

Prof. Dr. Alfred Toth

Nichtidentität von Objekten und Subjekten II

1. In Teil I (vgl. Toth 2015) waren wir von dem ontischen Axiom ausgegangen, daß Identität von Objekten nur in der Form von Selbstidentität auftreten kann. Da aber Objekte vermögen eines anderen Satzes der Ontik (vgl. Toth 2014) ortsfunktional sind, muß gelten

$$\Omega_i(\omega_i) \equiv \Omega_i(\omega_i)$$

$$\Omega_j(\omega_j) \equiv \Omega_j(\omega_j).$$

Wird also ein Objekt an einen anderen ontischen Ort verschoben, so tritt allein vermöge dieses Ortswechsels Nichtidentität ein

$$\Omega_i(\omega_i) \not\equiv \Omega_i(\omega_j) \not\equiv \Omega_i(\omega_k) \not\equiv \dots$$

$$\Omega_j(\omega_i) \not\equiv \Omega_j(\omega_j) \not\equiv \Omega_j(\omega_k) \not\equiv \dots,$$

in anderen Worten: Die Zeit spielt hier keine Rolle, da sie bei der Ortsverschiebung automatisch einbegriffen ist. Umgekehrt kann man keinen temporalen Wechsel von Objekten vollziehen, ohne deren ontischen Ort zu wechseln. Wenn also Menne (1992, S. 42) die logische Unterscheidung zwischen "sign event" und "sign structure" aufgreift, dann trifft diese auch von anderen Logikern und Semiotik benutzte Unterscheidung zu einem großen Teil ins Leere, denn man kann etwa sehr wohl gleichzeitig (durch Benutzung der linken und der rechten Hand) zwei gleiche Wörter auf ein Blatt Papier schreiben, aber man kann die beiden Wörter nicht auf den gleichen ontischen Ort abbilden. Somit folgt also allein aus der ortsfunktionalen Differenz zweier Objekte deren Nichtidentität.

2. Geht man von einem System aus, in dem es nicht nur Objekte, sondern auch mindestens ein Beobachtersubjekt gibt, d.h. ein Subjekt, das nicht, relativ zu einem anderen Subjekt, zum Objekt werden kann, dann gibt es genau vier Möglichkeiten, unter welchen ontische Nichtidentität auftreten kann

$$R = [\Omega = + \text{const.}, \Sigma = + \text{const.}]$$

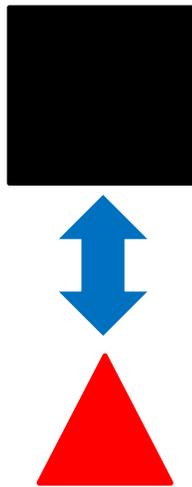
$$R = [\Omega = + \text{const.}, \Sigma = - \text{const.}]$$

$$R = [\Omega = - \text{const.}, \Sigma = + \text{const.}]$$

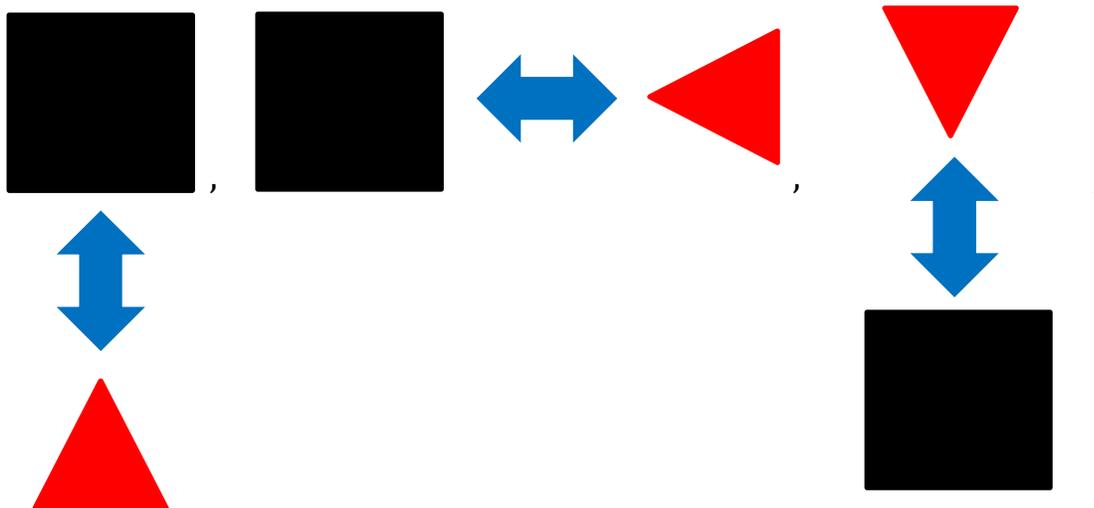
$$R = [\Omega = - \text{const.}, \Sigma = - \text{const.}].$$

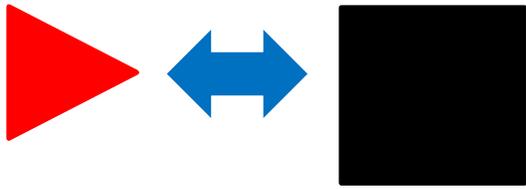
Wir können diese vier Relationstypen wie folgt graphisch veranschaulichen.

2.1. $R = [\Omega = + \text{const.}, \Sigma = + \text{const.}]$

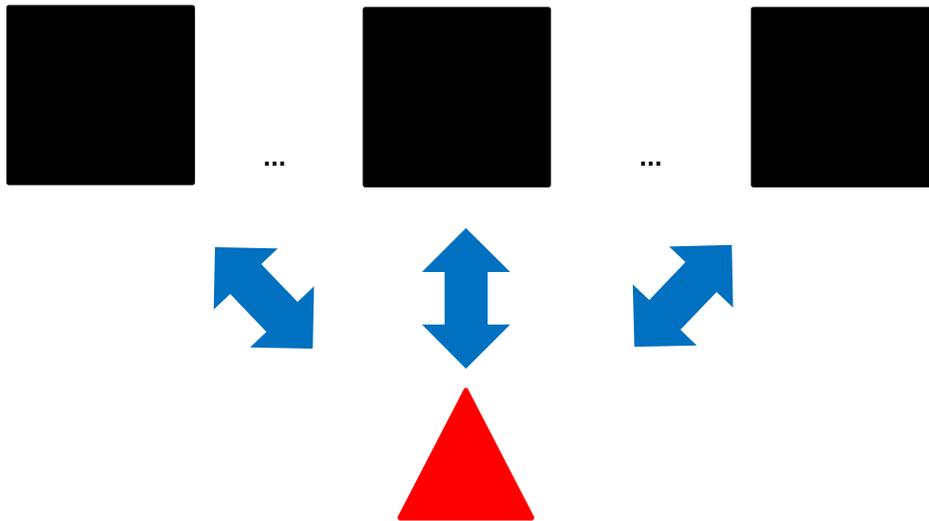


2.2. $R = [\Omega = + \text{const.}, \Sigma = - \text{const.}]$

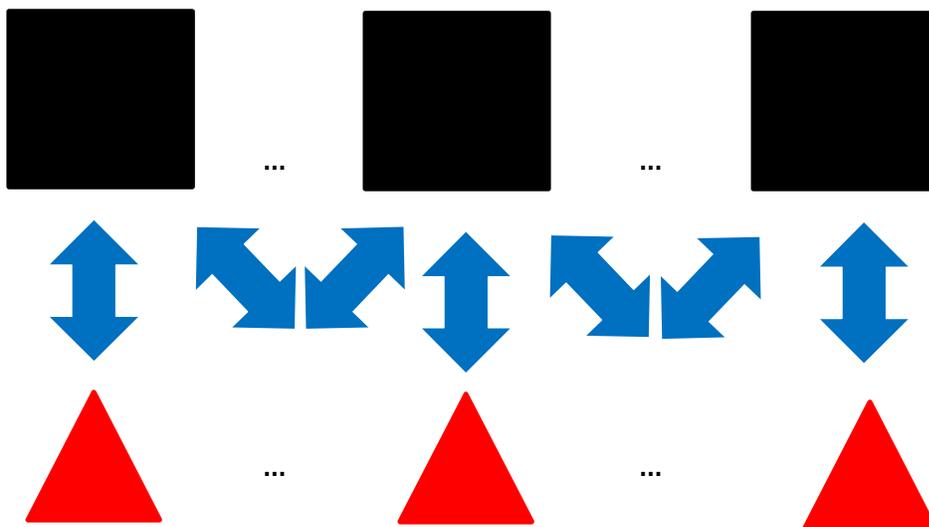




2.3. $R = [\Omega = - \text{const.}, \Sigma = + \text{const.}]$



2.4. $R = [\Omega = - \text{const.}, \Sigma = - \text{const.}]$



Man beachte also die Notwendigkeit, in diesen vier Fällen die drei deiktischen Differenzierungen zwischen Ich-, Du- und Er-Subjekten relativ zu Objekten zu berücksichtigen. Beispielsweise kann das Beobachtersubjekt, welches die beiden folgenden Photos geschossen hat, sich selbst bewegen, also genau so, wie es die beiden Subjekte auf dem Bild tun, und somit wird auch die ontische Position der Objekte relativ zu den Subjekten verschoben.



Rue du Faubourg Saint-Denis, Paris



Rue du Faubourg Saint-Denis, Paris

Literatur

Menne, Albert, Einführung in die Methodologie. 3. Aufl. Darmstadt 1992

Toth, Alfred, Nichtidentität von Objekten und Subjekten. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015

15.7.2015