

Prof. Dr. Alfred Toth

## Semiotische Osmose bei Eigen- und Kategorienrealität

1. Wir bilden die allgemeine Form einer (nicht-permutierten) Zeichenklasse und ihrer dualen Realitätsthematik auf ihre Trajekte ab (vgl. Toth 2025):

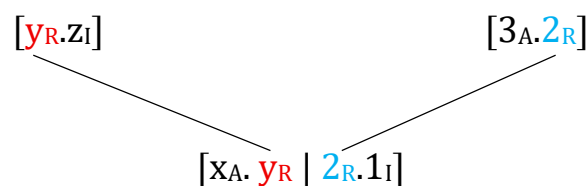
$$\begin{array}{l} 3_A \cdot x_A \quad \underline{2}_R \cdot y_R \quad 1_I \cdot z_I \rightarrow 3_A \cdot \underline{2}_R \quad x_A \cdot y_R \quad | \quad \underline{2}_R \cdot 1_I \quad y_R \cdot z_I \\ z_A \cdot 1_A \quad y_R \cdot \underline{2}_R \quad x_I \cdot 3_I \rightarrow z_A \cdot y_R \quad 1_A \cdot \underline{2}_R \quad | \quad y_R \cdot x_I \quad \underline{2}_R \cdot 3_I \end{array}$$

Aus den trajektischen Relationen kann man die Zeichensituationen sowie die links- und die rechtsseitigen Umgebungen abspalten:

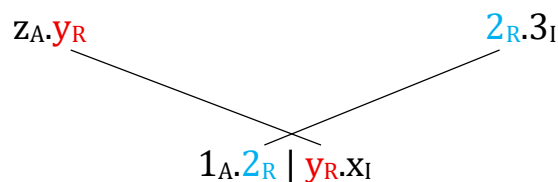
$$[y_R \cdot z_I] \quad [x_A \cdot y_R \mid \underline{2}_R \cdot 1_I] \quad [3_A \cdot \underline{2}_R]$$

Wie man leicht erkennt, gibt sind die Schnittmengen zwischen  $S_{it}$  und  $U^{lo}$  sowie  $U^{ro}$  nicht-leer:

Zeichenklasse:



Realitätsthematik:



In beiden Diagrammen wurden gemeinsame Teilrelationen, d.h. Monaden, durch Farbdruck markiert. Bei der Abbildung externer Umgebungen auf Zeichensituationen findet also ein Prozeß statt, den wir mit semiotischer Osmose bezeichnen. Die Monaden, die nicht osmotisch ausgetauscht werden, bilden einen osmotischen Rahmen. Die osmotischen Rahmen für die obige Zeichenklasse und ihre duale Realitätsthematik sind

$$\begin{pmatrix} z_I & 3_A \\ x_A & 1_I \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} z_A & 3_I \\ 1_A & x_I \end{pmatrix} .$$

Im allgemeinen semiotischen Dualsystem

$$DS: ZKI = (\underline{3} \cdot \underline{x}, 2 \cdot y, \underline{1} \cdot \underline{z}) \times (\underline{z} \cdot \underline{1}, y \cdot 2, \underline{x} \cdot \underline{3}),$$

entsprechen die osmotischen Rahmen also jeweils den beiden äußeren Dyaden, d.h. dem nicht-vermittelnden Teil von Zeichenklassen und Realitätsthematiken.

2. Im folgenden untersuchen wir semiotische Osmose und osmotische Rahmen bei den beiden nach Bense (1992) eigenrealen Klassen, der Eigenrealität per se und der Kategorienrealität.

### 2.1. Eigenrealität

ZKI                      Trajekt

(3.1, 2.2, 1.3)      (3.2, 1.2 | 2.1, 2.3)

Zeichenklassen

Realitätsthematiken

3<sub>A</sub>.2<sub>R</sub>   1<sub>A</sub>.2<sub>R</sub> |   2<sub>R</sub>.1<sub>I</sub>   2<sub>R</sub>.3<sub>I</sub>

$$\begin{pmatrix} 3_I & 3_A \\ 1_A & 1_I \end{pmatrix}$$

3<sub>A</sub>.2<sub>R</sub>   1<sub>A</sub>.2<sub>R</sub> |   2<sub>R</sub>.1<sub>I</sub>   2<sub>R</sub>.3<sub>I</sub>

$$\begin{pmatrix} 3_A & 3_I \\ 1_A & 1_I \end{pmatrix}$$

3<sub>A</sub>.1<sub>R</sub>   1<sub>A</sub>.3<sub>R</sub> |   1<sub>R</sub>.2<sub>I</sub>   3<sub>R</sub>.2<sub>I</sub>

$$\begin{pmatrix} 2_I & 3_A \\ 1_A & 2_I \end{pmatrix}$$

2<sub>A</sub>.3<sub>R</sub>   2<sub>A</sub>.1<sub>R</sub> |   3<sub>R</sub>.1<sub>I</sub>   1<sub>R</sub>.3<sub>I</sub>

$$\begin{pmatrix} 2_A & 3_I \\ 2_A & 1_I \end{pmatrix}$$

2<sub>A</sub>.3<sub>R</sub>   2<sub>A</sub>.1<sub>R</sub> |   3<sub>R</sub>.1<sub>I</sub>   1<sub>R</sub>.3<sub>I</sub>

$$\begin{pmatrix} 3_I & 2_A \\ 2_A & 1_I \end{pmatrix}$$

3<sub>A</sub>.1<sub>R</sub>   1<sub>A</sub>.3<sub>R</sub> |   1<sub>R</sub>.2<sub>I</sub>   3<sub>R</sub>.2<sub>I</sub>

$$\begin{pmatrix} 3_A & 2_I \\ 1_A & 2_I \end{pmatrix}$$

2<sub>A</sub>.1<sub>R</sub>   2<sub>A</sub>.3<sub>R</sub> |   1<sub>R</sub>.3<sub>I</sub>   3<sub>R</sub>.1<sub>I</sub>

$$\begin{pmatrix} 1_I & 2_A \\ 2_A & 3_I \end{pmatrix}$$

1<sub>A</sub>.3<sub>R</sub>   3<sub>A</sub>.1<sub>R</sub> |   3<sub>R</sub>.2<sub>I</sub>   1<sub>R</sub>.2<sub>I</sub>

$$\begin{pmatrix} 1_A & 2_I \\ 3_A & 2_I \end{pmatrix}$$

1<sub>A</sub>.3<sub>R</sub>   3<sub>A</sub>.1<sub>R</sub> |   3<sub>R</sub>.2<sub>I</sub>   1<sub>R</sub>.2<sub>I</sub>

$$\begin{pmatrix} 2_I & 1_A \\ 3_A & 2_I \end{pmatrix}$$

2<sub>A</sub>.1<sub>R</sub>   2<sub>A</sub>.3<sub>R</sub> |   1<sub>R</sub>.3<sub>I</sub>   3<sub>R</sub>.1<sub>I</sub>

$$\begin{pmatrix} 2_A & 1_I \\ 2_A & 3_I \end{pmatrix}$$

1<sub>A</sub>.2<sub>R</sub>   3<sub>A</sub>.2<sub>R</sub> |   2<sub>R</sub>.3<sub>I</sub>   2<sub>R</sub>.1<sub>I</sub>

$$\begin{pmatrix} 1_I & 1_A \\ 3_A & 3_I \end{pmatrix}$$

1<sub>A</sub>.2<sub>R</sub>   3<sub>A</sub>.2<sub>R</sub> |   2<sub>R</sub>.3<sub>I</sub>   2<sub>R</sub>.1<sub>I</sub>

$$\begin{pmatrix} 1_A & 1_I \\ 3_A & 3_I \end{pmatrix}$$

## 2.2. Kategorienrealität

ZKI

Trajekt

(3.3, 2.2, 1.1)

(3.2, 3.2 | 2.1, 2.1)

Zeichenklassen

Realitätsthematiken

$3_{A.2R}$	$3_{A.2R}$		$2_{R.1I}$	$2_{R.1I}$	$1_{A.2R}$	$1_{A.2R}$		$2_{R.3I}$	$2_{R.3I}$
	$\begin{pmatrix} 1_I & 3_A \\ 3_A & 1_I \end{pmatrix}$					$\begin{pmatrix} 1_A & 3_I \\ 1_A & 3_I \end{pmatrix}$			
$3_{A.1R}$	$3_{A.1R}$		$1_{R.2I}$	$1_{R.2I}$	$2_{A.1R}$	$2_{A.1R}$		$1_{R.3I}$	$1_{R.3I}$
	$\begin{pmatrix} 2_I & 3_A \\ 3_A & 2_I \end{pmatrix}$					$\begin{pmatrix} 2_A & 3_I \\ 2_A & 3_I \end{pmatrix}$			
$2_{A.3R}$	$2_{A.3R}$		$3_{R.1I}$	$3_{R.1I}$	$1_{A.3R}$	$1_{A.3R}$		$3_{R.2I}$	$3_{R.2I}$
	$\begin{pmatrix} 1_I & 2_A \\ 2_A & 1_I \end{pmatrix}$					$\begin{pmatrix} 1_A & 2_I \\ 1_A & 2_I \end{pmatrix}$			
$2_{A.1R}$	$2_{A.1R}$		$1_{R.3I}$	$1_{R.3I}$	$3_{A.1R}$	$3_{A.1R}$		$1_{R.2I}$	$1_{R.2I}$
	$\begin{pmatrix} 3_I & 2_A \\ 2_A & 3_I \end{pmatrix}$					$\begin{pmatrix} 3_A & 2_I \\ 3_A & 2_I \end{pmatrix}$			
$1_{A.3R}$	$1_{A.3R}$		$3_{R.2I}$	$3_{R.2I}$	$2_{A.3R}$	$2_{A.3R}$		$3_{R.1I}$	$3_{R.1I}$
	$\begin{pmatrix} 2_I & 1_A \\ 1_A & 2_I \end{pmatrix}$					$\begin{pmatrix} 2_A & 1_I \\ 2_A & 1_I \end{pmatrix}$			
$1_{A.2R}$	$1_{A.2R}$		$2_{R.3I}$	$2_{R.3I}$	$3_{A.2R}$	$3_{A.2R}$		$2_{R.1I}$	$2_{R.1I}$
	$\begin{pmatrix} 3_I & 1_A \\ 1_A & 3_I \end{pmatrix}$					$\begin{pmatrix} 3_A & 1_I \\ 3_A & 1_I \end{pmatrix}$			

Literatur

Bense, Max, Die Eigenrealität der Zeichen. Baden-Baden 1992

Toth, Alfred, Zeichensituation-Umgebungs-Osmose. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025

31.12.2025