Prof. Dr. Alfred Toth

Strukturelle Bedingungen von Identität in Komplementärklassen

1. Im System der semiotischen Repräsentationsklassen hängt jede der drei trichotomischen Triaden durch genau 1 Subzeichen mit der eigenrealen Zeichenklasse (3.1, 2.2, 1.3) zusammen; vgl. die folgende Darstellung aus Bense (1992, S. 76).

Zkl			Rth			Rpw	
3.1	2.1	1.1	1.1	1.2	1.3	9	
3.1	2.1	1.2	2.1	1.2	1.3	10	Mittel
3.1	2.1	1.3	3.1	1.2	1.3	11	
3.1	2.2	1.2	2.1	2.2	1.3	11	
3.2	2.2	1.2	2.1	2.2	2.3	12	Objekt
3.2	2.2	1.3	3.1	2.2	2.3	13	
3.1	2.3	1.3	3.1	3.2	1.3	13	
3.2	2.3	1.3	3.1	3.2	2.3	14	Interpretant
3.3	2.3	1.3	3.1	3.2	3.3	15	
3.1	2.2	1.3	3.1	2.2	1.3	12	Eigenrealität

Dagegen gibt es im semiotischen System der Komplementärklassen (vgl. Toth 2021a, b) keinen Morphismus, durch den die Leerstellenklasse (α, β) mit den drei Dreierblöcken von Leerstellenklassen zusammenhängt.

($\underline{3.1}$, 2.1, 1.1) ⇒ (1, 1)

($\underline{3.1}$, 2.1, 1.2) ⇒ (1, α)

($\underline{3.1}$, 2.1, 1.3) ⇒ (1, βα)

(3.1, $\underline{2.2}$, 1.2) ⇒ (α, 2)

(3.2, $\underline{2.2}$, 1.2) ⇒ (2, 2) → (3.1, 2.2, 1.3) ⇒ (α, β)

(3.2, $\underline{2.2}$, 1.3) ⇒ (2, β)

(3.1, 2.3, $\underline{1.3}$) ⇒ (βα, 3)

(3.2, 2.3, $\underline{1.3}$) ⇒ (β, 3)

(3.3, 2.3, $\underline{1.3}$) ⇒ (3, 3).

Es gilt der semiotische

SATZ. Eine Zeichenklasse ist eigenreal gdw. ihre komplementäre Klasse keine identitiven Morphismen enthält.

2. Wir betrachten nun das vollständige System aller $3^3 = 27$ Repräsentationsklassen, die über ZKl = (3.x, 2.y, 1.z) mit x, y, z $\in$ (1, 2, 3) ohne trichotomische Ordnungsrestriktion generiert werden können.

1. ZKl = (3.1, 2.1, 1.1)

3.	.1	2.	.1		
β°	1	α°	1	$\Rightarrow$	(1, 1)
2.	.1	1.	.1		

2. ZKl = (3.1, 2.1, 1.2)

3.	.1	2.	.1		
β°	1	α°	α	$\Rightarrow$	(1, α)
2.	.1	1.	.2		

3. ZKl = (3.1, 2.1, 1.3)

3.	.1	2.	.1		
β°	1	α°	$\beta\alpha$	$\Rightarrow$	(1, $\beta\alpha$)
2.	.1	1.	.3		

4. ZKl = (3.1, 2.2, 1.1)

3.	.1	2.	.2		
β°	α	α°	α°	$\Rightarrow$	(α, α°)
2.	.2	1.	.1		

5. ZKl = (3.1, 2.2, 1.2)

3.	.1	2.	.2		
β°	α	α°	2	$\Rightarrow$	(α, 2)
2.	.2	1.	.2		

6. ZKl = (3.1, 2.2, 1.3)

3.	.1	2.	.2		
β°	α	α°	β	⇒	(α, β)
2.	.2	1.	.3		

7. ZKl = (3.1, 2.3, 1.1)

3.	.1	2.	.3		
β°	βα	α°	α°β°	⇒	(βα, α°β°)
2.	.3	1.	.1		

8. ZKl = (3.1, 2.3, 1.2)

3.	.1	2.	.3		
β°	βα	α°	β°	⇒	(βα, β°)
2.	.3	1.	.2		

9. ZKl = (3.1, 2.3, 1.3)

3.	.1	2.	.3		
β°	βα	α°	3	⇒	(βα, 3)
2.	.3	1.	.3		

----

10. ZKl = (3.2, 2.1, 1.1)

3.	.2	2.	.1		
β°	α°	α°	1	⇒	(α°, 1)
2.	.1	1.	.1		

11. ZKl = (3.2, 2.1, 1.2)

3.	.2	2.	.1		
β°	α°	α°	α	⇒	(α°, α)
2.	.1	1.	.2		

12. ZKl = (3.2, 2.1, 1.3)

3.	.2	2.	.1		
$\beta°$	$\alpha°$	$\alpha°$	$\beta\alpha$	$\Rightarrow$	$(\alpha°, \beta\alpha)$
2.	.1	1.	.3		

13. ZKl = (3.2, 2.2, 1.1)

3.	.2	2.	.2		
$\beta°$	2	$\alpha°$	$\alpha°$	$\Rightarrow$	$(2, \alpha°)$
2.	.2	1.	.1		

14. ZKl = (3.2, 2.2, 1.2)

3.	.2	2.	.2		
$\beta°$	2	$\alpha°$	2	$\Rightarrow$	$(2, 2)$
2.	.2	1.	.2		

15. ZKl = (3.2, 2.2, 1.3)

3.	.2	2.	.2		
$\beta°$	2	$\alpha°$	β	$\Rightarrow$	$(2, \beta)$
2.	.2	1.	.3		

16. ZKl = (3.2, 2.3, 1.1)

3.	.2	2.	.3		
$\beta°$	β	$\alpha°$	$\alpha°\beta°$	$\Rightarrow$	$(\beta, \alpha°\beta°)$
2.	.3	1.	.1		

17. ZKl = (3.2, 2.3, 1.2)

3.	.2	2.	.3		
$\beta°$	β	$\alpha°$	$\beta°$	$\Rightarrow$	$(\beta, \beta°)$
2.	.3	1.	.2		

18. ZKl = (3.2, 2.3, 1.3)

3.	.2	2.	.3		
β°	β	α°	3	⇒	(β, 3)
2.	.3	1.	.3		

----

19. ZKl = (3.3, 2.1, 1.1)

3.	.3	2.	.1		
β°	α°β°	α°	1	⇒	(α°β°, 1)
2.	.1	1.	.1		

20. ZKl = (3.3, 2.1, 1.2)

3.	.3	2.	.1		
β°	α°β°	α°	α	⇒	(α°β°, α)
2.	.1	1.	.2		

21. ZKl = (3.3, 2.1, 1.3)

3.	.3	2.	.1		
β°	α°β°	α°	βα	⇒	(α°β°, βα)
2.	.1	1.	.3		

22. ZKl = (3.3, 2.2, 1.1)

3.	.3	2.	.2		
β°	β°	α°	α°	⇒	(β°, α°)
2.	.2	1.	.1		

23. ZKl = (3.3, 2.2, 1.2)

3.	.3	2.	.2		
β°	β°	α°	2	⇒	(β°, 2)
2.	.2	1.	.2		

24. ZKl = (3.3, 2.2, 1.3)

3.	.3	2.	.2		
β°	β°	α°	β	⇒	(β°, β)
2.	.2	1.	.3		

25. ZKl = (3.3, 2.3, 1.1)

3.	.3	2.	.3		
β°	3	α°	α°β°	⇒	(3, α°β°)
2.	.3	1.	.1		

26. ZKl = (3.3, 2.3, 1.2)

3.	.3	2.	.3		
β°	3	α°	β°	⇒	(3, β°)
2.	.3	1.	.2		

27. ZKl = (3.3, 2.3, 1.3)

3.	.3	2.	.3		
β°	3	α°	3	⇒	(3, 3)
2.	.3	1.	.3		

Hier gibt es also nicht nur 1, sondern 12 Komplementärklassen, die keine identitiven Morphismen aufweisen. Wir kategorisieren sie, indem wir die strukturellen Realitäten aus ihren Realitätsthematiken rekonstruieren.

4. ZKl = (3.1, 2.2, 1.1)

× RTh = (1.1, 2.2, 1.3) Sandwich

β°	α	α°	α°	⇒	(α, α°)

6. ZKl = (3.1, 2.2, 1.3)

× RTh = (3.1, 2.2, 1.3) triadische Realität (Eigenrealität)

β°	α	α°	β	⇒	(α, β)

7. ZKl = (3.1, 2.3, 1.1)

× RTh = (1.1, 3.2, 1.3) Sandwich

β°	βα	α°	α°β°	⇒	(βα, α°β°)

8. ZKl = (3.1, 2.3, 1.2)

× RTh = (2.1, 3.2, 1.3) triadische Realität

$\beta°$ $\beta\alpha$ $\alpha°$ $\beta°$ $\Rightarrow$ $(\beta\alpha, \beta°)$

11. ZKl = (3.2, 2.1, 1.2)

× RTh = (2.1, 1.2, 2.3) Sandwich

$\beta°$ $\alpha°$ $\alpha°$ α $\Rightarrow$ $(\alpha°, \alpha)$

12. ZKl = (3.2, 2.1, 1.3)

× RTh = (3.1, 1.2, 2.3) triadische Realität

$\beta°$ $\alpha°$ $\alpha°$ $\beta\alpha$ $\Rightarrow$ $(\alpha°, \beta\alpha)$

16. ZKl = (3.2, 2.3, 1.1)

× RTh = (1.1, 3.2, 2.3) triadische Realität

$\beta°$ β $\alpha°$ $\alpha°\beta°$ $\Rightarrow$ $(\beta, \alpha°\beta°)$

17. ZKl = (3.2, 2.3, 1.2)

× RTh = (2.1, 3.2, 2.3) Sandwich

$\beta°$ β $\alpha°$ $\beta°$ $\Rightarrow$ $(\beta, \beta°)$

20. ZKl = (3.3, 2.1, 1.2)

× RTh = (2.1, 1.2, 3.3) triadische Realität

$\beta°$ $\alpha°\beta°$ $\alpha°$ α $\Rightarrow$ $(\alpha°\beta°, \alpha)$

21. ZKl = (3.3, 2.1, 1.3)

× RTh = (3.1, 1.2, 3.3) Sandwich

$\beta°$ $\alpha°\beta°$ $\alpha°$ $\beta\alpha$ $\Rightarrow$ $(\alpha°\beta°, \beta\alpha)$

22. ZKl = (3.3, 2.2, 1.1)

× RTh = (1.1, 2.2, 3.3) triadische Realität (Kategorienrealität)

$\beta°$ $\beta°$ $\alpha°$ $\alpha°$ $\Rightarrow$ $(\beta°, \alpha°)$

24. ZKl = (3.3, 2.2, 1.3)

× RTh = (3.1, 2.2, 3.3) Sandwich

$\beta°$ $\beta°$ $\alpha°$ β $\Rightarrow$ $(\beta°, \beta)$

Es sind also genau zwei Arten von Komplementärklassen, die nur nicht-identitive Morphismen aufweisen:

1. Komplementärklassen mit triadischen Realitäten.

2. Komplementärklassen mit Sandwich-Thematisationen (vgl. dazu Toth (2007, S. 179 ff.).

Offenbar gehören also nicht nur die nicht-eigenrealen triadischen Themisationen, sondern auch die Sandwich-Thematisationen zu einem strukturellen Typ, bei dem man unter Benutzung der Begrifflichkeit von Bense (1992, S. 40) von „Eigenerealität schwächerer Repräsentation" sprechen kann.

Literatur

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

Toth, Alfred, Zwischen den Kontexturen. Klagenfurt 2007

Toth, Alfred, Einführung semiotischer Gitter. In: Electronic Journal of Mathematical Semiotics, 2021a

Toth, Alfred, Eine strukturelle Bedingung für Eigenrealität. In: Electronic Journal of Mathematical Semiotics, 2021b

22.2.2021