

Semiotische Realisierungsmatrizen

1. Bense (1978, S. 51 f.) hatte festgestellt, daß die beiden Diagonalen der von ihm eingeführten semiotischen Matrix (Bense 1975, S. 37) unter Transposition invariant bleiben. Die Matrix

$$\begin{pmatrix} 1.1 & \dots & 1.3 \\ \dots & 2.2 & \dots \\ 3.1 & \dots & 3.3 \end{pmatrix}$$

„kann daher als kategorial-semiotisches Diagonalsystem bzw. als semiotische Realisierungsmatrix angesehen werden“ (Bense 1978, S. 52).

2. Im Anschluß an die in Toth (2025a, b) skizzierte semiotische Matrizen-theorie gibt es allerdings $2^3 = 8$ Realisierungsmatrizen, die nachstehend präsentiert werden. Man beachte, daß für $\mathcal{M}^1 \dots \mathcal{M}^8$ die allgemeine Definition des Zeichens mit konstanten Haupt- und variablen Stellenwerten vorausgesetzt wird, so daß es durch Belegung der Variablen $x, y, z \in (1, 2, 3)$ natürlich noch viel mehr konkrete Realisierungsmatrizen gibt.

$\mathcal{M}^1$

	x	y	z
3	3.x	...	3.z
2	...	2.y	...
1	1.x	...	1.z

$\mathcal{M}^2$

	3	2	1
x	x.3	...	x.1
y	...	y.2	...
z	z.3	...	z.1

$\mathcal{M}^3$

	z	y	x
3	3.z	...	3.x
2	...	2.y	...
1	1.z	...	1.x

$\mathcal{M}^4$

	3	2	1
z	z.3	...	z.1
y	...	y.2	...
x	x.3	...	x.1

$\mathcal{M}^5$

	x	y	z
1	1.x	...	1.z
2	...	2.y	...
3	3.x	...	3.z

 $\mathcal{M}^7$

	z	y	x
1	1.z	...	1.x
2	...	2.y	...
3	3.z	...	3.x

 $\mathcal{M}^6$

	1	2	3
x	x.1	...	x.3
y	...	y.2	...
z	z.1	...	z.3

 $\mathcal{M}^8$

	1	2	3
z	z.1	...	z.3
y	...	y.2	...
x	x.1	...	x.3

Literatur

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

Bense, Max Präsemiotische Triaden der peirceschen Semiotik. In: Semiosis 12, 1978, S. 46-56

Toth, Alfred, Semiotische Matrizen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025a

Toth, Alfred, Weitere semiotische Matrizen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025b

16.10.2025