

Abbildungen nicht-trajektischer auf trajektische Systemrelationen

1. Trajektische semiotische Relationen, Systeme und Prozesse sind immer dort besonders nützlich, wo Interaktionen zwischen Systemen und Umgebungen berücksichtigt werden (vgl. Toth 2026a, b). Die Transformation einer Zeichenklasse in ihre trajektische Zeichenklasse ist

$$T(3.x, 2.y, 1.z) = (3.2, x.y \mid 2.1, y.z)$$

mit der zugehörigen Systemrelation

$$\begin{array}{ccccccc} 3.2 & \underline{x.y} & \mid & \underline{2.1} & y.z & \times & z.y & \underline{1.2} & \mid & \underline{y.x} & 2.3 \\ U^{lo} & Sys^{lo} & & Sys^{ro} & U^{ro} & \times & U^{lo} & Sys^{lo} & & Sys^{ro} & U^{ro} \end{array}$$

Hier sind also nicht nur die Umgebungen, sondern ist auch das System zweigeteilt in lo und ro (left und right order). Würde man ZKl auf die gleiche Weise darstellen, erhielte man

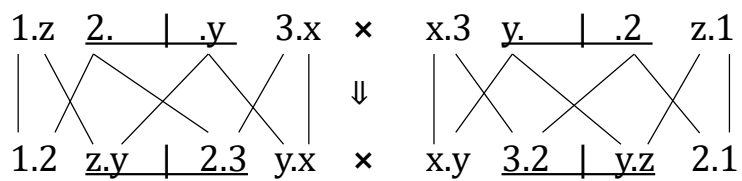
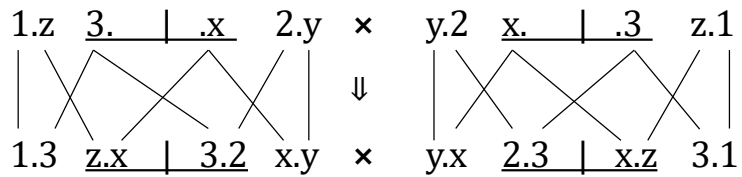
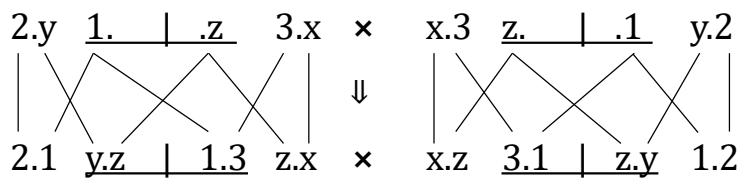
$$\begin{array}{ccccccc} 3.x & \underline{2.} & \mid & \underline{.y} & 1.z & \times & z.1 & \underline{y.} & \mid & \underline{.2} & x.3 \\ U^{lo} & Sys^{lo} & & Sys^{ro} & U^{ro} & \times & U^{lo} & Sys^{lo} & & Sys^{ro} & U^{ro} \end{array}$$

2. Im folgenden bilden wir nicht-trajektische auf trajektische Systemrelationen ab. Die Pattern der Abbildungen sind sowohl für Zeichen- als auch für Realitätsthematiken konstant.

$$\begin{array}{ccccccc} 3.x & \underline{2.} & \mid & \underline{.y} & 1.z & \times & z.1 & \underline{y.} & \mid & \underline{.2} & x.3 \\ \mid & \diagdown & & \diagup & \mid & \Downarrow & \mid & \diagdown & & \diagup & \mid \\ 3.2 & \underline{x.y} & \mid & \underline{2.1} & y.z & \times & z.y & \underline{1.2} & \mid & \underline{y.x} & 2.3 \end{array}$$

$$\begin{array}{ccccccc} 3.x & \underline{1.} & \mid & \underline{.z} & 2.1 & \times & 1.2 & \underline{z.} & \mid & \underline{.1} & x.3 \\ \mid & \diagdown & & \diagup & \mid & \Downarrow & \mid & \diagdown & & \diagup & \mid \\ 3.1 & \underline{x.z} & \mid & \underline{1.2} & z.y & \times & y.z & \underline{2.1} & \mid & \underline{z.x} & 1.3 \end{array}$$

$$\begin{array}{ccccccc} 2.y & \underline{3.} & \mid & \underline{.x} & 1.z & \times & z.1 & \underline{x.} & \mid & \underline{.3} & y.2 \\ \mid & \diagdown & & \diagup & \mid & \Downarrow & \mid & \diagdown & & \diagup & \mid \\ 2.3 & \underline{y.x} & \mid & \underline{3.1} & x.z & \times & z.x & \underline{1.3} & \mid & \underline{x.y} & 3.2 \end{array}$$



Literatur

Toth, Alfred, Systeme und Umgebungen semiotischer Dualsysteme. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2026a

Toth, Alfred, Semiotische Systemrelationen und trajektische Systemrelationen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2026b

3.2.2026