

Doppelt gerichtete semiotische Objektabhängigkeit

1. Wie in Toth (2015) gezeigt, können die durch die Realitätsthematiken der 27 möglichen triadisch-trichotomischen semiotischen Dualsysteme (welche die 10 peirce-benseschen als Teilmenge enthalten) thematisierten Realitäten nach 2- und 3-seitiger Objektabhängigkeit einerseits und nach links-, rechts- sowie beidseitiger gerichteter Objektabhängigkeit andererseits eingeteilt werden. Damit unterscheidet sich das System der semiotischen Objektabhängigkeit in grundlegender Form sowohl von demjenigen der Ontik als auch von demjenigen der Metasemiotik.

2. Unter den genannten Typen semiotischer Objektabhängigkeit interessieren uns im folgenden einerseits die 2-seitigen beidseitig gerichteten und andererseits die 3-seitigen Thematisationstypen.

2.1. Beidseitig gerichtete Objektabhängigkeit

Bei diesem Typus, der die folgenden Dualsysteme umfaßt, tritt also sowohl Links- als auch Rechtsthematisierung ein, trotzdem bleibt das Realitätssystem dyadisch, da die thematisierte Subrelation nicht selbst thematisiert, d.h. besteht weiterhin Differenz zwischen Thematisanda und Thematisatum.

DS 4 = [3.1, 2.2, 1.1] × [1.1 → 2.2 ← 1.3] M-them. O

DS 7 = [3.1, 2.3, 1.1] × [1.1 → 3.2 ← 1.3] M-them. I

DS 11 = [3.2, 2.1, 1.2] × [2.1 → 1.2 ← 2.3] O-them. M

DS 17 = [3.2, 2.3, 1.2] × [2.1 → 3.2 ← 2.3] O-them. I

DS 21 = [3.3, 2.1, 1.3] × [3.1 → 1.2 ← 3.3] I-them. M

DS 24 = [3.3, 2.2, 1.3] × [3.1 → 2.2 ← 3.3] I-them. O

Bei diesen semiotischen "Sandwiches" liegt also zwar 2-fache, aber 1-seitige Objektabhängigkeit vor, d.h. derselbe Fall von Objektabhängigkeit, der z.B. zwischen Hut und Kopf sowie Kopf und Hut besteht: Der Kopf bedarf keines

Hutes, um ontisch gesättigt zu sein, aber der Hut bedarf eines Kopfes, um ontisch gesättigt zu sein.

2.2. 3-seitige Objektabhängigkeit

Dieser Typus unterscheidet sich von demjenigen in 2.1. dadurch, daß die Unterscheidung zwischen Thematisanda und Thematisata eliminiert ist, d.h. alle drei Subrelationen thematisieren und werden gleichzeitig thematisiert. Es liegt somit triadische Realität vor, während alle übrigen Realitätsthematiken sich gerade durch dyadische Realität von ihren zugehörigen, dualen Zeichenthematiken unterscheiden. Damit weist also nicht nur DS 6 – im peircebenschen System das einzige "eigenreale" Dualsystem – triadische Realität auf, sondern noch fünf weitere Dualsysteme.

DS 6 = [3.1, 2.2, 1.3] × [3.1 ↔ 2.2 ↔ 1.3] triad. Them.

DS 8 = [3.1, 2.3, 1.2] × [2.1 ↔ 3.2 ↔ 1.3] triad. Them.

DS 12 = [3.2, 2.1, 1.3] × [3.1 ↔ 1.2 ↔ 2.3] triad. Them.

DS 16 = [3.2, 2.3, 1.1] × [1.1 ↔ 3.2 ↔ 2.3] triad. Them.

DS 20 = [3.3, 2.1, 1.2] × [2.1 ↔ 1.2 ↔ 3.3] triad. Them.

DS 22 = [3.3, 2.2, 1.1] × [1.1 ↔ 2.2 ↔ 3.3] triad. Them.

Die Objektabhängigkeit der Dualsysteme in 2.2. unterscheidet sich also von derjenigen in 2.1. nicht nur durch ihre 2-Seitigkeit (wie sie ontisch z.B. zwischen Schlüssel und Schloß besteht, die paarweise ohne ihr Gegenstück ontisch ungesättigt sind) im Gegensatz zur 1-Seitigkeit, sondern dadurch, daß die Formen 1-seitiger Objektabhängigkeit irreflexiv sind, während diejenigen 2-seitiger Objektabhängigkeit reflexiv sind. (Auf den Unterschied zwischen reflexivem und irreflexivem Sein hatte Gotthard Günther relativ zur Unterscheidung zwischen Ontik und Meontik aufmerksam gemacht.)

Literatur

Toth, Alfred, Realitätsthematische Orientiertheit und Objektabhängigkeit I-II.

In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015

24.5.2015