

Prof. Dr. Alfred Toth

Trajektogramme für variable trajektische Ränder

1. Gegeben sei das folgende semiotische Dualsystem

DS: ZKl = (3.1 2.1 1.2) × RTh = (2.1 1.2 1.3).

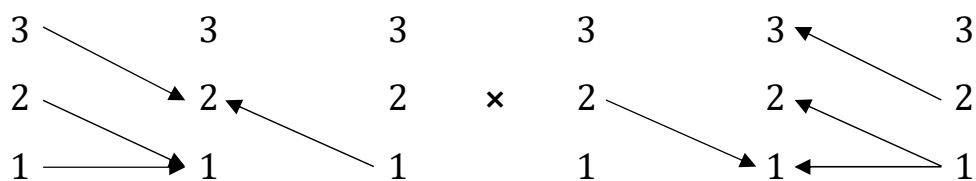
Wir bilden nun die Trajektion mit „genormtem“ trajektischem Rand.

3.2 1.1 | 2.1 1.2 × 2.1 1.2 | 1.1 2.3

2. Wie in Toth (2026) gezeigt, gibt es in 4-stelligen Relationen maximal 3 Ränder, darunter Relationen mit 1, 2 und 3 Rändern. Sie werden im folgenden exemplarisch anhand des gegebenen Dualsystems mit Hilfe von Trajekto-grammen (vgl. Toth 2025) dargestellt.

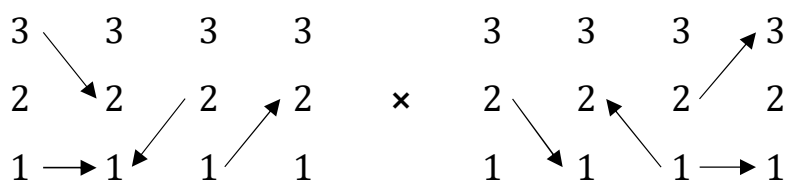
1. Relationen mit 1 trajektischen Rand

3.2 1.1 2.1 | 1.2 × 2.1 | 1.2 1.1 2.3



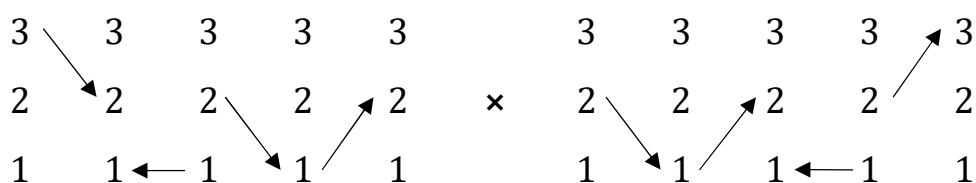
2. Relationen mit 2 trajektischen Rändern

3.2 1.1 | 2.1 | 1.2 × 2.1 | 1.2 | 1.1 2.3



3. Relationen mit 3 trajektischen Rändern

3.2 | 1.1 | 2.1 | 1.2 × 2.1 | 1.2 | 1.1 | 2.3



Literatur

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

Toth, Alfred, Trajektische Ränder. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2026

17.1.2026