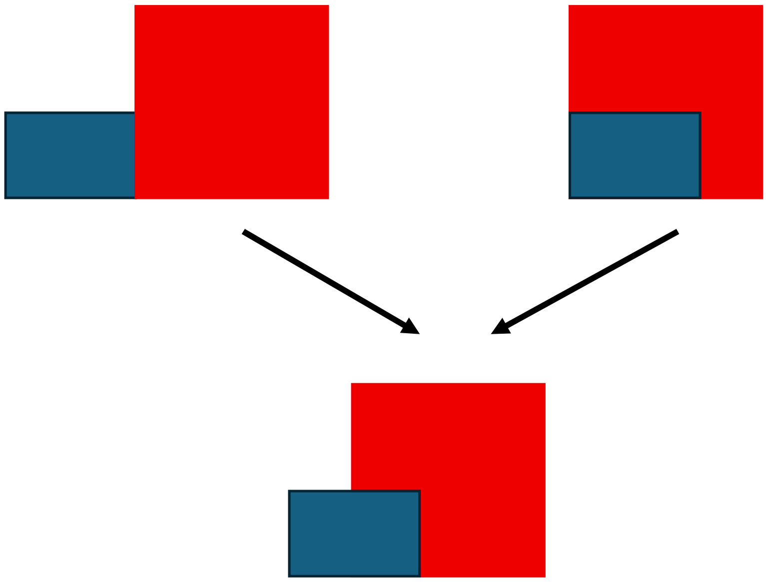
Prof. Dr. Alfred Toth

Transgressivität als systemische Trajektion

1. Die beiden oberen Figuren zeigen je ein System (rot) mit einem Adsystem (blau). Dieses ist in der links stehenden Figur relativ zum System adessiv, in der rechts stehenden Figur relativ zum System exessiv. Man kann sich nun Bewegungstransformationen vorstellen, die das Adsystem in der Figur links systemwärts, d.h, in Richtung exessiver Lagerelation, und in der Figur rechts umgebungswärts, d.h., in Richtung adessiver Lagerelation, verschieben, aber genau auf der System-Umgebungs- bzw. Umgebungs-System-Grenze stehen bleiben. Dies ist der Fall in der dritten, unteren, Figur. Hier liegt Transgression vor (vgl. zuletzt Toth 2025a).



2. Gehen wir aus von dem folgenden semiotischen Dualsystem

3.x 2.y 1.z × z.1 y.2 x.3

und bilden sein Trajekt.

3.2 $\underline{x.y \mid 2.1}$ y.z × z.y $\underline{1.2 \mid y.x}$ 2.3

U^{lo} Sys^{lo} Sys^{ro} U^{ro} × U^{lo} Sys^{lo} Sys^{ro} U^{ro}

Wenn wir alle 8 zugehörigen systemischen Positionen miteinander kombinieren, bekommen wir, da die automorphen Abbildungen entfallen, 2 mal 12 Teiltrajektionen, verteilt auf die zeichen- und die realitätsthematische Seite des Dualsystems (vgl. Toth 2026b, c).

Zeichenthematische Trajektionen

Linksseitig

$T(U^{lo}Sys^{lo}) \quad = \quad T(3.2, x.y) \quad = \quad (3.x \mid 2.y)$

$T(Sys^{lo}U^{lo}) \quad = \quad T(x.y, 3.2) \quad = \quad (x.3 \mid y.2)$

Rechtsseitig

$T(U^{ro}Sys^{ro}) \quad = \quad T(y.z, 2.1) \quad = \quad (y.2 \mid z.1)$

$T(Sys^{ro}U^{ro}) \quad = \quad T(2.1, y.z) \quad = \quad (2.y \mid 1.z)$

Realitätsthematische Trajektionen

Rechtsseitig

$T(U^{ro}Sys^{ro}) \quad = \quad T(2.3, y.x) \quad = \quad (2.y \mid 3.x)$

$T(Sys^{ro}U^{ro}) \quad = \quad T(y.x, 2.3) \quad = \quad (y.2 \mid x.3)$

Linksseitig

$T(Sys^{lo}U^{lo}) \quad = \quad T(1.2, z.y) \quad = \quad (1.z \mid 2.y)$

$T(U^{lo}Sys^{lo}) \quad = \quad T(z.y, 1.2) \quad = \quad (z.1 \mid y.2)$

3. Betrachten wir nun das folgende Modell, das eine ontische Transgression zeigt

Rue Mouffetard, Paris

und setzen fest: $x = 1$, $y = 2$, $z = 3$, dann bekommen wir

Zeichenthematische Trajektionen

Linksseitig

$T(U^{lo}Sys^{lo}) \quad = \quad T(3.2, 1.2) \quad = \quad (3.1 \mid 2.2)$

$T(Sys^{lo}U^{lo}) \quad = \quad T(1.2, 3.2) \quad = \quad (1.3 \mid 2.2)$

Rechtsseitig

$T(U^{ro}Sys^{ro}) = T(2.3, 2.1) = (2.2 \mid 3.1)$

$T(Sys^{ro}U^{ro}) = T(2.1, 2.3) = (2.2 \mid 1.3)$

Realitätsthematische Trajektionen

Rechtsseitig

$T(U^{ro}Sys^{ro}) = T(2.3, 2.1) = (2.2 \mid 3.1)$

$T(Sys^{ro}U^{ro}) = T(2.1, 2.3) = (2.2 \mid 1.3)$

Linksseitig

$T(Sys^{lo}U^{lo}) = T(1.2, 3.2) = (1.3 \mid 2.2)$

$T(U^{lo}Sys^{lo}) = T(3.2, 1.2) = (3.1 \mid 2.2)$

Damit sind wir also in der Lage, Transgressionen sowohl zeichen- als auch realitätsthematisch und sowohl links- als auch rechtsseitig mit Hilfe von trajektischen systemischen semiotischen Relationen präzise zu bestimmen.

Literatur

Toth, Alfred, Ein neuer Blick auf ontische Transgressivität. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025a

Toth, Alfred, Systemische Dualsysteme. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2026b

Toth, Alfred, Abbildung systemischer Orte auf semiotische Werte. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2026c

14.1.2026