Prof. Dr. Alfred Toth

Ambiguität und Äquivalenz in positionalen semiotischen Systemen

1. Zu einer Theorie positionaler semiotischer Systeme hatten wir uns erstmals in Toth (2008b) im Zusammenhang mit der Grammatiktheorie geäussert. Dabei sind wir auf die Frage gestossen, ob die möglichen Positionen einer eine grammatiktheoretische Haupteinteilung repräsentierenden dyadischen Relation innerhalb von präsemiotischen Dualsystemen einander semiotisch äquivalent seien oder nicht. Allgemein kann eine dyadische Relation innerhalb einer tetradischen Relation 3 verschiedene Plätze einnehmen:

1.1. 3./4. Position:

$$(3.a\ 2.b\ \boxed{1.c\ 0.d}\ ) \times (\ \boxed{d.0\ c.1}\ b.2\ a.3) \qquad (d.0\text{-}c.1) \rightarrow (b.2,\ a.3)$$

$$(2.b\ 3.a\ \boxed{1.c\ 0.d}\ ) \times (\ \boxed{d.0\ c.1}\ a.3\ b.2) \qquad (d.0\text{-}c.1) \rightarrow (a.3,\ b.2)$$

1.2. 2./3. Position:

$$(3.a\ \boxed{1.c\ 0.d}\ 2.b) \times (b.2\ \boxed{d.0\ c.1}\ a.3) \qquad (b.2) \leftarrow (d.0\text{-}c.1) \rightarrow (a.3)$$

$$(2.b\ \boxed{1.c\ 0.d}\ 3.a) \times (a.3\ \boxed{d.0\ c.1}\ b.2) \qquad (a.3) \leftarrow (d.0\text{-}c.1) \rightarrow (b.2)$$

1.3. 1./2. Position:

$$(\ \boxed{1.c\ 0.d}\ 3.a\ 2.b) \times (b.2\ a.3\ \boxed{d.0\ c.1}\ ) \qquad (b.2,\ a.3) \leftarrow (d.0\text{-}c.1)$$

$$(\ \boxed{1.c\ 0.d}\ 2.b\ 3.a) \times (a.3\ b.2\ \boxed{d.0\ c.1}\ ) \qquad (a.3,\ b.2) \leftarrow (d.0\text{-}c.1)$$

Wir erhalten damit die folgenden Thematisationstypen (vgl. Toth 2007, S. 177 ff.):

$$\text{1. Position: } \left.\begin{array}{l} TH \rightarrow (A, B) \\ TH \rightarrow (B, A) \end{array}\right\} \begin{array}{l} \text{Rechts-} \\ \text{Thematisationen} \end{array}$$

$$\text{2. Position: } \left.\begin{array}{l} A \leftarrow TH \rightarrow B \\ B \leftarrow TH \rightarrow A \end{array}\right\} \begin{array}{l} \text{Sandwich-} \\ \text{Thematisationen} \end{array}$$

$$\text{3. Position: } \left.\begin{array}{l} (A, B) \leftarrow TH \\ (B, A) \leftarrow TH \end{array}\right\} \begin{array}{l} \text{Links-} \\ \text{Thematisationen} \end{array}$$

Wir können damit 2 Arten von semiotischen Positionen unterscheiden: die Position des Thematisierenden und die Position des Zu-Thematisierenden. Wie anhand des 2. Thematisationstyps hervorgeht, sind diese Positionen nicht beliebig austauschbar. Die 3 Typen semiotischer Thematisierung und die ihnen zugrunde liegenden 2 Arten von semiotischen Positionen sind damit einander nicht semiotisch äquivalent.

2. In Toth (2008a) wurde gezeigt, dass jede präsemiotische tetradische Zeichenrelationen

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

die folgenden 5 hauptsächlichen partiellen Relationen besitzt, die in dem folgenden Zeichenschema dargestellt werden können:

$$\begin{tikzcd} & (0.d) \arrow[dl, leftrightarrow] \arrow[d] \arrow[dr, leftrightarrow] & \\ (3.a) \arrow[r, leftrightarrow] & (2.b) \arrow[r, leftrightarrow] & (1.c) \end{tikzcd}$$

Es handelt sich also um die fünf dyadischen Relationen

1. (0.d) $\leftrightarrow$ (1.c) $\equiv$ [γ, (d.c)]
2. (0.d) $\rightarrow$ (2.b) $\equiv$ [δ, (d.b)]
3. (0.d) $\leftrightarrow$ (3.a) $\equiv$ [$\delta\gamma$, (d.a)]
4. (1.c) $\leftrightarrow$ (2.b) $\equiv$ [α, (c.b)]
5. (2.b) $\leftrightarrow$ (3.a) $\equiv$ [β, (b.a)]

Wenn man nun von PZR = (3.a 2.b 1.c 0.d) ausgeht, dann kann man 5 Systeme von je 15 präsemiotischen Dualsystemen dadurch unterscheiden, dass man jedes der 5 Systeme mittels je einer der obigen 5 dyadischen Relationen charakterisiert. Dadurch wird natürlich jedes der 5 Systeme zu einer Permutationsgruppe jedes anderen Systems. Wir wollen nun wieder untersuchen, ob die Strukturen der durch die entsprechenden Realitätsthematiken präsentierten entitätischen Realitäten zueinander äquivalent sind oder nicht. Da die dyadischen Relationen 2. und 3. bereits Permutationen der Ordnung der Ausgangs-Zeichenklassen erfordern, vereinheitlichen wir die Ordnungen der 5 Systeme, indem wir die 5 sie charakterisierenden Relationen bei sämtlichen 5 Systemen in die Position ganz rechts (3./4. Position) bringen, um eine einheitliche Ausgangsbasis herzustellen.

2.1. System-Charakterisitik: (0.d) ↔ (1.c) ≡ [γ, (d.c)]

(3.1 2.1 0.1 1.1) × ($\underline{1.1}$ 1.0 $\underline{1.2\ 1.3}$)	(2.1 3.1 0.1 1.1) × ($\underline{1.1}$ 1.0 $\underline{1.3\ 1.2}$)	M→M←MM
(3.1 2.1 0.2 1.1) × ($\underline{1.1}$ 2.0 $\underline{1.2\ 1.3}$)	(2.1 3.1 0.2 1.1) × ($\underline{1.1}$ 2.0 $\underline{1.3\ 1.2}$)	M→O←MM
(3.1 2.1 0.3 1.1) × ($\underline{1.1}$ 3.0 $\underline{1.2\ 1.3}$)	(2.1 3.1 0.3 1.1) × ($\underline{1.1}$ 3.0 $\underline{1.3\ 1.2}$)	M→I←MM
(3.1 2.1 0.2 1.2) × ($\underline{2.1\ 2.0}$ $\underline{1.2\ 1.3}$)	(2.1 3.1 0.2 1.2) × ($\underline{2.1\ 2.0}$ $\underline{1.3\ 1.2}$)	OO↔MM
(3.1 2.1 0.3 1.2) × (2.1 3.0 $\underline{1.2\ 1.3}$)	(2.1 3.1 0.3 1.2) × (2.1 3.0 $\underline{1.3\ 1.2}$)	OI←MM
(3.1 2.1 0.3 1.3) × ($\underline{3.1\ 3.0}$ $\underline{1.2\ 1.3}$)	(2.1 3.1 0.3 1.3) × ($\underline{3.1\ 3.0}$ $\underline{1.3\ 1.2}$)	II↔MM
(3.1 2.2 0.2 1.2) × ($\underline{2.1\ 2.0}$ $\underline{2.2}$ 1.3)	(2.2 3.1 0.2 1.2) × ($\underline{2.1\ 2.0}$ 1.3 $\underline{2.2}$)	OOO→M OO→M←O
(3.1 2.2 0.3 1.2) × ($\underline{2.1}$ 3.0 $\underline{2.2}$ 1.3)	(2.2 3.1 0.3 1.2) × ($\underline{2.1}$ 3.0 1.3 $\underline{2.2}$)	O→I←O→M O→IM←O
(3.1 2.2 0.3 1.3) × ($\underline{3.1\ 3.0}$ 2.2 1.3)	(2.2 3.1 0.3 1.3) × ($\underline{3.1\ 3.0}$ 1.3 2.2)	II→OM II→MO
(3.1 2.3 0.3 1.3) × ($\underline{3.1\ 3.0}$ $\underline{3.2}$ 1.3)	(2.3 3.1 0.3 1.3) × ($\underline{3.1\ 3.0}$ 1.3 $\underline{3.2}$)	III→M II→M←I
(3.2 2.2 0.2 1.2) × ($\underline{2.1}$ 2.0 $\underline{2.2\ 2.3}$)	(2.2 3.2 0.2 1.2) × ($\underline{2.1}$ 2.0 $\underline{2.3\ 2.2}$)	O→O←OO
(3.2 2.2 0.3 1.2) × ($\underline{2.1}$ 3.0 $\underline{2.2\ 2.3}$)	(2.2 3.2 0.3 1.2) × ($\underline{2.1}$ 3.0 $\underline{2.3\ 2.2}$)	O→I←OO
(3.2 2.2 0.3 1.3) × ($\underline{3.1}$ $\underline{3.0}$ $\underline{2.2}$ $\underline{2.3}$)	(2.2 3.2 0.3 1.3) × ($\underline{3.1}$ $\underline{3.0}$ $\underline{2.3}$ $\underline{2.2}$)	II↔OO
(3.2 2.3 0.3 1.3) × ($\underline{3.1\ 3.0}$ $\underline{3.2}$ 2.3)	(2.3 3.2 0.3 1.3) × ($\underline{3.1\ 3.0}$ 2.3 $\underline{3.2}$)	III→O II→O←I
(3.3 2.3 0.3 1.3) × ($\underline{3.1}$ 3.0 $\underline{3.2\ 3.3}$)	(2.3 3.3 0.3 1.3) × ($\underline{3.1}$ 3.0 $\underline{3.3\ 3.2}$)	I→I←II

2.2. System-Charakteristik: $(0.d) \rightarrow (2.b) \equiv [\delta, (d.b)]$

$(3.1\ 1.1\ 0.1\ 2.1) \times (\underline{1.2}\ 1.0\ \underline{1.1\ 1.3})$	$(1.1\ 3.1\ 0.1\ 2.1) \times (\underline{1.2}\ 1.0\ \underline{1.3\ 1.1})$	M→M←MM
$(3.1\ 1.1\ 0.2\ 2.1) \times (\underline{1.2}\ 2.0\ \underline{1.1\ 1.3})$	$(1.1\ 3.1\ 0.2\ 2.1) \times (\underline{1.2}\ 2.0\ \underline{1.3\ 1.1})$	M→O←MM
$(3.1\ 1.1\ 0.3\ 2.1) \times (\underline{1.2}\ 3.0\ \underline{1.1\ 1.3})$	$(1.1\ 3.1\ 0.3\ 2.1) \times (\underline{1.2}\ 3.0\ \underline{1.3\ 1.1})$	M→I←MM
$(3.1\ 1.2\ 0.2\ 2.1) \times (1.2\ \underline{2.0\ 2.1}\ 1.3)$	$(1.2\ 3.1\ 0.2\ 2.1) \times (1.2\ \underline{2.0}\ 1.3\ \underline{2.1})$	M←OO→M M←O→M←O
$(3.1\ 1.2\ 0.3\ 2.1) \times (\underline{1.2}\ 3.0\ 2.1\ \underline{1.3})$	$(1.2\ 3.1\ 0.3\ 2.1) \times (\underline{1.2}\ 3.0\ \underline{1.3}\ 2.1)$	M→IO←M M→I←M→O
$(3.1\ 1.3\ 0.3\ 2.1) \times (1.2\ \underline{3.0\ 3.1}\ 1.3)$	$(1.3\ 3.1\ 0.3\ 2.1) \times (1.2\ \underline{3.0}\ 1.3\ \underline{3.1})$	M←II→M M←I→M←I
$(3.1\ 1.2\ 0.2\ 2.2) \times (\underline{2.2\ 2.0\ 2.1}\ 1.3)$	$(1.2\ 3.1\ 0.2\ 2.2) \times (\underline{2.2\ 2.0}\ 1.3\ \underline{2.1})$	OOO→M OO→M←O
$(3.1\ 1.2\ 0.3\ 2.2) \times (\underline{2.2}\ 3.0\ \underline{2.1}\ 1.3)$	$(1.2\ 3.1\ 0.3\ 2.2) \times (\underline{2.2}\ 3.0\ 1.3\ \underline{2.1})$	O→I←O→M O→IM←O
$(3.1\ 1.3\ 0.3\ 2.2) \times (2.2\ \underline{3.0\ 3.1}\ 1.3)$	$(1.3\ 3.1\ 0.3\ 2.2) \times (2.2\ \underline{3.0}\ 1.3\ \underline{3.1})$	O←II→M O←I→M←I
$(3.1\ 1.3\ 0.3\ 2.3) \times (\underline{3.2\ 3.0\ 3.1}\ 1.3)$	$(1.3\ 3.1\ 0.3\ 2.3) \times (\underline{3.2\ 3.0}\ 1.3\ \underline{3.1})$	III→M II→M←I
$(3.2\ 1.2\ 0.2\ 2.2) \times (\underline{2.2}\ 2.0\ \underline{2.1\ 2.3})$	$(1.2\ 3.2\ 0.2\ 2.2) \times (\underline{2.2}\ 2.0\ \underline{2.3\ 2.1})$	O→O←OO
$(3.2\ 1.2\ 0.3\ 2.2) \times (\underline{2.2}\ 3.0\ \underline{2.1\ 2.3})$	$(1.2\ 3.2\ 0.3\ 2.2) \times (\underline{2.2}\ 3.0\ \underline{2.3\ 2.1})$	O→I←OO
$(3.2\ 1.3\ 0.3\ 2.2) \times (2.2\ \underline{3.0\ 3.1}\ 2.3)$	$(1.3\ 3.2\ 0.3\ 2.2) \times (2.2\ \underline{3.0}\ 2.3\ \underline{3.1})$	O←II→O O←I→O←I
$(3.2\ 1.3\ 0.3\ 2.3) \times (\underline{3.2\ 3.0\ 3.1}\ 2.3)$	$(1.3\ 3.2\ 0.3\ 2.3) \times (\underline{3.2\ 3.0}\ 2.3\ \underline{3.1})$	III→O II→O←I
$(3.3\ 1.3\ 0.3\ 2.3) \times (\underline{3.2}\ 3.0\ \underline{3.1\ 3.3})$	$(1.3\ 3.3\ 0.3\ 2.3) \times (\underline{3.2}\ 3.0\ \underline{3.3\ 3.1})$	I→I←II

2.3. System-Charakteristik: (0.d) ↔ (3.a) ≡ [$\delta\gamma$, (d.a)]

$(2.1\ 1.1\ 0.1\ 3.1) \times (\underline{1.3}\ 1.0\ \underline{1.1\ 1.2})$	$(1.1\ 2.1\ 0.1\ 3.1) \times (\underline{1.3}\ 1.0\ \underline{1.2\ 1.1})$	M→M←MM
$(2.1\ 1.1\ 0.2\ 3.1) \times (\underline{1.3}\ 2.0\ \underline{1.1\ 1.2})$	$(1.1\ 2.1\ 0.2\ 3.1) \times (\underline{1.3}\ 2.0\ \underline{1.2\ 1.1})$	M→O←MM
$(2.1\ 1.1\ 0.3\ 3.1) \times (\underline{1.3}\ 3.0\ \underline{1.1\ 1.2})$	$(1.1\ 2.1\ 0.3\ 3.1) \times (\underline{1.3}\ 3.0\ \underline{1.2\ 1.1})$	M→I←MM
$(2.1\ 1.2\ 0.2\ 3.1) \times (1.3\ \underline{2.0}\ \underline{2.1}\ 1.2)$	$(1.2\ 2.1\ 0.2\ 3.1) \times (1.3\ \underline{2.0}\ 1.2\ \underline{2.1})$	M→OO←M
		M←O→M←O
$(2.1\ 1.2\ 0.3\ 3.1) \times (\underline{1.3}\ 3.0\ 2.1\ \underline{1.2})$	$(1.2\ 2.1\ 0.3\ 3.1) \times (\underline{1.3}\ 3.0\ \underline{1.2}\ 2.1)$	M→IO←M
		M→I←M→O
$(2.1\ 1.3\ 0.3\ 3.1) \times (1.3\ \underline{3.0}\ \underline{3.1}\ 1.2)$	$(1.3\ 2.1\ 0.3\ 3.1) \times (1.3\ \underline{3.0}\ 1.2\ \underline{3.1})$	M←II→M
		M←I→M←I
$(2.2\ 1.2\ 0.2\ 3.1) \times (1.3\ \underline{2.0}\ \underline{2.1\ 2.2})$	$(1.2\ 2.2\ 0.2\ 3.1) \times (1.3\ \underline{2.0}\ \underline{2.2\ 2.1})$	M←OOO
$(2.2\ 1.2\ 0.3\ 3.1) \times (1.3\ 3.0\ \underline{2.1\ 2.2})$	$(1.2\ 2.2\ 0.3\ 3.1) \times (1.3\ 3.0\ \underline{2.2\ 2.1})$	MI←OO
$(2.2\ 1.3\ 0.3\ 3.1) \times (1.3\ \underline{3.0}\ \underline{3.1}\ 2.2)$	$(1.3\ 2.2\ 0.3\ 3.1) \times (1.3\ \underline{3.0}\ 2.2\ \underline{3.1})$	M←II→O
		M←I→O←I
$(2.3\ 1.3\ 0.3\ 3.1) \times (1.3\ \underline{3.0}\ \underline{3.1\ 3.2})$	$(1.3\ 2.3\ 0.3\ 3.1) \times (1.3\ \underline{3.0}\ \underline{3.2\ 3.1})$	M←III
$(2.2\ 1.2\ 0.2\ 3.2) \times (\underline{2.3}\ 2.0\ \underline{2.1\ 2.2})$	$(1.2\ 2.2\ 0.2\ 3.2) \times (\underline{2.3}\ 2.0\ \underline{2.2\ 2.1})$	O←O→OO
$(2.2\ 1.2\ 0.3\ 3.2) \times (\underline{2.3}\ 3.0\ \underline{2.1\ 2.2})$	$(1.2\ 2.2\ 0.3\ 3.2) \times (\underline{2.3}\ 3.0\ \underline{2.2\ 2.1})$	O→I←OO
$(2.2\ 1.3\ 0.3\ 3.2) \times (2.3\ \underline{3.0}\ \underline{3.1}\ 2.2)$	$(1.3\ 2.2\ 0.3\ 3.2) \times (2.3\ \underline{3.0}\ 2.2\ \underline{3.1})$	O←II→O
		O←I→O←I
$(2.3\ 1.3\ 0.3\ 3.2) \times (2.3\ \underline{3.0}\ \underline{3.1\ 3.2})$	$(1.3\ 2.3\ 0.3\ 3.2) \times (2.3\ \underline{3.0}\ \underline{3.2\ 3.1})$	O←III
$(2.3\ 1.3\ 0.3\ 3.3) \times (\underline{3.3}\ 3.0\ \underline{3.1\ 3.2})$	$(1.3\ 2.3\ 0.3\ 3.3) \times (\underline{3.3}\ 3.0\ \underline{3.2\ 3.1})$	I→I←II

2.4. System-Charakteristik: (1.c) ↔ (2.b) ≡ [α, (c.b)]

(3.1 0.1 1.1 2.1) × (1.2 1.1 1.0 1.3)	(0.1 3.1 1.1 2.1) × (1.2 1.1 1.3 1.0)	MM→M←M MMM←M
(3.1 0.2 1.1 2.1) × (1.2 1.1 2.0 1.3)	(0.2 3.1 1.1 2.1) × (1.2 1.1 1.3 2.0)	MM→O←M MMM←O
(3.1 0.3 1.1 2.1) × (1.2 1.1 3.0 1.3)	(0.3 3.1 1.1 2.1) × (1.2 1.1 1.3 3.0)	MM→I←M MMM←I
(3.1 0.2 1.2 2.1) × (1.2 2.1 2.0 1.3)	(0.2 3.1 1.2 2.1) × (1.2 2.1 1.3 2.0)	M←OO→M M←O→M←O
(3.1 0.3 1.2 2.1) × (1.2 2.1 3.0 1.3)	(0.3 3.1 1.2 2.1) × (1.2 2.1 1.3 3.0)	M→OI←M M→O←M→I
(3.1 0.3 1.3 2.1) × (1.2 3.1 3.0 1.3)	(0.3 3.1 1.3 2.1) × (1.2 3.1 1.3 3.0)	M←II→M M←I→M←I
(3.1 0.2 1.2 2.2) × (2.2 2.1 2.0 1.3)	(0.2 3.1 1.2 2.2) × (2.2 2.1 1.3 2.0)	OOO→M OO→M←O
(3.1 0.3 1.2 2.2) × (2.2 2.1 3.0 1.3)	(0.3 3.1 1.2 2.2) × (2.2 2.1 1.3 3.0)	OO→IM OO→MI
(3.1 0.3 1.3 2.2) × (2.2 3.1 3.0 1.3)	(0.3 3.1 1.3 2.2) × (2.2 3.1 1.3 3.0)	O←II→M O←I→M←I
(3.1 0.3 1.3 2.3) × (3.2 3.1 3.0 1.3)	(0.3 3.1 1.3 2.3) × (3.2 3.1 1.3 3.0)	III→M II→M←I
(3.2 0.2 1.2 2.2) × (2.2 2.1 2.0 2.3)	(0.2 3.2 1.2 2.2) × (2.2 2.1 2.3 2.0)	OO→O←O OOO→O
(3.2 0.3 1.2 2.2) × (2.2 2.1 3.0 2.3)	(0.3 3.2 1.2 2.2) × (2.2 2.1 2.3 3.0)	OO→I←O OOO←I
(3.2 0.3 1.3 2.2) × (2.2 3.1 3.0 2.3)	(0.3 3.2 1.3 2.2) × (2.2 3.1 2.3 3.0)	O←II→O O←I→O←I
(3.2 0.3 1.3 2.3) × (3.2 3.1 3.0 2.3)	(0.3 3.2 1.3 2.3) × (3.2 3.1 2.3 3.0)	III→O II→O←I
(3.3 0.3 1.3 2.3) × (3.2 3.1 3.0 3.3)	(0.3 3.3 1.3 2.3) × (3.2 3.1 3.3 3.0)	II→I←I III→I

2.5. System-Charakteristik: (2.b) ↔ (3.a) ≡ [β, (b.a)]

(1.1 0.1 2.1 3.1) × (1.3 1.2 1.0 1.1)	(0.1 1.1 2.1 3.1) × (1.3 1.2 1.1 1.0)	MM→M←M MMM→M
(1.1 0.2 2.1 3.1) × (1.3 1.2 2.0 1.1)	(0.2 1.1 2.1 3.1) × (1.3 1.2 1.1 2.0)	MM→O←M MMM→O
(1.1 0.3 2.1 3.1) × (1.3 1.2 3.0 1.1)	(0.3 1.1 2.1 3.1) × (1.3 1.2 1.1 3.0)	MM→I←M MMM←I
(1.2 0.2 2.1 3.1) × (1.3 1.2 2.0 2.1)	(0.2 1.2 2.1 3.1) × (1.3 1.2 2.1 2.0)	MM←OO
(1.2 0.3 2.1 3.1) × (1.3 1.2 3.0 2.1)	(0.3 1.2 2.1 3.1) × (1.3 1.2 2.1 3.0)	MM→IO MM→OI
(1.3 0.3 2.1 3.1) × (1.3 1.2 3.0 3.1)	(0.3 1.3 2.1 3.1) × (1.3 1.2 3.1 3.0)	MM←II
(1.2 0.2 2.2 3.1) × (1.3 2.2 2.0 2.1)	(0.2 1.2 2.2 3.1) × (1.3 2.2 2.1 2.0)	M←OOO
(1.2 0.3 2.2 3.1) × (1.3 2.2 3.0 2.1)	(0.3 1.2 2.2 3.1) × (1.3 2.2 2.1 3.0)	M←O→I←O M←OO→I
(1.3 0.3 2.2 3.1) × (1.3 2.2 3.0 3.1)	(0.3 1.3 2.2 3.1) × (1.3 2.2 3.1 3.0)	MO←II
(1.3 0.3 2.3 3.1) × (1.3 3.2 3.0 3.1)	(0.3 1.3 2.3 3.1) × (1.3 3.2 3.1 3.0)	M←III
(1.2 0.2 2.2 3.2) × (2.3 2.2 2.0 2.1)	(0.2 1.2 2.2 3.2) × (2.3 2.2 2.1 2.0)	OO→O←O OOO→O
(1.2 0.3 2.2 3.2) × (2.3 2.2 3.0 2.1)	(0.3 1.2 2.2 3.2) × (2.3 2.2 2.1 3.0)	OO→I←O OOO→I
(1.3 0.3 2.2 3.2) × (2.3 2.2 3.0 3.1)	(0.3 1.3 2.2 3.2) × (2.3 2.2 3.1 3.0)	OO←II
(1.3 0.3 2.3 3.2) × (2.3 3.2 3.0 3.1)	(0.3 1.3 2.3 3.2) × (2.3 3.2 3.1 3.0)	O←III
(1.3 0.3 2.3 3.3) × (3.3 3.2 3.0 3.1)	(0.3 1.3 2.3 3.3) × (3.3 3.2 3.1 3.0)	II→I←I III→I

Wir haben in den obigen 5 Tabellen die ambigen strukturellen Realitätsthematiken durch geschweifte Klammern kenntlich gemacht. Diese semiotischen Ambiguitäten lassen sich in zwei Typen einteilen:

1. unterschiedliche Länge:	OOO→M	(L = 2)	O→I←O→M	(L = 4)
	OO→M←O	(L = 3)	O→IM←O	(L = 3)

Die Längentypen 2/3 und 3/4 die einzigen vorkommenden. Bei beiden wird also eine Thematisationsgruppe durch Verschiebung in ihrer Position aufgelöst und die ganze Thematisation dadurch verlängert.

2. unterschiedliche Positionen:	II→OM
	II→MO

Hier sind also die Längen der Thematisationen identisch, aber die Positionen der Glieder der thematisierten Gruppen ist umgekehrt.

3. Als zusätzliche semiotische Ambiguität ergibt sich, dass in Thematisationsgruppen wie O→IM←O oder II→OM bzw. II→MO nicht zu entscheiden ist, ob "Konglomerate" wie IM, OM und MO in I→M, I←M oder I↔M aufzulösen sind, das heisst, es ist unklar, zu welchem Thematisationstyp (Rechts-, Links- oder Sandwich-Thematisation) sie gehören. Der Grund hierfür liegt vor allem darin, dass die präsemiotischen Zeichenklassen über PZR ja von einer nicht-quadratischen semiotischen Matrix erzeugt werden. So fehlen also in PZR = $ZR_{4,3}$ die Subzeichen (0.0), (1.0), (2.0), (3.0), sondern nur (0.1), (0.2), (0.3) treten in den Zeichenklassen auf. Allerdings werden sie in den entsprechenden Realitätsthematiken durch Dualisation in (1.0), (2.0), (3.0) transformiert, so dass also die drei trichotomischen Subzeichen der Nullheit realitätsthematisch als triadische Erst-, Zweit- oder Drittheit erscheinen. Dadurch haben aber in den realitätsthematischen Teilsystemen die Erst-, Zweit- und Drittheit je vier statt drei trichotomische Subzeichen, wodurch also die ihnen entsprechenden kategorialen Symbole M, O und I ambig werden.

Zusammenfassend ergibt sich also, dass keiner der hier für die tetradisch-trichotomische präsemiotische Zeichenrelation vollständig untersuchten semiotisch ambigen Thematisationstypen semiotisch äquivalent ist. Wie in polykontexturalen Systemen (vgl. Kaehr 2008), sind in präsemiotischen Dualsystemen sowohl die **Position** einer Partialrelation innerhalb einer Zeichenklasse oder Realitätsthematik als auch der **Platz** eines Thematisationsgliedes innerhalb von strukturellen Realitäten sowie die **Länge** der Thematisationen semiotisch relevant.

Bibliographie

Kaehr, Rudolf, Web Mobility. Web Computing between Semiotic and Kenomic Spaces. www.thinkartlab.com/pkl/media/Web_Mobility/Web_Mobility.html

Toth, Alfred, Zwischen den Kontexturen. Klagenfurt 2007

Toth, Alfred, Die Haupteinteilungen der Grammatiktheorie aufgrund der Präsemiotik. Ms. (2008a)

Toth, Alfred, Die Theorie positionaler semiotischer Systeme und die Grammtiktheorie. Ms. (2008b)