Prof. Dr. Alfred Toth

Semiotische osmotische Rahmen

1. Wir gehen aus von den permutativen zeichen- und realitätsthematischen Systemen der Abbildungen des allgemeinen semiotischen Dualsystems

DS: ZKl = (3.x, 2.y, 1.z) × RTh = (z.1, y.2, x.3)

auf seine situationalen Trajektklassen (vgl. Toth 2025):

Zeichenklassen

$3_A.x_A$	$\underline{2_R}.\underline{y_R}$	$1_I.z_I$	→	$3_A.\underline{2_R}$	$x_A.\underline{y_R}$	|	$\underline{2_R}.1_I$	$\underline{y_R}.z_I$
$3_A.x_A$	$\underline{1_R}.\underline{z_R}$	$2_I.y_I$	→	$3_A.\underline{1_R}$	$x_A.\underline{z_R}$	|	$\underline{1_R}.2_I$	$\underline{z_R}.y_I$
$2_A.y_A$	$\underline{3_R}.\underline{x_R}$	$1_I.z_I$	→	$2_A.\underline{3_R}$	$y_A.\underline{x_R}$	|	$\underline{3_R}.1_I$	$\underline{x_R}.z_I$
$2_A.y_A$	$\underline{1_R}.\underline{z_R}$	$3_I.x_I$	→	$2_A.\underline{1_R}$	$y_A.\underline{z_R}$	|	$\underline{1_R}.3_I$	$\underline{z_R}.x_I$
$1_A.z_A$	$\underline{3_R}.\underline{x_R}$	$2_I.y_I$	→	$1_A.\underline{3_R}$	$z_A.\underline{x_R}$	|	$\underline{3_R}.2_I$	$\underline{x_R}.y_I$
$1_A.z_A$	$\underline{2_R}.\underline{y_R}$	$3_I.x_I$	→	$1_A.\underline{2_R}$	$z_A.\underline{y_R}$	|	$\underline{2_R}.3_I$	$\underline{y_R}.x_I$

Realitätsthematiken

$z_A.1_A$	$\underline{y_R}.\underline{2_R}$	$x_I.3_I$	→	$z_A.\underline{y_R}$	$1_A.\underline{2_R}$	|	$\underline{y_R}.x_I$	$\underline{2_R}.3_I$
$y_A.2_A$	$\underline{z_R}.\underline{1_R}$	$x_I.3_I$	→	$y_A.\underline{z_R}$	$2_A.\underline{1_R}$	|	$\underline{z_R}.x_I$	$\underline{1_R}.3_I$
$z_A.1_A$	$\underline{x_R}.\underline{3_R}$	$y_I.2_I$	→	$z_A.\underline{x_R}$	$1_A.\underline{3_R}$	|	$\underline{x_R}.y_I$	$\underline{3_R}.2_I$
$x_A.3_A$	$\underline{z_R}.\underline{1_R}$	$y_I.2_I$	→	$x_A.\underline{z_R}$	$3_A.\underline{1_R}$	|	$\underline{z_R}.y_I$	$\underline{1_R}.2_I$
$y_A.2_A$	$\underline{x_R}.\underline{3_R}$	$z_I.1_I$	→	$y_A.x_R$	$2_A.\underline{3_R}$	|	$\underline{x_R}.z_I$	$\underline{3_R}.1_I$
$x_A.3_A$	$\underline{y_R}.\underline{2_R}$	$z_I.1_I$	→	$x_A.\underline{y_R}$	$3_A.\underline{2_R}$	|	$\underline{y_R}.z_I$	$\underline{2_R}.1_I$.

Wie man leicht erkennt, sind die Schnittmengen zwischen Sit und U^{lo} sowie U^{ro} nicht-leer (Beispiel: 1. Permutation von ZKl und RTh in der obigen Tabelle):

Zeichenklasse:

[$y_R.z_I$] [$3_A.2_R$]

[$x_A.\ y_R$ | $2_R.1_I$]

Realitätsthematik:

$$z_A.y_R \qquad\qquad\qquad 2_R.3_I$$

$$1_A.2_R \mid y_R.x_I$$

Bei den Abbildungen externer Umgebungen auf Zeichensituationen finden also Prozeße statt, die wir mit semiotischer Osmose bezeichnen. Die Monaden, die nicht osmotisch ausgetauscht werden, bilden einen osmotischen Rahmen (vgl. Toth 2025). Die osmotischen Rahmen für die Zeichenklassen und ihre dualen Realitätsthematiken sind dann

$$\begin{vmatrix} z & 3 \\ x & 1 \end{vmatrix} \times \begin{vmatrix} z & 3 \\ 1 & x \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} y & 3 \\ x & 2 \end{vmatrix} \times \begin{vmatrix} y & 3 \\ 2 & x \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} z & 3 \\ x & 1 \end{vmatrix} \times \begin{vmatrix} z & 3 \\ 1 & x \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} z & 3 \\ x & 1 \end{vmatrix} \times \begin{vmatrix} z & 3 \\ 1 & x \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} z & 3 \\ x & 1 \end{vmatrix} \times \begin{vmatrix} z & 3 \\ 1 & x \end{vmatrix}$$

$$\begin{vmatrix} z & 3 \\ x & 1 \end{vmatrix} \times \begin{vmatrix} z & 3 \\ 1 & x \end{vmatrix}$$

Im System der Permutationen der allgemeinen semiotischen Dualsysteme entsprechen die osmotischen Rahmen also jeweils den beiden äußeren Dyaden, d.h. dem nicht-vermittelnden Teil von Zeichenklassen und Realitätsthematiken:

$(\underline{3.x}, 2.y, 1.z) \times (\underline{z.1}, y.2, \underline{x.3})$

$(\underline{3.x}, 1.z, 2.y) \times (\underline{z.1}, y.2, \underline{x.3})$

$(\underline{2.y}, 3.x, 1.z) \times (\underline{z.1}, y.2, \underline{x.3})$

$(\underline{2.y}, 1.z, 3.x) \times (\underline{z.1}, y.2, \underline{x.3})$

$(\underline{1.z}, 3.x, 2.y) \times (\underline{z.1}, y.2, \underline{x.3})$

$(\underline{1.z}, 2.y, 3.x) \times (\underline{z.1}, y.2, \underline{x.3})$.

Literatur

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

1.1.2026