

Raumsemiotische, systemtheoretische und ontische Morphismen

1. Ontik als der Semiotik an die Seite gestellte, im Prinzip eigenständige Wissenschaft, die aber auf Isomorphierelationen zwischen beiden Wissenschaften beruht, schließt auch die kategoriethoretische Fundierung von Objekten und also nicht nur von Zeichen (vgl. Bense 1981, S. 124 ff.) mit ein. Wir haben das bereits in unserer ca. 2800 Druckseiten umfassenden ontisch-semiotischen Modelltheorie gezeigt (vgl. Toth 2016a). So, wie die semiotische Kategorietheorie auf Max Bense selbst zurückgeht und sich sogar die Anfänge der Ontik bei Bense (1975, S. 64 ff.) selbst finden, so geht auch die Theorie der ontisch-semiotischen Isomorphie auf Bense selbst zurück, auch wenn er sie leider auf einer knappen Seite lediglich skizziert hatte. Ich spreche natürlich von der Raumsemiotik (vgl. Bense/Walther 1973, S. 80), die, auf die Objektrelation des Zeichens beschränkt, zwischen iconisch fungierenden Systemen, indexikalisch fungierenden Abbildungen und symbolisch fungierenden Repertoires unterscheidet.

2.1. In Übereinstimmung mit Toth (1997, S. 21 ff.) kann man die raumsemiotischen Morphismen wie folgt definieren

$$\alpha := (2.1) \rightarrow (2.2)$$

$$\beta := (2.2) \rightarrow (2.3)$$

$$\beta\alpha := (2.1) \rightarrow (2.3)$$

(dazu kommen natürlich die konversen und die identitiven Morphismen).

2.2. Geht man hingegen von der in Toth (2015) eingeführten Systemrelation $S^* = [S, U, E]$ aus, so kann man systemtheoretische Morphismen wie folgt definieren

$$\sigma := S \rightarrow U$$

$$\tau := U \rightarrow E$$

$$\tau\sigma := S \rightarrow E.$$

Da die drei raumsemiotischen Morphismen in Toth (2016a) in aller Ausführlichkeit behandelt worden waren, genügt es, ontische Modelle für die drei systemtheoretischen Morphismen beizubringen.

2.2.2. Ontisches Modell für σ



Rue Dunois, Paris

2.2.3. Ontisches Modell für τ



Parc Montsouris, Paris

2.2.3. Ontisches Modell für $\tau\sigma$



Rest. Les Fils à Maman, 7 bis, rue Geoffroy-Marie, 75009 Paris

2.3. Seit kurzem gibt es als dritte im Bunde die in Toth (2016b) eingeführte ontische Relation $\Omega = [U, R, S]$ mit den zugehörigen drei Morphismen

$$\psi := U \rightarrow R$$

$$\omega := R \rightarrow S$$

$$\omega\psi := U \rightarrow S.$$

Auch diese hier neu definierten Morphismen werden im folgenden durch ontische Modelle illustriert.

2.3.1. Ontisches Modell für ψ



Rue du Général Appert, Paris

2.3.2. Ontisches Modell für ω



Rest. Le Paprika, 28, avenue Trudaine, 75009 Paris

2.3.3. Ontisches Modell für $\omega\psi$



Rest. Auberge du Moulin Vert, 33, rue du Moulin Vert, 75014 Paris

Literatur

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

Bense, Max, Axiomatik und Semiotik. Baden-Baden 1981

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

Toth, Alfred, Zu einer triadischen System-Definition. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015

Toth, Alfred, Grundlegung einer ontisch-raumsemiotischen Modelltheorie. Tucson (AZ), erscheint (ca. 2800 S.) (Toth 2016a)

Toth, Alfred, Objektrelation, Systemrelation und topologischer Abschluß. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2016b

26.4.2016