

# STRUCTURĂ CATEGORIALĂ ȘI TRANSFORMĂRI DE STRUCTURI CATEGORIALE ÎN SISTEME SPECULATIVE (II)

DRAGOȘ POPESCU

## EVALUARE

În prima parte a studiului am schițat studiul transformărilor pe care le pot suferi sistemele alcătuite din trei elemente, a căror structură a fost dată în Fig. 8, 9, 10, 12, 13 și 14 (vezi *Probleme de logică*, vol. XXI, 2019). Studiul a culminat cu elaborarea unui calcul (prin această expresie înțelegând o serie de simboluri care se succedă potrivit unor reguli date anterior, serie având un început și un sfârșit clar precizate), prin care se pot realiza lanțuri corecte de transformări. O analiză riguroasă ar putea îmbunătăți acest calcul, până la determinarea completă a tuturor transformărilor; dar nu acesta a fost scopul nostru.

Am luat în considerare doar sisteme **N** și **S** omogene. În cazul unor sisteme eterogene de trei elemente (adică sisteme în care apar mai multe tipuri de elemente), transformările, mai complicate (adică: graduale, datorate modificărilor doar a unei părți a ansamblului), necesită alte scheme, care pot fi reconstituite abia după înțelegerea celor omogene.

Cei patru pași pe care i-am parcurs până acum sunt:

1. precizarea elementelor,
2. clasificarea elementelor organizate,
3. clasificarea transformărilor pe care le suportă elementele organizate,
4. codificarea transformărilor.

## CATEGORIALITATE

Investigațiile au arătat că, de-a lungul dezvoltării filosofiei, noțiunea de categorie a suferit numeroase și profunde fluctuații. Cum demersul acesta nu este istorico-filosofic sau hermeneutic, nu ne vom raporta la niciuna dintre doctrinele cunoscute ori prezumate a fi cunoscute asupra categoriilor. Ne vom raporta strict la tipurile de sisteme pe care le-am prezentat mai sus (**N** și **S**), precum și la specificațiile acestora (**Na**, **Nb**, respectiv: **Sa**, **Sb**, **Sc**, **Sd**). Pornind de la aceste tipuri, vom stabili corespondențe cu unele doctrine tradiționale; nu însă invers.

„Categorialitate”, în acest studiu, o înțelegem ca pe o proprietate, un atribut sau o caracteristică ce revine unuia sau mai multor sisteme din cele șase (termenul „sistem”

trebuie înțeles prin raportare la tipurile pe care le-am prezentat). Proprietatea / atributul / caracteristica are cu elementele fiecărui sistem considerat de noi un raport stabilit prin convenție: prezența elementului pe planul elementar echivalează cu prezența proprietății / atributului / caracteristicii pe planul proprietăților / atributelor / caracteristicilor. Reciproc, absența elementului (în planul propriu) echivalează cu absența proprietăților / atributelor / caracteristicilor sale (în planul proprietăților).

„Categorია” va fi identificată prin *analiza raporturilor dintre cele trei elemente ale fiecărui sistem*. Rezultatul analizei se formulează sub forma unui „enunț”, care este o descriere (determinare) a sistemului.

„Enunțul” este format din două părți, separate de semnul „=” . Partea din stânga este determinatul, și poate fi unul dintre sistemele **N** și **S** (precum și oricare altul ar mai putea apărea), cu tipurile fiecăruia. Partea din dreapta, determinatorul, este un cuvânt, care poate desemna în limbajul natural pe **N**, **S** etc.

Înțelesul cuvântului este dat de analiza raporturilor dintre elementele sistemului, nu este înțelesul uzual al cuvântului din limbajul natural. Așadar, în fiecare „enunț” categoria ocupă poziția de determinator al sistemului.

Pentru claritate, vom scrie acest determinator (în formula de mai jos în acolade, notat cu **X**) cu majuscule:

$$\mathbf{N} = \{X\}.$$

Toate acele caracteristici ale sistemelor care sunt fixate prin reguli nu vor fi considerate categorii.

Astfel, omogenitatea, deși este o caracteristică a tuturor sistemelor, nu va fi considerată o categorie.

De asemenea, tri-elementaritatea (trăsătura convențională prin care toate sistemele sunt alcătuite din trei elemente) nu va fi considerată categorie.

## CATEGORIALITATE N

Sistemele de tip **N** sunt, cum am văzut, fie liniare, fie circulare.

Ele se pot figura și fără să mai facem apel la reprezentarea elementelor din care se compun (a se vedea Fig. 8 și Fig. 9).

Notă: Săgețile din Fig. 15 nu reprezintă componente ale sistemelor de tip **N**, ci doar indicații, exterioare sistemului însuși, cu privire la raporturi dintre elementele sistemului. Indicațiile nu privesc sistemul însuși, ci abordarea lui de către noi și, prin intermediul ei, proprietăți ale sistemului. Deci săgețile nu reprezintă absolut nimic din punct de vedere al **N**.

Liniaritatea și circularitatea se pun în evidență astfel:



Fig. 15

unde, desigur, în partea stângă avem reprezentat sistemul liniar împreună cu mișcarea prin care se constată liniaritatea sa (cele trei săgeți de sub fiecare linie), iar în dreapta sistemul circular, cu mișcarea corespunzătoare.

Această *mişcare* (translație), prin care se recunoaște diferența dintre **Na** și **Nb**, este o proprietate fundamentală a lui **N**. Reamintim că, din perspectiva **S**, diferența dintre cele două tipuri **N** era nerelevantă.

Strict în context **N**, liniaritatea și circularitatea reprezintă proprietăți deosebit de relevante ale sistemelor respective. Mișcarea prin care este recunoscută deosebirea dintre sistemul liniar și sistemul circular este o mișcare finită în cazul liniar, adică o mișcare care se încheie după parcurgerea ultimului element al sistemului liniar (deoarece, după parcurgerea acestui element, nu se poate trece la un altul cu ajutorul unei componente precum cea reprezentată de Fig. 7), și o mișcare ne-finită în cazul circular (deoarece, după parcurgerea ultimului element al sistemului, se poate trece iarăși la primul prin intermediul unei componente de tipul celei reprezentate în Fig. 7).

O altă proprietate fundamentală este dată de *sensul* săgeților. Ea orientează mișcarea; aceasta este valabil în ambele tipuri ale lui **N**.

Caracterul fundamental al proprietății reiese tocmai din anterioritatea lui în raport cu reprezentarea elementelor – ceea ce înseamnă că nu depinde de reprezentarea lor. Cu alte cuvinte: înainte de a ne putea reprezenta un sistem **N**, trebuie să avem în vedere proprietatea care permite structurarea lor ca **Na** și **Nb**.

Se poate arăta cu ușurință că, în Fig. 15, suportul celor două ilustrări este spațiul bidimensional (planul).

În cazul în care sistemul **N** ar fi avut elemente suficiente, suportul ar fi putut fi tridimensional (este, între altele, motivul pentru care am restrâns la trei numărul elementelor de tip **N** și **S**, urmărind un caz mai simplu de analizat).

Numim proprietatea aceasta: SPAȚIALITATE.

Numim proprietatea de a descrie mișcarea prin intermediul (cu ajutorul) săgeților: ORIENTARE (sau, sinonim: DIRECȚIE). În **Na** se distinge o direcție (ceea ce este echivalent cu a spune că, în cazul lui **Na** SPAȚIALITATEA se reduce, pur și simplu la LINEARITATE, caz limită al planului), în **Nb** se disting trei direcții.

SPAȚIALITATE și ORIENTARE (DIRECȚIE) se completează cu o a treia proprietate: CONTINUITATE. *Supra*, în Fig. 7, am figurat deja această proprietate a sistemelor **N**; este proprietatea prin care elementele se găsesc în contact, chiar dacă acesta nu este obligatoriu direct. Ideea de contact înseamnă că parcurgerea elementelor în oricare direcție se face fără salturi, adică nu se poate trece peste un element învecinat fără a-l enumera (această proprietate oprește parcurgerea sistemului **Na** după ce am ajuns la al treilea element).

În funcție de SPAȚIALITATE, ORIENTARE și CONTINUITATE, parcurgerea unui sistem **N** format din trei elemente **A**, **B**, **C** poate produce enumerări, care nu sunt altceva decât reconstituiri ale sistemului (vezi *supra*). Sistemele de tip **N** nu se pot reconstitui decât prin parcurgerea elementelor unul câte unul, din exteriorul sistemului, adică dinafara SPAȚIALITĂȚII.

$$N = \{\text{SPAȚIALITATE, ORIENTARE, CONTINUITATE}\}$$

Cele trei proprietăți, caracteristici sau categorii din acolade definesc sistemele de tip **N**. Pentru a-l descrie pe **N** putem enumera toate cele trei categorii ale lui **N** sau numai o parte a lor.

În cazul în care  $\mathbf{N}$  se consideră printr-o parte a categoriilor sale, *vide infra* secțiunea: *Dispozitiv categorial*.

Cu ajutorul proprietăților, caracteristicilor sau categoriilor din acolade putem înțelege mai bine deosebirea dintre reprezentarea din Fig. 2 și cea din Fig. 3. Cele trei elemente din Fig. 2 nu sunt un sistem  $\mathbf{N}$  deoarece – deși regăsim în cazul lor SPAȚIALITATEA, eventual ORIENTAREA – nu regăsim cu certitudine CONTINUITATEA.

### CATEGORIALITATE S

Sistemele de tip  $\mathbf{S}$  se caracterizează în primul rând prin faptul că au structură complexă. În cazul sistemelor  $\mathbf{N}$  întâlneam doar elementul reprezentat sub formă de romb (și, strict auxiliar, componenta din Fig. 7). În sistemele  $\mathbf{S}$  avem trei componente: rombul, pătratul și săgeata. Nici una dintre componente nu poate fi scoasă din analiză, deoarece este o parte a elementului.

Nici un tip dintre componentele elementare nu are valoare independent de altele. Nu avem elemente alcătuite doar din romb, din pătrat sau din săgeată. De asemenea, rombul, pătratul și săgeata sunt combinate cu componente diferite, nu alcătuiesc combinații repetitive romb-romb, pătrat-pătrat. Doar săgeata apare de două ori (vezi Fig. 11; dar, din punct de vedere  $\mathbf{N}$ , cu ORIENTARE diferită).

Structura aceasta permite o reconstruire a sistemelor pornind de la componente date, adică regăsirea componentelor *absente* pe baza celor *prezente*.

Operațional, reconstituirea are loc printr-o translație (mișcare) ce parcurge descrierile – nu elementele, precum în cazul  $\mathbf{N}$  – și al cărei rezultat este succesiunea de elemente reconstituite.

În cazul  $\mathbf{Sa}$ , dacă este dat  $A'$ ,  $B'$ ,  $C'$ , putem să reconstituim întreg sistemul  $\mathbf{ABC}$ .

Notă. Împreună cu descrierile corespunzătoare, sistemul  $\mathbf{Sa}$  este, de fapt,  $A A' B B' C C'$ . Am vorbit despre  $\mathbf{ABC}$  din comoditate. La celelalte tipuri, scrierea devine mult mai complicată (vezi *infra*  $\mathbf{Sb}$ ,  $\mathbf{Sc}$ ,  $\mathbf{Sd}$ ).

Absența unei descrieri antrenează absența elementului corespunzător descrierii. În absența  $A'$ , vom avea  $BC$ ; în absența  $C'$ , vom avea  $AB$ .

Absența lui  $B'$  este problematică, deoarece trebuie îndeplinită o condiție de tip  $\mathbf{N}$ , adică trebuie precizat dacă sistemul care se reconstituie este  $\mathbf{Na}$  sau  $\mathbf{Nb}$ . În caz că avem  $\mathbf{Na}$ , reconstituirea nu se poate efectua (vezi Fig. 16).



Fig. 16

În Fig. 16 nu mai avem, de fapt, un sistem, ci doar elemente de tip **S** dispartate. Notățiile  $A, A', C, C'$  ale componentelor elementare pierzându-și semnificația, ca urmare a dispariției lui  $B$  și  $B'$ . Dacă sistemul din care a dispărut  $B$  era de tip **Nb**, translația de la  $C$  la  $A$  rămânea posibilă.

Mai în detaliu explicând ideea reconstituirii: ea presupune o succesiune, în care realizarea fiecărei reconstituirii se constituie ca un moment al succesiunii. Sunt trei momente (pe care le notăm reunind descrierea și componenta descrisă):  $A'A, B'B$  și  $C'C$ , fiecare exprimând realizarea unei operații de reconstituire pornind de la descriere. Trecherile de la un moment la altul:  $A'A \rightarrow B'B, B'B \rightarrow C'C, C'C \rightarrow A'A$ .

În cazul în care **Sa** se reconstituie de la un **Na**, orice translație între  $A'A$  și  $C'C$  este imposibilă, nu avem de-a face cu un sistem; însă, dacă **Sa** se reconstituie pe baza unui sistem **Nb**, este posibil  $C'C \rightarrow A'A$  și avem un sistem, chiar dacă doar din două elemente.

În cazul **Sb**, dacă este dat  $A', B', C'$ , putem să reconstituim întreg sistemul și dacă este dat  $A, B, C$ , putem să reconstituim întreg sistemul. Absența unei descrieri antrenează absența elementului corespunzător și reciproc.

Notă. Notând complet sistemul **Sb**, am avea:  $A A' A' A B B' B' B C C' C' C$ .

Absența lui  $B$  și respectiv  $B'$  sunt problematice, deoarece trebuie îndeplinită o condiție de tip **N**, adică trebuie precizat dacă sistemul care se reconstituie este **Na** sau **Nb**. În caz că este **Na**, reconstituirea nu se poate efectua.

În cazul **Sc**,  $A$  și  $A', B$  și  $B', C$  și  $C'$  sunt date împreună. În consecință, elementul și descrierea se manifestă solidar. Solidaritatea element/descriere a tipului **Sc**, raportată la tipurile **Sa** și **Sb**, evidențiază o caracteristică a elementelor de tip **S**: faptul că, în plus față de SPAȚIALITATE, la ele apare o determinare suplimentară: SPAȚIALITATEA este *interioară* și *exterioră*. **Sa** și **Sb** au numai exterioritate, dar **Sc** (și, anticipăm, **Sd**) au EXTERIORITATE și INTERIORITATE.

Notă. Notând complet sistemul **Sc** și ținând cont că elementul și descrierea sunt solidare, avem:  $(AA')(BB')(CC')$ .

Ceea ce se înțelege prin EXTERIORITATE poate fi explicat cu ajutorul LINEARITĂȚII și ORIENTĂRII (categoriile ale sistemelor **N**): este mișcarea de translație de la un element la altul, fără ca vreun element să se repete în cadrul mișcării.

În schimb, prin INTERIORITATE, o proprietate pe care o au sistemele **Sc** și **Sd** (și pe care celelalte tipuri de sistem **S** o anticipează), elementele sistemelor care au această proprietate se *autoraportează*.

Autoraportarea poate fi definită ca un nou tip de translație (valabilă numai pentru **Sc** și **Sd**), la care nu avem ca reper elementele **N** (romburile), ci descrierile lor (pătratele). Nu pot exista translații de un tip decât corelat cu translațiile corespunzătoare ale celuilalt tip.

În cazul **Sd**,  $A, B, C$  dețin, fiecare, descrierea sistemului  $ABC$ , astfel încât fiecare element reconstituie invariabil sistemul  $ABC$  prin intermediul  $A'B'C'$ .

Oricare dintre elementele A, B, C este absent, ABC se reconstituie integral pornind de la oricare element prezent.

Notă. **Sd** se notează:  $(AA'B'C')(BB'C'A')(CC'B'A')$ .

Comună celor patru tipuri **S** este proprietatea, caracteristica sau atributul de a permite o reconstituire parțială sau integrală a sistemului pornind de la o parte a lui (descrierea).

Descrierea este un indiciu a ceea ce descrie. În absența sistemului sau unei părți a lui, indiciul este o formă de persistență a sistemului. Descrierea, prin poziționarea ei în exteriorul sau interiorul elementului de tip **S**, produce sau nu produce o scindare a categoriei SPAȚIALITATE.

ORIENTAREA și CONTINUITATEA sunt, la rândul lor, modificate de manifestarea solidară a elementului și descrierii (**Sc** și **Sd**).

Poate fi numită REPLICARE această trăsătură prin care ceva se exprimă în altceva în cadrul sistemului nostru.

REPLICAREA se reduce, din punct de vedere **N**, la SPAȚIALITATE. Dacă vom considera **N** ca o condiție, atunci SPAȚIALITATEA capătă o structură aparte: SPAȚIALITATE (exterioritate) \ SPAȚIALITATE (interioritate), care poate fi notată, prescurtat:

$$\mathbf{S} = \{\mathbf{N} \setminus \text{REPLICARE}\}.$$

Formula de mai sus vrea să spună că sistemele de tip **S** sunt definite de categoria REPLICARE, cu condiția acceptării categorialității de tip **N**.

### CATEGORIALITATE TRANSFORMAȚIONALĂ (**T**)

Pe lângă sistemele de tip **N** și **S**, am dezvoltat *supra* un sistem de notație a transformărilor suferite de acestea, pe care-l notăm în continuare cu litera **T**.

Existența unor reguli de funcționare a sistemului **T** nu este o proprietate fundamentală a acestuia. Regulile nu preced funcționarea sistemului, ci sunt doar garanția că acesta nu se blochează, odată ce a fost pornit.

Regulile depind în general de condiții impuse lui **T** prin organizarea sistemelor **N** și **S**. Unele, precum **ii.** și **iii.**, sunt doar convenții menite să ușureze *manipularea* semnelor utilizate.

Spre deosebire de **N** și **S** (care se autoreprezintă, adică: prezintă proprietatea că între element și reprezentarea lui există o identitate totală sau parțială), tipul **T** utilizează semne care indică modificări în **N** și **S**, dar care nu sunt deloc componente ale **N** și **S**.

O proprietate fundamentală a lui **T** este SECVENȚIALITATEA. Aceasta este reprezentată de cele două tabele de mai sus (vezi secțiunea *Codificare*) și are semnificația următoare: mișcarea (translația) se petrece în sistemul **T** potrivit unui număr finit de dublete de caractere (secvențe). Noțiunea de translație capătă în **T** un sens specific (în **N**, ne reamintim, translația avea loc între elemente de același tip ale sistemului – v. Fig. 15; în **S** translația se înțelege în funcție de INTERIORITATE și EXTERIORITATE).

Cea de-a doua proprietate a lui **T** este CONECTIVITATEA. Ea constituie baza alcătuirii de lanțuri și arbori în sistemul **T**.

BIUNIVOCITATEA, a treia proprietate a sistemului **T**, exprimă faptul că fiecare parte a acestuia (caracter, secvență, lanț, arbore) corespunde unei stări bine delimitate a **N** sau **S** (adică: exprimabilă într-un număr exact de componente). Numărul care corespunde lui **T** și cel care corespunde stării bine delimitate a **N** sau **S** sunt întotdeauna egale.

Caracterul (vezi *supra*, secțiunea *Codificare*) desemnează o transformare în **N** sau **S**.

Secvența (vezi *supra*, secțiunea *Codificare*) desemnează compatibilitățile dintre două transformări.

Lanțul și arborele (vezi *supra*, secțiunea *Codificare*) desemnează una sau mai multe mulțimi de transformări.

Astfel, oricărui eveniment **T** i se pot indica în **S** și/sau în **N** corespondente precise.

Față de REPLICARE, categoriile specifice **T** (SECVENȚIALITATE, CONECTIVITATE, BIUNIVOCITATE) au o structură aparte, deși dublu condiționată (semnalată mai jos: \).

$$\mathbf{T} = \{\mathbf{N} \setminus \mathbf{S} \setminus \text{SECVENȚIALITATE, CONECTIVITATE, BIUNIVOCITATE}\}$$

Sistemul **T** nu depinde direct de sistemele **N** și **S**. Dependența lui față de ele se deosebește de dependența lui **S** față de **N**. Nu putem avea sisteme **S** în cazul în care elementul de tip **N** lipsește. Pătratele și săgețile sistemului **S** nu există independent de romburi.

Absența parțială sau totală a acestor sisteme (**N** și **S**) nu împiedică, cu anumite excepții, funcționarea lui **T**.

Dacă prin „modificare” înțelegem eliminarea unuia sau mai multor tipuri de **N** sau **S**, categoriile (proprietățile) sistemului **T** depind de modificările suportate de **N** și **S**.

### REALITATE CATEGORIALĂ

$\mathbf{N} \setminus \mathbf{S} \setminus \mathbf{T}$ , adică:

<b>T</b>	SECVENȚIALITATE	CONECTIVITATE	BIUNIVOCITATE
<b>S</b>		REPLICARE	
<b>N</b>	SPAȚIALITATE	ORIENTARE	CONTINUITATE

Structura categorială de mai sus evidențiază trei nivele: **N**, **S**, **T** (în ordinea enumerării). Aceasta este REALITATEA – cele trei sisteme construite de noi văzute ca *întreg pe baza categoriilor care le corespund*.

## STRUCTURI CATEGORIALE

### STRUCTURI CATEGORIALE ARISTOTELICE

Categoriile aristotelice au fost înțelese dintotdeauna drept „categorii de lucruri”. În modelul construit de noi, categorialitatea **N** apare ca un tip de categorialitate asemănător celui aristotelic. „Elementului” figurat ca un romb (Fig. 1) i-ar putea reveni fără probleme înțelesul lui ὄν, ὄντος.

Să rememorăm lista categoriilor aristotelice: οὐσία, ποσόν, ποιόν, πρὸς τι, ποῦ, πότε, κείσθαι, ἔχειν, ποιεῖν, πάσχειν.

O comparare sumară cu categoriile de tip **N** ne dezvăluie similaritatea dintre lista aristotelică și cea a categorialității **N**.

Pentru οὐσία, categorialitatea **N** are rezervat aspectul elementelor (cf. Fig. 1, Fig. 2, Fig. 3). Categoria aristotelică a substanței [prime] era menită să circumscrie individualul, adică ceea ce poartă toate proprietățile. Cum ne reamintim, este definită de Aristotel într-o manieră negativă: nu se spune despre nici un subiect și nu este într-un subiect. La nivelul categorialității **N**, substanței [prime] îi corespunde ceea ce este reprezentat în Fig. 1.

Categoria SPAȚIALITĂȚII, așa cum am indicat-o ca fiind specifică pentru **N**, îi revine în primul rând substanței aristotelice (οὐσία) și, secundar, categoriei aristotelice denumite ποῦ.

Pentru celelalte categorii, în special pentru ποσόν (cantitatea), ποιόν (calitatea), πρὸς τι (relația), corespondențele în **N** pot fi indicate.

### STRUCTURI CATEGORIALE TRANSCENDENTALE

Categoriile transcendente sau conceptele pure sunt categorii ale cunoașterii.

„Cunoașterea” se poate înțelege ca relația (raportarea) dintre element și descrierea sa (Fig. 4, Fig. 5, Fig. 11).

Categorialitatea **S** este de tip transcendent. Referința imediată a categorialității transcendente este Kant. Fig. 4 și Fig. 5 exprimă categorialitatea transcendentă kantiană. Tradiția filosofică deschisă de Kant a dezvoltat sensul transcendent al categorialității.

Schelling, prin categoriile fizicii, despre care tratează în dezvoltarea *Sistemului idealismului transcendent* (intitulată *Allgemeine Deduktion des dynamischen Prozesses oder der Kategorien der Physik*, în: *Zeitschrift für spekulative Physik*, Band 1, Heft 1), înțelege magnetismul, electricitatea și procesul chimic. Cu ajutorul acestora se realizează *construcția materiei* care, potrivit idealistului german, este sarcina științei naturii. „Construcția materiei” nu este, desigur, materie, ci replicarea, pe plan conceptual, a ceea ce se află dincolo (exterior față) de acel plan. Raportul celor două planuri este evidențiat de Fig. 11.

### STRUCTURI CATEGORIALE TRANSFORMAȚIONALE

Ceea ce noi am numit „categorii transformaționale” vizează modificări ale structurilor anterioare (categorii de lucruri, respectiv concepte pure). Ceea ce



descriu categoriile de acest tip nu sunt elemente ale unui sistem propriu (vezi *supra*, secțiunea *Categorialitate transformațională (T)*).

### DISPOZITIV CATEGORIAL

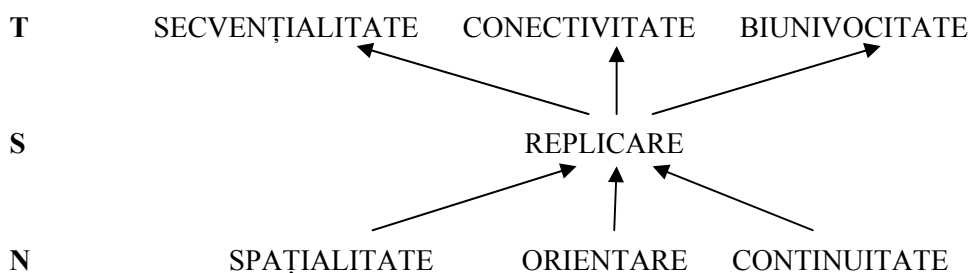
Să revenim acum la structura categorială de mai sus, REALITATEA sistemelor **N**, **S** și **T**.

Categoriile SPAȚIALITATE, REPLICARE, SECVENȚIALITATE (ca să numim trei categorii, câte una din fiecare sistem) fac parte din sisteme categoriale distincte, așa cum reiese din întreaga dezvoltare de mai sus.

Cele trei sisteme categoriale se *ierarhizează*, în sensul că:  $N \setminus S \parallel T$  reprezintă o structură categorială în care fiecare sistem categorial respectă poziția sistemului pe care-l descrie. Cu alte cuvinte, introducerea categoriilor **N**, **S**, **T** are lor numai în succesiunea introducerii sistemelor pe care le descriu.

Numim „dispozitiv categorial” asocierea de categorii care aparțin unor sisteme categoriale diferite.

Dispozitivul categorial este o *schemă*, în care ordinea sistemelor **N**, **S**, **T** se conservă:



Următoarele scheme, detașate din schema de mai sus, sunt dispozitive categoriale:

SPAȚIALITATE → REPLICARE → SECVENȚIALITATE

ORIENTARE → REPLICARE → CONECTIVITATE

CONTINUITATE → REPLICARE → BIUNIVOCITATE

Săgețile dintre categoriile de tip **N**, **S**, **T** nu indică transformarea categoriilor respective unele în altele, ci faptul că dispozitivele categoriale au o structură care reproduce pe plan categorial structura sistemelor **N**, **S** și **T**. Bunăoară, în timp ce

ORIENTARE → REPLICARE → CONECTIVITATE

este un dispozitiv categorial,

ORIENTARE → CONECTIVITATE → REPLICARE nu este dispozitiv categorial, cum nu este, de altfel, nici un fel de altă combinație a celor trei categorii.