

## Semiotische Objekte und ihre Umgebungen

1. Nach Toth (2008) teilen wir die von Bense (ap. Walther 1979, S. 122 f.) so genannten semiotischen Objekte in Zeichenobjekte (ZO) und Objektzeichen (OZ). Bei ZO überwiegt der Zeichenanteil, bei OZ der Objektanteil. So ist z.B. bei einem Wegweiser die Zeigefunktion in der Richtung des primären Referenzobjektes wesentlicher als die Stange oder das Gebäude, an dem der Wegweiser befestigt ist. Dagegen ist z.B. bei einer Prothese das materiale Objekt, das z.B. ein abhanden gekommenes Bein ersetzt, wesentlicher als die semiotische Relation der iconischen Modellierung eines realen Beines. Nun kann man nach Toth (2012) ein elementares System durch

$$S^* = [S, \mathcal{R}[S, U], U]$$

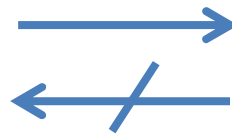
mit  $\mathcal{R}[S, U] = \emptyset$  oder  $\mathcal{R}[S, U] \neq \emptyset$

definieren, wobei sich für S zwei Möglichkeiten ergeben

$$S_1 = [o_i, o_j]$$

$$S_2 = [z_i, o_i] \text{ mit } f: z_i \rightarrow o_i.$$

2.1. Bestimmen wir zuerst den Wegweiser als ZO im Hinblick auf seine systemische Funktion.



$$S = [z_i, o_i]$$

$$U(S) \supset o_j$$

$$S^* = ZO = [[\mathfrak{z}_i, \mathfrak{o}_i], \mathfrak{o}_j] = [[\mathfrak{z}_i, \mathfrak{o}_i], (\mathfrak{z}_i \rightarrow \mathfrak{o}_j), \mathfrak{o}_j]$$

mit  $\mathfrak{o}_i \neq \mathfrak{o}_j$ .

Wie alle semiotischen Objekte, enthält das System von ZO nicht nur ein, sondern zwei Objekte, von denen eines der Zeichenträger ist bzw. zu diesem gehört, und das andere das (primäre) Referenzobjekt ist, im Falle des Wegweisers also z.B. das Schloß Laufen am Rheinfluss, das zur Umgebung des Systems Wegweiser gehört, denn diese Bedingung ermöglicht die Zeigenfunktion. Da der Wegweiser aber nur in die Richtung seines Referenzobjektes verweist, ist erstens die Abbildung  $(\mathfrak{z}_i \rightarrow \mathfrak{o}_j)$  nicht-umkehrbar und zweitens ist das Paar gerichteter Objekte  $[[\mathfrak{z}_i, \mathfrak{o}_i], \mathfrak{o}_j]$  insofern ebenfalls nicht-umkehrbar, als das Referenzobjekt immer nur das gerichtete, nie aber das richtende Objekt ist, d.h. es verweist zwar der Wegweiser auf das Schloß, nicht aber das Schloß auf den Wegweiser. (Deswegen können natürlich mehrere Wegweiser auf ein und dasselbe Referenzobjekt verweisen.)

2.2. Nun wenden wir uns der Prothese als Repräsentant der Objektzeichen (OZ) zu.



$$S = [\mathfrak{o}_i, \mathfrak{z}_i]$$

$$U(S) \neq \mathfrak{o}_j$$

$$S^* = ZO = [[\mathfrak{o}_i, \mathfrak{z}_i], \mathfrak{s}_i] = [[\mathfrak{o}_i, \mathfrak{z}_i], (\mathfrak{o}_i \rightarrow \mathfrak{z}_i), \mathfrak{s}_i]$$

mit  $\mathfrak{o}_i = f(\mathfrak{o}_j) = \mathfrak{o}_j \rightarrow_{ic} \mathfrak{o}_i$ .

Die systemische Situation ist hier also völlig verschieden von derjenigen im Beispiel des Wegweisers. Zuerst gehört das reale Bein, nach dem die Prothese

iconisch modelliert ist, nicht zu deren Umgebung. Dann ist das reale Bein auch nicht das primäre Referenzobjekt der Prothese, sondern als dieses fungiert ein Element der Menge der Subjekte mit abhanden gekommenen realen Beinen, d.h. das primäre Referenzobjekt einer Prothese ist im Grunde das abwesende Bein eines Subjektes, und somit stehen Prothese und abwesendes Bein in einer Substitutions- und nicht in einer Referenzbeziehung. Andererseits ist jedoch die Relation zwischen der Prothese und jedem Subjekt umkehrbar, denn die Prothese verweist eo ipso auf ein fehlendes und nicht auf ein vorhandenes Bein, und umgekehrt verweist ein abhanden gekommenes Bein auf eine Prothese. Wir haben es hier somit außerdem mit zwei und nicht nur mit einer Objekt-Zeichen-Abbildung zu tun

1. der iconischen Relation zwischen Objekt- und Zeichenanteil der Prothese, d.h. der Bühlerschen "Symphysis"

$f_1: (o_i \rightarrow z_i)$ .

2. der iconischen Relation zwischen Prothese und realem Bein, d.h. zwischen Urbild und Abbildung der Modellation der Prothese

$f_2: (o_j \rightarrow o_i)$ .

Literatur

Toth, Alfred, Zeichenobjekte und Objektzeichen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2008

Toth, Alfred, Grundlegung einer operationalen Systemtheorie. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012

Walther, Elisabeth, Allgemeine Zeichenlehre. 2. Aufl. Stuttgart 1979

26.8.2012