**Prof. Dr. Alfred Toth**

# Präsemiotische Realitätsthematiken?

1. In Toth (2009) wurde die bereits in Toth (2008) eingeführte präsemiotische Zeichenrelation

ZR* = (3.a 2.b 1.c 0.d)

behandelt und darauf hingewiesen, dass in ZR* das präsentierte kategoriale Objekt O° bzw. die fundamentalkategoriale Nullheit bzw. der modalsemiotische "Gegenstand" (G) in die repräsentative Peircesche triadische Zeichenrelation ZR eingebettet wurde. Aufgrund der asymmetrischen präsemiotischen 4×3-Matrix

$$\begin{pmatrix} 0.1 & 0.2 & 0.3 \\ 1.1 & 1.2 & 1.3 \\ 2.1 & 2.2 & 2.3 \\ 3.1 & 3.2 & 3.3 \end{pmatrix}$$

folgt, dass die den Subzeichen der ersten Zeile korrespondierenden konversen Subzeichen (1.0), (2.0), (3.0) fehlen. Daraus folgt wiederum, dass es im Grunde keine Realitätsthematiken geben kann, die aus den über ZR* konstruierten Zeichenklassen dualisiert werden können.

2. (0.1), (0.2) und (0.3) sind im Sinne von Bense (1975, S. 65 f.) "null-relationale" Kategorien, d.h. disponible Objekte oder präsemiotische "Substrate" (1975, S. 45 f.). Würde man also eine präsemiotische Zeichenklasse nehmen, z.B.

(3.1 2.1 1.2 0.3)

und sie dualisieren

×(3.1 2.1 1.2 0.3) = (3.0 2.1 1.2 1.3),

so wäre nicht klar, was das duale Gegenstück einer 0-relationalen Kategorie ist. Falls die Dualisation hier überhaupt sinnvoll ist, dann wäre eine Kategorie wohl invariant, und falls die korrekt ist, bekommen wir folgendes präsemiotisches Pseudo-Dualsystem, in deren Realitätsthematiken nur die eingebetteten triadisch-trichotomischen Relationen konvertiert sind:

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| (3.1 2.1 1.1 0.1) | = | ( | 0.1 | 1.1 1.2 1.3) |
| (3.1 2.1 1.1 0.2) | = | ( | 0.2 | 1.1 1.2 1.3) |
| (3.1 2.1 1.1 0.3) | = | ( | 0.3 | 1.1 1.2 1.3) |
| (3.1 2.1 1.2 0.2) | = | ( | 0.2 | 2.1 1.2 1.3) |
| (3.1 2.1 1.2 0.3) | = | ( | 0.3 | 2.1 1.2 1.3) |
| (3.1 2.1 1.3 0.3) | = | ( | 0.3 | 3.1 1.2 1.3) |
| (3.1 2.2 1.2 0.2) | = | ( | 0.3 | 3.1 1.2 1.3) |
| (3.1 2.2 1.2 0.3) | = | ( | 0.3 | 2.1 2.2 1.3) |
| (3.1 2.2 1.3 0.3) | = | ( | 0.3 | 3.1 2.2 1.3) |
| (3.1 2.3 1.3 0.3) | = | ( | 0.3 | 3.1 3.2 1.3) |
| (3.2 2.2 1.2 0.2) | = | ( | 0.2 | 2.1 2.2 2.3) |
| (3.2 2.2 1.2 0.3) | = | ( | 0.3 | 2.1 2.2 2.3) |
| (3.2 2.2 1.3 0.3) | = | ( | 0.3 | 3.1 2.2 2.3) |
| (3.2 2.3 1.3 0.3) | = | ( | 0.3 | 3.1 3.2 2.3) |
| (3.3 2.3 1.3 0.3) | = | ( | 0.3 | 3.1 3.2 3.3) |

Allerdings ist wegen der relationalen Ungebundenheit der 0-relationalen Kategorien auch deren Position sowohl innerhalb von Zeichenklassen als auch Realitätsthematiken frei, so dass sich 4 Stellungsmöglichkeiten ergeben:

| | | |
|---|---|---|
| (0.3 3.1 2.1 1.2) | × | (2.1 1.2 1.3 0.3) |
| (3.1 0.3 2.1 1.2) | × | (2.1 1.2 0.3 1.3) |
| (3.1 2.1 0.3 1.2) | × | (2.1 0.3 1.2 1.3) |
| (3.1 2.1 1.2 0.3) | × | (0.3 2.1 1.2 1.3) |

3. Anders als bei Relationen ist es allerdings möglich, auch Kategorien natürlich mit Hilfe der semiotischen Kategorietheorie (vgl. Toth 2008, S. 177 ff.) formal präzise zu erfassen. Weil sich 4 Stellungsmöglichkeit der Nullheit für jede der 15 präsemiotischen Zeichenklassen bzw. "Realitätsthematiken" ergeben, führt dies zum umfangreichen Apparat von 120 natürlichen Transformationen. Die

allgemeinen semiotisch-kategorietheoretischen Strukturen sind für die zweimal 4 Grundstellungen:

(0.d 3.a 2.b 1.c) → [[(0.3), (d.a)], [(3.2), (a.b)], [(2.1), (b.c)]] →
[[γδ, (d.a)], [β°, (a.b)], [α°, (b.c)]]

(3.a 0.d 2.b 1.c) → [[(3.0), (a.d)], [(0.2), (d.b)], [(2.1), (b.c)]] →
[[γδ, (a.d)], [δ°, (d.b)], [α°, (b.c)]]

(3.a 2.b 0.d 1.c) → [[(3.2), (a.b)], [(2.0), (b.d)], [(0.1), (d.c)]] →
[[β°, (a.b)], [(δ°), (b.d)], [γ°, (d.c)]]

(3.a 2.b 1.c 0.d) → [[(3.2), (a.b)], [(2.1), (b.c)], [(1.0), (c.d)]] →
[[β°, (a.b)], [α°, (b.c)], [γ°, (c.d)]]

(c.1 b.2 a.3 0.d) → [[(c.b), (1.2)], [(b.a), (2.3)], [(a.0), (3.d)]] →
[[(c.b), α], [(b.a), β], [(a.0), (3.d)]]

(c.1 b.2 0.d a.3) → [[(c.b), (1.2)], [(b.0), (2.d)], [(0.a), (d.3)]] →
[[(c.b), α], [(b.0), (2.d)], [(0.a), (d.3)]]

(c.1 0.d b.2 a.3) → [[(c.0), (1.d)], [(0.b), (d.2)], [(b.a), (2.3)]] →
[[(c.0), (1.d)], [(0.b), (d.2)], [(b.a), β]]

(0.d c.1 b.2 a.3) → [[(0.c), (d.1)], [(c.b), (1.2)], [(b.a), (2.3)]] →
[[(0.c), (d.1)], [(c.b), (1.2)], [(b.a), β]]

Wie man erkennt, treten wegen der dynamischen Morphismen, die der Verschachtelheit der Relationen (Monaden, Dyaden und Triaden in Tetraden) Rechnung tragen, trotz ihrer Elimination aus den Realitätsthematiken wieder die nicht-definierten und nicht-definierbaren konversen nullheitlich-trichotomischen Subzeichen (1.0), (2.0) und (3.0) auf. Bis auf weitere Lösung des Problem wurden sie hier durch γ° und δ° wiedergegeben (da der komponierte präsemiotische Morphismus γ°δ° fehlt), aber dies ist nach dem zuvor Gesagten natürlich nur als eine Schreibkonvention aufzufassen.

**Bibliographie**

Bense, Max, Semiotische Prozesse und Systeme. Baden-Baden 1975
Toth, Alfred, Semiotics and Pre-Semiotics. 2 Bde. Klagenfurt 2008
Toth, Alfred, Mitführung in der Präsemiotik. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics (erscheint, 2009)

6.7.2009