

Prof. Dr. Alfred Toth

Haptische Zeichen

1. Ich möchte im folgenden jene Formen von Zeichen ausschliessen, die inzwischen ebenfalls als haptisch bezeichnet werden, bei denen aber nur eines der beiden berührenden Glieder „intentional“ berührt, also etwa Touch-Screen und Press-Button-Automaten.

2. Nehmen wir an, zwei Personen geben sich die Hand. Ereignisse werden in der Semiotik als Objekte betrachtet, also handelt es sich um zwei Objekte, die sich für einen kürzeren oder längeren Moment berühren. Wir haben damit

$$OR_1 = f(m_1, \Omega_1, \mathcal{J}_1)$$

$$OR_2 = f(m_2, \Omega_2, \mathcal{J}_2)$$

$$\text{Berührung} = f(m_1, \Omega_1, \mathcal{J}_1) = f(m_2, \Omega_2, \mathcal{J}_2)$$

Wie bei Tangentialkurven sollen also auch die haptischen „Berührungskurven“ dort einen Punkt gemeinsamen haben, wo sie sich berühren. Allerdings kann man die zusätzlich Bedingung einer einfachen Nullstelle im Falle der Semiotik natürlich nicht anwenden. Man könnte sich jedoch hiermit behelfen: Zum Zeitpunkt, wo sich die beiden Hände berühren, sind ihre Objekte, d.h. die Hände selbst, gleich. Die Interpreten bleiben ja dabei natürlich geschiedene Individuen. Da nun aber für den Zeichenträger haptischer Zeichen natürlich gilt

$$m \subset \Omega,$$

denn die Hand ist ja nicht nur das Objekt, sondern auch der Zeichenträger, so können wir als Zusatzbedingung

$$(m_1 \subset \Omega_1) = (m_2 \subset \Omega_2)$$

notieren und bekommen damit

$$\text{Berührung} = f((m \subset \Omega), \mathcal{J}_1) = f((m \subset \Omega), \mathcal{J}_2).$$

Ob sich diese Definition von Berührung als Setzung haptischer Zeichen verallgemeinern lässt, wird natürlich die künftige Forschung entscheiden.

19.12.2009