgemein gilt also:

$$3.a \ 2.b \ 1.c \rightarrow [[(\underline{3.2}) (a.b)], [(\underline{2.1}), (b.c)]]$$

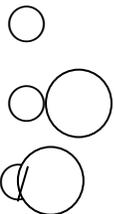
mit den unterstrichenen Subzeichen als Konstanten.

Wie man erkennt, fehlen bei

(a.b): (2.1)

(c.d): (3.1), (3.2)

Zeichenklassen und ihre dualen Realitätsthematiken lassen sich somit in der Notation dynamischer Morphismen durch nur 2 anstatt 3 drei mereotopologische Relationen aus \emptyset , I, T und O bzw.



vollständig charakterisieren.

Bibliographie

Toth, Alfred, Eine mereotopologische Darstellung der Peirceschen Zeichenklassen.
In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, (2010)

22.2.2010