

Prof. Dr. Alfred Toth

Gibt es systemlose Umgebungen?

1. Bekanntlich sind die beiden möglichen Systemdefinitionen $S^* = [S, U]$ und $U^* = [U, S]$ isomorph zur logischen Basisdichotomie $L = [P, N]$ (vgl. Toth 2014), d.h. es kann bei allen mit L isomorphen Dichotomien das eine Glied nicht ohne das andere existieren. Daraus würde die negative Antwort auf die im Titel dieses Aufsatzes gestellte Frage folgen. Indessen liegt aber die Ebene der Ontik tiefer als diejenige der Logik. Informell gesagt, stellen Aussagen und die ihnen zugeordneten Wahrheitswerte spezielle Formen von Zeichen und Subzeichen dar, und diese bezeichnen Objekte, die ihnen somit vorgegeben sein müssen, weshalb Bense Zeichen auch als "Metaobjekte" einführen konnte (vgl. Bense 1967, S. 9). Ontisch gesehen gibt es daher de facto und realiter systemlose Umgebungen.

2.1. Inessivität

Das folgende Menu zeigt in besonders deutlicher Form, daß hier tatsächlich eine Menge von systemlosen Umgebungen vorliegt, insofern es sich vom entsprechenden Fleisch-Menu einfach dadurch unterscheidet, daß das Fleisch weggelassen wurde (vgl. auch die explizite Benennung als "Beilagenteller").

Vegimenü

Herbstlicher Beilagenteller
hausgemachte Spätzli
Waldpilzsauce, Rosenkohl
Rotkraut

(Mensa der Univ. Zürich, 4.11.2014)

Jede dieser Teilumgebungen fungiert also paarweise zur anderen inessiv, wobei lediglich die Spätzli und die Pilzsauce eine engere, d.h. nachbarschaftliche, Teilrelation miteinander eingehen. Die zugrundeliegende ontische Struktur ist daher trivial:

$$R_{\text{part}} = \left\{ \begin{array}{l} U_1^{**} = [U, R[U, S], S] \\ U_1^{**} = [U, R[U, S], S] \\ U_1^{**} = [U, R[U, S], S] \\ \dots \end{array} \right.$$

Man vergleiche damit die folgende systemlose Umgebung, eine Landschaft, die durch die gleiche Partizipationsrelation ontisch repräsentiert wird.



Umgebung von Tobelhofstr. 227, 8044 Zürich

Selbst dann, wenn sich ein vereinzelt System, wie der Stall im folgenden Bild, in dieser Umgebung befindet, besteht zwar eine nachbarschaftliche Subrelation innerhalb der Menge inessiver Teilumgebungen - entsprechend derjenigen zwischen den Spätzli und der Pilsauce im Menu-Beispiel -, aber damit ändert sich nichts an ihrer ontischen Repräsentation.



Umgebung von Wehrstr. 12, 9015 St. Gallen

2.2. Adessivität

Im folgenden Fall von Systemlosigkeit von Umgebungen, d.h. einem weiteren Fall eines Menus, das nur aus Beilagen besteht, liegt hingegen nicht nur eine nachbarschaftliche Subrelation der inessiven Umgebungen (die zu den Spätzli gehörige Käsesauce) vor, sondern der Salat bzw. das Apfelmus fungieren als Umgebung einer Menge von Umgebungen, so daß hier qua lagetheoretischer Adessivität eine Menge von Umgebungen sekundär als System gesetzt wird. Daß diese Bestimmung korrekt ist, zeigt übrigens die metasemiotische Differenz der Bezeichnungen, denn "Spätzlipfanne mit Apfelmus" ist korrekt, aber *"Apfelmus mit Spätzlipfanne" ist inkorrekt.

Vegimenü

Winterliche Spätzlipfanne
Bergkäsesauce
Menüsalat oder Apfelmus

(Cafeteria Sihlquai, 4.11.2014)

Die ontische Struktur ist in diesem Fall also

$$R_{\text{part}} = \left[\begin{array}{l} U_1^{**} = [U, R[U, S], S] \\ U_1^{**} = [U, R[U, S], S] \\ U_1^{**} = [U, R[U, S], S] \\ \dots \end{array} \right] \quad S_1^{**} = [S, R[S, U], U]$$

⇒

$$R_{\text{part}} = \left[\begin{array}{l} S_1^{**} = [S, R[S, U], U] \\ U_1^{**} = [U, R[U, S], S] \end{array} \right]$$

Diese letztere Partizipationsrelation ist auch die ontische Repräsentation z.B. des folgenden städtebaulichen Beispiels.



Hottingerplatz, 8032 Zürich

2.3. Exessivität

Vegimenü
 Vegi-Lasagne
 mit Gemüse, Tomatensauce
 und viel Käse überbacken
 Salat oder Apfelmus

(Univ. Zürich, Untere Mensa A, 4.11.2014)

Man beachte, daß in diesem Fall aus der metasemiotischen Beschreibung nicht hervorgeht, worin die Exessivität dieser Menge von systemlosen Umgebungen besteht, bzw. daß überhaupt Exessivität vorliegt. Vorausgesetzt wird

daher die ontische Kenntnis dessen, was Lasagne sind, d.h. relativ zu ihrer exessiven Füllung multi-adessive Lagen von Nudeln.



Da man in diesem Fall – anders als in 2.2. - weder die Nudeln noch die Füllung zum System bzw. zur Umgebung erklären kann, haben wir hier erstmals ontische Äquivalenz zwischen bei partizipationsrelationalen Strukturen vor uns.

$$R_{\text{part}} = \left[\begin{array}{l} U_1^{**} = [U, R[U, S], S] \\ U_1^{**} = [U, R[U, S], S] \\ U_1^{**} = [U, R[U, S], S] \\ \dots \end{array} \right] \cong \left[\begin{array}{l} S_1^{**} = [S, R[S, U], U] \\ S_1^{**} = [S, R[S, U], U] \\ S_1^{**} = [S, R[S, U], U] \\ \dots \end{array} \right]$$

Ein architektonisches Beispiel, in dem die gleiche ontische Äquivalenz vorliegt, ist z.B.



Hagenholzstr. 62, 8050 Zürich

Literatur

Bense, Max, Semiotik. Baden-Baden 1967

Toth, Alfred, Symmetriestrukturen bei systemischen Morphismen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2014

5.11.2014