

Prof. Dr. Alfred Toth

Zum Rand von Objekt und Subjekt

1. In der allgemeinen System-Definition (vgl. Toth 2012a)

$$S^* = [S, \mathcal{R}[S, U], U]$$

mit $\mathcal{R}[S, U] = \emptyset$ oder $\mathcal{R}[S, U] \neq \emptyset$

kann man natürlich $S := \Sigma$ und $U := \Omega$, bzw. umgekehrt, setzen

$$S_1^* = [\Sigma, \mathcal{R}[\Sigma, \Omega], \Omega]$$

$$S_2^* = [\Omega, \mathcal{R}[\Omega, \Sigma], \Sigma]$$

und erhält dann eine kleine Klasse von Elementen für $\mathcal{R}[\Sigma, \Omega]$, also den Rand von Subjekt und Objekt. Wir erinnern uns, daß wir bisher lediglich von Subjekt-Objekt-Grenzen gesprochen hatten (Toth 2012b).

2.1. Griffe, Drücker und Hebel



Höschgasse 89, 8008 Zürich

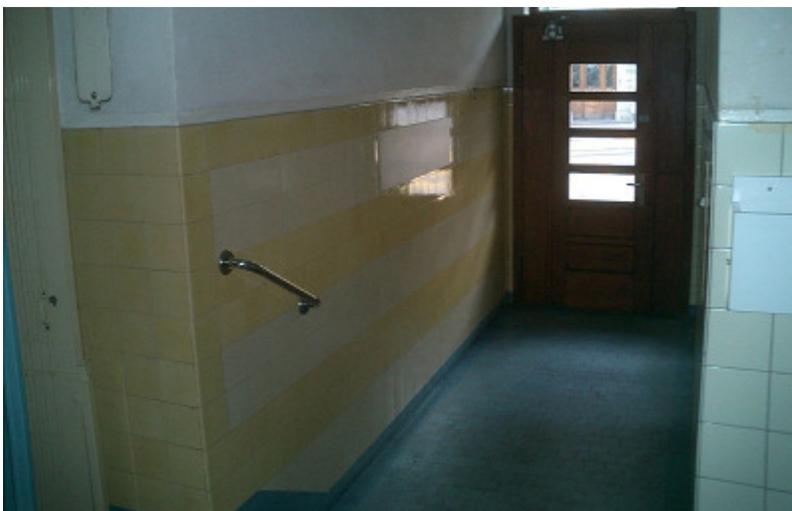


Konkordiastr. 14, 8032 Zürich



Aus: Der Kommissar.
Schwierigkeiten eines
Außenseiters (30.8.1974)

2.2. Halter



Birmensdorferstr. 174,
8003 Zürich

2.3. Sitzplätze



Moränenstr. 8, 8038 Zürich



Ankengasse 5, 8001 Zürich

2.4. Gehplätze



O.g.A., 8038 Zürich



Attenhoferstr. 8b, 8032 Zürich

Dagegen gibt es in Wohnhäusern keine eigentlichen Schlafplätze, d.h. diese müssen dazu geeigneten Teilsystemen erst attribuiert werden (vgl. Bollnow 1971, S. 163 ff.).

Literatur

Bollnow, Otto Friedrich, Mensch und Raum. 2. Aufl. Stuttgart 1971

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

Toth, Alfred, Typologie gerichteter Objekte I-XXIII. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012b

4.2.2013