

Meta-Modell der Weltenraum-Struktur

Eine selbstkonsistente Notations- und Gedankenstruktur

ZWEI RÄUME – VERBUNDEN DURCH EIN SCHWARZES LOCH

Übergang durch die Inversionsgrenze führt in einen anderen Raum.

RAUM A

Wir befinden uns in diesem Raum.

WEISSES LOCH (Außengrenze)
SCHWARZES LOCH (Öffnung)

RAUM B

Nach der Inversion befinden wir uns in einem anderen Raum.

SCHWARZES LOCH (Außengrenze = Austrittszone von Raum A)
WEISSES LOCH (Öffnung)

Wir fallen in das Schwarze Loch und erreichen die Inversionsgrenze.

In Raum A:

- Die Öffnung (Schwarzes Loch) ist ein Punkt/ eine Zone im Inneren.
- Die Außengrenze ist das Weiße Loch.

In Raum B (nach Inversion):

- Die Außengrenze ist nun die Austrittszone des Schwarzen Lochs von Raum A.

DAS PRINZIP DER INVERSION (180°)

Beim Überschreiten der Inversionsgrenze wird die Raumrichtung um 180° umgekehrt.

Beobachter in Raum A sieht ein Schwarzes Loch als Öffnung. Beobachter in Raum B sieht dieselbe Fläche als äußere Grenze.

INVERSIONSGRENZE (Übergangsfläche)

Die gleiche Fläche hat zwei Bedeutungen – je nach Raumrichtung: als Öffnung (hinein) oder als Außengrenze (hinaus).

EINE ANSAMMLUNG VON RÄUMLICHKEITEN – VON „AUSSEN“ BETRACHTET

Nicht darstellbar in 3D wie eine Ansammlung von Luftballons. Es ist ein Netzwerk von Räumen, verbunden durch Inversionsgrenzen.

Legende

- = Räume
- = Schwarzes Loch / Inversionsgrenze
- = Außenhülle = Austrittszone für den jeweils anderen Raum

DIE REISE DURCH ZWEI RÄUME

- Wir sind in Raum A.
- Wir bewegen uns auf das Schwarze Loch zu.
- Wir durchqueren die Inversionsgrenze.
- Wir befinden uns jetzt in Raum B.
- Die vorherige Öffnung ist nun die äußere Grenze, durch die wir eingetreten sind.

Wir haben insgesamt zwei Räume durch ein Schwarzes Loch miteinander verbunden.

ZUSAMMENFASSUNG: Ein Schwarzes Loch ist keine Sackgasse, sondern eine Übergangsfläche zwischen zwei Räumen. Durch die Inversion wird die Bedeutung der Grenze vertauscht: Öffnung ↔ Außengrenze. Wir reisen diskret von Raum zu Raum.

1. Ein-Zeilen-Gesamtformel

$$B = (\cup i \in I \text{ Mi} , I(\text{Mi}) , \Gamma) , \text{Mi} = (\text{Si} , \text{Ti} , \text{gi}) , \Gamma = \{ (\text{Mi} \leftrightarrow \text{Mj} , \tau_{ij} , \phi_{ij}) \mid \text{Tij} \}$$

2. Grundstruktur

$$B = (\cup i \in I \text{ Mi} , I(\text{Mi}) , \Gamma)$$

3. Einzelner Weltenraum

$$\text{Mi} = (\text{Si} , \text{Ti} , \text{gi})$$

4. Netzwerkstruktur

$$\Gamma = \{ (\text{Mi} \leftrightarrow \text{Mj} , \tau_{ij} , \phi_{ij}) \mid \text{Tij} \}$$

Bedeutung der Komponenten

- Mi = einzelner Weltenraum
- Si = Raumstruktur (Geometrie / Dimensionen)

- T_i = Zeitstruktur (Ablauf / Kausalität)
- g_i = Metrik / geometrische Eigenschaften
- $I(M_i)$ = Inversions- oder Grenzstruktur („Wand“, Transformationsgrenze)
- Γ = Netzwerk aller möglichen Verbindungen zwischen Weltenräumen
- T_{ij} = Existenz einer Übergangsrelation zwischen M_i und M_j
- φ_{ij} = konkrete Abbildung/Transformation von S_i nach S_j
- τ_{ij} = Typ der Transformation (z. B. Projektion, Inversion, Krümmung, Mapping)

Interpretation (als Modellidee)

Dieses Modell beschreibt eine abstrakte, aber nun zusätzlich transformativ-geometrisch interpretierbare Struktur aus vielen Weltenräumen, die jeweils eigene Raum- und Zeitdefinitionen besitzen und über explizite Transformationsrelationen (φ_{ij}) sowie deren Typisierung (τ_{ij}) miteinander vernetzt sind; die Inversionsgrenzen $I(M_i)$ markieren dabei die Stellen, an denen eine reine Binnenbeschreibung eines Raums in eine abbildungsbasierte Außen- oder Zielraumperspektive übergeht.

Visuelle Übergangsbeschreibung der Inversionsgrenze

Beim Eintritt in einen Übergangsraum entlang der Relation Γ und insbesondere beim Überschreiten einer Inversionsgrenze $I(M_i)$ zeigt sich der Wechsel zwischen zwei Weltenräumen nicht als diskontinuierlicher Sprung, sondern als kontinuierliche Umstrukturierung der umgebenden Geometrie: Aus Sicht von Raum A erscheint die Zielstruktur zunächst als stark verdichteter Fokuspunkt, der den Übergang markiert, während sich mit zunehmender Annäherung die umgebende Raumstruktur sukzessive um den Beobachter herum reorganisiert. Die Geometrie von Raum A verliert dabei schrittweise ihre globale Referenzfunktion, während die Abbildungsstruktur φ_{ij} zunehmend den gesamten Wahrnehmungsraum übernimmt, bis sich Raum B nicht als „vorne liegende“ Region, sondern als vollständig neue, allseitig umgebende Raumstruktur stabilisiert. Der Übergang wird somit nicht als Bewegung durch einen Raum erlebt, sondern als vollständiger Wechsel der räumlichen Bezugsbasis selbst.