Prof. Dr. Alfred Toth

Kategorietheoretische Berechnung von semiotischen binding/bounding-Differenzen

1. Bekanntlich lautet die abstrakte Definition einer Zeichenklasse

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

d.h. ihre Konstanten sind

K_{Zkl} = (1., 2., 3.)

und ihre Variablen

V_{Zkl} = (x, y, z).

Durch Dualisation erhalten wir aus der Zkl ihre Realitätsthematik

×Zkl = Rth = (z.1, y.2, x.3)

mit den Konstanten

K_{Rth} = (.1, .2, .3)

und den Variablen

V_{Rth} = (x, y, z),

d.h.

$V_{Zkl} = V_{Rth}$,

aber

$K_{Zkl} \neq K_{Rth}$.

Die K_{Zkl} binden in den Triaden die trichotomischen Stellenwerte, die K_{Rth} werden in den Trichotomien von den triadischen Hauptwerten gebunden, d.h. wir haben (vgl. Toth 2020)

Zkl	
Bindende Kat.	Gebundene Kat.
K.	.n

.

Rth	
Bindende Kat.	Gebundene Kat.
n.	.K

$\text{Zkl} = (\quad 3._B \quad x_G, \quad 2._B \quad y_G, \quad 1._B \quad z_G \quad)$

$\text{Rth} = (\quad z._G \quad 1_B, \quad y._G \quad 2._B \quad x._G \quad 3_G \quad).$

Gehen wir nun über von diesem abstrakten Dualsystem zu einem konkreten. Als Beispiel diene die von Bense (1992) eingehend untersuchte dualidentische Zeichenklasse/Realitätsthematik der Eigenrealität:

$\text{Zkl} = (\quad 3._B \quad 1_G, \quad 2._B \quad 2_G, \quad 1._B \quad 3_G \quad)$

$\text{Rth} = (\quad 3._G \quad 1_B, \quad 2._G \quad 2_B, \quad 1._G \quad 3_B \quad).$

Hier gilt also:

$(3._B \quad 1_G) \quad \neq \quad (3._G \quad 1_B)$

$(2._B \quad 2_{G,}) \quad \neq \quad (2._G \quad 2_B)$

$(1._B \quad 3_G) \quad \neq \quad (1._G \quad 3_B).$

G/B BLOCKIERT ALSO EIGENREALITÄT.

2. Danach treten also semiotische Repräsentationssysteme prinzipiell verdoppelt auf. Jedes Subzeichen hat eine Janusgestalt, insofern es gemäß dem folgenden abstrakten Schema doppelt repräsentiert ist («G/B-Geviert»):

$(x._B\ y_G) \qquad\qquad (y._G\ x_B)$

$(x._G\ y_B) \qquad\qquad (y._B\ x_G).$

Die Frage, die sich erhebt, ist, wie man die Differenzen paarweiser (Zkl/Rth) = f (G/B)-Konstraste berechnet. Sei x = 1 und y = 2, so bekommen wir

$(1._B\ 2_G) \qquad\qquad (2._G\ 1_B)$

$(1._G\ 2_B) \qquad\qquad (2._B\ 1_G).$

$\Delta((1._B\ 2_G), (2._G\ 1_B)) = ((1_B \rightarrow 2_G), (2_G \rightarrow 1_B)) = (\alpha_{B/G} \rightarrow \alpha°_{G/B})$

$\Delta((1._B\ 2_G), (2._B\ 1_G)) = ((1_B \rightarrow 2_B), (2_G \rightarrow 1_G)) = (\alpha_B \rightarrow \alpha°_G)$

$\Delta((1._G\ 2_B), (2._G\ 1_B)) = ((1_G \rightarrow 2_G), (2_B \rightarrow 1_B)) = (\alpha_G \rightarrow \alpha°_B)$

$\Delta((1._G\ 2_B), (2._B\ 1_G)) = ((1_G \rightarrow 2_B), (2_B \rightarrow 1_G)) = (\alpha_{G/B} \rightarrow \alpha°_{B/G})$.

Literatur

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

Toth, Alfred, Das repräsentationstheoretische B/G-System. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2020

22.12.2020