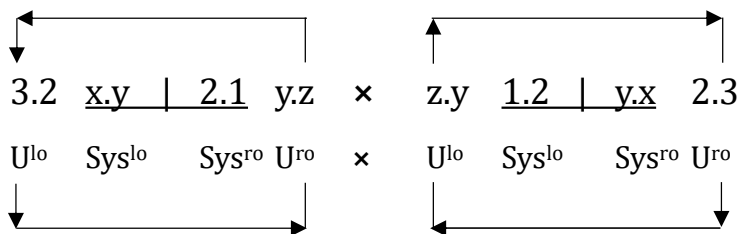


Haupt- und Nebentrajektionen

1. Bereits in Toth (2026a) hatten wir die Emergenz weiterer Trajektionen und im Zuge dessen die Differenz zwischen Haupt- und Nebentrajektionen beobachten können. Im folgenden werden trajektische Dualsysteme wiederum nach dem vollständigen 27er-System ternärer semiotischer Relationen bestimmt (vgl. Toth 2026b). Dabei finden im zeichen- und im realitätsthema-tischen Teil Transformationen der Form

$$\tau: U^{lo} \rightleftharpoons U^{ro}$$

statt:



Durch diese Links-Rechts- bzw. Rechts-Links-Verschiebungen entstehen sekundäre Trajektionen, die wir wiederum als Nebentrajektionen bezeichnen und den Haupttrajektionen, die durch die beiden Seiten der Systeme verlaufen, gegenüberstellen.

2. Trajektische systemische Dualsysteme mit Haupt- und Nebentrajektionen

1.2	:	<u>1.1</u>		<u>2.1</u>	:	1.3	x	3.1	:	<u>1.2</u>		<u>1.1</u>	:	2.1
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	x	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
2.2	:	<u>1.1</u>		<u>2.1</u>	:	1.3	x	3.1	:	<u>1.2</u>		<u>1.1</u>	:	2.2
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	x	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
3.2	:	<u>1.1</u>		<u>2.1</u>	:	1.3	x	3.1	:	<u>1.2</u>		<u>1.1</u>	:	2.3
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	x	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
1.2	:	<u>1.2</u>		<u>2.1</u>	:	2.3	x	3.2	:	<u>1.2</u>		<u>2.1</u>	:	2.1
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	x	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
2.2	:	<u>1.2</u>		<u>2.1</u>	:	2.3	x	3.2	:	<u>1.2</u>		<u>2.1</u>	:	2.2
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	x	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
3.2	:	<u>1.2</u>		<u>2.1</u>	:	2.3	x	3.2	:	<u>1.2</u>		<u>2.1</u>	:	2.3
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	x	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}

1.2	:	<u>1.3</u>		<u>2.1</u>	:	3.3	×	3.3	:	<u>1.2</u>		<u>3.1</u>	:	2.1
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
2.2	:	<u>1.3</u>		<u>2.1</u>	:	3.3	×	3.3	:	<u>1.2</u>		<u>3.1</u>	:	2.2
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
3.2	:	<u>1.3</u>		<u>2.1</u>	:	3.3	×	3.3	:	<u>1.2</u>		<u>3.1</u>	:	2.3
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
1.2	:	<u>2.1</u>		<u>2.1</u>	:	1.3	×	3.1	:	<u>1.2</u>		<u>1.2</u>	:	2.1
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
2.2	:	<u>2.1</u>		<u>2.1</u>	:	1.3	×	3.1	:	<u>1.2</u>		<u>1.2</u>	:	2.2
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
3.2	:	<u>2.1</u>		<u>2.1</u>	:	1.3	×	3.1	:	<u>1.2</u>		<u>1.2</u>	:	2.3
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
1.2	:	<u>2.2</u>		<u>2.1</u>	:	2.3	×	3.2	:	<u>1.2</u>		<u>2.2</u>	:	2.1
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
2.2	:	<u>2.2</u>		<u>2.1</u>	:	2.3	×	3.2	:	<u>1.2</u>		<u>2.2</u>	:	2.2
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
3.2	:	<u>2.2</u>		<u>2.1</u>	:	2.3	×	3.2	:	<u>1.2</u>		<u>2.2</u>	:	2.3
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
1.2	:	<u>2.3</u>		<u>2.1</u>	:	3.3	×	3.3	:	<u>1.2</u>		<u>3.2</u>	:	2.1
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
2.2	:	<u>2.3</u>		<u>2.1</u>	:	3.3	×	3.3	:	<u>1.2</u>		<u>3.2</u>	:	2.2
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
3.2	:	<u>2.3</u>		<u>2.1</u>	:	3.3	×	3.3	:	<u>1.2</u>		<u>3.2</u>	:	2.3
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
1.2	:	<u>3.1</u>		<u>2.1</u>	:	1.3	×	3.1	:	<u>1.2</u>		<u>1.3</u>	:	2.1
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
2.2	:	<u>3.1</u>		<u>2.1</u>	:	1.3	×	3.1	:	<u>1.2</u>		<u>1.3</u>	:	2.2
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}

3.2	:	<u>3.1</u>		<u>2.1</u>	:	1.3	×	3.1	:	<u>1.2</u>		<u>1.3</u>	:	2.3
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
1.2	:	<u>3.2</u>		<u>2.1</u>	:	2.3	×	3.2	:	<u>1.2</u>		<u>2.3</u>	:	2.1
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
2.2	:	<u>3.2</u>		<u>2.1</u>	:	2.3	×	3.2	:	<u>1.2</u>		<u>2.3</u>	:	2.2
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
3.2	:	<u>3.2</u>		<u>2.1</u>	:	2.3	×	3.2	:	<u>1.2</u>		<u>2.3</u>	:	2.3
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
1.2	:	<u>3.3</u>		<u>2.1</u>	:	3.3	×	3.3	:	<u>1.2</u>		<u>3.3</u>	:	2.1
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
2.2	:	<u>3.3</u>		<u>2.1</u>	:	3.3	×	3.3	:	<u>1.2</u>		<u>3.3</u>	:	2.2
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}
3.2	:	<u>3.3</u>		<u>2.1</u>	:	3.3	×	3.3	:	<u>1.2</u>		<u>3.3</u>	:	2.3
U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}	×	U ^{lo}		Sys ^{lo}		Sys ^{ro}		U ^{ro}

Literatur

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

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

14.1.2026