

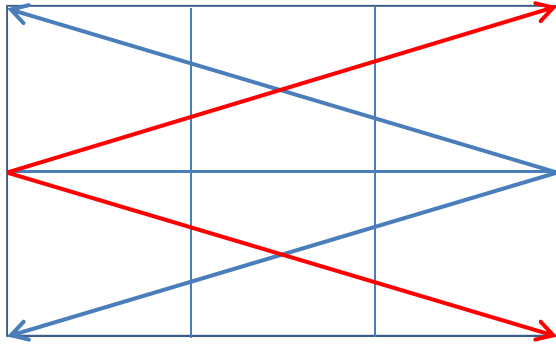
Konverse Repräsentationsklassen und Realitätsthematiken

1. Der Ersatz des relationalen durch ein funktionales Zeichenmodell aufgrund des Vorschlags von Bense, daß die Zeichenfunktion "die Disjunktion zwischen Welt und Bewußtsein überbrückt" (1975, S. 16) und die daraus folgende Konsequenz, daß das Zeichen aus seinem "semiotischen Universum" (Bense) befreit und statt zu den vermittelten Kategorien Objektbezug und Interpretantenbezug zu den unvermittelten Kategorien Objekt und Subjekt in Abhängigkeit gesetzt wird, hat, wie bereits in Toth (2012a-c) festgestellt, u.a. zur Aufgabe der von Bense durch Dualisation aus den Zeichenklassen konstruierten Realitätsthematiken geführt. Man mache sich bewußt, daß in dem verdoppelten semiotischen Repräsentationsschema die Zeichenklasse den Subjektpol und die Realitätsthematik den Objektpol der zeichenhaften Vermittlung der Realität thematisiert. Das ist die Voraussetzung für Benses bekannten Satz: "Gegeben ist, was repräsentierbar ist" (1981, S. 11). Dies ist ein modernes Credo für ein nicht nur semiotisches, sondern für ein pansemiotisches Universum, das weder ein objektales noch ein subjektales Universum, weder einen ontischen noch einen erkenntnistheoretischen Raum neben sich duldet, zwischen denen es vermitteln könnte.

2. Nichtsdestotrotz kann es auch in einer Semiotik, welche als Basismodell eine Zeichenfunktion, die zwischen Ontik und Meontik oder Epistemik vermittelt, den Realitätsthematiken vergleichbare Funktionen geben, und zwar die in Toth (2012d) eingeführten konversen Repräsentationsfunktionen. Wie man aus der folgenden formalen Gegenüberstellung von konversen Repräsentationsfunktionen und Realitätsthematiken ersehen wird, gibt es die ersteren allerdings nur für sechs von zehn triadischen Repräsentationsfunktionen, da die Funktionsgraphen der letzten vier unzusammenhängend sind.

2.1. $\text{Rkl}(\text{I.M}, \text{O.M}, \text{M.M}) := (\text{Z}^4, \text{O}^1, \text{S}^1)$

$\text{KRkl} = (\text{Z}^4, \text{O}^1, \text{S}^1)^{-1} = (\text{Z}^1, \text{O}^4, \text{S}^4)$

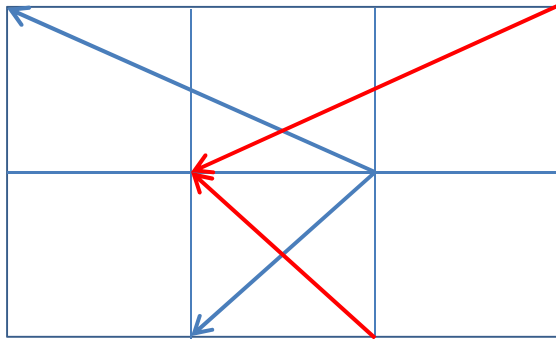


$\text{Zkl}(3.1, 2.1, 1.1)$

$\text{Rth} = \times(3.1, 2.1, 1.1) = (1.1, 1.2, 1.3)$

2.2. $\text{Rkl}(\text{I.M}, \text{O.M}, \text{M.O}) := (\text{Z}^3, \text{O}^2, \text{S}^1)$

$\text{KRkl} = (\text{Z}^3, \text{O}^2, \text{S}^1)^{-1} = (\text{Z}^2, \text{O}^3, \text{S}^4)$

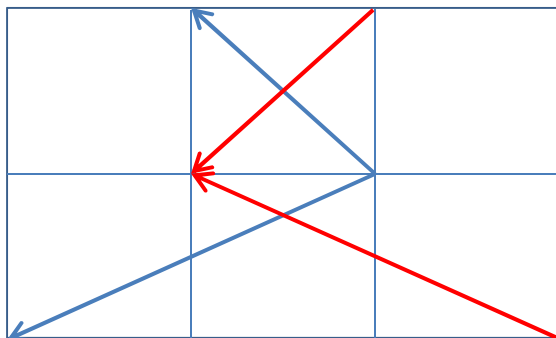


$\text{Zkl}(3.1, 2.1, 1.2)$

$\text{Rth} = \times(3.1, 2.1, 1.2) = (2.1, 1.2, 1.3)$

2.3. $\text{Rkl}(\text{I.M}, \text{O.M}, \text{M.I}) := (\text{Z}^3, \text{O}^1, \text{S}^2)$

$\text{KRkl} = (\text{Z}^3, \text{O}^1, \text{S}^2)^{-1} = (\text{Z}^2, \text{O}^4, \text{S}^3)$

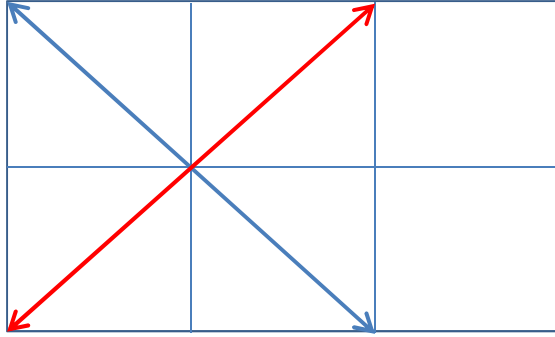


Zkl(3.1, 2.1, 1.3)

Rth = $\times(3.1, 2.1, 1.3) = (3.1, 1.2, 1.3)$

2.4. Rkl(I.M, 0.0, M.O) := (Z^2, O^3, S^1)

KRkl = $(Z^2, O^3, S^1)^{-1} = (Z^2, O^1, S^3)$

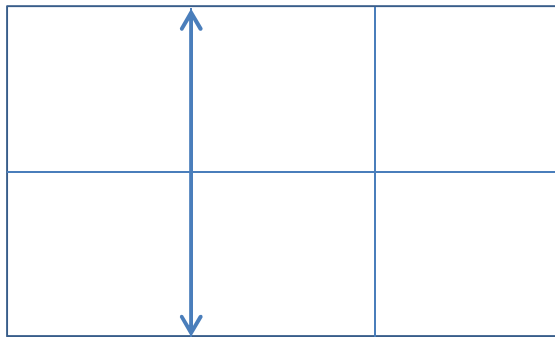


Zkl(3.1, 2.2, 1.2)

Rth = $\times(3.1, 2.2, 1.2) = (2.1, 2.2, 1.3)$

2.5. Rkl(I.M, 0.0, M.I) := (Z^2, O^2, S^2)

KRkl = $(Z^2, O^2, S^2)^{-1} = (Z^2, O^2, S^2)$

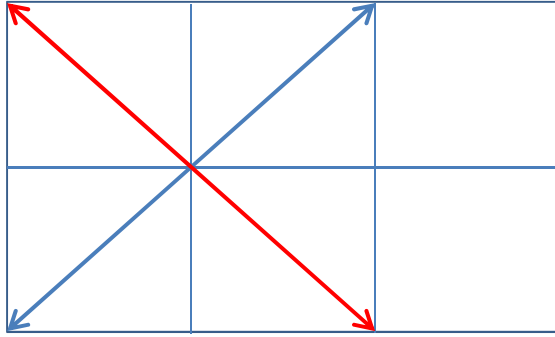


Zkl(3.1, 2.2, 1.3)

Rth = $\times(3.1, 2.2, 1.3) = (3.1, 2.2, 1.3)$

2.6. $\text{Rkl}(\text{I.M}, \text{O.I}, \text{M.I}) := (\text{Z}^2, \text{O}^1, \text{S}^3)$

$\text{KRkl} = (\text{Z}^2, \text{O}^1, \text{S}^3)^{-1} = (\text{Z}^2, \text{O}^3, \text{S}^1)$

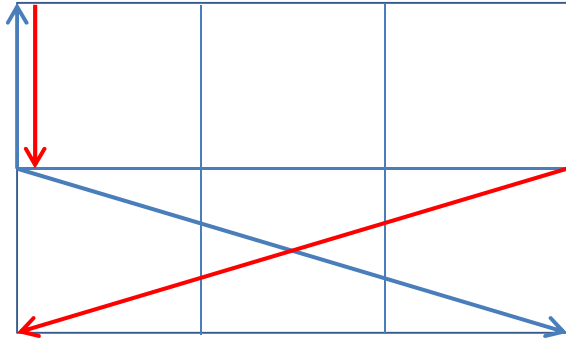


$\text{Zkl}(3.1, 2.3, 1.3)$

$\text{Rth} = \times(3.1, 2.3, 1.3) = (3.1, 3.2, 1.3)$

2.7. $\text{Rkl}(\text{I.O}, \text{O.O}, \text{M.O}) := (\text{Z}^1, \text{O}^4, \text{S}^1)$

$\text{KRkl} = (\text{Z}^1, \text{O}^4, \text{S}^1)^{-1} = (\text{S}^1, \text{Z}^1), (\text{Z}^4, \text{O}^1)$

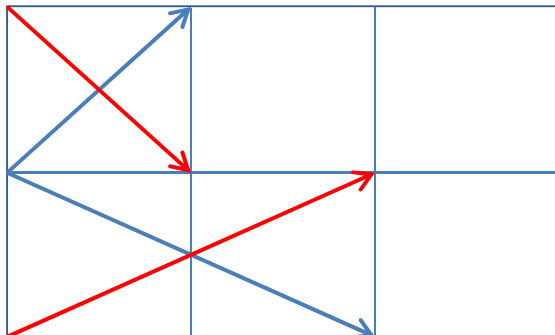


$\text{Zkl}(3.2, 2.2, 1.2)$

$\text{Rth} = \times(3.2, 2.2, 1.2) = (2.2, 2.2, 2.3)$

2.8. $\text{Rkl}(\text{I.O}, \text{O.O}, \text{M.I}) := (\text{Z}^1, \text{O}^3, \text{S}^2)$

$\text{KRkl} = (\text{Z}^1, \text{O}^3, \text{S}^2)^{-1} = (\text{S}^1, \text{Z}^2), (\text{O}^1, \text{Z}^3)$

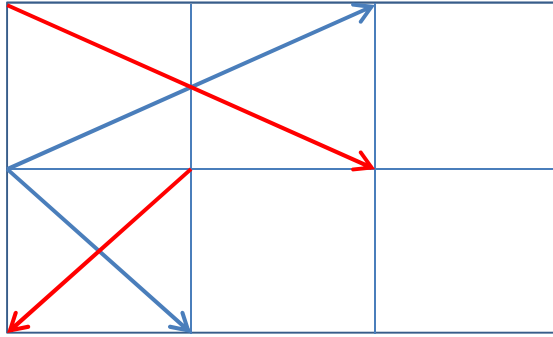


Zkl(3.2, 2.2, 1.3)

Rth = $\times(3.2, 2.2, 1.3) = (3.1, 2.2, 2.3)$

2.9. Rkl(I.O, O.I, M.I) := (Z^1, O^2, S^3)

KRkl = $(Z^1, O^2, S^3)^{-1} = (S^1, Z^3) (Z^2, O^1)$

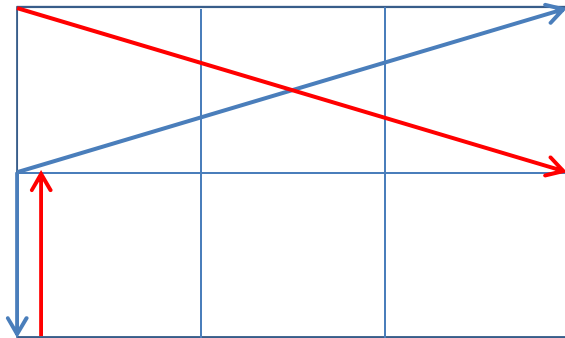


Zkl(3.2, 2.3, 1.3)

Rth = $\times(3.2, 2.3, 1.3) = (3.1, 3.2, 2.3)$

2.10. Rkl(I.I, O.I, M.I) := (Z^1, O^1, S^4)

KRkl = $(Z^1, O^1, S^4)^{-1} = (S^1, Z^4), (S^1, Z^1)$



Zkl(3.3, 2.3, 1.3)

Rth = $\times(3.3, 2.3, 1.3) = (3.1, 3.2, 3.3)$

Literatur

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

Bense, Max, Axiomatik und Semiotik. Baden-Baden 1981

Toth, Alfred, Zum erkenntnistheoretischen Status des Zeichens. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012a

Toth, Alfred, Objekt- und Subjektvermittlung des Zeichens. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012b

Toth, Alfred, Repräsentationsdifferenz. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012c

Toth, Alfred, Konverse Zeichenfunktionen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012d

13.12.2012