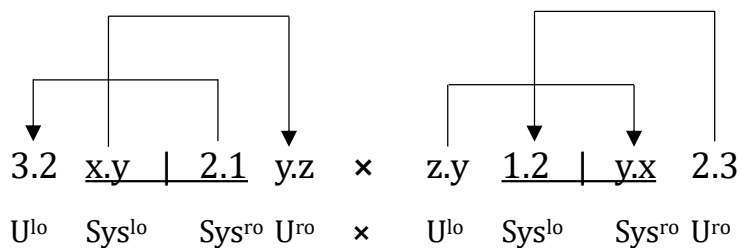


Systeme mit chiastischen Umgebungstrajektionen

1. In Toth (2026) hatten wir trajektische Dualsysteme nach dem vollständigen 27er-System ternärer semiotischer Relationen bestimmt, wobei die systemische Indizierung weggelassen wurde. In der vorliegenden Arbeit gehen wir wiederum aus von dem folgenden semiotischen Dualsystem

3.x 2.y 1.z × z.1 y.2 x.3

und bilden sein Trajekt. Wir nehmen allerdings chiastische Umgebungstrajektionen nach den folgenden Schemata für Zeichen- und Realitätsthematik vor:



2. Semiotische Dualsysteme mit chiastischen System-Umgebungstrajektionen

2.1 1.1 | 3.2 1.1 × 1.1 2.3 | 1.1 1.2

U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro} × U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro}

2.1 1.2 | 3.2 1.1 × 1.1 2.3 | 2.1 1.2

U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro} × U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro}

2.1 1.3 | 3.2 1.1 × 1.1 2.3 | 3.1 1.2

U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro} × U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro}

2.1 2.1 | 3.2 1.2 × 2.1 2.3 | 1.2 1.2

U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro} × U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro}

2.1 2.2 | 3.2 1.2 × 2.1 2.3 | 2.2 1.2

U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro} × U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro}

2.1 2.3 | 3.2 1.2 × 2.1 2.3 | 3.2 1.2

U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro} × U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro}

2.1 3.1 | 3.2 1.3 × 3.1 2.3 | 1.3 1.2

U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro} × U_{lo} Sys_{lo} Sys_{ro} U_{ro}

2.1	<u>3.2</u>		<u>3.2</u>	1.3	×	3.1	<u>2.3</u>		<u>2.3</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>3.3</u>		<u>3.2</u>	1.3	×	3.1	<u>2.3</u>		<u>3.3</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>1.1</u>		<u>3.2</u>	2.1	×	1.2	<u>2.3</u>		<u>1.1</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>1.2</u>		<u>3.2</u>	2.1	×	1.2	<u>2.3</u>		<u>2.1</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>1.3</u>		<u>3.2</u>	2.1	×	1.2	<u>2.3</u>		<u>3.1</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>2.1</u>		<u>3.2</u>	2.2	×	2.2	<u>2.3</u>		<u>1.2</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>2.2</u>		<u>3.2</u>	2.2	×	2.2	<u>2.3</u>		<u>2.2</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>2.3</u>		<u>3.2</u>	2.2	×	2.2	<u>2.3</u>		<u>3.2</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>3.1</u>		<u>3.2</u>	2.3	×	3.2	<u>2.3</u>		<u>1.3</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>3.2</u>		<u>3.2</u>	2.3	×	3.2	<u>2.3</u>		<u>2.3</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>3.3</u>		<u>3.2</u>	2.3	×	3.2	<u>2.3</u>		<u>3.3</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>1.1</u>		<u>3.2</u>	3.1	×	1.3	<u>2.3</u>		<u>1.1</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>1.2</u>		<u>3.2</u>	3.1	×	1.3	<u>2.3</u>		<u>2.1</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}
2.1	<u>1.3</u>		<u>3.2</u>	3.1	×	1.3	<u>2.3</u>		<u>3.1</u>	1.2
U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}	×	U ^{lo}	Sys ^{lo}		Sys ^{ro}	U ^{ro}

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

Literatur

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

15.1.2026