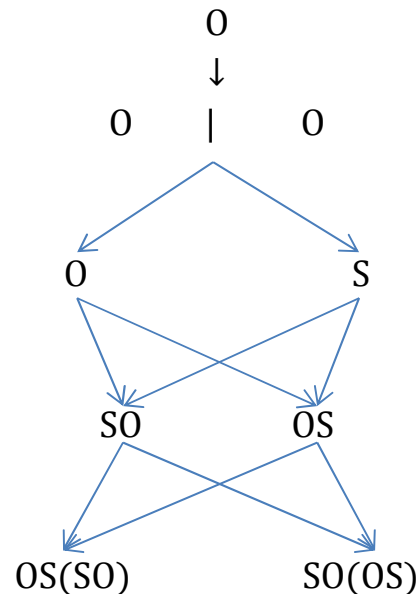


## Der Interpretantenbezug als Vermittlungskategorie

1. In Toth (2012a) hatten wir festgestellt, daß im folgenden, zuvor in Toth (2012b, c) entwickelten Modell der Subjektgenese



Subjekt und Objekt auf diese Weise einfach als Konversen einer und derselben Funktion bestimmt werden, wobei es wegen der Spiegelbildlichkeit der beiden Werte der dyadischen aristotelischen Logik ohne Belang ist, ob die Objekt- oder die Subjektfunktion als basal genommen wird. Für die Abbildung von Objekten auf Zeichen gilt nun offenbar

SO = Mittelbezug

OS = Objektbezug,

denn das Mittel entstammt ja wie das nicht in die Peircesche Zeichenrelation eingehend reale, d.h. also zeichenexterne Objekt dem "ontischen Raum", wogegen das Zeichen selbst dem "semiotischen Raum" zugehört (vgl. Bense 1975, S. 65 f.). Nur ist das Mittel ein bereits aus dem ontischen Raum selektiertes Objekt bzw. Teilobjekt (z.B. Spuren und andere Formen von pars pro toto-Relationen), d.h. es ist ein subjektiv gefiltertes Objekt und damit eben ein subjektives Objekt. Dagegen ist der Objektbezug nicht das Objekt, sondern dessen Repräsentation durch das Zeichen, das gegenüber dem von ihm be-

zeichneten Objekt die Subjektseite des verdoppelten Repräsentationsschemas thematisiert (vgl. Gfesser 1990, S. 133), und somit folgt, daß der Objektbezug ein objektives, d.h. auf das reale Objekt bezogenes Subjekt ist, da er ja eine Teilrelation des Zeichens darstellt. Der wesentlichste Schluß liegt aber darin, daß wir nun folgende systemisch-ontisch-semiotischen Korrespondenzen haben

| System. | Ont. | Sem.        |
|---------|------|-------------|
| A       | SO   | Mittelbezug |
| I       | OS   | Objektbezug |

und daß somit der Rand eines Systems  $S = [A, I]$  nicht etwa, wie bisher allgemein angenommen, durch den Mittelbezug, sondern durch den Interpretantenbezug semiotisch repräsentiert wird. Damit erweist sich der Rand eines Systems oder zwischen Objekt und Zeichen als die kontextuelle Perspektivität der beiden erkenntnistheoretischen Funktionen (SO) und (OS).

2. Damit können wir die theoretische Subzeichenbasis der Semiotik wie folgt neu darstellen, insofern wir nun von

$$I = f(M, O)$$

ausgehen und damit für das System der 10 Peirceschen Zeichenklassen und Realitätsthematiken die folgenden Vermittlungsfunktionen bekommen

$$(3.1) = V(1.1, 2.1)$$

$$(3.1) = V(1.2, 2.1)$$

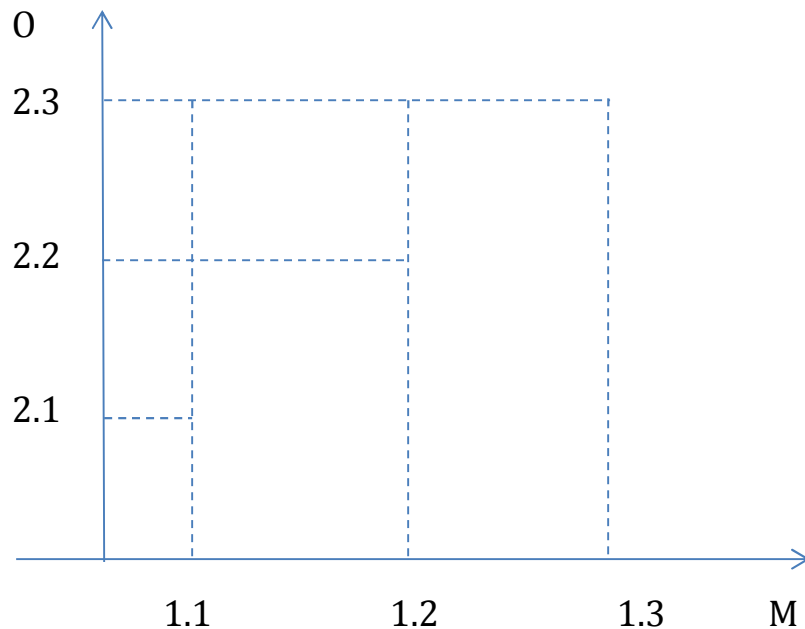
$$(3.1) = V(1.3, 2.1)$$

$$(3.1) = V(1.2, 2.2) \quad (3.2) = V(1.2, 2.2)$$

$$(3.1) = V(1.3, 2.2) \quad (3.2) = V(1.3, 2.2)$$

$$(3.1) = V(1.3, 2.3) \quad (3.2) = V(1.3, 2.3) \quad (3.3) = V(1.3, 2.3)$$

Die aufgewiesenen Verhältnisse kann man wie folgt graphisch darstellen



Jedes  $(1.a) \in M$  ist also für  $a \in (1, 2, 3)$  definiert gdw. für  $(2.b)$   $b \leq a$  gilt.

#### Literatur

Bense, Max, Semiotische Prozesse und Systeme. Baden-Baden 1975

Gfesser, Karl, Bemerkungen zum Zeichenband. In: Walther, Elisabeth/Bayer, Udo (Hrsg.), Zeichen von Zeichen für Zeichen. Baden-Baden 1990, S. 129-141.

Toth, Alfred, Ein neues Modell der Subjektgenese. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012a

Toth, Alfred, Systemtheoretische Interpretation der Subjektgenese. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012b

Toth, Alfred, Die Abbildungen von Objekten auf Zeichen II. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012c

19.10.2012