

Gerichtete Objekt-Subjekt-Relationen

1. Da wir uns in der Objekttheorie nicht mit absoluten, sondern mit wahrgenommenen Objekten beschäftigen (vgl. zuletzt Toth 2012a, b), enthält die Objektdefinition

$$O = [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]]$$

nicht nur gerichtete Objekte, sondern auch gerichtete Subjekte, d.h. sie formalisiert die möglichen Beziehungen zwischen Objekten und Subjekten. Im folgenden soll die theoretisch möglichen Haupttypen dieser Relationen dargestellt werden.

2.1. Ohne Subjekt-Objekt-Interaktion

$$O_{1a} = [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \quad O_{a1} = [[\Sigma_k, \Sigma_l], [\Omega_i, \Omega_j]]$$

$$O_{1b} = [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_l, \Sigma_k]] \quad O_{b1} = [[\Sigma_l, \Sigma_k], [\Omega_i, \Omega_j]]$$

$$O_{1c} = [[\Omega_j, \Omega_i], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \quad O_{c1} = [[\Sigma_k, \Sigma_l], [\Omega_j, \Omega_i]]$$

$$O_{1d} = [[\Omega_j, \Omega_i], [\Sigma_l, \Sigma_k]] \quad O_{d1} = [[\Sigma_l, \Sigma_k], [\Omega_j, \Omega_i]]$$

2.2. Mit Subjekt-Objekt-Interaktion

2.2.1. Konstante Einbettungen

$$O_{2a} = [[\Omega_i, \Sigma_k], [\Omega_j, \Sigma_l]] \quad O_{a2} = [[\Omega_j, \Sigma_l], [\Omega_i, \Sigma_k]]$$

$$O_{2b} = [[\Omega_i, \Sigma_k], [\Sigma_l, \Omega_j]] \quad O_{b2} = [[\Sigma_l, \Omega_j], [\Omega_i, \Sigma_k]]$$

$$O_{2c} = [[\Omega_i, \Sigma_l], [\Omega_j, \Sigma_k]] \quad O_{c2} = [[\Omega_j, \Sigma_k], [\Omega_i, \Sigma_l]]$$

$$O_{2d} = [[\Omega_i, \Sigma_l], [\Sigma_k, \Omega_j]] \quad O_{d2} = [[\Sigma_k, \Omega_j], [\Omega_i, \Sigma_l]]$$

2.2.2. Variable Einbettungen

$$O_{1a} = [[\Omega_i, \Omega_j, \Sigma_k], \Sigma_l] \quad O_{a1} = [\Sigma_k, [\Sigma_l, \Omega_i, \Omega_j]]$$

$$O_{1a} = [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \quad O_{a1} = [[\Sigma_k, \Sigma_l], [\Omega_i, \Omega_j]]$$

$$O_{1a} = [\Omega_i, \Omega_j, \Sigma_k, [\Sigma_l]] \quad O_{a1} = [[\Sigma_k], \Sigma_l, [\Omega_i, \Omega_j]]$$

$$O_{1b} = [[\Omega_i, \Omega_j, \Sigma_l], \Sigma_k] \quad O_{b1} = [\Sigma_l, [\Sigma_k, [\Omega_i, \Omega_j]]]$$

$$O_{1b} = [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_l, \Sigma_k]] \quad O_{b1} = [[\Sigma_l, \Sigma_k], [\Omega_i, \Omega_j]]$$

$$O_{1b} = [\Omega_i, \Omega_j, \Sigma_l, [\Sigma_k]] \quad O_{b1} = [[\Sigma_l], \Sigma_k, \Omega_i, \Omega_j]$$

$$O_{1c} = [[\Omega_j, \Omega_i, \Sigma_k], \Sigma_l] \quad O_{c1} = [\Sigma_k, [\Sigma_l, \Omega_j, \Omega_i]]$$

$$O_{1c} = [[\Omega_j, \Omega_i], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \quad O_{c1} = [[\Sigma_k, \Sigma_l], [\Omega_j, \Omega_i]]$$

$$O_{1c} = [\Omega_j, \Omega_i, \Sigma_k, [\Sigma_l]] \quad O_{c1} = [[\Sigma_k], \Sigma_l, \Omega_j, \Omega_i]$$

$$O_{1d} = [[\Omega_j, \Omega_i, \Sigma_l], \Sigma_k] \quad O_{d1} = [\Sigma_l, [\Sigma_k, \Omega_j, \Omega_i]]$$

$$O_{1d} = [[\Omega_j, \Omega_i], [\Sigma_l, \Sigma_k]] \quad O_{d1} = [[\Sigma_l, \Sigma_k], [\Omega_j, \Omega_i]]$$

$$O_{1d} = [\Omega_j, \Omega_i, \Sigma_l, [\Sigma_k]] \quad O_{d1} = [[\Sigma_l] \Sigma_k, \Omega_j, \Omega_i]$$

$$O_{2a} = [[\Omega_i, \Sigma_k, \Omega_j], \Sigma_l] \quad O_{a2} = [\Omega_j, [\Sigma_l, \Omega_i, \Sigma_k]]$$

$$O_{2a} = [[\Omega_i, \Sigma_k], [\Omega_j, \Sigma_l]] \quad O_{a2} = [[\Omega_j, \Sigma_l], [\Omega_i, \Sigma_k]]$$

$$O_{2a} = [\Omega_i, \Sigma_k, \Omega_j, [\Sigma_l]] \quad O_{a2} = [[\Omega_j], \Sigma_l, \Omega_i, \Sigma_k]$$

$$O_{2b} = [[\Omega_i, \Sigma_k, \Sigma_l], \Omega_j] \quad O_{b2} = [\Sigma_l, [\Omega_j, \Omega_i, \Sigma_k]]$$

$$O_{2b} = [[\Omega_i, \Sigma_k], [\Sigma_l, \Omega_j]] \quad O_{b2} = [[\Sigma_l, \Omega_j], [\Omega_i, \Sigma_k]]$$

$$O_{2b} = [\Omega_i, \Sigma_k, \Sigma_l, [\Omega_j]] \quad O_{b2} = [[\Sigma_l], \Omega_j, \Omega_i, \Sigma_k]$$

$$O_{2c} = [[\Omega_i, \Sigma_l, \Omega_j], \Sigma_k] \quad O_{c2} = [\Omega_j, [\Sigma_k, \Omega_i, \Sigma_l]]$$

$$O_{2c} = [[\Omega_i, \Sigma_l], [\Omega_j, \Sigma_k]] \quad O_{c2} = [[\Omega_j, \Sigma_k], [\Omega_i, \Sigma_l]]$$

$$O_{2c} = [\Omega_i, \Sigma_l, \Omega_j, [\Sigma_k]] \quad O_{c2} = [[\Omega_j], \Sigma_k, \Omega_i, \Sigma_l]$$

$$O_{2d} = [[\Omega_i, \Sigma_l, \Sigma_k], \Omega_j] \quad O_{d2} = [\Sigma_k, [\Omega_j, \Omega_i, \Sigma_l]]$$

$$O_{2d} = [[\Omega_i, \Sigma_l], [\Sigma_k, \Omega_j]] \quad O_{d2} = [[\Sigma_k, \Omega_j], [\Omega_i, \Sigma_l]]$$

$$O_{2d} = [\Omega_i, \Sigma_l, \Sigma_k, [\Omega_j]]$$

$$O_{d2} = [[\Sigma_k], \Omega_j, \Omega_i, \Sigma_l]$$

Die Interpretationen dieser Formalisierungen dürften mehr oder weniger auf der Hand liegen, da sie sämtliche formalen Möglichkeiten der Interaktion eines Subjektes (relativ zu einem anderen Subjekt) mit einem Objekt (relativ zu einem anderen Objekt) angeben, aber sie erfassen natürlich nur die minimalen Relationen der Wahrnehmung eines Objektes durch ein Subjekt. Anmerkungswürdig scheint daher nur folgender, vor dem Hintergrund der bisher entwickelten Objekttheorie neuer Sachverhalt: Da hier das Subjekt erstmals nicht nur in einer Beobachterposition bestenfalls der Umgebung eines Systems angehört, sondern mit diesem bzw. den in ihm eingebetteten Teilsystemen und Objekten selbst interagiert, kann man mit Hilfe des oben gebotenen Organons z.B. die Differenz zwischen der weitgehend subjektfreien Opposition [(dr)innen/(dr)außen] sowie der subjektbeteiligten Opposition [hinaus/hinein] bzw. [herein/heraus] formal erschöpfend erfassen. (Man beachte übrigens den durch den Perspektivenwechsel von hin- und herweiter bedingten Perspektivenwechsel von -aus und -ein!). Anschaulich gesagt: Wenn ein Subjekt A im Außen steht, muß ein Subjekt B, das sich nach Innen bewegt, im Anfangszeitpunkt derselben Einbettungsstufe wie das Subjekt A angehören, d.h. diese gleiche Einbettungsstufe bewirkt und bedingt gleichzeitig eine systemische Nachbarschaft der beiden Subjekte einerseits und des Objektes andererseits. Wenn hingegen in der gleichen systemischen Situation das Subjekt B sich nach Außen bewegt, dann besteht eine systemische Nachbarschaft zwischen dem Subjekt B und dem Objekt, nicht aber zwischen den beiden Subjekten A und B, d.h. das Subjekt B gehört in diesem Fall derselben Einbettungsstufe an wie das Objekt und nicht wie das Subjekt A. Im ersten Fall handelt es sich also um ein echtes Paar gerichteter Subjekte, im zweiten Fall dagegen um ein Paar eines gerichteten Subjektes und eines gerichteten Objektes.

Literatur

Toth, Alfred, Eine Möglichkeit der Formalisierung der Brücke zwischen Objekt und Zeichen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012a

Toth, Alfred, Die Einheit von Zeichen und Objekt als System I-II. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012b

2.11.2012