Prof. Dr. Alfred Toth

Konversion von Systemen und Umgebungen in trajektischen Relationen

1. Gegeben sei die semiotischen Quadrupelrelation (vgl. Toth 2026a)

$$\begin{array}{cccccccc} 3.x & 2.y & 1.z & \| & 1.z & 2.y & 3.x \\ z.1 & y.2 & x.3 & \| & x.3 & y.2 & z.1 \end{array}$$

$$\Downarrow$$

$$\begin{array}{ccccccccccc} 3.2 & x.y & | & 2.1 & y.z & \| & 1.2 & z.y & | & 2.3 & y.x \\ U^{lo} & Sys^{lo} & | & Sys^{ro} & U^{ro} & \| & U^{lo} & Sys^{lo} & | & Sys^{ro} & U^{ro} \\ z.y & 1.2 & | & y.x & 2.3 & \| & x.y & 3.2 & | & y.z & 2.1\,. \end{array}$$

Damit haben wir für die systemischen Funktionen (vgl. Toth 2026b)

$U^{lo} = (3.2, z.y, 1.2, x.y)$

$U^{ro} = (y.z, 2.3, y.x, 2.1)$

$Sys^{lo} = (x.y, 1.2, z.y, 3.2)$

$Sys^{ro} = (2.1, y.x, 2.3, y.z)$

mit

$U^{lo} \cap U^{ro} = \emptyset \qquad U^{ro} \cap Sys^{lo} = G$

$U^{lo} \cap Sys^{lo} = G \qquad U^{lo} \cap Sys^{ro} = \emptyset$

$U^{lo} \cap Sys^{ro} = \emptyset$.

Somit ist

$U^{lo} = Sys^{lo-1}$ bzw. $Sys^{lo} = U^{lo-1}$

$U^{ro} = Sys^{ro-1}$ bzw. $Sys^{ro} = U^{ro-1}$.

Systeme und Umgebungen stehen also, solange sie die gleiche Ordnung, d.h. lo oder ro, aufweisen, in einem Konversionsverhältnis, also genau so wie die beiden Dualsysteme des semiotischen Quadrupels:

$$\begin{array}{ccccccccccc} 3.2 & x.y & | & 2.1 & y.z & \| & 1.2 & z.y & | & 2.3 & y.x \\ U^{lo} & Sys^{lo} & | & Sys^{ro} & U^{ro} & \| & U^{lo} & Sys^{lo} & | & Sys^{ro} & U^{ro} \\ z.y & 1.2 & | & y.x & 2.3 & \| & x.y & 3.2 & | & y.z & 2.1 \\ Sys^{lo} & U^{lo} & | & U^{ro} & Sys^{ro} & \| & Sys^{lo} & U^{lo} & | & U^{ro} & Sys^{ro}\,. \end{array}$$

Literatur

Toth, Alfred, Vollständiges trajektisches Quadrupelsystem. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2026a

Toth, Alfred, Systemfunktionen bei Dualsystemen und konversen Dualsystemen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2026b

19.1.2026