

Prof. Dr. Alfred Toth

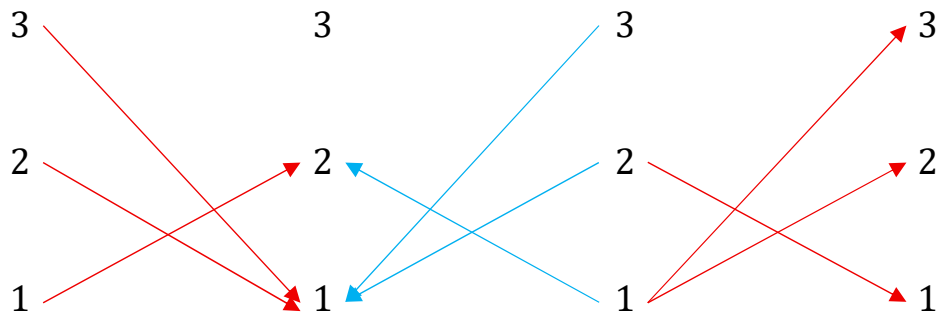
Trajektische Rotationen

1. Wir beginnen mit der trajektischen Relation (vgl. Toth 2025)

$$\mathfrak{T}[(3.1, 2.1, 1.2), (1.2, 2.1, 3.1), (2.1, 1.2, 1.3)] =$$

$$3.1 \quad 2.1 \quad 1.2 \quad | \quad 2.1 \quad 1.2 \quad 1.3$$

$$1.2 \quad 2.1 \quad | \quad 2.1 \quad 3.1$$



Das Trajekt 2. Stufe zu $\mathfrak{T}$ ist

$$\mathfrak{T}'[(3.1, 2.1, 1.2), (1.2, 2.1, 3.1), (2.1, 1.2, 1.3)] =$$

$$((3.2, 1.1), (2.1, 2.2), (1.2, 2.1), (2.3, 1.1), (2.1, 1.2), (1.1, 2.3)).$$

Wie man sieht, ist der trajektische Rand durch Verschränkungen aufgelöst. Wie bereits in Toth (2025) angedeutet, gibt es aber immer noch eine antizipative Grenze:

$$((3.2, 1.1), (2.1, 2.2), (1.2, 2.1) : (2.3, 1.1), (2.1, 1.2), (1.1, 2.3)).$$

Die Struktur von $\mathfrak{T}'$ ist also entweder

$$a) \quad A \quad B \quad C \quad : \quad D \quad E \quad F$$

mit $C \subset B$ und $C \subset D$, d.h. $(C \subset B : C \subset D)$,

oder

$$b) \quad A \quad B \quad C$$

wobei die Elemente von a) Dyaden und von b) Dyadenpaare sind.

2. Rotation von Dyaden

2.1. Ohne Transgression der Antizipationsgrenze

$$((3.2, 1.1), (2.1, 2.2), (1.2, 2.1) : (2.3, 1.1), (2.1, 1.2), (1.1, 2.3)) \rightarrow$$

$$((3.2, 1.1), (1.2, 2.1), (2.1, 2.2) : (2.3, 1.1), (1.1, 2.3), (2.1, 1.2)) \rightarrow$$

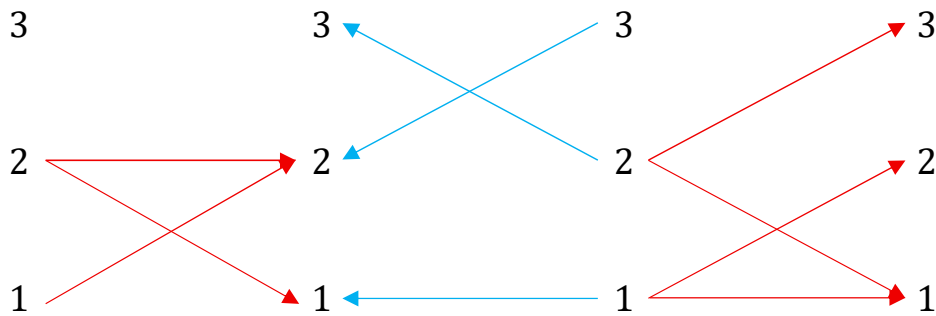
...

$((1.2, 2.1), (2.1, 2.2), (3.2, 1.1)) : ((1.1, 2.3), (2.1, 1.2), (2.3, 1.1))$

2.2. Mit Transgression der Antizipationsgrenze

Beispiel:

$\mathfrak{T}'((2.1, 2.2), (1.2, 2.1), (1.1, 2.3) : (3.2, 1.1), (2.1, 1.2), (2.3, 1.1)) =$



2.3. Metaverschränkung

$\mathfrak{T}[(3.1, 2.1, 1.2), (1.2, 2.1, 3.1), (2.1, 1.2, 1.3)] =$

3.1 2.1 1.2 | 2.1 1.2 1.3

1.2 2.1 | 2.1 3.1

$\mathfrak{T}'[(3.1, 2.1, 1.2), (1.2, 2.1, 3.1), (2.1, 1.2, 1.3)] =$

$((3.2, 1.1), (2.1, 2.2), (1.2, 2.1), (2.3, 1.1), (2.1, 1.2), (1.1, 2.3))$

$\text{ant}(3.2, 1.1), (2.1, 2.2) = (1.3, 2.1), (2.2, 1.2)$

$\text{ant}(1.2, 2.1), (2.3, 1.1) = (2.1, 2.1), (1.2, 3.1)$

$\text{ant}(2.1, 1.2), (1.1, 2.3) = (1.2, 1.2), (2.1, 1.3),$

d.h.

$\mathfrak{T}''[(3.1, 2.1, 1.2), (1.2, 2.1, 3.1), (2.1, 1.2, 1.3)] =$

$((1.3, 2.1), (2.2, 1.2), (2.1, 2.1), (1.2, 3.1), (1.2, 1.2), (2.1, 1.3))$

Rotation von Dyadenpaaren:

$((1.3, 2.1), (2.2, 1.2), (2.1, 2.1), (1.2, 3.1), (1.2, 1.2), (2.1, 1.3)) \rightarrow$

$((2.1, 2.1), (1.2, 3.1), (1.2, 1.2), (2.1, 1.3), (1.3, 2.1), (2.2, 1.2)), \dots$

Rotation von Dyaden

$((2.1, 2.1), (2.2, 1.2), (1.3, 2.1), (1.2, 1.2), (1.2, 3.1), ((2.1, 1.3))), \dots$

Literatur

Toth, Alfred, Trajektische Ableitungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025

26.9.2025