

Prof. Dr. Alfred Toth

Semiotische Systemik von Umgebung und Situation

Nach Toth (2012) gilt

$$S = [\Omega, \emptyset]$$

$$\Omega = [A, I].$$

Da sowohl S als auch Ω Dichotomien sind, folgen sofort

$$[\emptyset, \Omega] = S$$

$$[A, \emptyset] = [I, A] = [A, I]^{-1}$$

$$[\emptyset, A] = [A, I] = [I, A]^{-1}$$

$$[I, \emptyset] = [A, I] = [\emptyset, A] = [I, A]^{-1}$$

$$[\emptyset, I] = [I, A] = [A, \emptyset] = [A, I]^{-1}.$$

Damit ist also \emptyset nichts anderes als die Umgebung, d.h. es gilt allgemein

$$[x, \emptyset] = U(x)$$

$$[\emptyset, x] = x(U(x)) = U(y)$$

und damit

$$y = U(x^{-1}).$$

Man beachte also in Sonderheit, daß demgegenüber gilt

$$x = (U(x))^{-1}.$$

Wenn wir mit Bense ap. Walther (1979, S. 130) die Situation wie folgt definieren

$$S = \Delta(U_1, U_2),$$

dann gilt also

$$S(x, y) = \Delta[(U(x))^{-1}, U(x^{-1})].$$

Literatur

Toth, Alfred, Zur Formalisierung von Objekten innerhalb von Objektfamilien.
In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012

Walther, Elisabeth, Allgemeine Zeichenlehre. 2. Aufl. Stuttgart 1979

16.4.2012