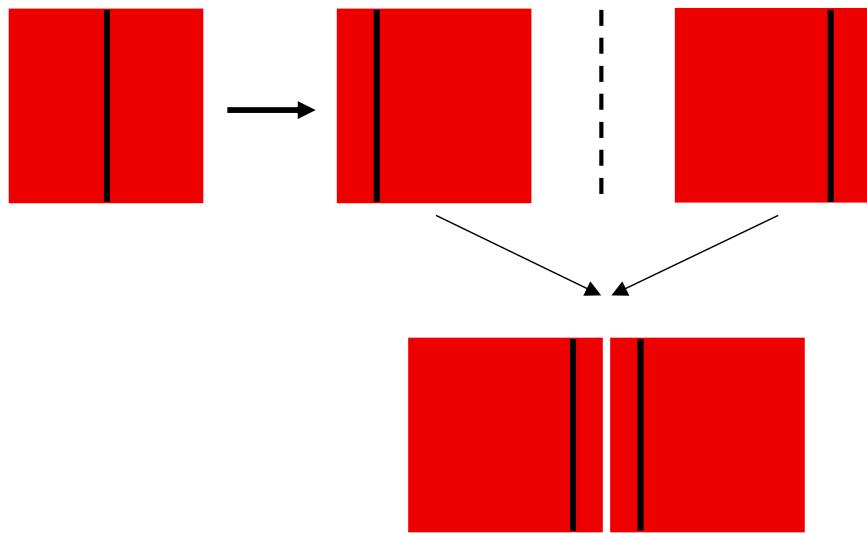


Dislokation als systemische Trajektion

1. Als Dislokationen betrachten wir links- und rechtsversetzte Hauseingänge (d.h. Zugänge zu Systemen). Dabei können zwei Systeme auch so angeordnet werden, daß ein rechts- und ein linksversetzter Zugang nur durch den Rand zwischen den beiden Systemen getrennt ist.



In diesem Falle liegt also eine besondere Form von Trajektion vor, die in dem folgenden Dualsystem mit Ausnahme der jeweils linken und rechten Umgebungen alle Teilrelationen betrifft.

3.2 x.y | 2.1 y.z × z.y 1.2 | y.x 2.3

$U^{lo} \quad Sys^{lo} \quad Sys^{ro} \quad U^{ro}$ × $U^{lo} \quad Sys^{lo} \quad Sys^{ro} \quad U^{ro}$

Wenn wir die verbleibenden 2 mal 10 Teilrelationen miteinander kombinieren, bekommen wir, gesondert für zeichen- und realitätsthematische Trajektionen, die folgenden Fälle (vgl. Toth 2026a, b).

Zeichenthematische Trajektionen

$$T(Sys^{lo}U^{lo}) = T(x.y, 3.2) = (x.3 | y.2)$$

$$T(U^{lo}Sys^{lo}) = T(3.2, x.y) = (3.x | 2.y)$$

$$T(U^{lo}Sys^{ro}) = T(3.2, 2.1) = (3.2 | 2.1)$$

$$T(Sys^{ro}U^{lo}) = T(2.1, 3.2) = (2.3 | 1.2)$$

$$T(U^{ro}Sys^{lo}) = T(y.z, x.y) = (y.x | z.y)$$

$$T(Sys^{lo}U^{ro}) = T(x.y, y.z) = (x.y | y.z)$$

$$T(Sys^{ro}U^{ro}) = T(2.1, y.z) = (2.y | 1.z)$$

$$T(U^{ro}Sys^{ro}) = T(y.z, 2.1) = (y.2 | z.1)$$

$$T(Sys^{lo}Sys^{ro}) = T(x.y, 2.1) = (x.2 | y.1)$$

$$T(Sys^{ro}Sys^{lo}) = T(2.1, x.y) = (2.x | 1.y)$$

Realitätsthematische Trajektionen

$$T(Sys^{lo}U^{lo}) = T(1.2, z.y) = (1.z | 2.y)$$

$$T(U^{lo}Sys^{lo}) = T(z.y, 1.2) = (z.1 | y.2)$$

$$T(Sys^{ro}U^{lo}) = T(y.x, z.y) = (y.z | x.y)$$

$$T(U^{lo}Sys^{ro}) = T(z.y, y.x) = (z.y | y.x)$$

$$T(U^{ro}Sys^{ro}) = T(2.3, y.x) = (2.y | 3.x)$$

$$T(Sys^{ro}U^{ro}) = T(y.x, 2.3) = (y.2 | x.3)$$

$$T(Sys^{lo}Sys^{ro}) = T(1.2, y.x) = (1.y | 2.x)$$

$$T(Sys^{ro}Sys^{lo}) = T(y.x, 1.2) = (y.1 | x.2)$$

$$T(U^{ro}Sys^{lo}) = T(2.3, 1.2) = (2.1 | 3.2)$$

$$T(Sys^{lo}U^{ro}) = T(1.2, 2.3) = (1.2 | 2.3)$$

2. Betrachten wir nun das folgende Modell, das den oben genannten Fall zweier dislozierter Systemzugänge zeigt, die nur durch den Rand zwischen den beiden Systemen getrennt sind.



Rue Beaunier, Paris

Wenn wir für die Variablen x, y und z die Werte der Primzeichenrelation x = 1, y = 2, z = 3 einsetzen, bekommen wir

Zeichenthematische Trajektionen

$$T(Sys^{lo}U^{lo}) = T(1.2, 3.2) = (1.3 | 2.2)$$

$$\begin{aligned}
T(U^{lo}S^{lo}) &= T(3.2, 1.2) = (3.1 | 2.2) \\
T(U^{lo}S^{ro}) &= T(3.2, 2.1) = (3.2 | 2.1) \\
T(S^{ro}U^{lo}) &= T(2.1, 3.2) = (2.3 | 1.2) \\
T(U^{ro}S^{lo}) &= T(2.3, 1.2) = (2.1 | 3.2) \\
T(S^{lo}U^{ro}) &= T(1.2, 2.3) = (1.2 | 2.3) \\
T(S^{ro}U^{ro}) &= T(2.1, 2.3) = (2.2 | 1.1) \\
T(U^{ro}S^{ro}) &= T(2.3, 2.1) = (2.2 | 3.1) \\
T(S^{lo}S^{ro}) &= T(1.2, 2.1) = (1.2 | 2.1) \\
T(S^{ro}S^{lo}) &= T(2.1, 1.2) = (2.1 | 1.2)
\end{aligned}$$

Realitätsthematische Trajektionen

$$\begin{aligned}
T(S^{lo}U^{lo}) &= T(1.2, 3.2) = (1.3 | 2.2) \\
T(U^{lo}S^{lo}) &= T(3.2, 1.2) = (3.1 | 2.2) \\
T(S^{ro}U^{lo}) &= T(2.1, 3.2) = (2.3 | 1.2) \\
T(U^{lo}S^{ro}) &= T(3.2, 2.1) = (3.2 | 2.1) \\
T(U^{ro}S^{ro}) &= T(2.3, 2.1) = (2.2 | 3.1) \\
T(S^{ro}U^{ro}) &= T(2.1, 2.3) = (2.2 | 1.3) \\
T(S^{lo}S^{ro}) &= T(1.2, 2.1) = (1.2 | 2.1) \\
T(S^{ro}S^{lo}) &= T(y.x, 1.2) = (2.1 | 1.2) \\
T(U^{ro}S^{lo}) &= T(2.3, 1.2) = (2.1 | 3.2) \\
T(S^{lo}U^{ro}) &= T(1.2, 2.3) = (1.2 | 2.3)
\end{aligned}$$

Damit sind wir also in der Lage, Dislokationen sowohl zeichen- als auch realitätsthematisch mit Hilfe von trajektischen systemischen semiotischen Relationen präzise zu bestimmen.

Literatur

Toth, Alfred, Systemische Dualsysteme. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2026a

Toth, Alfred, Abbildung systemischer Orte auf semiotische Werte. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2026b