

Titel: Rhino-laryngologisk deduktion, [36-52] 115-0050

Citation: "Rhino-laryngologisk deduktion, [36-52] 115-0050", i *Louis Hjelmslev og hans kreds*, s. 1. Onlineudgave fra Louis Hjelmslev og hans kreds: [https://tekster.kb.dk/catalog/lh-texts-kapsel\\_115-shoot-workidacc-1992\\_0005\\_115\\_36-52\\_0050/facsimile.pdf](https://tekster.kb.dk/catalog/lh-texts-kapsel_115-shoot-workidacc-1992_0005_115_36-52_0050/facsimile.pdf) (tilgået 19. juli 2024)

Anvendt udgave: Louis Hjelmslev og hans kreds

Ophavsret: Materialet kan være ophavsretligt beskyttet, og så må du kun bruge det til personlig brug. Hvis ophavsmanden er død for mere end 70 år siden, er værket fri af ophavsret (public domain), og så kan du bruge værket frit. Hvis der er flere ophavsmænd, gælder den længstlevendes dødsår. Husk altid at kreditere ophavsmanden.

Louis Hjelmslev, 1939. L. Hjelmslev 17/40

Rhino-laryngologisk deduktion.

1. Bevægelserne inddeles i 3 indordningskæder, kommensurative dele:
  - 1° ~~Støtbevægelser~~ støtbevægelser [der oplyser, og ved rent forlydende, til nærliggende ordene vedrørende som (langsgang, langsnart, lateralbevægelser)]
  - 2° " " omfangsbevægelser [der oplyser om naturen af bevægelserne]
  - 3° " " energibevægelser [der oplyser om naturen af bevægelserne; "høj" og "lav" oplyser om styrken af bevægelserne, og "høj" og "lav" oplyser om styrken af bevægelserne, og "høj" og "lav" oplyser om styrken af bevægelserne]
2. Disse 3 dele inddeles videre hver for sig efter deres delens indbyrdes p:
  - 1° Støtbevægelser:  $\{D + (x + y) + (a - l)\} \rightarrow \{E + D\}$   
 Særlig, fordi kategorien til højre (glottis og velum) opbevares, og altid må være i virksomhed (der endog er relevant stilling) under fonationen, medens de organer, der indbefattes i kategorien til venstre, ikke behøver at være i virksomhed.
  - 2° Omfangsbevægelser: ~~Støtbevægelser~~ inddeles i maksimale bevægelser, der inddeles inden for organets indifferensområde (det område, der omgiver det præcise organs hvilestilling), og maksimale, der går ud over dette område. Kategorien faar i præcis 3 led, der har indbyrdes kombinationer:
    - $\beta'$  (kontakt, i overstrøkkede indifferensområder) (henrider fonationsarterne 0, 2 og R)
    - $B'$  (distans, i ikke overstrøkkede indifferensområder) (henrider fonationsarterne 3 - 8)
    - $\gamma'$  (henrider fonationsarterne 1, 2, 6 og 7; ved disse er der samtidig kontakt og distans: ved 1 der central kontakt, lateral distans; ved 2 og 6 central distans, lateral kontakt; ved 7 (vilde) lyraar)
  - 3° Energibevægelser: Her oplyser man umiddelbart at man med til støttestrukturer (iflg. von den Hofen = den røde, der ikke er alene) (et principielt uendeligt antal varianter).
3. De femte kategorier oplyses indbyrdes efter indbyrdes p:
  - 1° Støtbevægelser:  $\{D + (x + y) + (a - l)\} :: \{D\} | \{(x + y) + (a - l)\}$ , hvor l er tegn for kombination. Særlig, fordi størrelsen om aktivt organ (D) i sin virksomhed er afhængig af de øvrige i formelen indgaaende organer.  
 $\{E + D\} :: \{E\} \leftrightarrow \{D\}$ , hvor  $\leftrightarrow$  er tegn for indbyrdes.
  - 2° Omfangsbevægelser: Hver af de tre forudte kategorier (kontakt, distans og  $\gamma'$ ) inddeles videre særlig:
 

	$\beta'$	$B'$	$\gamma'$	
$\beta'$ - nær	0	$\beta'$ 3, 4	$\beta'$ 1	
$B'$ - fjern	2	$B'$ 7, 8	$B'$ 2, 6	
$\gamma'$	R	$\gamma'$ 5, 6	$\gamma'$ 1	

 Afhængen af 3, 7, 5 paa den ene side og 8, 6 paa den anden skal ikke her bringes, da den blot beror paa lateralfonationen.  
 2 og 6 heller ikke, da de kun er forskellige i kombination til sted.

3° fortæller, se ovenfor.

4. Der fortæller paa samme maade. I praksis fortæller denne indreinddeling for ~~2°~~ 3° (omfangsbevægelser), se ovenfor, og for 2° (omfangsbevægelserne) naar man nu samvirkende til robotantialer. Barmrod kan inddelelsen af 1° (stedbevægelser) fortælle:

$$\{(a+b+y)+(a-l)\} :: \{a-l\} \rightarrow \{a+b+y\}.$$

Det er, som det ses, en inddeling i "aktive og passive organer". Men vil at mærke doges det sig ikke om organerne som rumme, ikke om strukturel anatomisk topologi, men om en fyziologisk funktionssinddeling, hvor det er ligegyldigt, om et af samme anatomiske organ er funktionel inden for forskellige bevægelser; jepserven har opført sig i adskillige  $h$  og  $l$ ;  $j$  og  $y$ ,  $a-c$  og  $a$ .  $\{a\}$ ,  $\{b\}$  og  $\{c\}$  kan ikke indreinddeles, eller rettere indreinddeles her, om ganske, i et skendeligt antal robotantialer lever.

5. Inddelingen af 1° (stedbevægelser) fortæller:

$\{a-l\}$  inddeles i dele med indbyrdes kombinationer, nemlig:

- 1)  $\{a+b+c+(d+e) \rightarrow a\}$
- 2)  $\{(d+e) \rightarrow b\} + \{f+(j \rightarrow b)\}$
- 3)  $\{g \rightarrow j\} + h+i$
- 4)  $\{j+k\}$

$\{a+b+y\}$  tilsvarende:

- 1)  $\{a\}$
- 2)  $\{b\}$
- 3)  $\{y \leftarrow (j-i)\}$
- 4)  $\{y \leftarrow (j-l)\}$

Her ses det sig struktureltopologisk, at jepserven ikke i sine former har villet dele  $y$  i 2 dele. den fyziologiske by her viser sig for alvor myten af at gennemføre bevægelsesinddelingen i A. f. en anatomisk organisationsinddeling: mindst inddeles i "aktionsområder" uden henryk til, at den anatomisk nok overlapper.

6. De i (5) nævnte kategorier inddeles her i et skendeligt (vilkaarligt) antal robotantialer.

De "passive" funktioner bestemmer de "aktive"; fordi et "aktivt" funktioner principelt kan give funktioner inden et "passivt" funktioner område (ff. i funktioner, der (marken),  $\alpha R$  ("praktik"),  $\gamma$  henviser vel også  $\beta R$ ; konstante og gælder det vel også om  $\gamma$ !).

