

Prof. Dr. Alfred Toth

Das situationssemiotische Teilsystem der semiotischen Vollständigkeiten

1. Wir gehen aus von der allgemeinen Form semiotischer Dualsysteme

$$\text{DS: Zkl} = (3.x, 2.y, 1.z) \times \text{Rth} = (z.1, y.2, x.3)$$

und bilden sie auf ihre situationalen Trajektklassen, kurz Situationsklassen genannt, ab

$$\begin{array}{lll} 3_A.X_A & \underline{2}_R.Y_R & 1_I.Z_I \rightarrow 3_A.\underline{2}_R \quad X_A.Y_R \quad | \quad \underline{2}_R.1_I \quad Y_R.Z_I \\ Z_A.1_A & Y_R.\underline{2}_R & X_I.3_I \rightarrow Z_A.Y_R \quad 1_A.\underline{2}_R \quad | \quad Y_R.X_I \quad \underline{2}_R.3_I. \end{array}$$

Diese bestehen aus einer Situation bzw. einem System, einer links- und einer rechtsseitigen Umgebung (vgl. Toth 2025a-c).

2. Im folgenden betrachten wir das Teilsystem der 3/27 Dualsysteme der sog. semiotischen Vollständigkeiten, d.h. M-them M, O-them O und I-them. I, vgl. die folgende ergänzte Abb. aus Bense (1992, S. 76).

| Zkl | Rth | Rpw | |
|--------------------|---------------------------|-----|---------------|
| <u>3.1</u> 2.1 1.1 | 1.1 1.2 <u>1.3</u> | 9 | Mittel |
| 3.1 <u>2.1</u> 1.2 | 2.1 1.2 <u>1.3</u> | 10 | |
| 3.1 2.1 <u>1.3</u> | 3.1 1.2 <u>1.3</u> | 11 | |
| 3.1 <u>2.2</u> 1.2 | 2.1 <u>2.2</u> 1.3 | 11 | Objekt |
| <u>3.2</u> 2.2 1.2 | 2.1 <u>2.2</u> <u>2.3</u> | 12 | |
| 3.2 <u>2.2</u> 1.3 | 3.1 <u>2.2</u> 2.3 | 13 | |
| 3.1 2.3 <u>1.3</u> | <u>3.1</u> 3.2 1.3 | 13 | Interpretant |
| 3.2 2.3 <u>1.3</u> | 3.1 3.2 2.3 | 14 | |
| 3.3 2.3 <u>1.3</u> | 3.1 3.2 3.3 | 15 | |
| <u>3.1 2.2 1.3</u> | <u>3.1 2.2 1.3</u> | 12 | Eigenrealität |

1. Dualsystem

$$3.1 \quad 2.1 \quad 1.1 \quad \times \quad 1.1 \quad 1.2 \quad 1.3 \quad (1.1 \leftarrow (1.2, 1.3))$$

$$3_A.\underline{2}_R \quad 1_A.\underline{1}_R \quad | \quad \underline{2}_R.1_I \quad \underline{1}_R.1_I$$

$$1_A.\underline{1}_R \quad 1_A.\underline{2}_R \quad | \quad \underline{1}_R.1_I \quad \underline{2}_R.3_I$$

14. Dualsystem

$$3.2 \quad 2.2 \quad 1.2 \quad \times \quad 2.1 \quad 2.2 \quad 2.3 \quad (2.1 \leftarrow (2.2, 2.3))$$

$$3_A.\underline{2}_R \quad 2_A.\underline{2}_R \quad | \quad \underline{2}_R.1_I \quad \underline{2}_R.2_I$$

$$2_A.\underline{2}_R \quad 1_A.\underline{2}_R \quad | \quad \underline{2}_R.2_I \quad \underline{2}_R.3_I$$

27. Dualsystem

3.3 2.3 1.3 \times 3.1 3.2 3.3 $(3.1 \leftarrow (3.2, 3.3))$

3_A.2_R 3_A.3_R | 2_R.1_I 3_R.3_I

3_A.3_R 1_A.2_R | 3_R.3_I 2_R.3_I

Literatur

Bense, Max, Die Eigenrealität der Zeichen. Baden-Baden 1992

Toth, Alfred, Interne, externe und situationale Umgebungen von Zeichen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025a

Toth, Alfred, Zeichensituation-Umgebungs-Osmose. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025b

Toth, Alfred, Situationale semiotische Relationen mit verschränkten Umgebungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025c

3.1.2026