

System- und umgebungsbestimmte entitätsche Realitäten

1. Die Thematisationsabbildung, d.h. die Abbildung von thematisierenden auf thematisierte Subzeichen, transgrediert den trajektischen Rand und ist also der Trajektion superponiert (vgl. Toth 2025a). Nachdem wir in Toth (2025b) bestimmt hatten, daß in der allgemeinen Form eines trajektischen Dyaden-Paars

$$D = (a.b \mid c.d)$$

(b | c), d.h. die Teilrelationen links und rechts des trajektischen Randes, als System und demzufolge die Teilrelationen (a) und (d) als links- und rechtsseitige Umgebungen aufgefaßt werden können, kann man die entitätschen Realitäten des vollständigen ternären semiotischen Systems mit seinen 27 Dualrelationen neu systemtheoretisch darstellen. Die eigenrealen triadischen Realitäten werden vermöge Toth (2025b) als Spezialfälle von Sandwichthematisierungen der Form $(x \rightarrow y \leftarrow z)$ mit $x \neq y \neq z$ behandelt. Ferner gilt der

SATZ. Sandwichthematisierungen sind Thematisierungen, bei denen die Umgebungen trajektischer Dyaden das System thematisieren.

2. Vollständiges Thematisierungssystem der 27 entitätschen Realitäten

1.1	<u>1.2</u>	<u>1.3</u>	$(M \leftarrow M)$	$(1.1 \mid 1.1)$	$(U^{lo} \leftarrow (S, U^{ro}))$
2.1	<u>1.2</u>	<u>1.3</u>	$(O \leftarrow M)$	$(2.1 \mid 1.1)$	$(U^{lo} \leftarrow (S, U^{ro}))$
3.1	<u>1.2</u>	<u>1.3</u>	$(I \leftarrow M)$	$(3.1 \mid 1.1)$	$(U^{lo} \leftarrow (S, U^{ro}))$
<u>1.1</u>	2.2	<u>1.3</u>	$(M \rightarrow O \leftarrow M)$	$(1.2 \mid 2.1)$	$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$
<u>2.1</u>	2.2	1.3	$(O \rightarrow M)$	$(2.2 \mid 2.1)$	$((U^{lo}, S) \rightarrow U^{ro})$
<u>3.1</u>	<u>2.2</u>	<u>1.3</u>	$(I \rightarrow O \leftarrow M)$	$(3.2 \mid 2.1)$	$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$
<u>1.1</u>	3.2	<u>1.3</u>	$(M \rightarrow I \leftarrow M)$	$(1.3 \mid 3.1)$	$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$
<u>2.1</u>	<u>3.2</u>	<u>1.3</u>	$(O \rightarrow I \leftarrow M)$	$(2.3 \mid 3.1)$	$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$
<u>3.1</u>	3.2	1.3	$(I \rightarrow M)$	$(3.3 \mid 3.1)$	$((U^{lo}, S) \rightarrow U^{ro})$
<u>1.1</u>	<u>1.2</u>	2.3	$(M \rightarrow O)$	$(1.1 \mid 1.2)$	$((U^{lo}, S) \rightarrow U^{ro})$
<u>2.1</u>	1.2	<u>2.3</u>	$(O \rightarrow M \leftarrow O)$	$(2.1 \mid 1.2)$	$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$

<u>3.1</u>	<u>1.2</u>	<u>2.3</u>	$(I \rightarrow M \leftarrow 0)$	$(\underline{3.1} \mid \underline{1.2})$	$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$
1.1	<u>2.2</u>	<u>2.3</u>	$(M \leftarrow 0)$	$(\underline{1.2} \mid \underline{2.2})$	$(U^{lo} \leftarrow (S, U^{ro}))$
2.1	<u>2.2</u>	<u>2.3</u>	$(0 \leftarrow 0)$	$(\underline{2.2} \mid \underline{2.2})$	$(U^{lo} \leftarrow (S, U^{ro}))$
3.1	<u>2.2</u>	<u>2.3</u>	$(I \leftarrow 0)$	$(\underline{3.2} \mid \underline{2.2})$	$(U^{lo} \leftarrow (S, U^{ro}))$
<u>1.1</u>	<u>3.2</u>	<u>2.3</u>	$(M \rightarrow I \leftarrow 0)$	$(\underline{1.3} \mid \underline{3.2})$	$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$
<u>2.1</u>	3.2	<u>2.3</u>	$(0 \rightarrow I \leftarrow 0)$	$(\underline{2.3} \mid \underline{3.2})$	$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$
<u>3.1</u>	3.2	2.3	$(I \rightarrow 0)$	$(\underline{3.3} \mid \underline{3.2})$	$((U^{lo}, S) \rightarrow U^{ro})$

<u>1.1</u>	<u>1.2</u>	3.3	$(M \rightarrow I)$	$(\underline{1.1} \mid \underline{1.3})$	$((U^{lo}, S) \rightarrow U^{ro})$
<u>2.1</u>	<u>1.2</u>	<u>3.3</u>	$(0 \rightarrow M \leftarrow I)$	$(\underline{2.1} \mid \underline{1.3})$	$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$
<u>3.1</u>	1.2	<u>3.3</u>	$(I \rightarrow M \leftarrow I)$	$(\underline{3.1} \mid \underline{1.3})$	$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$
<u>1.1</u>	<u>2.2</u>	<u>3.3</u>	$(M \rightarrow 0 \leftarrow I)$	$(\underline{1.2} \mid \underline{2.3})$	$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$
<u>2.1</u>	2.2	3.3	$(0 \rightarrow I)$	$(\underline{2.2} \mid \underline{2.3})$	$((U^{lo}, S) \rightarrow U^{ro})$
<u>3.1</u>	2.2	<u>3.3</u>	$(I \rightarrow 0 \leftarrow I)$	$(\underline{3.2} \mid \underline{2.3})$	$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$
1.1	<u>3.2</u>	<u>3.3</u>	$(M \leftarrow I)$	$(\underline{1.3} \mid \underline{3.3})$	$(U^{lo} \leftarrow (S, U^{ro}))$
2.1	<u>3.2</u>	<u>3.3</u>	$(0 \leftarrow I)$	$(\underline{2.3} \mid \underline{3.3})$	$(U^{lo} \leftarrow (S, U^{ro}))$
3.1	<u>3.2</u>	3.3	$(I \leftarrow I)$	$(\underline{3.3} \mid \underline{3.3})$	$(U^{lo} \leftarrow (S, U^{ro}))$

Es gibt somit nur drei Typen systemischer Thematisierungen, auf die sich die 27 entitätschen Realitäten reduzieren lassen (Linksthematisierungen, Rechtsthematisierungen und Sandwichthematisierungen):

$((U^{lo}, S) \rightarrow U^{ro})$

$(U^{lo} \leftarrow (S, U^{ro}))$

$(U^{lo} \rightarrow S \leftarrow U^{ro})$.

Literatur

Toth, Alfred, Thematisierte Realitäten trajektischer Realitätsthematiken. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025a

Toth, Alfred, Umgebungen trajektischer Ränder. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025b