Prof. Dr. Alfred Toth

Die raumsemiotische Matrix

1. Es dürfte jedem mit der Semiotik Vertrauten bekannt sein, daß sich die von Bense inaugurierte Raumsemiotik ausschließlich auf den Objektbezug des Zeichens gründet (vgl. Bense/Walther 1973, S. 80). Systeme werden iconisch, Abbildungen indexikalisch und Repertoires symbolisch definiert

(2.1) Systeme (Sys)

(2.2) Abbildungen (Abb)

(2.3) Repertoires (Rep)

Damit ist die Raumsemiotik aber natürlich sowohl hinsichtlich des Mittel- als auch des Interpretantenbezugs der peirceschen Zeichenrelation undefiniert. In Sonderheit stellt sich die Frage, wie man das raumsemiotische Zeichen als vollständige triadische Relation definiert.

2. In Toth (2016a) hatten wir den raumsemiotischen Mittelbezug durch

(1.1) Materialität (Mat)

(1.2) Objektalität (Obj)

(1.3) Räumlichkeit (Räu)

kategorisiert, und in Toth (2016b) hatten wir den den raumsemiotischen Interpretantenbezug durch

(3.1) $S^* = S$

(3.2) $S^* = [S, U]$

(3.3) $S^* = [S, U, E]$

kategorisiert.

3. Damit haben wir nun die vollständige raumsemiotische Matrix, basierend auf den folgenden semiotisch-ontischen Isomorphien

$$\begin{pmatrix} 1.1 & 1.2 & 1.3 \\ 2.1 & 2.2 & 2.3 \\ 3.1 & 3.2 & 3.3 \end{pmatrix} \cong \begin{pmatrix} \text{Mat} & \text{Obj} & \text{Räu} \\ \text{Sys} & \text{Abb} & \text{Rep} \\ \text{S} & [\text{S, U}] & [\text{S, U, E}] \end{pmatrix}.$$

Da es für ontische Relationen keine trichotomischen Restriktionen gibt, bekommen wir also für die raumsemiotische Matrix nicht nur die 10 peirce-benseschen Dualsysteme, sondern alle $3^3 = 27$ möglichen Dualsysteme.

3.1. Semiotische Dualsysteme

3.1.1. Rhematische Dualsysteme

DS(1)	=	3.1	2.1	1.1	×	1.1	1.2	1.3
DS(2)	=	3.1	2.1	1.2	×	2.1	1.2	1.3
DS(3)	=	3.1	2.1	1.3	×	3.1	1.2	1.3
DS(4)	=	3.1	2.2	1.1	×	1.1	2.2	1.3
DS(5)	=	3.1	2.2	1.2	×	2.1	2.2	1.3
DS(6)	=	3.1	2.2	1.3	×	3.1	2.2	1.3
DS(7)	=	3.1	2.3	1.1	×	1.1	3.2	1.3
DS(8)	=	3.1	2.3	1.2	×	2.1	3.2	1.3
DS(9)	=	3.1	2.3	1.3	×	3.1	3.2	1.3

3.1.2. Dicentische Dualsysteme

DS(10)	=	3.2	2.1	1.1	×	1.1	1.2	2.3
DS(11)	=	3.2	2.1	1.2	×	2.1	1.2	2.3
DS(12)	=	3.2	2.1	1.3	×	3.1	1.2	2.3
DS(13)	=	3.2	2.2	1.1	×	1.1	2.2	2.3
DS(14)	=	3.2	2.2	1.2	×	2.1	2.2	2.3

DS(15)	=	3.2	2.2	1.3	×	3.1	2.2	2.3
DS(16)	=	3.2	2.3	1.1	×	1.1	3.2	2.3
DS(17)	=	3.2	2.3	1.2	×	2.1	3.2	2.3
DS(18)	=	3.2	2.3	1.3	×	3.1	3.2	2.3

3.1.3. Argumentische Dualsysteme

DS(19)	=	3.3	2.1	1.1	×	1.1	1.2	3.3
DS(20)	=	3.3	2.1	1.2	×	2.1	1.2	3.3
DS(21)	=	3.3	2.1	1.3	×	3.1	1.2	3.3
DS(22)	=	3.3	2.2	1.1	×	1.1	2.2	3.3
DS(23)	=	3.3	2.2	1.2	×	2.1	2.2	3.3
DS(24)	=	3.3	2.2	1.3	×	3.1	2.2	3.3
DS(25)	=	3.3	2.3	1.1	×	1.1	3.2	3.3
DS(26)	=	3.3	2.3	1.2	×	2.1	3.2	3.3
DS(27)	=	3.3	2.3	1.3	×	3.1	3.2	3.3

3.2. Ontische Dualsysteme

3.2.1. S-Dualsysteme

DS(1)	=	S	Sys	Mat	×	Mat	Obj	Räu
DS(2)	=	S	Sys	Obj	×	Sys	Obj	Räu
DS(3)	=	S	Sys	Räu	×	S	Obj	Räu
DS(4)	=	S	Abb	Mat	×	Mat	Abb	Räu
DS(5)	=	S	Abb	Obj	×	Sys	Abb	Räu
DS(6)	=	S	Abb	Räu	×	S	Abb	Räu

DS(7)	=	S	Rep	Mat	×	Mat	[S, U]	Räu
DS(8)	=	S	Rep	Obj	×	Sys	[S, U]	Räu
DS(9)	=	S	Rep	Räu	×	S	[S, U]	Räu

3.2.2. [S, U]-Dualsysteme

DS(10)	=	[S, U]	Sys	Mat	×	Mat	Obj	Rep
DS(11)	=	[S, U]	Sys	Obj	×	Sys	Obj	Rep
DS(12)	=	[S, U]	Sys	Räu	×	S	Obj	Rep
DS(13)	=	[S, U]	Abb	Mat	×	Mat	Abb	Rep
DS(14)	=	[S, U]	Abb	Obj	×	Sys	Abb	Rep
DS(15)	=	[S, U]	Abb	Räu	×	S	Abb	Rep
DS(16)	=	[S, U]	Rep	Mat	×	Mat	[S, U]	Rep
DS(17)	=	[S, U]	Rep	Obj	×	Sys	[S, U]	Rep
DS(18)	=	[S, U]	Rep	Räu	×	S	[S, U]	Rep

3.2.3. [S, U, E]-Dualsysteme

DS(19)	=	[S, U, E]	Sys	Mat	×	Mat	Obj	[S, U, E]
DS(20)	=	[S, U, E]	Sys	Obj	×	Sys	Obj	[S, U, E]
DS(21)	=	[S, U, E]	Sys	Räu	×	S	Obj	[S, U, E]
DS(22)	=	[S, U, E]	Abb	Mat	×	Mat	Abb	[S, U, E]
DS(23)	=	[S, U, E]	Abb	Obj	×	Sys	Abb	[S, U, E]
DS(24)	=	[S, U, E]	Abb	Räu	×	S	Abb	[S, U, E]
DS(25)	=	[S, U, E]	Rep	Mat	×	Mat	[S, U]	[S, U, E]
DS(26)	=	[S, U, E]	Rep	Obj	×	Sys	[S, U]	[S, U, E]

DS(27) = [S, U, E] Rep Räu $\times$ S [S, U] [S, U, E].

Literatur

Bense, Max/Walther, Elisabeth, Wörterbuch der Semiotik. Köln 1973

Toth, Alfred, Der raumsemiotische Mittelbezug. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2016a

Toth, Alfred, Der raumsemiotische Interpretantenbezug. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2016b

29.2.2016