Prof. Dr. Alfred Toth

Ontische Vollständigkeit und Unvollständigkeit IV

1. In Teilen I-III dieser Studie (vgl. Toth 2014a) wurde darauf hingewiesen, daß ein Objekt, Teilsystem oder System ontisch als vollständig bestimmbar ist, wenn es in allen 9 transitorischen und nicht-transitorischen Positionen des folgenden Raumfeldes aufscheint.

g	N	f
S_λ	Ω	S_ρ
h	V	i

Dieses Verfahren zur Überprüfung ontischer Vollständigkeit bzw. Unvollständigkeit kann somit als ontisches Äquivalent zu der von Bense benutzten Methode aufgefaßt werden, die Vollständigkeit von (metasemiotisch fungierenden) Theorien anhand der semiotischen Dualsysteme, die sie zu ihrer Repräsentation benötigen, zu bestimmen (vgl. Bense 1983, S. 30 ff., S. 69 ff.).

2. Nun wurde aber in Teil III ebenfalls auf unsere früheren Arbeiten hingewiesen, wo die Lagerelationalität eine wenigstens teilweise Bestimmung ontischer Vollständigkeit ermöglicht, falls Objekte, Teilsysteme oder Systeme sowohl exessiv, adessiv als auch inessiv aufscheinen können. Beispielsweise sind Balkone immer adessiv oder exessiv, nie inessiv, d.h. sie sind lagerelational ontisch unvollständig. Da aber die Lagerelationalität nur eine Teil-Kategorie der in Toth (2014b) definierten Objektrelation darstellt, kann neben der Lagerelationalität auch die Konnexität, d.h. Offenheit, Halboffenheit oder Abgeschlossenheit zur partiellen Bestimmung ontischer Vollständigkeit benutzt werden. Z.B. kommen Gartenlauben nur halboffen oder offen, im Gegensatz etwa zu Pavillons jedoch nie abgeschlossen vor, d.h. sie sind von ihrer Konnexität her betrachtet ebenfalls ontisch unvollständig.

Ein vollständiges Klassifikationssystem ontischer Vollständigkeit bzw. Unvollständigkeit, das zugleich Graduierungen erlaubt, muß also nicht nur die 9 Positionen des Raumfeldmodells, sondern auch die 3 ontischen Subkategorien der Lagerelationalität sowie die 3 ontischen Subkategorien der Konnexität enthalten

Ω		
V		
i		
S_ρ	Exessivität	Offenheit
f	Adessivität	Halboffenheit
N	Inessivität	Abgeschlossenheit
g		
S_λ		
h		

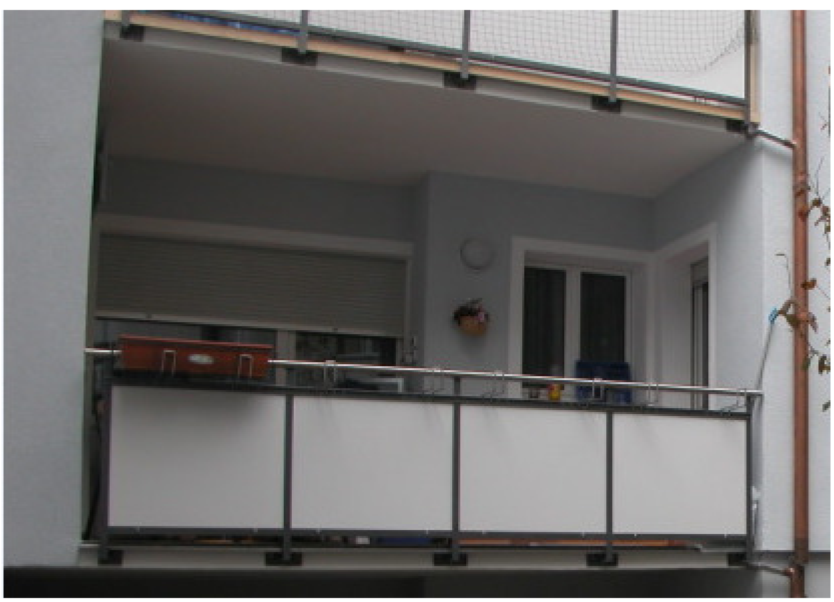
Wenn wir im folgenden zur modellhaften Vereinfachung statt eines Objektes eine Objektfamilie (Sitzplatz, Balkon, Terrasse, Veranda, Loggia, Wintergarten) nehmen, d.h. eine Menge von Objekten, die in allen 9 Raumfeld-Positionen aufscheinen können, dann zeigen die folgenden Beispiele, daß sie auch in sämtlichen lage- und konnextheoretischen Kombinationen auftreten können.

2.1. Exessivität

2.1.1. Offenheit

Grossackerstr. 79, 8041 Zürich

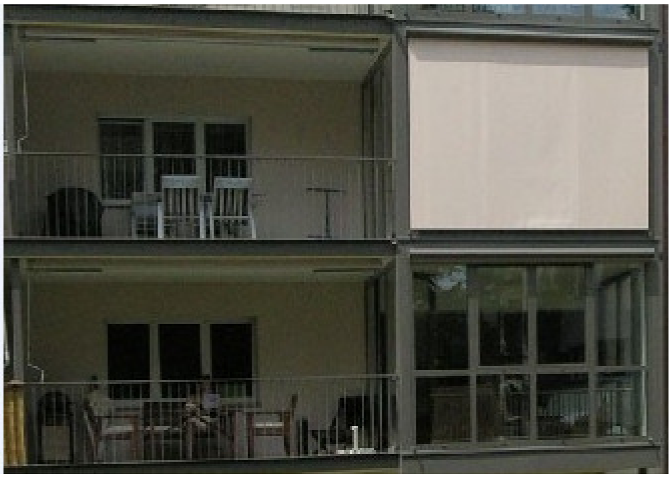
2.1.2. Halboffenheit



Falkensteinerstr. 5, 4053 Basel

2.1.3. Abgeschlossenheit

Echte Beispiele liegen nur bei den sog. französischen (Pseudo-)Balkonen vor. Beim folgenden Beispiel liegt sekundäre Adessivität vor, es zeigt allerdings sehr schön die Differenz zwischen Halboffenheit und Abgeschlossenheit.



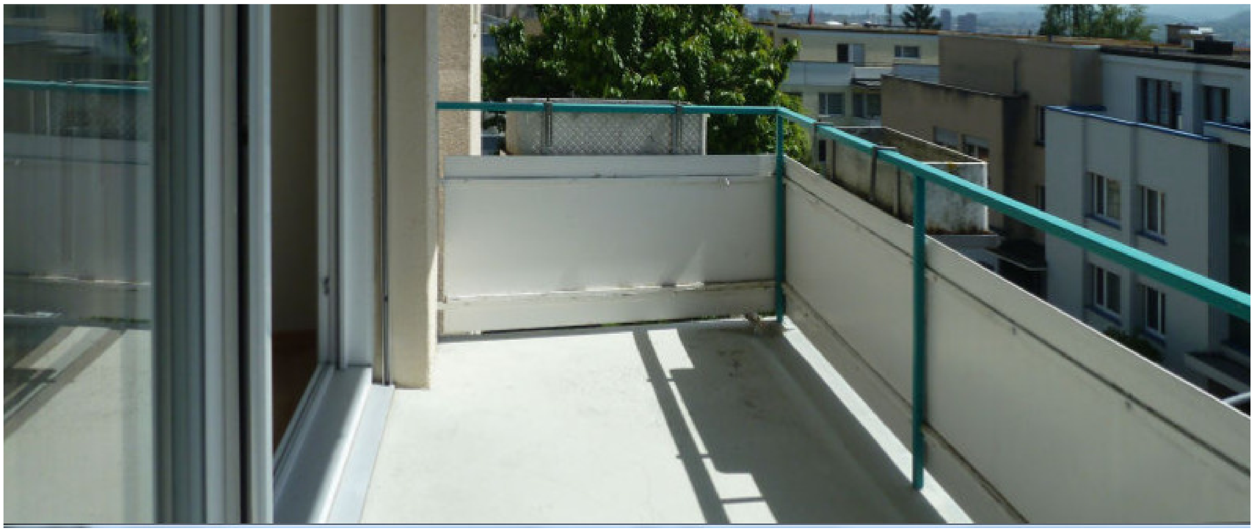
Eidmattstr. 46, 8032 Zürich

2.2. Adessivität

2.2.1. Offenheit

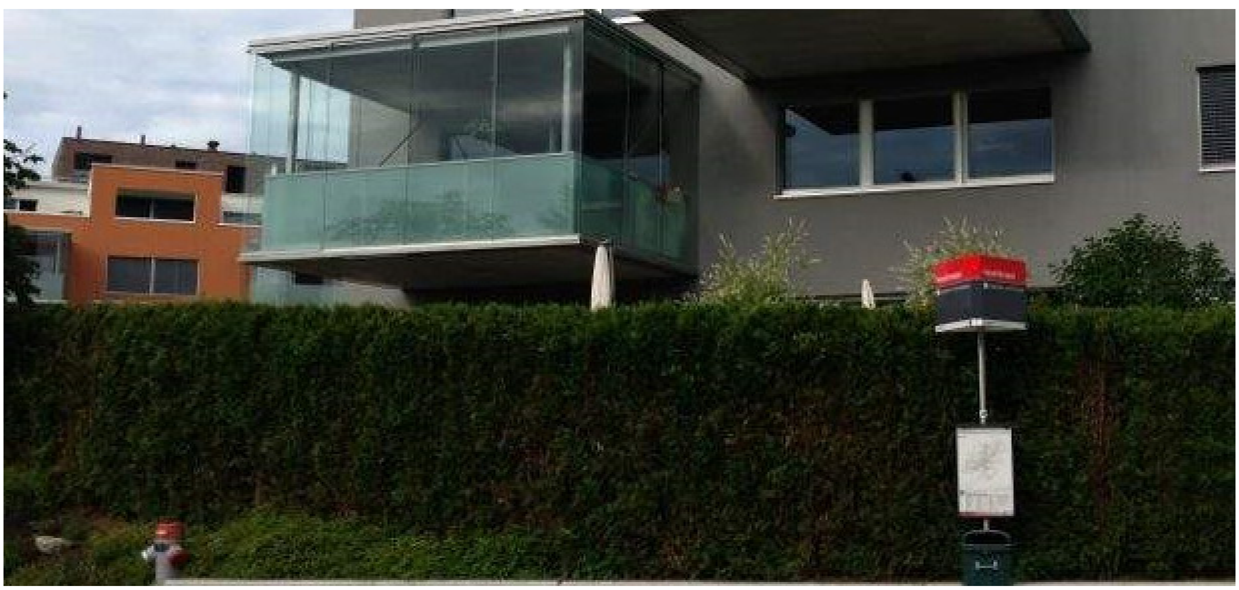
Frohburgstr. 77, 8006 Zürich

2.2.2. Halboffenheit



Segantinisteig 3, 8049 Zürich

2.2.3. Abgeschlossenheit



Oberstr. 275, 9014 St. Gallen

2.3. Inessivität

2.3.1. Offenheit

Witikonerstr. 251, 8053 Zürich

2.3.2. Halboffenheit

Leutschenbachstr. 50, 8050 Zürich

2.3.3. Abgeschlossenheit

Schaffhauserstr. 554, 8052 Zürich

Es dürfte somit sehr schwierig sein, Beispiele für ontische Einzelobjekte, -teilsysteme oder Systeme zu finden, welche das vollständige Modell aller 3 mal 3 mal 9 = 81 Kriterien ontischer Vollständigkeit erfüllen.

Literatur

Bense, Max, Das Universum der Zeichen. Baden-Baden 1983

Toth, Alfred, Ontische Vollständigkeit und Unvollständigkeit I-III. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014a

Toth, Alfred, Ontik, Präsemiotik und Semiotik. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014b

11.9.2014