Prof. Dr. Alfred Toth

Ortsfunktionale Semiotik

1. Wie jedermann weiß, sind Signale abhängig sowohl vom Ort als auch von der Zeit

$Sig = f(\omega_i, \omega_j, \omega_k, t_n)$

(Meyer-Eppler 1969, S. 1). Wie es sich mit den beiden anderen Funktionen des Zeichens in Bühlers Organonmodell, also der symptomaticschen und der appellativen (vgl. Bühler 1965), verhält, ist seltsamerweise weitgehend unklar und konkrete Aussagen dazu fehlen in den semioticschen Lehrbüchern. Da wie die signalitive auch die symptomatische Zeichenfunktion funktionell vom Kommunikationsschema abhängig ist, darf man von

$Sym = f(\omega_i, \omega_j, \omega_k, t_n)$

ausgehen. Was das "darstellende" (Bühler) Zeichen betrifft, also den Objektbereich des Symbols (Peirce, Bense), so herrscht Einigkeit lediglich über die als Namen verwendeten Zeichen (vgl. Toth 2021)

$Nam = f(\omega_i, \omega_j, \omega_k, t_n)$,

Denn z.B. können Wörter verschwinden, neue entstehen, und die sprachliche und dialektale Verteilung verschiedener Zeichen für das gleiche Objekt ist ebenfalls unbestritten. Bei nicht als Namen verwendeten Zeichen gehören Orts- und Zeitunabhängigkeit zu den defunitorischen Kennzeichen. So kann zwar nicht die Zuspitze als Objekt, wohl aber ihr Zeichen auf einer Postkarte versandt, d.h. ortslos gemacht warden. Und daß wir heute noch sehen können, wie Peirce, Bense oder Einstein ausgesehen haben, verdanken wir der Zeitlosigkeit der Zeichen.

2. Allerdings folgt die Ortsabhängigkeit der Zeichen aus der Zeichen-Objekt-Isomorphie (vgl. Toth 2016), so daß wir das von einem ontischen Ort funktiobal abhängige (kurz: ortsfunktionale) Zeichen wie folgt definieren dürfen.

$Z = f(\omega) = ((2.x(\omega)), ((3.y(\omega)), (1.z(\omega))))$

ist eine dyadisch-trichotomische Relation ($R^{2,3}$) mit

B = (2.1, 2.2, 2.3),

der sog. raumsemiotischen Relation (vgl. Bense/Walther 1973, S. 80), wobei gilt:

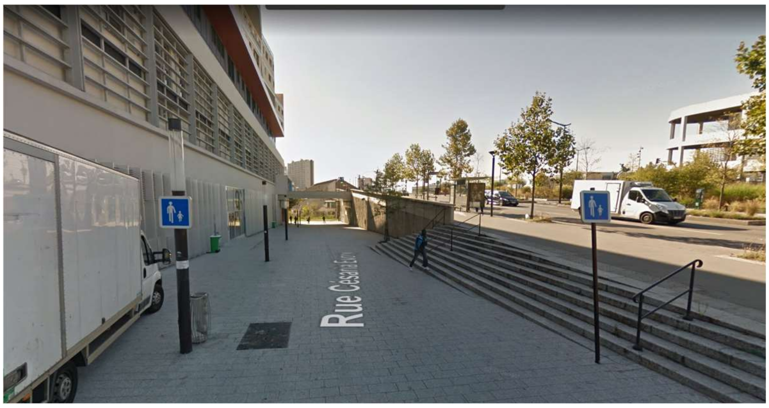
(2.1) = System, (2.2) = Abbildung (2.3) = Repertoire.

Wie man erkennt, vererbt sich die Ortsfunktionalität in der folgenden Weise:

$Z(\omega) \rightarrow I(\omega) \rightarrow O(\omega) \rightarrow M(\omega)$,

d.h. von der von der vollständigen Zeichenrelationen auf alle ihre Relata Demzufolge können die letzteren abweichende ortsfunktionale Beziehungen eingehen, d.h. ist z.B. nicht notwendig so, daß bei S* = (S, U, E) das System S die gleiche Lagerelation aufweist wie U und E. Zur Illustration vgl. man die folgenden "dualen" ontischen Modelle.

Beispiel 1: $\omega_I(2.1) = \omega_J(2.3)$



Rue Césaria Evora, Paris

Beispiel 2: $2.1(\omega_I) \neq 2.3(\omega_J)$

Avenue Georges Bernanos, Paris

In Bsp. 1 ist also nicht nur S, sondern S* subordiniert, in Bsp. 2 hingegen ist nur S subordiniert.

Beispiel 3: $\omega_I(2.1) = \omega_J(2.2)$


Rue Villiot, Paris

Beispiel 4: $\omega_I(2.1)$ ā $\omega_J(2.3)$


Rue Lord Byron, Paris

In Bsp. 3 ist das ganze S* superordiniert, in Bsp. 4 nur der Eingang, d.h. ein Teil (Abb) von S.

3. Über der Z-Matrix (vgl. dagegen die von Bense (1975, S. 35 ff.) eingeführte 3x-Matrix)

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

können wir die drei dyadisch-trichotomischen (trivalenten) Hauptzeichenklassen konstruieren. Wie man leicht sieht, erhält man durch

Einsetzen $3^3 = 27$ Zeichenklassen (also gleich viele wie bei den ungefilterten triadisch-trichotomischen Zeichenklassen):

$Z = f((2.1(\omega_i)), ((3.1(\omega_j)), (1.1(\omega_k))))$

$Z = f((2.2(\omega_i)), ((3.1(\omega_j)), (1.1(\omega_k))))$

$Z = f((2.3(\omega_i)), ((3.1(\omega_j)), (1.1(\omega_k))))$

$Z = f((2.1(\omega_i)), ((3.1(\omega_j)), (1.2(\omega_k))))$

$Z = f((2.2(\omega_i)), ((3.1(\omega_j)), (1.2(\omega_k))))$

$Z = f((2.3(\omega_i)), ((3.1(\omega_j)), (1.2(\omega_k))))$

$Z = f((2.1(\omega_i)), ((3.1(\omega_j)), (1.3(\omega_k))))$

$Z = f((2.2(\omega_i)), ((3.1(\omega_j)), (1.3(\omega_k))))$

$Z = f((2.3(\omega_i)), ((3.1(\omega_j)), (1.3(\omega_k))))$

$Z = f((2.1(\omega_i)), ((3.2(\omega_j)), (1.1(\omega_k))))$

$Z = f((2.2(\omega_i)), ((3.2(\omega_j)), (1.1(\omega_k))))$

$Z = f((2.3(\omega_i)), ((3.2(\omega_j)), (1.1(\omega_k))))$

$Z = f((2.1(\omega_i)), ((3.2(\omega_j)), (1.2(\omega_k))))$

$Z = f((2.2(\omega_i)), ((3.2(\omega_j)), (1.2(\omega_k))))$

$Z = f((2.3(\omega_i)), ((3.2(\omega_j)), (1.2(\omega_k))))$

$Z = f((2.1(\omega_i)), ((3.2(\omega_j)), (1.3(\omega_k))))$

$Z = f((2.2(\omega_i)), ((3.2(\omega_j)), (1.3(\omega_k))))$

$Z = f((2.3(\omega_i)), ((3.2(\omega_j)), (1.3(\omega_k))))$

$Z = f((2.1(\omega_i)), ((3.3(\omega_j)), (1.1(\omega_k))))$

$Z = f((2.2(\omega_i)), ((3.3(\omega_j)), (1.1(\omega_k))))$

$Z = f((2.3(\omega_i)), ((3.3(\omega_j)), (1.1(\omega_k))))$

$Z = f((2.1(\omega_i)), ((3.3(\omega_j)), (1.2(\omega_k))))$

$Z = f((2.2(\omega_i)), ((3.3(\omega_j)), (1.2(\omega_k))))$

$Z = f((2.3(\omega_i)), ((3.3(\omega_j)), (1.2(\omega_k))))$

$Z = f((2.1(\omega_i)), ((3.3(\omega_j)), (1.3(\omega_k))))$

$Z = f((2.2(\omega_i)), ((3.3(\omega_j)), (1.3(\omega_k))))$

$Z = f((2.3(\omega_i)), ((3.3(\omega_j)), (1.3(\omega_k))))$

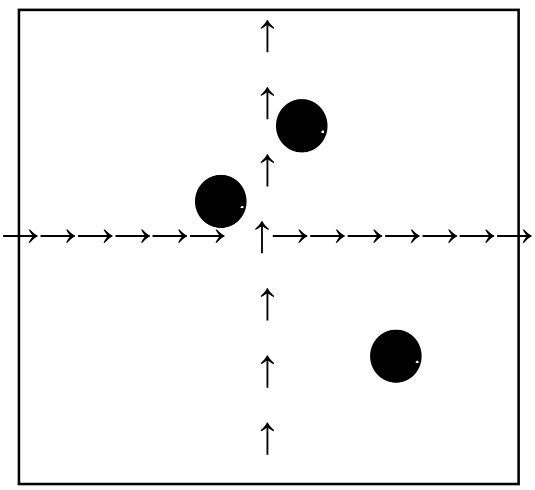
4. Auf Grund der in Toth (2013) besprochenen ontischen Invarinaten definieren wir nun

4.1. Lagerelationen

$R^* = (Ad, Adj, Ex)$

$Q = (Adj, Subj, Transj)$

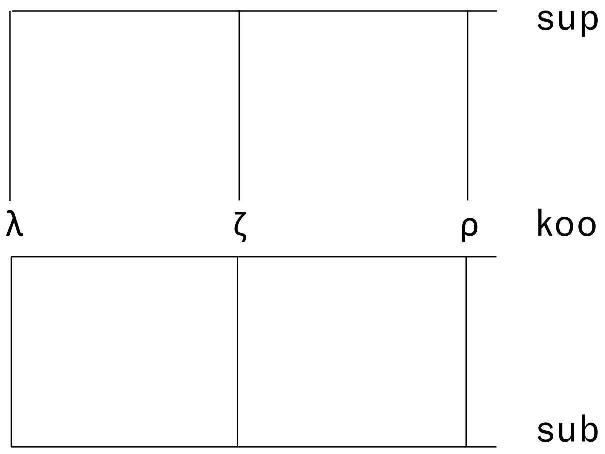
$L = (Ex, Ad, In)$



4.2. Dimensionale Relationen

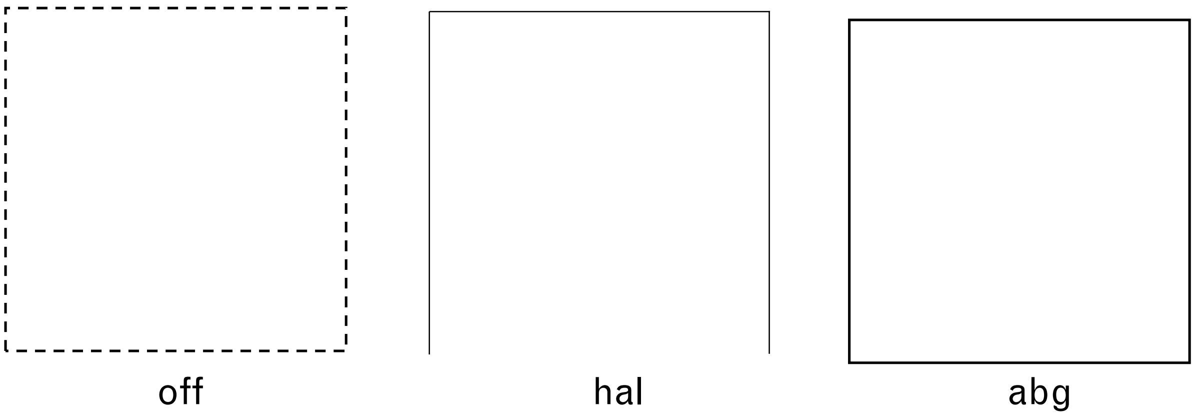
$C = (X_\lambda, Y_Z, Z_\rho)$

$O = (Sub, Koo, Sup)$



4.3. Abgeschlossenheitsrelation

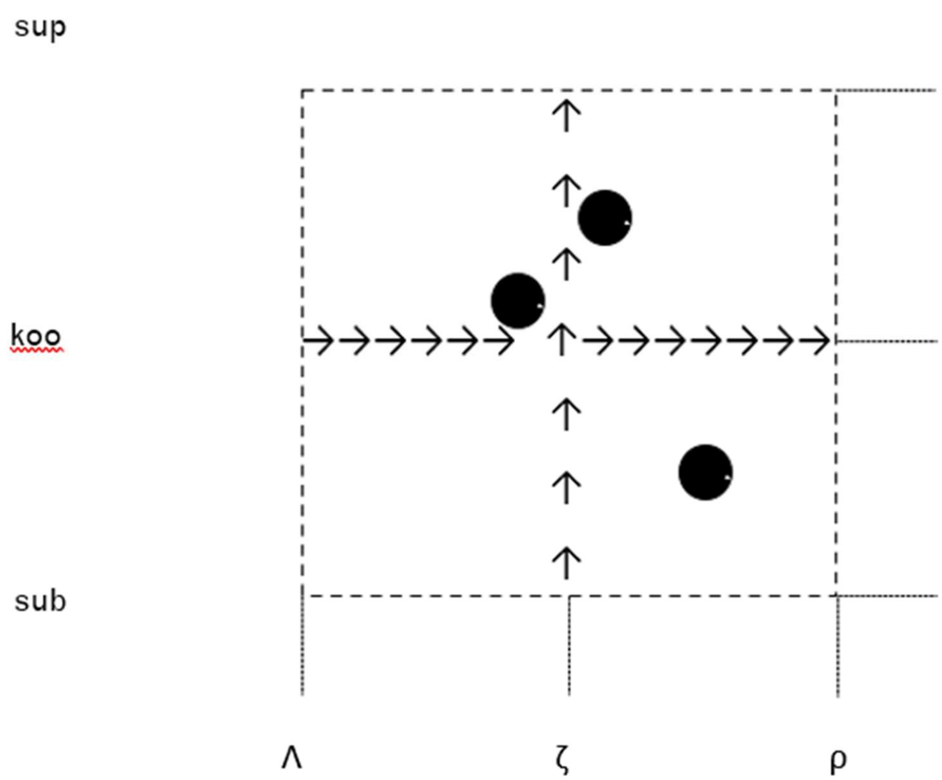
$E = (Off, Hal, Abg)$



Als Gesamtmodell ergibt sich

$\mathfrak{M} = (L \cup D \cup E)$

(Im folgenden ist $E(\mathfrak{M})$ = off eingezeichnet.)



Es ist also

$\omega = (R^* \cup Q \cup L \cup C \cup O \cup E)$

mit je drei trichotomischen Subkategorisierungen.

5. Wir zeigen nun ontische Modelle für diese als Zeichen repräsentierten raumsemiotischen Objekte, die nach unseren Ausführungen als ortsfunktionale Zeichen thematisierbar sind. Wir gehen aus von

$(2.x) = f(R^*, Q, L; C, O, E) \quad (x \in (1, 2, 3))$

und setzen x = 1 = const., d.h. wir beschränken uns auf Systeme.

5.1. (2.1) = f(R*)

5.1.1. (2.1) = f(Ad)

Avenue Bosquet, Paris

5.1.2. (2.1) = f(Adj)

Boulevard Ornano, Paris

5.1.3. (2.1) = f(Ex)


Boulev. de l'Hôpital, Paris

5.2. (2.1) = f(Q)

5.2.1. (2.1) = f(adj)

52, rue Fr. Miron, Paris

5.2.2. (2.1) = f(subj)

64/66, rue Fr.Miron,Paris

5.2.3. (2.1) = f(transj)

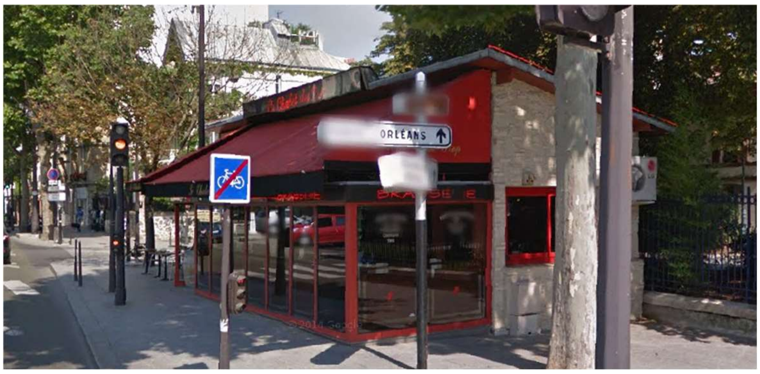
Rue Rampal, Paris

5.3. (2.1) = f(L)

5.3.1. (2.1) = f(ex)

Rue Sainte-Anne, Paris

5.3.2. (2.1) = f(ad)



Boulevard Jourdan, Paris

5.3.3. (2.1) = f(in)

Rest. Rosa Bonheur, Parc des Buttes-Chaumont, Paris

5.4. (2.1) = f(C)

5.4.1. (2.1) = f(λ)

Rue Sidi Brahim, Paris

5.4.2. (2.1) = f(ζ)

Boulevard du Montparnasse, Paris

5.4.3. (2.1) = f(ρ)

Rue de la Cour des Noues, Paris

5.5. (2.1) = f(O)

5.5.1. (2.1) = f(sub)

Blvd. de Vaugirard, Paris

5.5.2. (2.1) = f(koo)

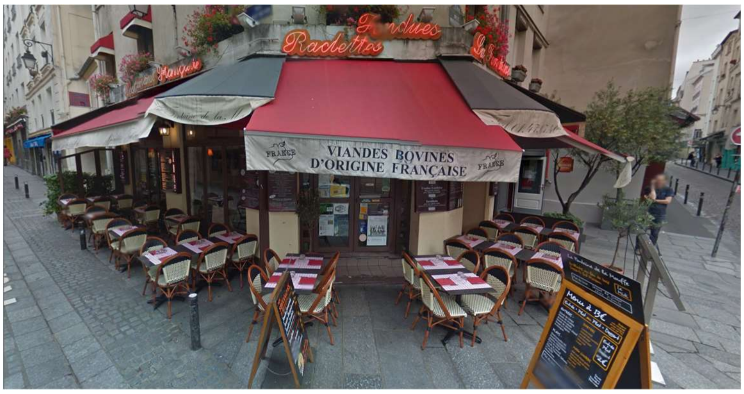
Rue Didot, Paris

5.5.3. (2.1) = f(sup)

Rue Brey, Paris

5.6. (2.1) = f(E)

5.6.1. (2.1) = f(3.1)



Rue du Pot de Fer, Paris

5.6.2. (2.1) = f(3.2)

Rue Muller, Paris

5.6.3. (2.1) = f(3.3)

Rue du Moulin Vert, Paris

Literatur

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

Bühler, Karl, Sprachtheorie. 2. Aufl. München 1965

Meyer-Eppler, W., Grundlagen und Anwendungen der Informationstheorie. 2. Aufl. Berlin 1969

Toth, Alfred, Grundlegung einer Theorie der ontisch-semiotischen Isomorphie. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2016

Toth, Alfred, Zeichen und Name. Tucson, AZ 2021 (= Kybernetische Semiotik, Bd. 44)

9.1.2022