Prof. Dr. Alfred Toth

Feinstruktur semiotischer Repräsentation

1. Üblicherweise wird die duale Realitätsthematik (Rth) einer Zeichenklasse (Zkl) wie folgt notiert (vgl. z.B. Walther 1979, S. 107)

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

Rth = ×Zkl = (z.1, y.2, x.3).

Da, wie in Toth (2021a) gezeigt, für den Zusammenhang zwischen Zkl und Rth gilt:

∩(Zkl, Rth) = (1, 2, 3),

wobei ∩(Zkl, Rth) = 3 für die mit ihrer Zkl dualidentische Rth reserviert ist (vgl. Bense 1992), können wir eine alternative Notation anwenden, die der modulo-Rechnung gleicht:

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

Rth = ×Zkl = (x.3, y.2, z.1).

Hier wird also nicht unbesehen die Links-Rechts-Reihenfolge beibehalten, sondern es werden kategorial gleiche Subzeichen untereinander geschrieben. Links vom «modulo»-Strich (|) stehen die kategorial gleichen Subzeichen von ∩(Zkl, Rth), rechts davon die kategorialen «Reste».

2. Nachdem in Toth (2021b) die Graphen der semiotischen modulo-Funktionen und in (2021c) der Zusammenhang der modulo-Funktion und der Thematisierungsfunktion untersucht worden waren, wollen wir in der vorliegenden Arbeit das Verhältnis der genannten beiden Funktionen mit der Repräsentationsfunktion des Zeichens untersuchen. (In den folgenden Graphen sind die beiden ersten Funktionen rot und die letztere Funktion schwarz eingezeichnet.)

1. Dualsystem

(3.1,	2.1,	1.1)	×	(1.1, 1.2, 1.3)
Ø	Ø	1.1	|	1.2, 1.3

(3.1, 2.1, 1.1) mod (1.1) = (1.2, 1.3)

(1.1, 1.2)-them. (1.3)

2. Dualsystem

(3.1, 2.1, 1.2) × (2.1, 1.2, 1.3)

Ø 2.1 Ø | 1.2, 1.3

(3.1, 2.1, 1.2) mod (2.1) = (1.2, 1.3)

(1.2, 1.3)-them. (2.1)

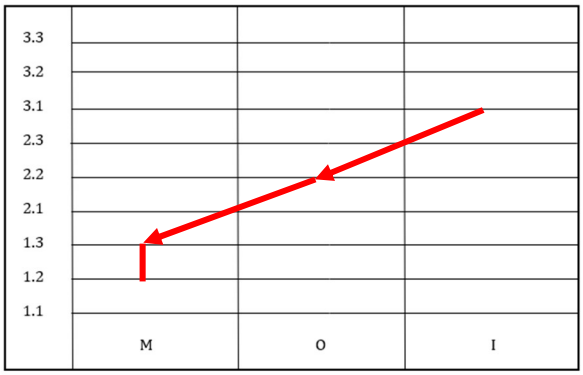
3. Dualsystem

(3.1, 2.1, 1.3) × (3.1, 1.2, 1.3)

3.1 Ø 1.3 | 1.2

(3.1, 2.1, 1.3) mod (3.1, 1.3) = (1.2)

(1.2, 1.3)-them. (3.1)



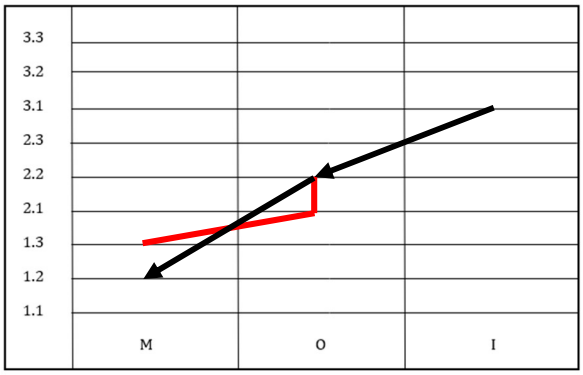
4. Dualsystem

(3.1, 2.2, 1.2) × (2.1, 2.2, 1.3)

Ø 2.2 Ø | 2.1, 1.3

(3.1, 2.2, 1.2) mod (2.2) = (2.1, 1.3)

(2.1, 2.2)-them. (1.3)



5. Dualsystem

(3.1, 2.2 1.3) × (3.1, 2.2, 1.3)

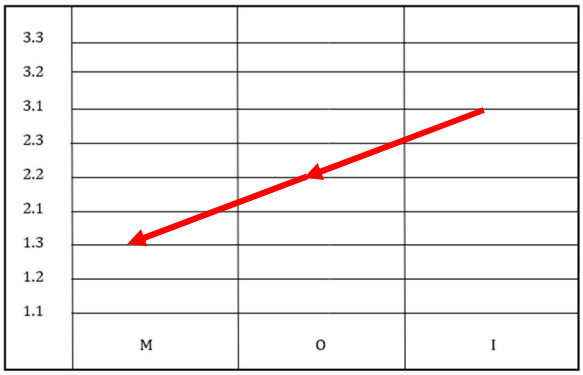
3.1 2.2 1.3 | Ø

(3.1, 2.2, 1.3) mod (3.1, 2.2, 1.3) = Ø

(2.2, 3.1)-them. (1.3)

(1.3, 3.1)-them. (2.2)

(1.3, 2.2)-them. (3.1)



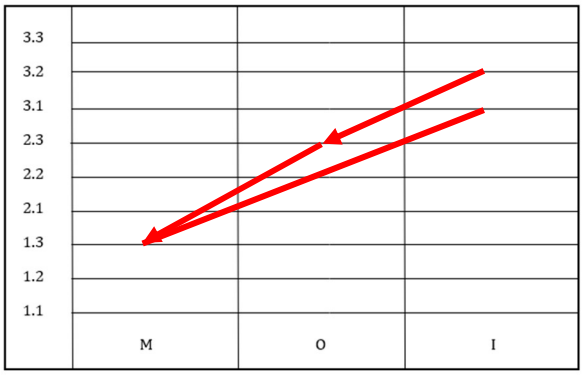
6. Dualsystem

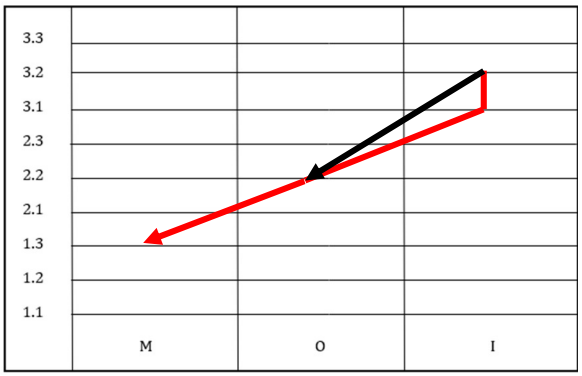
(3.1, 2.3, 1.3) × (3.1, 3.2, 1.3)

3.1 Ø 1.3 | 3.2

(3.1, 2.3, 1.3) mod (3.1, 1.3) = (3.2)

(3.1, 3.2)-them. (1.3)





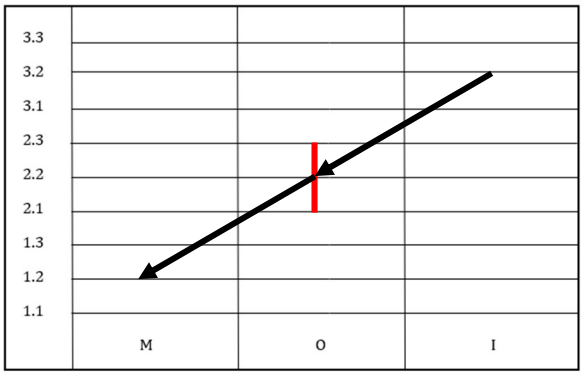
7. Dualsystem

(3.2, 2.2, 1.2) × (2.1, 2.2, 2.3)

Ø 2.2 Ø | 2.1, 2.3

(3.2, 2.2, 1.2) mod (2.2) = (2.1, 2.3)

(2.1, 2.2)-them. (2.3)



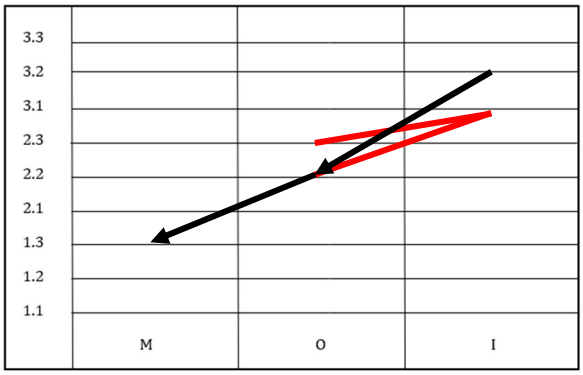
8. Dualsystem

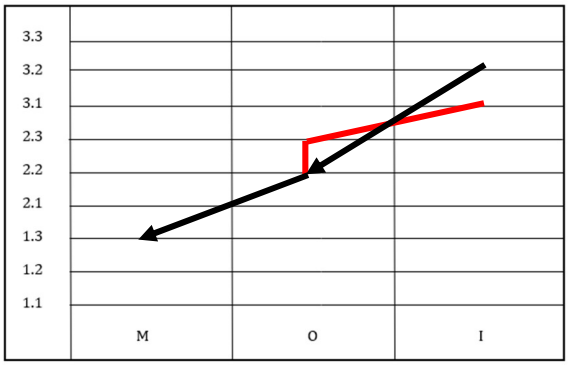
(3.2, 2.2, 1.3) × (3.1, 2.2, 2.3)

Ø 2.2 Ø | 3.1, 2.3

(3.2, 2.2, 1.3) mod (2.2) = (3.1, 2.3)

(2.2, 2.3)-them. (3.1)





9. Dualsystem

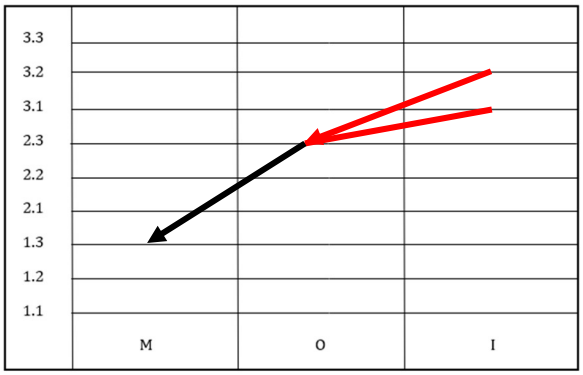
(3.2, 2.3, 1.3) × (3.1, 3.2, 2.3)

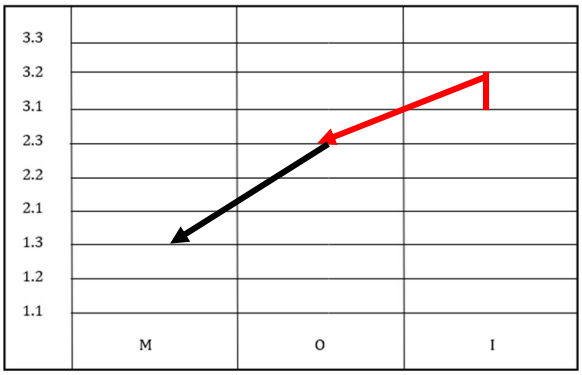
3.2 2.3 Ø | 3.1

(3.2, 2.3, 1.3) mod (3.2, 2.3) = (3.1)

(3.3, 2.3, 1.3) mod (3.3) = (3.1, 3.2)

(3.1, 3.2)-them. (2.3)



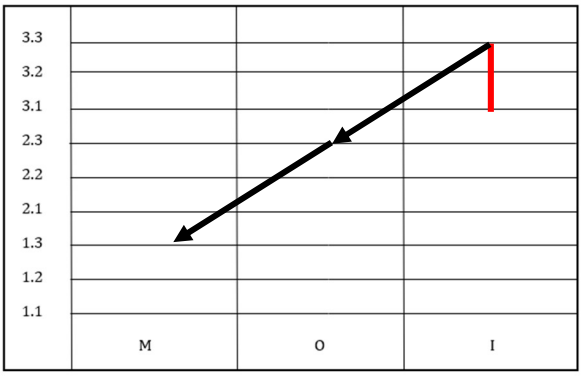


10. Dualsystem

(3.3, 2.3, 1.3) × (3.1, 3.2, 3.3)

3.3 Ø Ø | 3.1, 3.2

(3.1, 3.2)-them. (3.3)



Wie man leicht erkennt, ist zwischen totaler und partieller Übereinstimmung der Teil-Funktionsgraphen zu unterscheiden. Totale Übereinstimmung der drei Funktionsgraphen gibt es nur im 5. Dualsystem, d.h. bei der eigenrealen, mit ihrer Realitätsthematik dualidentischen Zeichenklasse.

Literatur

Bense, Max, Die Eigenrealität der Zeichen. Baden-Baden 1992

Toth, Alfred, Der Zusammenhang von Zeichenklassen und Realitätsthematiken. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2021a

Toth, Alfred, Semiotische Modulo-Klassen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2021b

Toth, Alfred, Thematisation und modulo-Funktion. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2021c

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

20.3.2021