Prof. Dr. Alfred Toth

# Eine Semiotik ohne Identität

1. Gegeben sei die Menge der Primzeichen (vgl. Bense 1980)

P = (1, 2, 3).

Der übliche Weg von den Primzeichen führt über die Subzeichen zu Zeichenklassen und Realitätsthematiken. Subzeichen sind als kartesische Produkte der Form P × P definiert (vgl. Walther 1979, S. 57 f.) und werden seit Bense (1975, S. 37) in einer 3×3-Matrix dargestellt:

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

Zeichenklassen werden durch die allgemeine Form

ZKl = (3.x, 2.y, 1.z)

und ihre dualen Realitätsthematiken entsprechend durch

RTh = (z.1, y.2, x.3)

(mit x, y, z ∈ P) definiert.

2. Ein anderer Weg wurde in Toth (2025) skizziert. Er führt von den Primzeichen zu Systemen von trajektischen Dyaden. Dazu wird zuerst die Menge der Permutationen von P ermittelt

$\mathcal{P}$(P) = ((1, 2, 3), (1, 3, 2), (2, 1, 3), (2, 3, 1), (3, 1, 2), (3, 2, 1)).

Dann werden trajektische Dyaden aus je zwei Permutationen mit konstantem Wert bestimmt

(1, 2, 3) → (1.2 | 2.3)

(1, 3, 2) → (1.3 | 3.2)

(2, 1, 3) → (2.1 | 1.3)

(2, 3, 1) → (2.3 | 3.1)

(3, 1, 2) → (3.1 | 1.2)

(3, 2, 1) → (3.2 | 2.1).

Statt einer Matrix haben wir also eine Menge von drei Paaren von trajektischen Rändern, d.h. Abbildungen mit gleichen morphismischen und heteromorphismischen Codomänen:

— 1 | 1 —

(2, 1, 3) → (2.1 | 1.3)

(3, 1, 2) → (3.1 | 1.2)

— 2 | 2 —

(1, 2, 3) → (1.2 | 2.3)

(3, 2, 1) → (3.2 | 2.1)

— 3 | 3 —

(1, 3, 2) → (1.3 | 3.2)

(2, 3, 1) → (2.3 | 3.1).

Trägt man die Abbildungen der Trajektionen in die semiotische Matrix ein

| | .1 | .2 | .3 |
|---|---|---|---|
| 1. | — | 1.2 | 1.3 |
| 2. | 2.1 | — | 2.3 |
| 3. | 3.1 | 3.2 | —, |

so sieht man, daß eine neue „Matrix“ entstanden ist, die keine identischen Abbildungen aufweist. Wir haben also eine Semiotik ohne Identitäten. In dieser kann es daher natürlich weder Eigen-, noch Kategorienrealität geben.

3. Die sechs trajektischen Dyaden sind allerdings nicht die einzigen Abbildungen in dieser identitätslosen Semiotik. Denn nichts hindert uns daran, auch noch die konversen Abbildungen zu bilden.

— 1 | 1 —

$(2.1 \mid 1.3)^{-1} = (3.1 \mid 1.2)$

$(3.1 \mid 1.2)^{-1} = (2.1 \mid 1.3)$

— 2 | 2 —

$(1.2 \mid 2.3)^{-1} = (3.2 \mid 2.1)$

$(3.2 \mid 2.1)^{-1} = (1.2 \mid 2.3)$

— 3 | 3 —

$(1.3 \mid 3.2)^{-1} = (2.3 \mid 3.1)$

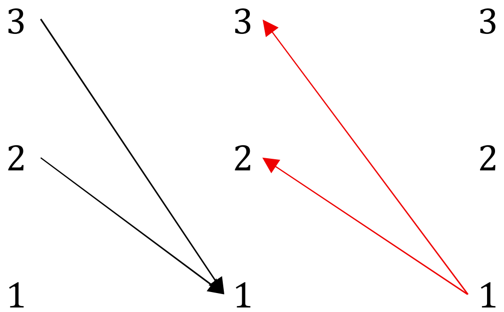
$(2.3 \mid 3.1)^{-1} = (1.3 \mid 3.2)$

Wenn wir nun neue Dualsysteme auf der Basis der konversen trajektischen Relationen der Form

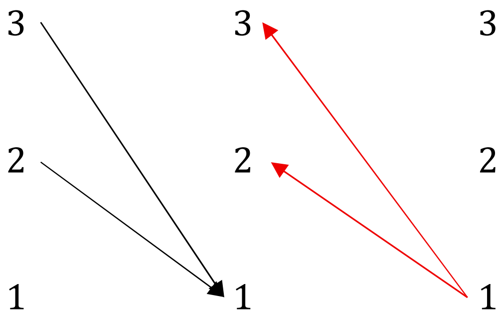
$(x.y \mid y.z)^{-1} = (z.y \mid y.x)$

bilden, bekommen wir duale Trajektogramme, die an die Stelle der klassischen semiotischen Dualsysteme treten.

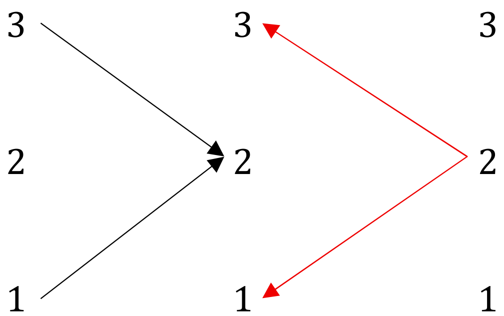
$(2.1 \mid 1.3)^{-1} = (3.1 \mid 1.2)$



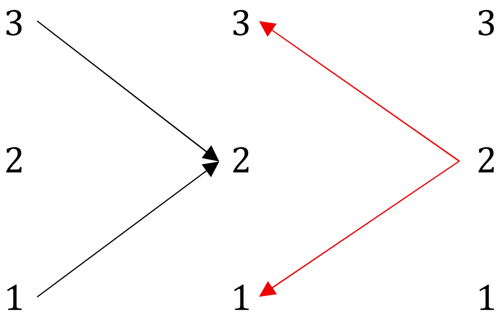

$(3.1 \mid 1.2)^{-1} = (2.1 \mid 1.3)$



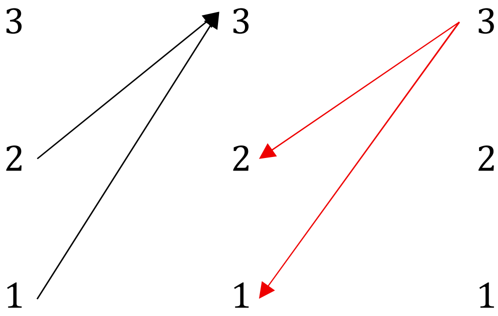

$(1.2 \mid 2.3)^{-1} = (3.2 \mid 2.1)$



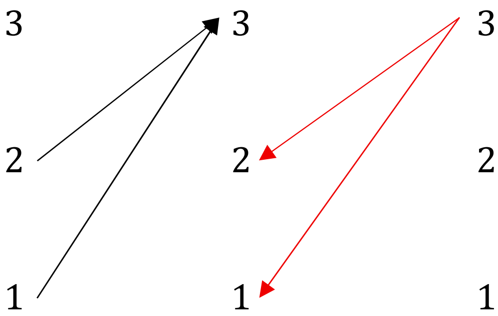
$(3.2 \mid 2.1)^{-1} = (1.2 \mid 2.3)$




$(1.3 \mid 3.2)^{-1} = (2.3 \mid 3.1)$




$(2.3 \mid 3.1)^{-1} = (1.3 \mid 3.2)$




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

Toth, Alfred, Heteromorphe chiastische Symmetrie. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025

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

10.11.2025