Prof. Dr. Alfred Toth

Einleitung in die Theorie der Possession und Copossession

1. In Toth (2014) wurden die neu in die Ontik eingeführten Begriffe der Possesion und Copossession wie folgt definiert

Possession

$\Omega = f(\Sigma_i)$

Copossession

$\Sigma_i = f(\Omega)$

mit i ∊ {ich, du, er}.

Nun sind aber nicht nur Subjekte, sondern auch Objekte deiktisch (vgl. Toth 2014b), d.h. wir bekommen die folgenden objekt- und subjektdeiktischen Systeme

Possessive Deixis

$\Omega_{hier} = f(\Sigma_{ich})$ $\Omega_{hier} = f(\Sigma_{du})$ $\Omega_{hier} = f(\Sigma_{er})$

$\Omega_{da} = f(\Sigma_{ich})$ $\Omega_{da} = f(\Sigma_{du})$ $\Omega_{da} = f(\Sigma_{er})$

$\Omega_{dort} = f(\Sigma_{ich})$ $\Omega_{dort} = f(\Sigma_{du})$ $\Omega_{dort} = f(\Sigma_{er})$

Copossessive Deixis

$\Sigma_{ich} = f(\Omega_{hier})$ $\Sigma_{ich} = f(\Omega_{da})$ $\Sigma_{ich} = f(\Omega_{dort})$

$\Sigma_{du} = f(\Omega_{hier})$ $\Sigma_{du} = f(\Omega_{da})$ $\Sigma_{du} = f(\Omega_{dort})$

$\Sigma_{er} = f(\Omega_{hier})$ $\Sigma_{er} = f(\Omega_{da})$ $\Sigma_{er} = f(\Omega_{dort})$.

2. Es gibt keine Vermittlung zwischen Possession und Copossession. Ferner ist die Zahl der Objekte, die gleichzeitig in beiden Funktionen auftreten können ohne trivial oder absurd zu sein, klar.

2.1. Der Einkaufswagen

Dieser ist ein Objekt, das klar possessiv ist relativ zum Subjekt, denn es zieht ihn heraus aus einer Harmonika und steuert ihn. Eine Konversion der Objekt- und Subjektfunktion ist ausgeschlossen.

2.2. Der Geisterbahnwagen

Dieser ist ein Objekt, das klar copossessiv ist relativ zum Subjekt, denn das Subjekt wird von ihm gefahren. Eine Konversion der Objekt- und Subjektfunktion ist auch hier ausgeschlossen, allerdings nur in technischem Sinne, nicht wie in 2.1. im Sinne der möglichen Welten.

Obwohl es zwischen Possession und Copossession keine Vermittlung gibt, gibt es nichtleere Schnittmengen relativ zu den in diese Relationen involvierten Subjekte und Objekte. So ist zwar ein Einkaufswagen ein Subjekt-possessives, aber gleichzeiti ein Objekt-copossessives System – nämlich relativ zu den vom

Subjekt selektierten und in den Wagen gelegten Produkte. Beim Geisterbahnwagen sind keine Objekte involviert, und somit weist dieses Beispiel trotz allem Anschein keine possessiv-copossessive Symmetrie auf.

3. Possession und Copossession in der Metasemiotik

Daß sprachliche Systeme eine Kategorie „Possession" besitzen, ist zwar längst bekannt, aber daß diese Kategorie eine symmetrisch-dichotomische Teilkategorie einer ebenfalls existierenden Kategorie „Copossession" ist, ist es nicht. In den meisten Fällen verhalten sich die Zeichen der Semiotik wie die Objekte der Ontik, daß nämlich Konversionen nur in einer anderen als der unseren Welt möglich sind, ein Sachverhalt, der sich auf sprachlicher Ebene meist durch teilweise grotesken Nonsens äußert. Allerdings gibt es zu jedem Fall von Possession eine oder mehrere copossessive Paraphrasen.

(1.a) Ich habe ein Auto.

(1.b) *Ein Auto hat mich.

(1.c) Ich sitze in meinem Auto.

(2.a) Ich habe kalte Füße.

(2.b) *Kalte Füße haben mich.

(3.c) Eisiger Schauer bemächtigt sich ... .

Keine Paraphrasen haben jedoch all jene Fälle, bei denen weder die Alienabilität noch die Inalienabilität die entscheidende Rolle für Possession spielt, sondern zum Beispiel informationelle Strukturen wie Foreground und Background, Topic und Comment usw.

(4.a) Das Haus hat einen Verputz.

(4.b) *Der Verputz hat ein Haus.

(5.a) Das Haus hat eine Garage.

(5.b) *Die Garage hat ein Haus.

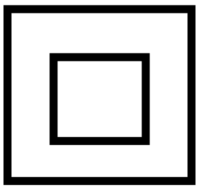
(6.a) Vor der Kaserne hat es eine Laterne.

(6.b) *Hinter der Laterne hat es eine Kaserne.

4. Hingegen spielt die Dichotomie von Possession und Copossesssion eine bedeutende Rolle in der Ontik (vgl. Toth 2015).

2.1. Semiotische Repräsentation randkonstanter ontischer Strukturen

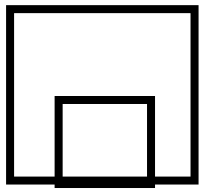
2.1.1.



$<3.3.3>_{S[S]}$

(3.3, 2.3, x.y)
(y.x, 3.2, 3.3)

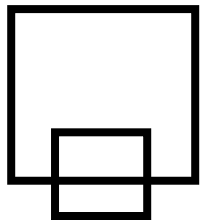
2.1.2.



$<3.2.3>_{S[S]}$

(3.3, 2.2, x.y)
(y.x, 2.2, 3.3)

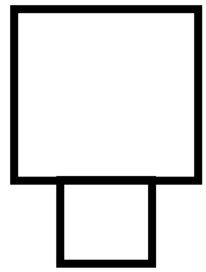
2.1.3.



$<3.2.3>_{R[S,U]}$

(3.3, 2.1, x.y)
(y.x, 1.2, 3.3)

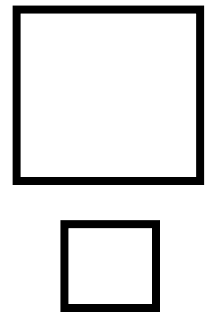
2.1.4.



$<3.2.3>_{U[U]}$

(y.x, 2.2, 3.3)
(3.3, 2.2, x.y)

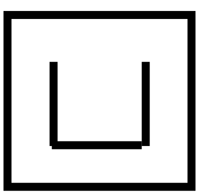
2.1.5.



$<3.3.3>_{U[U]}$

(y.x, 3.2, 3.3)
(3.3, 2.3, x.y)

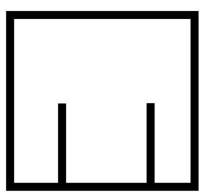
2.1.6.



$<3.3.2>_{S[S]}$

(3.3, 2.3, x.y)
(y.x, 3.2, 3.3)

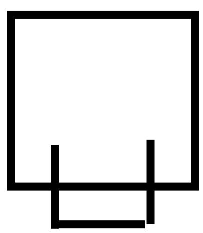
2.1.7.



$<3.2.2>_{S[S]}$

(3.3, 2.2, x.y)
(y.x, 2.2, 3.3)

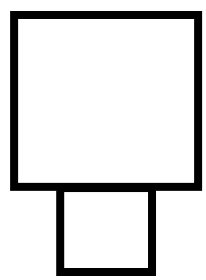
2.1.8.



$<3.2.2>_{R[S,U]}$

(3.3, 2.1, x.y)
(y.x, 1.2, 3.3)

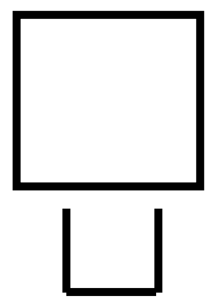
2.1.9.



$<3.2.2>_{U[S]}$

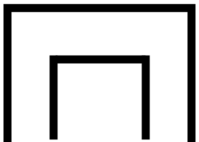
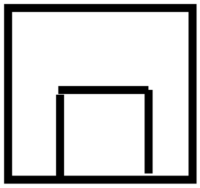
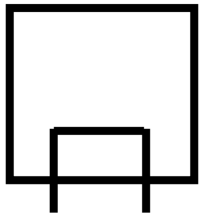
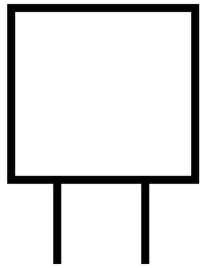
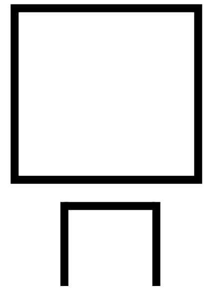
(y.x, 2.2, 3.3)
(3.3, 2.2, x.y)

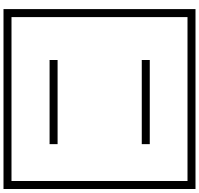
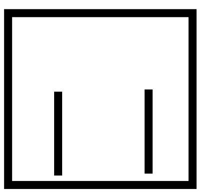
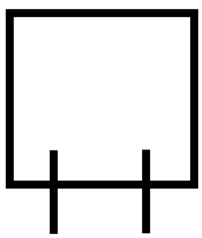
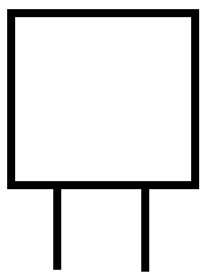
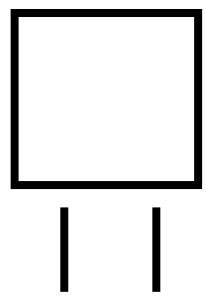
2.1.10.



$<3.3.2>_{U[U]}$

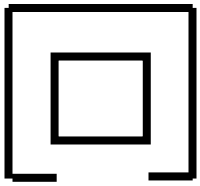
(y.x, 3.2, 3.3)
(3.3, 2.3, x.y)

2.1.11.	2.1.12.	2.1.13.	2.1.14.	2.1.15.
				
$<3.3.2>_{S[U]}$	$<3.2.2>_{S[U]}$	$<3.2.2>_{R[U,S]}$	$<3.2.2>_{U[U]}$	$<3.3.2>_{U[U]}$
(3.3, 2.3, x.y)	(3.3, 2.2, x.y)	(3.3, 2.1, x.y)	(y.x, 2.2, 3.3)	(y.x, 3.2, 3.3)
(y.x, 3.2, 3.3)	(y.x, 2.2, 3.3)	(y.x, 1.2, 3.3)	(3.3, 2.2, x.y)	(3.3, 2.3, x.y)

2.1.1.	2.1.2.	2.1.3.	2.1.4.	2.1.5.
2.1.16.	2.1.17.	2.1.18.	2.1.19.	2.1.20.
				
$<3.3.1>_{S[S]}$	$<3.2.1>_{S[S]}$	$<3.2.1>_{R[S,U]}$	$<3.2.1>_{U[U]}$	$<3.3.1>_{U[U]}$
(3.3, 2.3, x.y)	(3.3, 2.2, x.y)	(3.3, 2.1, x.y)	(y.x, 2.2, 3.3)	(y.x, 3.2, 3.3)
(y.x, 3.2, 3.3)	(y.x, 2.2, 3.3)	(y.x, 1.2, 3.3)	(3.3, 2.2, x.y)	(3.3, 2.3, x.y)

2.2. Semiotische Repräsentation partiell-randkonstanter ontischer Strukturen

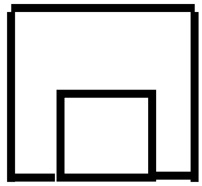
2.2.1.



$\langle 2.3.3 \rangle_{S[S]}$

(3.2, 2.3, x.y)
(y.x, 3.2, 2.3)

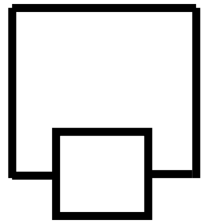
2.2.2.



$\langle 2.2.3 \rangle_{S[S]}$

(3.2, 2.2, x.y)
(y.x, 2.2, 2.3)

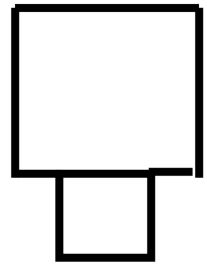
2.2.3.



$\langle 2.2.3 \rangle_{R[S,U]}$

(3.2, 2.1, x.y)
(y.x, 1.2, 2.3)

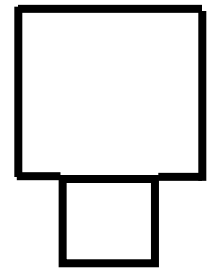
2.2.4.



$\langle 2.2.3 \rangle_{U[U]}$

(y.x, 2.2, 2.3)
(3.2, 2.2, x.y)

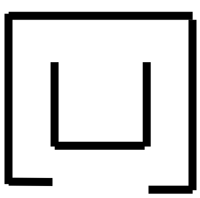
2.2.5.



$\langle 2.3.3 \rangle_{U[U]}$

(y.x, 3.2, 2.3)
(3.2, 2.3, x.y)

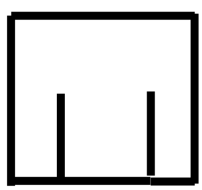
2.2.6.



$\langle 2.3.2 \rangle_{S[S]}$

(3.2, 2.3, x.y)
(y.x, 3.2, 2.3)

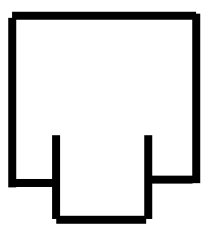
2.2.7.



$\langle 2.2.2 \rangle_{S[S]}$

(3.2, 2.2, x.y)
(y.x, 2.2, 2.3)

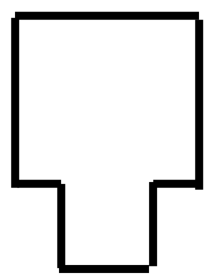
2.2.8.



$\langle 2.2.2 \rangle_{R[S,U]}$

(3.2, 2.1, x.y)
(y.x, 1.2, 2.3)

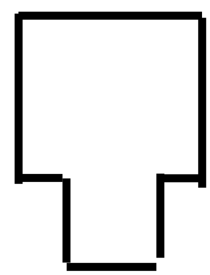
2.2.9.



$\langle 2.2.2 \rangle_{U[S]}$

(y.x, 2.2, 2.3)
(3.2, 2.2, x.y)

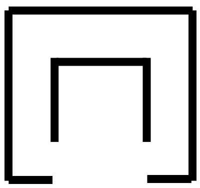
2.2.10.



$\langle 2.3.2 \rangle_{U[U]}$

(y.x, 3.2, 2.3)
(3.2, 2.3, x.y)

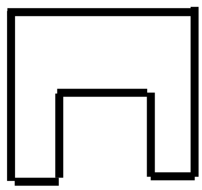
2.2.11.



$\langle 2.3.2 \rangle_{S[U]}$

(3.2, 2.3, x.y)
(y.x, 3.2, 2.3)

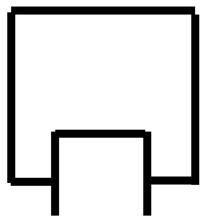
2.2.12.



$\langle 2.2.2 \rangle_{S[U]}$

(3.2, 2.2, x.y)
(y.x, 2.2, 2.3)

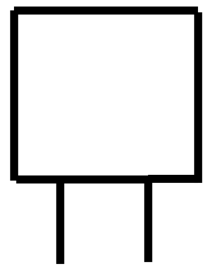
2.2.13.



$\langle 2.2.2 \rangle_{R[U,S]}$

(3.2, 2.1, x.y)
(y.x, 1.2, 2.3)

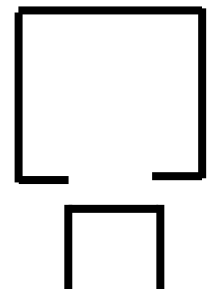
2.2.14.



$\langle 2.2.2 \rangle_{U[U]}$

(y.x, 2.2, 2.3)
(3.2, 2.2, x.y)

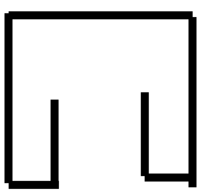
2.2.15.



$\langle 2.3.2 \rangle_{U[U]}$

(y.x, 3.2, 2.3)
(3.2, 2.3, x.y)

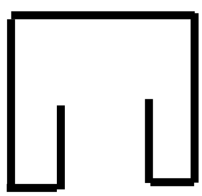
2.2.16.



$\langle 2.3.1 \rangle_{S[S]}$

(3.2, 2.3, x.y)
(y.x, 3.2, 2.3)

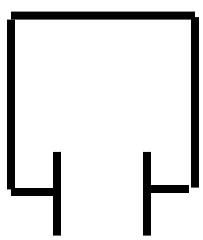
2.2.17.



$\langle 2.2.1 \rangle_{S[S]}$

(3.2, 2.2, x.y)
(y.x, 2.2, 2.3)

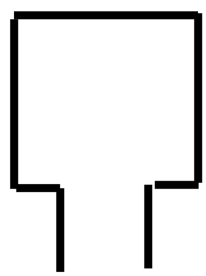
2.2.18.



$\langle 2.2.1 \rangle_{R[S,U]}$

(3.2, 2.1, x.y)
(y.x, 1.2, 2.3)

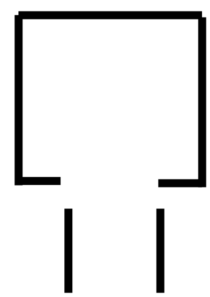
2.2.19.



$\langle 2.2.1 \rangle_{U[U]}$

(y.x, 2.2, 2.3)
(3.2, 2.2, x.y)

2.2.20.

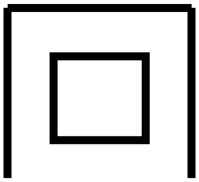


$\langle 2.3.1 \rangle_{U[U]}$

(y.x, 3.2, 2.3)
(3.2, 2.3, x.y)

2.3. Semiotische Repräsentation nicht-randkonstanter ontischer Strukturen

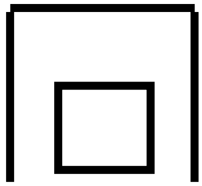
2.3.1.



$<1.3.3>_{S[S]}$

(3.1, 2.3, x.y)
(y.x, 3.2, 2.3)

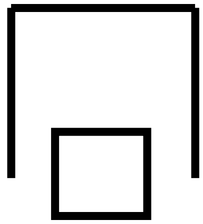
2.3.2.



$<1.2.3>_{S[S]}$

(3.1, 2.2, x.y)
(1.3, 2.2, 2.3)

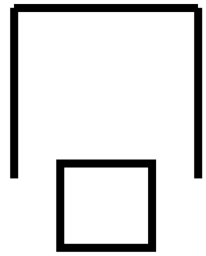
2.3.3.



$<1.2.3>_{R[S,U]}$

(3.1, 2.1, x.y)
(1.3, 1.2, 2.3)

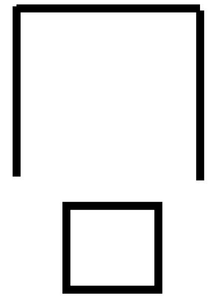
2.3.4.



$<1.2.3>_{U[U]}$

(y.x, 2.2, 2.3)
(3.1, 2.2, x.y)

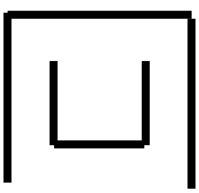
2.3.5.



$<1.3.3>_{U[U]}$

(y.x, 3.2, 2.3)
(3.1, 2.3, x.y)

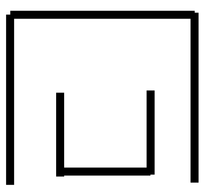
2.3.6.



$<1.3.2>_{S[S]}$

(3.1, 2.3, x.y)
(y.x, 3.2, 1.3)

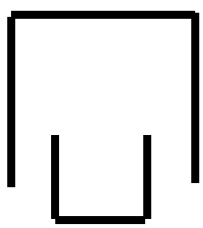
2.3.7.



$<1.2.2>_{S[S]}$

(3.1, 2.2, x.y)
(y.x, 2.2, 1.3)

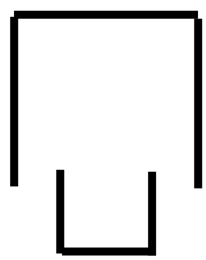
2.3.8.



$<1.2.2>_{R[S,U]}$

(3.1, 2.1, x.y)
(y.x, 1.2, 1.3)

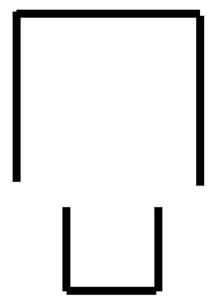
2.3.9.



$<1.2.2>_{U[S]}$

(y.x, 2.2, 1.3)
(3.1, 2.2, x.y)

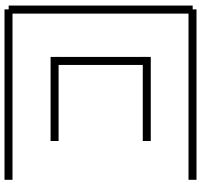
2.3.10.



$<1.3.2>_{U[U]}$

(y.x, 3.2, 1.3)
(3.1, 2.3, x.y)

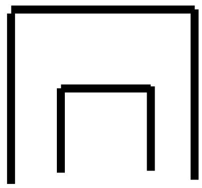
2.3.11.



$\langle 1.3.2\rangle_{S[U]}$

(3.1, 2.3, x.y)
(y.x, 3.2, 1.3)

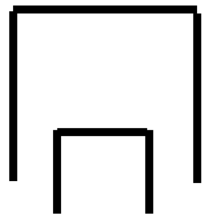
2.3.12.



$\langle 1.2.2\rangle_{S[U]}$

(3.1, 2.2, x.y)
(y.x, 2.2, 1.3)

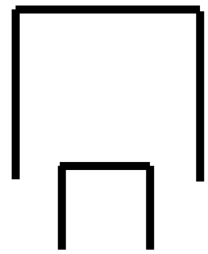
2.3.13.



$\langle 1.2.2\rangle_{R[U,S]}$

(3.1, 2.1, x.y)
(y.x, 1.2, 1.3)

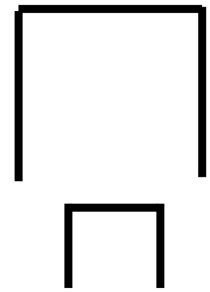
2.3.14.



$\langle 1.2.2\rangle_{U[U]}$

(y.x, 2.2, 1.3)
(3.1, 2.2, x.y)

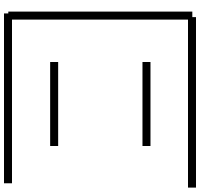
2.3.15.



$\langle 1.3.2\rangle_{U[U]}$

(y.x, 3.2, 1.3)
(3.1, 2.3, x.y)

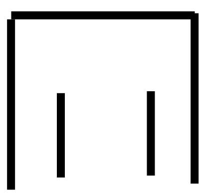
2.3.17.



$\langle 1.3.1\rangle_{S[S]}$

(3.1, 2.3, x.y)
(y.x, 3.2, 1.3)

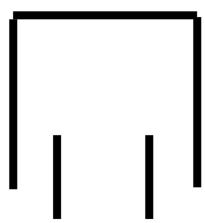
2.3.17.



$\langle 1.2.1\rangle_{S[S]}$

(3.1, 2.2, x.y)
(y.x, 2.2, 1.3)

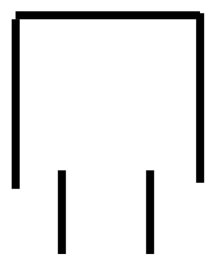
2.3.18.



$\langle 1.2.1\rangle_{R[S,U]}$

(3.1, 2.1, x.y)
(y.x, 1.2, 1.3)

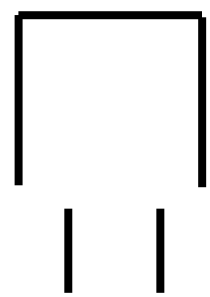
2.3.19.



$\langle 1.2.1\rangle_{U[U]}$

(y.x, 2.2, 1.3)
(3.1, 2.2, x.y)

2.3.20.



$\langle 1.3.1\rangle_{U[U]}$

(y.x, 3.2, 1.3)
(3.1, 2.3, x.y)

Literatur

Toth, Alfred, Systeme possessiver und copossessiver Deixis. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2014

Toth, Alfred, Grundlegung der ontisch-semiotischen Systemtheorie. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2015

27.12.2017