

Die semiotische Situation der Eigenrealität

1. Bekanntlich hatte Bense die systemtheoretische Situation als Differenz von Paaren von Umgebungen definiert (vgl. Walther 1979, S. 130). Da ferner jedes Zeichen eine Situation in eine neue Situation transformieren kann, indem es wie eine Störung wirkt, kann es als Differenz von Paaren von Situationen bestimmt werden (vgl. Bense 1983, S. 156). Daraus folgt nach Toth (2025a), daß man das Zeichen als Differenz von Differenzen paarweiser Umgebungen definieren kann

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

Wie in Toth (2025b) gezeigt, können der Rand R, linke (U^{lo}) und rechte Umgebungen (U^{ro}) alle Zeichenfunktionen übernehmen. Die vermittelnde Kategorie der Zeichenrelation 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).

2. Im folgenden untersuchen wir die semiotische Situation der Eigenrealität anhand ihrer Permutationen, indem wir diese auf ihre zugehörigen Trajekte abbilden.

Zeichenklassen

$3_{A.1_A}$	$\underline{2_R.2_R}$	$1_{I.3_I}$	\rightarrow	$3_{A.2_R}$	$1_{A.\underline{2_R}}$	$ $	$\underline{2_R.1_I}$	$\underline{2_R.3_I}$
$3_{A.1_A}$	$\underline{1_R.3_R}$	$2_{I.2_I}$	\rightarrow	$3_{A.1_R}$	$1_{A.\underline{3_R}}$	$ $	$\underline{1_R.2_I}$	$\underline{3_R.2_I}$
$2_{A.2_A}$	$\underline{3_R.1_R}$	$1_{I.3_I}$	\rightarrow	$2_{A.3_R}$	$2_{A.\underline{1_R}}$	$ $	$\underline{3_R.1_I}$	$\underline{1_R.3_I}$
$2_{A.2_A}$	$\underline{1_R.3_R}$	$3_{I.1_I}$	\rightarrow	$2_{A.1_R}$	$2_{A.\underline{3_R}}$	$ $	$\underline{1_R.3_I}$	$\underline{3_R.1_I}$
$1_{A.3_A}$	$\underline{3_R.1_R}$	$2_{I.2_I}$	\rightarrow	$1_{A.3_R}$	$3_{A.\underline{1_R}}$	$ $	$\underline{3_R.2_I}$	$\underline{1_R.2_I}$
$1_{A.3_A}$	$\underline{2_R.2_R}$	$3_{I.1_I}$	\rightarrow	$1_{A.2_R}$	$3_{A.\underline{2_R}}$	$ $	$\underline{2_R.3_I}$	$\underline{2_R.1_I}$

Realitätsthematiken

$3_{A.1_A}$	$\underline{2_R.2_R}$	$1_{I.3_I}$	\rightarrow	$3_{A.2_R}$	$1_{A.\underline{2_R}}$	$ $	$\underline{2_R.1_I}$	$\underline{2_R.3_I}$
$2_{A.2_A}$	$\underline{3_R.1_R}$	$1_{I.3_I}$	\rightarrow	$2_{A.3_R}$	$2_{A.\underline{1_R}}$	$ $	$\underline{3_R.1_I}$	$\underline{1_R.3_I}$
$3_{A.1_A}$	$\underline{1_R.3_R}$	$2_{I.2_I}$	\rightarrow	$3_{A.1_R}$	$1_{A.\underline{3_R}}$	$ $	$\underline{1_R.2_I}$	$\underline{3_R.2_I}$
$1_{A.3_A}$	$\underline{3_R.1_R}$	$2_{I.2_I}$	\rightarrow	$1_{A.3_R}$	$3_{A.\underline{1_R}}$	$ $	$\underline{3_R.2_I}$	$\underline{1_R.2_I}$

$$\begin{array}{llllll}
 2_A.2_A & \underline{1_R.3_R} & 3_I.1_I & \rightarrow & 2_A.1_R & 2_A.3_R \quad | \quad \underline{1_R.3_I} \quad \underline{3_R.1_I} \\
 1_A.3_A & \underline{2_R.2_R} & 3_I.1_I & \rightarrow & 1_A.2_R & 3_A.2_R \quad | \quad \underline{2_R.3_I} \quad \underline{2_R.1_I}
 \end{array}$$

Wir bekommen dann die folgenden situationalen Teilsysteme, bestehend aus Operatoren und von ihnen erzeugten Situationen mit linken und rechten Umgebungen.

Zeichenklassen

Op	Sit	U ^{lo}	U ^{ro}
(<u>2_R.2_R</u>)	[1_A. <u>2_R</u> <u>2_R.1_I</u>]	[3_A. <u>2_R</u>]	[<u>2_R.3_I</u>]
(<u>1_R.3_R</u>)	[1_A. <u>3_R</u> <u>1_R.2_I</u>]	[3_A. <u>1_R</u>]	[<u>3_R.2_I</u>]
(<u>3_R.1_R</u>)	[2_A. <u>1_R</u> <u>3_R.1_I</u>]	[2_A. <u>3_R</u>]	[<u>1_R.3_I</u>]
(<u>1_R.3_R</u>)	[2_A. <u>3_R</u> <u>1_R.3_I</u>]	[2_A. <u>1_R</u>]	[<u>3_R.1_I</u>]
(<u>3_R.1_R</u>)	[3_A. <u>1_R</u> <u>3_R.2_I</u>]	[1_A. <u>3_R</u>]	[<u>1_R.2_I</u>]
(<u>2_R.2_R</u>)	[3_A. <u>2_R</u> <u>2_R.3_I</u>]	[1_A. <u>2_R</u>]	[<u>2_R.1_I</u>]

Realitätsthematiken

Op	Sit	U ^{lo}	U ^{ro}
(<u>2_R.2_R</u>)	[1_A. <u>2_R</u> <u>2_R.1_I</u>]	[3_A. <u>2_R</u>]	[<u>2_R.3_I</u>]
(<u>3_R.1_R</u>)	[2_A. <u>1_R</u> <u>3_R.1_I</u>]	[2_A. <u>3_R</u>]	[<u>1_R.3_I</u>]
(<u>1_R.3_R</u>)	[1_A. <u>3_R</u> <u>1_R.2_I</u>]	[3_A. <u>1_R</u>]	[<u>3_R.2_I</u>]
(<u>3_R.1_R</u>)	[3_A. <u>1_R</u> <u>3_R.2_I</u>]	[1_A. <u>3_R</u>]	[<u>1_R.2_I</u>]
(<u>1_R.3_R</u>)	[2_A. <u>3_R</u> <u>1_R.3_I</u>]	[2_A. <u>1_R</u>]	[<u>3_R.1_I</u>]
(<u>2_R.2_R</u>)	[3_A. <u>2_R</u> <u>2_R.3_I</u>]	[1_A. <u>2_R</u>]	[<u>2_R.1_I</u>]

Literatur

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

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

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

Toth, Alfred, Das Zeichen als Situationsoperator. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025b

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

29.12.2025