

Semiotisches System und Situation

1. Eine interessante Vorläuferkonzeption der systemtheoretischen Objekttheorie (vgl. Toth 2012) findet sich bereits in Benses zweitem semiotischem Buch (Bense 1971), sie ist allerdings ganz auf die Semiotik beschränkt, genauer: auf die semiotische Interpretation von Objekten, die als solche in einem pansemiotischen "Universum der Zeichen" (Bense) natürlich nur die Rolle von Hilfskonstrukten spielen: "Der einfachste systemtheoretische Zeichenbegriff wird evident, wenn man das 'System' (im Sinne des 'relativ isolierten Systems' der polnischen Schule der Lange, Greniewsky und Kempisty) als 'Situation' (der äußeren oder auch inneren Welt) deutet, die relativ zu einer 'Umwelt' definiert werden kann und veränderlich ist. Der Begriff des Zeichens kann nun auf den Begriff der Situation bezogen werden werden, indem man davon ausgeht, daß innerhalb einer gewissen (etwa humanen und urbanen) Umwelt die Zeichen situationsdifferenzierend, d.h. aber situationsverändernd, situationsbestimmend und situationsvermittelnd wirksam sind" (Bense 1971, S. 84). Der situationstheoretische Zeichenbegriff wird von Bense ebenso wie die Zeichenrelation triadisch definiert

$$Z_s = R(Z, \text{Sit}_0, \text{Sit}_v),$$

darin bezeichnen Sit_0 und Sit_v die Zustände der Situationen vor und nach der durch das Zeichen bewirkten Veränderungen. Daher variiert Bense auch viel später (Bense 1983, S. 156) die Definition des situationstheoretischen Zeichens zu

$$ZR = \Delta(\text{Sit}_0, \text{Sit}_v).$$

"Innerhalb dieser semiotischen Situationsrelation fungiert daher das Zeichen Z als Operator, d.h. als überhaupt situationswirksames Zeichen. Es kann Realisator, Transformator, Rezeptor und Effektor sein" (Bense 1971, S. 86).

2. Da das Zeichen Z als Operator fungiert, haben wir

$$f: Z \rightarrow [\text{Sit}_i, \text{Sit}_j] = \{[Z, \text{Sit}_i, \text{Sit}_j], [\text{Sit}_i, Z, \text{Sit}_j], [\text{Sit}_i, \text{Sit}_j, Z]\}.$$

Vermöge der in Toth (2013) aufgewiesenen Isomorphie von System und Objekt folgt

$$[Z, \text{Sit}_i, \text{Sit}_j] \cong [Z, \Omega_i, \Omega_j] = \{[Z, [\Omega_i, \Omega_j]], [[Z], \Omega_i, \Omega_j]\}$$

$$[\text{Sit}_i, Z, \text{Sit}_j] \cong [\Omega_i, Z, \Omega_j] = \{[[\Omega_i], Z, [\Omega_j]], [\Omega_i, [Z], \Omega_j]\}$$

$$[\text{Sit}_i, \text{Sit}_j, Z] \cong [\Omega_i, \Omega, Z] = \{[[\Omega_i, \Omega], Z], [\Omega_i, \Omega, [Z]]\}$$

das sind aber genau die situationstheoretischen Fälle der drei objektale Lage-
relationen (vgl. Toth 2012), insofern in allen drei Fällen sowohl das Zeichen
als auch die Objekte bzw. die objektalen Situationen exessiv auftreten:

$$[Z, [\Omega_i, \Omega_j]]: \quad Z = \text{adess}([\Omega_i, \Omega_j]) / [\Omega_i, \Omega_j] = \text{exess}(Z)$$

$$[[Z], \Omega_i, \Omega_j]: \quad [Z] = \text{iness}(\Omega_i, \Omega_j) / (\Omega_i, \Omega_j) = \text{adess}([Z])$$

$$[[\Omega_i], Z, [\Omega_j]]: \quad ([\Omega_i], [\Omega_j]) = \text{exess}(Z) / Z = \text{iness}([\Omega_i], [\Omega_j])$$

$$[\Omega_i, [Z], \Omega_j]: \quad [Z] = \text{exess}(\Omega_i, \Omega_j) / (\Omega_i, \Omega_j) = \text{adess}([Z])$$

$$[[\Omega_i, \Omega_j], Z]: \quad [\Omega_i, \Omega_j] = \text{exess}(Z) / Z = \text{adess}([\Omega_i, \Omega_j])$$

$$[\Omega_i, \Omega_j, [Z]]: \quad [Z] = \text{exess}(\Omega_i, \Omega_j) / (\Omega_i, \Omega_j) = \text{adess}([Z]).$$

Literatur

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

Bense, Max, Das Universum der Zeichen. Baden-Baden 1983

Toth, Alfred, Systeme, Teilsysteme und Objekte I-II. In: Electronic Journal for
Mathematical Semiotics, 2012

Toth, Alfred, Systemtheoretische Begründung von Extra- und Intrasemiotik.
In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2013

27.5.2013