

Das Zeichen als Situationsoperator

1. Nach Bense „ist unter der semiotischen Situation oder Zeichensituation die Trennung bzw. Unterscheidung zweier äußerer Umgebungen zu verstehen, die als Differenz Δ gekennzeichnet werden kann:

$\text{Sitz} = \Delta(U_1, U_2)$ “ (Walther 1979, S. 130)¹

Später ergänzte Bense: „Jedes Zeichen (...) besitzt die charakteristische Eigenschaft bzw. die Funktion, einen gewissen Situationszustand (Sz), in den es zufällig oder plangemäß eintritt oder eingebracht wird, wie eine 'Störung' zu verändern bzw. einen neuen Situationszustand (Sz') hervorzurufen. Ein Zeichen kann somit auch als Ausdruck der Differenz zweier (zeichenabhängiger) Situationen

$ZR: \Delta_Z(Sz, Sz')$

aufgefaßt werden“ (Bense 1983, S. 156).

Daraus folgt (vgl. Toth 2025a)

$ZR = \Delta(\Delta(U_i, U_j), \Delta(U_k, U_l)),$

d.h. die Zeichenrelation ist eine Differenz der Differenzen paarweiser Umgebungen.

2. Definiert man die Situation als Rand, können R, linke (U^{lo}) und rechte Umgebungen (U^{ro}) alle Zeichenfunktionen einnehmen (vgl. Toth 2025b). Die vermittelnde Kategorie der Zeichenrelation (vgl. Toth 2025c) innerhalb der nicht-verschränkten Zeichenrelation fungiert dann als Operator: „Innerhalb dieser semiotischen Situationsrelation fungiert (...) das Zeichen als Operator, d.h. als situationswirksames Zeichen. Es kann Realisator, Transformator, Rezeptor und Effektor sein“ (Bense 1971, S. 86).

Zeichenklassen

$3_A.x_A$	$2_R.y_R$	$1_I.z_I$	\rightarrow	$3_A.2_R$	$x_A.y_R$	$ $	$2_R.1_I$	$y_R.z_I$
$3_A.x_A$	$1_R.z_R$	$2_I.y_I$	\rightarrow	$3_A.1_R$	$x_A.z_R$	$ $	$1_R.2_I$	$z_R.y_I$
$2_A.y_A$	$3_R.x_R$	$1_I.z_I$	\rightarrow	$2_A.3_R$	$y_A.x_R$	$ $	$3_R.1_I$	$x_R.z_I$
$2_A.y_A$	$1_R.z_R$	$3_I.x_I$	\rightarrow	$2_A.1_R$	$y_A.z_R$	$ $	$1_R.3_I$	$z_R.x_I$

¹ Vgl. dazu auch Bense (1975, S. 134).

$1_A.z_A$	$\underline{3}_R.x_R$	$2_I.y_I$	\rightarrow	$1_A.\underline{3}_R$	$z_A.\underline{x}_R$	$ $	$\underline{3}_R.2_I$	$\underline{x}_R.y_I$
$1_A.z_A$	$\underline{2}_R.y_R$	$3_I.x_I$	\rightarrow	$1_A.\underline{2}_R$	$z_A.\underline{y}_R$	$ $	$\underline{2}_R.3_I$	$\underline{y}_R.x_I$

Realitätsthematiken

$z_A.1_A$	$y_R.\underline{2}_R$	$x_I.3_I$	\rightarrow	$z_A.\underline{y}_R$	$1_A.\underline{2}_R$	$ $	$y_R.x_I$	$\underline{2}_R.3_I$
$y_A.2_A$	$\underline{z}_R.\underline{1}_R$	$x_I.3_I$	\rightarrow	$y_A.\underline{z}_R$	$2_A.\underline{1}_R$	$ $	$\underline{z}_R.x_I$	$\underline{1}_R.3_I$
$z_A.1_A$	$\underline{x}_R.\underline{3}_R$	$y_I.2_I$	\rightarrow	$z_A.\underline{x}_R$	$1_A.\underline{3}_R$	$ $	$\underline{x}_R.y_I$	$\underline{3}_R.2_I$
$x_A.3_A$	$\underline{z}_R.\underline{1}_R$	$y_I.2_I$	\rightarrow	$x_A.\underline{z}_R$	$3_A.\underline{1}_R$	$ $	$\underline{z}_R.y_I$	$\underline{1}_R.2_I$
$y_A.2_A$	$\underline{x}_R.\underline{3}_R$	$z_I.1_I$	\rightarrow	$y_A.x_R$	$2_A.\underline{3}_R$	$ $	$\underline{x}_R.z_I$	$\underline{3}_R.1_I$
$x_A.3_A$	$y_R.\underline{2}_R$	$z_I.1_I$	\rightarrow	$x_A.\underline{y}_R$	$3_A.\underline{2}_R$	$ $	$y_R.z_I$	$\underline{2}_R.1_I$

3. Damit sind wir nun in der Lage, die obigen 2 mal 6 Permutationen semiotischer Dualsysteme und deren Abbildungen auf ihre trajektischen Relationen als Systeme, bestehend aus Operatoren und die von ihnen erzeugten Situationen mit linken und rechten Umgebungen darzustellen.

Zeichenklassen

Op	Sit	U^{lo}	U^{ro}
$(\underline{2}_R.y_R)$	$[x_A.\underline{y}_R \underline{2}_R.1_I]$	$[3_A.\underline{2}_R]$	$[y_R.z_I]$
$(\underline{1}_R.z_R)$	$[x_A.\underline{z}_R \underline{1}_R.2_I]$	$[3_A.\underline{1}_R]$	$[\underline{z}_R.y_I]$
$(\underline{3}_R.x_R)$	$[y_A.\underline{x}_R \underline{3}_R.1_I]$	$[2_A.\underline{3}_R]$	$[\underline{x}_R.z_I]$
$(\underline{1}_R.z_R)$	$[y_A.\underline{z}_R \underline{1}_R.3_I]$	$[2_A.\underline{1}_R]$	$[\underline{z}_R.x_I]$
$(\underline{3}_R.x_R)$	$[z_A.\underline{x}_R \underline{3}_R.2_I]$	$[1_A.\underline{3}_R]$	$[\underline{x}_R.y_I]$
$(\underline{2}_R.y_R)$	$[z_A.\underline{y}_R \underline{2}_R.3_I]$	$[1_A.\underline{2}_R]$	$[y_R.x_I]$

Realitätsthematiken

Op	Sit	U^{lo}	U^{ro}
$(y_R.\underline{2}_R)$	$[1_A.\underline{2}_R y_R.x_I]$	$[z_A.\underline{y}_R]$	$[\underline{2}_R.3_I]$
$(\underline{z}_R.\underline{1}_R)$	$[2_A.\underline{1}_R \underline{z}_R.x_I]$	$[y_A.\underline{z}_R]$	$[\underline{1}_R.3_I]$
$(\underline{x}_R.\underline{3}_R)$	$[1_A.\underline{3}_R \underline{x}_R.y_I]$	$[z_A.\underline{x}_R]$	$[\underline{3}_R.2_I]$
$(\underline{z}_R.\underline{1}_R)$	$[3_A.\underline{1}_R \underline{z}_R.y_I]$	$[x_A.\underline{z}_R]$	$[\underline{1}_R.2_I]$
$(\underline{x}_R.\underline{3}_R)$	$[2_A.\underline{3}_R \underline{x}_R.z_I]$	$[y_A.x_R]$	$[\underline{3}_R.1_I]$

($\underline{y}_R.2_R$) [$3_A.2_R \mid \underline{y}_R.z_I$] [$x_A.y_R$] [$2_R.1_I$]

Literatur

Bense, Max, Zeichen und Design. Baden-Baden 1971

Bense, Max, Semiotische Prozesse und Systeme. Baden-Baden 1975

Bense, Max, Das Universum der Zeichen. Baden-Baden 1983

Toth, Alfred, Das Zeichen als Metadifferenz. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025a

Toth, Alfred, Permutationen systemischer Randrelationen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025b

Toth, Alfred, Vermittlung als trajektischer Rand. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025c

Walther, Elisabeth, Allgemeine Zeichenlehre. 2. Aufl. Stuttgart 1979

29.12.2025