

Inhaltsverzeichnis

Abkürzungen und Symbole.....	11
Vorwort	13

Teil I: Deutsch

1 Einleitendes... oder: Um Missverständnisse zu vermeiden, sollten Sie mit diesem Kapitel beginnen	15
1.1 Definitionen – oder: Wie spricht man über Relationen?	17
1.1.1 Adpositionen	17
1.1.2 Zur Einordnung von <i>hin</i> , <i>her</i> und ihren Verbindungen	19
1.1.3 Determination eines Raunteils	21
1.1.4 Prozess	22
1.1.5 Bezugsgegenstand, Teilnehmer, syntaktische und semantische Funktionen	23
1.1.6 Relationen	24
1.1.7 Relation und Prozess; Statik und Dynamik; Kasuswahl	25
1.1.8 Pragmatisch betrachtet: Geben spatiale Relationen grundsätzlich Antwort auf eine <i>wo</i> -Frage?	29
1.1.9 Substitute	29
1.1.9.1 <i>da</i> + <i>X</i>	31
1.1.9.2 <i>hin</i> / <i>her</i> + <i>X</i>	32
2 Wie lassen sich Relationen systematisieren?	37
2.1 Grundstruktur des Systems	38
2.2 Systematik (Übersicht)	39
3 System A	41
3.1 Sub-System INTER	41
3.1.1 Lokative (statische) Relation	41
3.1.2 Direktive Relation	42
3.1.3 Perrelative Relation	42
3.1.4 Ablative Relation	42
3.1.5 Relation der Fortbewegung in der gleichen Richtung, mit gleicher Geschwindigkeit	43
3.2 Sub-System des Verfolgens	43
3.2.1 Die beiden Teilnehmer bewegen sich gleich schnell	43
3.2.2 Die beiden Teilnehmer bewegen sich nicht in der gleichen Geschwindigkeit fort.....	44
3.2.3 Die beiden Teilnehmer bewegen sich Seite an Seite in der gleichen Richtung gleich schnell fort	46
3.3 Sub-System der Annäherung	46
3.3.1 Dynamisch betrachtet	47
3.3.1.1 Phase 1: ‚Annäherung‘	47

3.3.1.2	Phase 2: ‚Kontaktnahme‘	48
3.3.1.3	Phase 3: ‚bedecken‘ – ‚bedeckt werden‘	50
3.3.1.4	Phase 4: ‚Teilnehmer 1 bewegt sich über die Oberfläche von 2‘	51
3.3.1.5	Phase 5: ‚umgebend‘ – ‚umgeben‘	51
	<i>um + Akk.</i>	52
	<i>in + Akk.</i>	53
3.3.1.6	Phase 6: ‚Teilnehmer 2 bewegt sich durch das Innere von 1‘	58
3.3.1.7	Phase 7: ‚Austreten‘ – ‚Kontaktverlust‘ – ‚Entfernen‘	58
	<i>aus + Dat.</i>	59
	<i>unter + Dat. + hervor / heraus</i>	63
	<i>von + Dat.</i>	63
3.3.2	Statisch betrachtet	64
3.3.2.1	Phase 1: ‚vis-à-vis‘	64
3.3.2.2	Phase 2: ‚Kontakt‘	64
3.3.2.3	Phase 3: ‚bedeckend‘ – ‚bedeckt‘	67
3.3.2.4	Phase 5: ‚umgebend‘ – ‚umgeben‘	68
	<i>um + Akk.</i>	68
	<i>in + Dat.</i>	68
3.3.2.5	Phase 7: ‚bereits vollzogenes Austreten‘ / ‚existierender Kontaktverlust‘ / ‚existierende Entfernung‘	74
3.4	Sub-System des Ausweichens	75
3.4.1	Kollision ist möglich	75
3.4.2	Exkurs Nr. 1: Zu <i>durch</i> und <i>über</i>	77
3.4.3	Kollision ist ausgeschlossen	79
3.4.3.1	Die maximale Annäherung ist punktuell	79
3.4.3.2	Die maximale Annäherung ist linear	80
3.5	Zu einigen Adverbien (systemübergreifend)	82
4	System B	87
4.1	Statische Relation (lat. UBI? / dt. WO?)	88
4.1.1	Achse ‚oben‘ – ‚unten‘	88
4.1.2	Achse ‚vorne‘ – ‚hinten‘	91
4.1.3	Achse ‚links neben‘ – ‚rechts neben‘	91
4.2	Direktive Relation (lat. QUO? / dt. WOHIN?)	92
4.2.1	Achse ‚oben‘ – ‚unten‘	92
4.2.1.1	Erster Sonderfall: Der immobile Teilnehmer ist Bestandteil des mobilen Teilnehmers	94
4.2.1.2	Zweiter Sonderfall: Der Bezugsgegenstand ist Träger eines Bildes oder eines Schriftzugs	95
4.2.1.3	Dritter Sonderfall: <i>Auf einem Lastwagen – auf Zehenspitzen – auf Schienen</i>	95
4.2.2	Achse ‚vorne‘ – ‚hinten‘	96
4.2.3	Achse ‚links neben‘ – ‚rechts neben‘	97
4.2.4	Exkurs Nr. 2: Der Sonderfall <i>auf</i> (nicht systemgebundenens <i>auf</i>)	97
4.2.4.1	Sonderfall <i>auf</i> : Direktive Relation	98

4.2.4.2	Sonderfall <i>auf</i> : Statische Relation	99
4.3	Perlative Relation (lat. QUA? / dt. ÜBER + W-? WO....DURCH?)	100
4.3.1	Achse ‚oben‘ – ‚unten‘	100
4.3.2	Achse ‚vorne‘ – ‚hinten‘	102
4.3.3	Achse ‚links neben‘ – ‚rechts neben‘	102
4.4	Ablative Relation (lat. UNDE? / dt. WOHER?)	103
4.4.1	Achse ‚oben‘ – ‚unten‘	103
4.4.2	Achse ‚vorne‘ – ‚hinten‘	104
4.4.3	Achse ‚(links) neben‘ – ‚(rechts) neben‘	104
5	System C: Lokalisierung in Bezug auf eine Grenze	105
5.1	Grenze zwischen ‚außen‘ und ‚innen‘	105
5.2	Grenze zwischen ‚oben‘ und ‚unten‘	106
5.3	Lokalisierung in Bezug auf eine Grenze und einen Beobachter	106
5.4	Exkurs Nr. 3: <i>hinüber / herüber; drüben; nach / von drüben</i>	107
6	Komplexe Relationen	109
6.1	Komplexe Relationen mit Achsenbezug	110
6.1.1	Aufwärtsbewegung an etwas entlang (mit Kontakt)	110
6.1.2	Abwärtsbewegung an etwas entlang (mit Kontakt)	111
6.1.3	Fortbewegung in der Horizontalen, mit Kontakt nach unten	111
6.1.4	Fortbewegung in der Horizontalen, ohne Kontakt nach oben	112
6.1.5	Relation der Abwärtsbewegung mit Präzisierung des Ausgangsortes	112
6.2	Komplexe Relationen ohne Achsenbezug	112
6.2.1	Relation des Austritts / Eintritts mit Präzisierung des Durchgangsortes	113
7	System D: Ko-Okkurrenz	115
7.1	Statische (lokative) Relation	115
7.1.1	Bezugsgegenstand ist ein Objekt (belebt oder unbelebt)	116
7.1.2	Bezugsgegenstand ist ein Prozess oder ein Zustand	118
7.1.3	Statisches <i>zu</i> + Dativ	118
7.2	Direktive Relation	119
7.3	Ablative Relation	121
7.3.1	Dynamisch betrachtet	122
7.3.2	Statisch betrachtet	125
7.4	Perlative Relation?	126
8	Zwischen Raum und Abstraktion	127
8.1	‚Vollständiges Durchlaufen der Distanz zwischen zwei Punkten‘	127
8.2	<i>vor sich</i> (Akk.) <i>hin</i>	128
9	Tabellen: Substitute aller Systeme (Deutsch)	129
Teil II: Deutsch / Dänisch		
10	Tabellen, kontrastiv	137

Teil III: Dänisch

11	Einleitung	153
11.1	Adpositionen	153
11.2	Adverbien	153
11.2.1	Adverbien mit dynamischer und statischer Flexionsform	153
11.2.2	<i>uden – inden; oven – nedén</i>	154
11.3	Substitute	154
11.4	Trennbare Verbalpartikeln	155
11.5	Sonstiges	155
12	Wie lassen sich Relationen systematisieren?	157
12.1	Grundstruktur des Systems	158
12.2	Systematik (Übersicht)	159
13	System A	161
13.1	Sub-System INTER	161
13.1.1	Lokative (statische) Relation	161
13.1.2	Direktive Relation	162
13.1.3	Perrelative Relation	162
13.1.4	Ablative Relation	164
13.1.5	Relation der Fortbewegung in der gleichen Richtung, mit gleicher Geschwindigkeit	164
13.2	Sub-System des Verfolgens	164
13.2.1	Die beiden Teilnehmer bewegen sich gleich schnell	165
13.2.2	Die beiden Teilnehmer bewegen sich nicht in der gleichen Geschwindigkeit fort.....	166
13.2.3	Die beiden Teilnehmer bewegen sich Seite an Seite in der gleichen Richtung gleich schnell fort	167
13.3	Sub-System der Annäherung	168
13.3.1	Dynamisch betrachtet	168
13.3.1.1	Phase 1: ‚Annäherung‘	169
13.3.1.2	Phase 2: ‚Kontaktnahme‘	170
13.3.1.3	Phase 3: ‚bedecken‘ – ‚bedeckt werden‘	171
13.3.1.4	Phase 4: ‚1 bewegt sich über die Oberfläche von 2‘	172
13.3.1.5	Phase 5: ‚umgebend – umgeben‘	172
	<i>om / omkring</i>	173
	<i>Die Präposition i</i>	174
13.3.1.6	Phase 6: ‚2 bewegt sich durch das Innere von 1‘	178
13.3.1.7	Phase 7: ‚Austreten‘ – ‚Kontaktverlust‘ – ‚Entfernen‘	179
13.3.2	Statisch betrachtet	183
13.3.2.1	Phase 1: ‚vis-à-vis‘	183
13.3.2.2	Phase 2: ‚Kontakt‘	184
13.3.2.3	Phase 3: ‚bedeckend‘ – ‚bedeckt‘	186
13.3.2.4	Phase 5: ‚umgebend‘ – ‚umgeben‘	186
	<i>om / omkring</i>	187

	<i>Die Präposition i</i>	187
13.3.2.5	Phase 7: ‚bereits vollzogenes Austreten‘ / ‚existierender Kontaktverlust‘ / ‚existierende Entfernung‘	192
13.4	Sub-System des Ausweichens	193
13.4.1	Kollision ist möglich	194
13.4.2	Exkurs Nr. 1: (<i>i</i>) <i>gennem</i> und <i>over</i>	196
13.4.3	Kollision ist ausgeschlossen	198
13.4.3.1	Die maximale Annäherung ist punktuell	198
13.4.3.2	Die maximale Annäherung ist linear	199
14	System B	201
14.1	Statische Relation (lat. UBI? / dän. HVOR?)	204
14.1.1	Achse ‚oben‘ – ‚unten‘	204
14.1.2	Achse ‚vorne‘ – ‚hinten‘	205
14.1.3	Achse ‚links neben‘ – ‚rechts neben‘	205
14.2	Direktive Relation (lat. QUO? / dän. HVORHEN?)	207
14.2.1	Achse ‚oben‘ – ‚unten‘	207
14.2.1.1	Erster Sonderfall der Determination ‚Kontakt nach unten‘: Der immobile Teilnehmer ist Bestandteil des mobilen Teilnehmers	208
14.2.1.2	Zweiter Sonderfall der Determination ‚Kontakt nach unten‘: Der Bezugsgegenstand ist Träger eines Bildes oder eines Schriftzugs	209
14.2.1.3	Dritter Sonderfall der Determination ‚Kontakt nach unten‘: <i>på tærne – på maskinen – på gale veje</i>	210
14.2.2	Achse ‚vorne‘ – ‚hinten‘	210
14.2.3	Achse ‚links neben‘ – ‚rechts neben‘	211
14.2.4	Exkurs Nr. 2: Der Sonderfall <i>på</i> (nicht systemgebundenes <i>på</i>)	212
14.2.4.1	Sonderfall <i>på</i> : Direktive Relation	213
14.2.4.2	Sonderfall <i>på</i> : Statische Relation	214
14.3	Perlative Relation (lat. QUA? / dän. AD HVILKEN VEJ?)	214
14.3.1	Achse ‚oben‘ – ‚unten‘	214
14.3.2	Achse ‚vorne‘ – ‚hinten‘	215
14.3.3	Achse ‚links neben‘ – ‚rechts neben‘	216
14.4	Ablative Relation (lat. UNDE? / dän. HVORFRA?)	217
14.4.1	Achse ‚oben‘ – ‚unten‘	217
14.4.2	Achse ‚vorne‘ – ‚hinten‘	218
14.4.3	Achse ‚(links) neben‘ – ‚(rechts) neben‘	219
15	System C: Lokalisierung in Bezug auf eine Grenze	221
15.1	Grenze zwischen ‚innen‘ und ‚außen‘	221
15.2	Grenze zwischen ‚oben‘ und ‚unten‘	222
15.3	Lokalisierung in Bezug auf eine Grenze und einen Beobachter	223
15.4	Exkurs Nr. 3: <i>over</i> (<i>herover / derover</i>); <i>ovre</i> (<i>herovre / derovre</i>)	224
16	Komplexe Relationen	227
16.1	Komplexe Relationen mit Achsenbezug (System B)	227

16.1.1	Aufwärtsbewegung an etwas entlang (mit Kontakt)	228
16.1.2	Abwärtsbewegung an etwas entlang (mit Kontakt)	229
16.1.3	Fortbewegung in der Horizontalen, mit Kontakt nach unten	230
16.1.4	Fortbewegung in der Horizontalen, ohne Kontakt nach oben	231
16.1.5	Relation der Abwärtsbewegung mit Präzisierung des Ausgangsortes	231
16.2	Komplexe Relationen ohne Achsenbezug	232
16.2.1	Relation des Austritts / Eintritts mit Präzisierung des Durchgangsortes	232
17	System D: Ko-Okkurrenz	233
17.1	Statische (lokative) Relation	233
17.1.1	Bezugsgegenstand ist ein Objekt (belebt oder unbelebt)	234
17.1.2	Bezugsgegenstand ist ein Prozess oder ein Zustand	235
17.1.3	Statisches <i>til</i>	236
17.2	Direktive Relation	237
17.3	Ablative Relation	238
17.3.1	Dynamisch betrachtet	239
17.3.2	Statisch betrachtet	240
17.4	Perlative Relation	241
18	Zwischen Raum und Abstraktion	243
18.1	„Durchlaufen einer Distanz bis zu einem Endpunkt“	243
18.2	<i>hen for sig</i>	243
19	Tabellen: Substitute aller Systeme (Dänisch)	245
	Textbeispiel ‚Wegbeschreibung‘ (deutsch).....	129
	Textbeispiel ‚Wegbeschreibung‘ (dänisch)	245
	Verzeichnis der Tabellen	251
	Verzeichnis der Quellen und Siglen	253
	Bibliographie	257
	Wörterverzeichnis (Deutsch)	259
	Wörterverzeichnis (Dänisch)	265