

Prof. Dr. Alfred Toth

Objektabhängigkeit bei dyadischen Subzeichenpaaren

1. Während die Subrelationen der kleinen semiotischen Matrix über der Primzeichenrelation $P = (1, 2, 3)$

	1	2	3
1	1.1	1.2	1.3
2	2.1	2.2	2.3
3	3.1	3.2	3.3

die Form

$$S = \langle x, y \rangle$$

mit $x, y \in P$ haben, haben die Subzeichen der von Bense (1975, S. 105) eingeführten großen semiotischen Matrix

		M			O			I		
		Qu 1.1	Si 1.2	Le 1.3	Ic 2.1	In 2.2	Sy 2.3	Rh 3.1	Di 3.2	Ar 3.3
M	Qu	Qu-Qu 1.1 1.1	Qu-Si 1.1 1.2	Qu-Le 1.1 1.3	Qu-Ic 1.1 2.1	Qu-In 1.1 2.2	Qu-Sy 1.1 2.3	Qu-Rh 1.1 3.1	Qu-Di 1.1 3.2	Qu-Ar 1.1 3.3
	Si	Si-Qu 1.2 1.1	Si-Si 1.2 1.2	Si-Le 1.2 1.3	Si-Ic 1.2 2.1	Si-In 1.2 2.2	Si-Sy 1.2 2.3	Si-Rh 1.2 3.1	Si-Di 1.2 3.2	Si-Ar 1.2 3.3
	Le	Le-Qu 1.3 1.1	Le-Si 1.3 1.2	Le-Le 1.3 1.3	Le-Ic 1.3 2.1	Le-In 1.3 2.2	Le-Sy 1.3 2.3	Le-Rh 1.3 3.1	Le-Di 1.3 3.2	Le-Ar 1.3 3.3
O	Ic	Ic-Qu 2.1 1.1	Ic-Si 2.1 1.2	Ic-Le 2.1 1.3	Ic-Ic 2.1 2.1	Ic-In 2.1 2.2	Ic-Sy 2.1 2.3	Ic-Rh 2.1 3.1	Ic-Di 2.1 3.2	Ic-Ar 2.1 3.3
	In	In-Qu 2.2 1.1	In-Si 2.2 1.2	In-Le 2.2 1.3	In-Ic 2.2 2.1	In-In 2.2 2.2	In-Sy 2.2 2.3	In-Rh 2.2 3.1	In-Di 2.2 3.2	In-Ar 2.2 3.3
	Sy	Sy-Qu 2.3 1.1	Sy-Si 2.3 1.2	Sy-Le 2.3 1.3	Sy-Ic 2.3 2.1	Sy-In 2.3 2.2	Sy-Sy 2.3 2.3	Sy-Rh 2.3 3.1	Sy-Di 2.3 3.2	Sy-Ar 2.3 3.3
I	Rh	Rh-Qu 3.1 1.1	Rh-Si 3.1 1.2	Rh-Le 3.1 1.3	Rh-Ic 3.1 2.1	Rh-In 3.1 2.2	Rh-Sy 3.1 2.3	Rh-Rh 3.1 3.1	Rh-Di 3.1 3.2	Rh-Ar 3.1 3.3
	Di	Di-Qu 3.2 1.1	Di-Si 3.2 1.2	Di-Le 3.2 1.3	Di-Ic 3.2 2.1	Di-In 3.2 2.2	Di-Sy 3.2 2.3	Di-Rh 3.2 3.1	Di-Di 3.2 3.2	Di-Ar 3.2 3.3
	Ar	Ar-Qu 3.3 1.1	Ar-Si 3.3 1.2	Ar-Le 3.3 1.3	Ar-Ic 3.3 2.1	Ar-In 3.3 2.2	Ar-Sy 3.3 2.3	Ar-Rh 3.3 3.1	Ar-Di 3.3 3.2	Ar-Ar 3.3 3.3

die Form

$$T = \langle \langle w, x \rangle, \langle y, z \rangle \rangle.$$

2. Nun hatten wir in Toth (2015) gezeigt, daß die Subrelationen S wie folgt als orientiert-objektabhängige Paarrelationen definiert werden können

$$\begin{aligned}
 (1.1) &= 1 \rightarrow \leftrightarrow 1 \rightarrow & (2.1) &= 2 \leftrightarrow \leftrightarrow 1 \rightarrow & (3.1) &= 3 \leftarrow \leftrightarrow 1 \rightarrow \\
 (1.2) &= 1 \rightarrow \leftrightarrow 2 \leftrightarrow & (2.2) &= 2 \leftrightarrow \leftrightarrow 2 \leftrightarrow & (3.2) &= 3 \leftarrow \leftrightarrow 2 \leftrightarrow \\
 (1.3) &\leftrightarrow 1 \rightarrow \leftrightarrow 3 \leftarrow & (2.3) &= 2 \leftrightarrow \leftrightarrow 3 \leftarrow & (3.3) &= 3 \leftarrow \leftrightarrow 3 \leftarrow.
 \end{aligned}$$

Wenn wir also Art von Definition für die Subrelationen T verwenden wollen, so ergibt sich, da es sich bei den T um Paare aus S

$$T = S \times S = \langle x.y \rangle$$

handelt, eine zusätzliche Objektabhängigkeit durch die beiden möglichen Abbildungen

$$f: \langle w.x \rangle \rightarrow \langle y.z \rangle$$

$$f^{-1}: \langle w.x \rangle \leftarrow \langle y.z \rangle.$$

Da allerdings weder triadische noch trichotomische Ordnungsrestriktionen zwischen x und y bestehen, so kann es sich sowohl bei f als auch bei f^{-1} nur um 0-seitige Objektabhängigkeit handelt, d.h. es kommen alle drei Orientationen vor

$$\langle w.x \rangle \rightarrow \langle y.z \rangle$$

$$\langle w.x \rangle \leftrightarrow \langle y.z \rangle$$

$$\langle w.x \rangle \leftarrow \langle y.z \rangle,$$

wobei innerhalb von T die Orientation $\rightarrow$ gilt gdw. wenn $x = 1$ oder $x = 2$ ist, die Orientation $\leftarrow$ gilt gdw. $y = 3$ ist, und außerhalb dieser beiden Bedingungen 2-seitige Orientation gilt.

Literatur

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

Toth, Alfred, Orientierte Objektabhängigkeit semiotischer Subrelationen. In:
Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015

16.5.2015