

Raumsemiotische Markierungsfunktionen

1. Da nach der von Bense skizzierten Raumsemiotik Systeme iconisch (2.1), Abbildungen indexikalisch (2.2) und Repertoires symbolisch (2.3) fungieren (vgl. Bense/Walther 1973, S. 80) und da sich die peircesche Zeichenrelation $Z = (M, O, I)$ als semiotischer Automat definieren läßt (vgl. Bense 1971, S. 42; Toth 2014, 2016), kann auch die für kybernetische Medwedew-Automaten vorausgesetzte Markierungsfunktion vermöge ontisch-semiotischer Isomorphie für die drei raumsemiotischen Kategorien bestimmt werden. Die folgende Definition stammt aus Frank (1969, S. 256).

Ein *Medwedew-Automat* ist ein Automat $(\mathfrak{X}, \mathfrak{Y}, \mathfrak{Z}, \delta, \lambda)$, welcher seinen jeweils neuen Zustand ein-eindeutig durch den gleichzeitig gelieferten Ausgabebuchstaben zeigt. Das heißt: es existiert eine („Markierungs“-)Funktion $\mu(\dots)$ mit einer Umkehrfunktion $\mu^{-1}(\dots)$, so daß für alle $z_k \in \mathfrak{Z}$ und alle $x_i \in \mathfrak{X}$ gilt

$$(125 \text{ a}) \quad \lambda(z_k, x_i) = \mu(z') = \mu(\delta(z_k, x_i))$$

und

$$(125 \text{ b}) \quad \delta(z_k, x_i) = \mu^{-1}(y_j) = \mu^{-1}(\lambda(z_k, x_i)).$$

2.1. $\mu(2.1)$



Rue des Juges Consuls, Paris (sog. "boute-roue")

2.2. $\mu(2.2)$



Place du Marché Saint-Honoré, Paris

2.3. $\mu(2.3)$



Avenue de Verdun, Paris

Literatur

Bense, Max, Zeichen und Design. Baden-Baden 1971

Bense, Max/Walther, Elisabeth, Wörterbuch der Semiotik. Köln 1973

Frank Helmar, Kybernetische Grundlagen der Pädagogik. Bd. 1. 2. Aufl. Baden-Baden 1969

Toth, Alfred, Systemtheorie und semiotische Automatentheorie. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2014

Toth, Alfred, Drei Typen semiotischer Automaten. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2016

6.1.2016