

Diagonalität in trajektischen Matrizen

1. Zur Einführung der semiotischen Matrix vgl. Bense (1975, S. 37). Über Diagonalität in der semiotischen Matrix vgl. Bense (1992). Wir stützen uns hingegen auf die trajektischen semiotischen Matrizen (vgl. Toth 2025a-c). Die allgemeine Matrix ist

	.x .a	.y .b	.z .c
x. a.	x.x a.a	x.y a.b	x.z a.c
y. b.	y.x b.a	y.y b.b	y.z b.c
z. c.	z.x c.a	z.y c.b	z.z c.c

Setzen wir für die Variablen die von Bense (1980) definierten Primzeichen $Z = (1, 2, 3)$ ein, bekommen wir die Normmatrix.

	.1 .1	.2 .2	.3 .3
1. 1.	1.1 1.1	1.2 1.2	1.3 1.3
2. 2.	2.1 2.1	2.2 2.2	2.3 2.3
3. 3.	3.1 3.1	3.2 3.2	3.3 3.3

1. Im folgenden konvertieren wir in systematischer Weise die linken und rechten Teilrelationen der linken und rechten Teilrelationen in $Z = (x.y | a.b)$ und markieren die Haupt- und Nebendiagonalen durch Fettdruck.

1. $((a, b, c)^{l_0})^{-1}$

	.1 .1	.2 .2	.3 .3
1. 3.	1.1 3.1	1.2 3.2	1.3 3.3
2. 2.	2.1 2.1	2.2 2.2	2.3 2.3
3. 1.	3.1 1.1	3.2 1.2	3.3 1.3

2. $((a, b, c)^{r_0})^{-1}$

	.1 .3	.2 .2	.3 .1
1. 1.	1.1 1.3	1.2 1.2	1.3 1.1
2. 2.	2.1 2.3	2.2 2.2	2.3 2.1
3. 3.	3.1 3.3	3.2 3.2	3.3 3.1

3. $((a, b, c)^{\text{lo}, \text{ro}})^{-1}$

	.1 .3	.2 .2	.3 .1
1. 3.	1.1 3.3	1.2 3.2	1.3 3.1
2. 2.	2.1 2.3	2.2 2.2	2.3 2.1
3. 1.	3.1 1.3	3.2 1.2	3.3 1.1

4. $((x, y, z)^{\text{lo}})^{-1}$

	.1 .1	.2 .2	.3 .3
3. 1.	3.1 1.1	3.2 1.2	3.3 1.3
2. 2.	2.1 2.1	2.2 2.2	2.3 2.3
1. 3.	1.1 3.1	1.2 3.2	1.3 3.3

5. $((x, y, z)^{\text{ro}})^{-1}$

	.3 .1	.2 .2	.1 .3
1. 1.	1.3 1.1	1.2 1.2	1.1 1.3
2. 2.	2.3 2.1	2.2 2.2	2.1 2.3
3. 3.	3.3 3.1	3.2 3.2	3.1 3.3

6. $((x, y, z)^{\text{lo}, \text{ro}})^{-1}$

	.3 .1	.2 .2	.1 .3
3. 1.	3.3 1.1	3.2 1.2	3.1 1.3
2. 2.	2.3 2.1	2.2 2.2	2.1 2.3
1. 3.	1.3 3.1	1.2 3.2	1.1 3.3

7. $((x, y, z)^{\text{lo}})^{-1}, ((a, b, c)^{\text{lo}})^{-1}$

	.1 .1	.2 .2	.3 .3
3. 3.	3.1 3.1	3.2 3.2	3.3 3.3
2. 2.	2.1 2.1	2.2 2.2	2.3 2.3
1. 1.	1.1 1.1	1.2 1.2	1.3 1.3

8. $((x, y, z)^{lo})^{-1}, ((a, b, c)^{ro})^{-1}$

	.1 .3	.2 .2	.3 .1
3. 1.	3.1 1.3	3.2 1.2	3.3 1.1
2. 2.	2.1 2.3	2.2 2.2	2.3 2.1
1. 3.	1.1 1.3	1.2 3.2	1.3 3.1

9. $((x, y, z)^{ro})^{-1}, ((a, b, c)^{lo})^{-1}$

	.3 .1	.2 .2	.1 .3
1. 3.	1.3 3.1	1.2 3.2	1.1 3.3
2. 2.	2.3 2.1	2.2 2.2	2.1 2.3
3. 1.	3.3 1.1	3.2 1.2	3.1 1.3

10. $((x, y, z)^{ro})^{-1}, ((a, b, c)^{ro})^{-1}$

	.3 .3	.2 .2	.1 .1
1. 1.	1.3 1.3	1.2 1.2	1.1 1.1
2. 2.	2.3 2.3	2.2 2.2	2.1 2.1
3. 3.	3.3 3.3	3.2 3.2	3.1 3.1

11. $((a, b, c)^{lo})^{-1}, ((x, y, z)^{ro})^{-1}, (a, b, c)^{ro})^{-1}$

	.3 .3	.2 .2	.1 .1
1. 3.	1.3 3.3	1.2 3.2	1.1 3.1
2. 2.	2.3 2.3	2.2 2.2	2.1 2.1
3. 1.	3.3 1.3	3.2 1.2	3.1 1.1

12. $((x, y, z)^{lo})^{-1}, ((a, b, c)^{lo})^{-1}, ((a, b, c)^{ro})^{-1}$

	.1 .3	.2 .2	.3 .1
3. 3.	3.1 3.3	3.2 3.2	3.3 3.1
2. 2.	2.1 2.3	2.2 2.2	2.3 2.1
1. 1.	1.1 1.3	1.2 1.2	1.3 1.1

Auffälligerweise sind alle diagonalen trajektischen Relationen Kombinationen der Eigenrealitäts- und der Kategorienrealitätsklasse. Weitere Untersuchungen werden folgen.

Literatur

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

Bense, Max, Die Einführung der Primzeichen. In: Ars Semeiotica 3/3, 1980, S. 287-294

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

Toth, Alfred, Einführung der trajektischen Matrix. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025a

Toth, Alfred, Konverse und duale Relationen in der trajektischen Matrix. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025b

Toth, Alfred, Trajektische Matrizen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025c

18.12.2025