Prof. Dr. Alfred Toth

Subjekt- und Objektanteile bei Maschinen

1. Gotthard Günther verdanken wir die Unterscheidung zwischen „archimedischen" und „nicht-archimedischen" Maschinen (Günther 1963, S. 179 ff.). Archimedische Maschinen sind auch als „Werkzeuge" bekannt: „Das Werkzeug ist halb Natur und halb Geist. Es gehört voll weder auf die eine noch auf die andere Seite. Das Resultat der Zwiespältigkeit ist eine instabile Existenzform, die die Tendenz hat, sich von beiden Seiten abzulösen und etwas selbständiges Drittes zu bilden" (1963, S. 181).

2. Als ontische Beispiele sollen hier die Schneeschaufel

und die Schneefräse („Schneemaschine") stehen.

Obwohl beide Typen von archimedischen Maschinen natürlich subjektabhängig sind, oder anders gesagt: obwohl zwischen einem Subjekt und einem der beiden Objekte jeweils eine 2-seitige Objektabhängigkeit besteht, weil das

Subjekt einen der beiden Typen von „Werkzeugen“ benötigt, wenn es vor der Aufgabe steht, Schnee wegzuräumen, besteht eine unterschiedliche Distribution dessen, was wir seit Toth (2015) als „Subjektanteile“ und „Objektanteile“ bezeichnet hatten, zwischen den Werkzeugen: Bei der Schaufel gibt das Subjekt viel mehr Subjektanteile an das Objekt ab als bei der Fräse, denn diese besitzt als Maschine bereits einen hohen Anteil von Subjektanteilen, da ihre Aufgabe ja gerade darin besteht, die mechanische Arbeit des Subjektes auf ein Minimum einzuschränken.

3. Es ist jedoch typisch für die Argumentation der mehrwertigen Günther-Logik, daß aus der Unterscheidung zwischen Objekt- und Subjektanteilen, sobald sie beide distribuiert sind, auf ein „Drittes“, wie Günther sagte, geschlossen wird – denn gerade ein tertium darf es ja in der klassischen zweiwertigen Logik nicht geben, da hier Objekt und Subjekt strikt getrennt, d.h. unvermittelt sind

$L = (0, 1)$.

Wie ebenfalls bereits in Toth (2015) ausgeführt wurde, ist es jedoch nicht nötig, wegen der Vermittlung von Objekt- und Subjektanteilen den Boden der klassischen Logik zu verlassen. Wir benötigen lediglich einen Einbettungsoperator E (vgl. Toth 2014)

$E: x \rightarrow (x)$.

Wenn wir E auf L operieren lassen, bekommen wir also

$E \rightarrow L = (0, 1) =$

$$\begin{pmatrix} L_1 = (0, (1)) & L_1^{-1} = ((1), 0) \\ L_2 = ((0), 1) & L_2^{-1} = (1, (0)) \end{pmatrix}$$

Anstelle von 0 und 1 in L bekommen wir somit in diesem minimalen Fall

0, (0)

1, (1),

d.h. für jedes L_i gilt

$0 = f(1)$

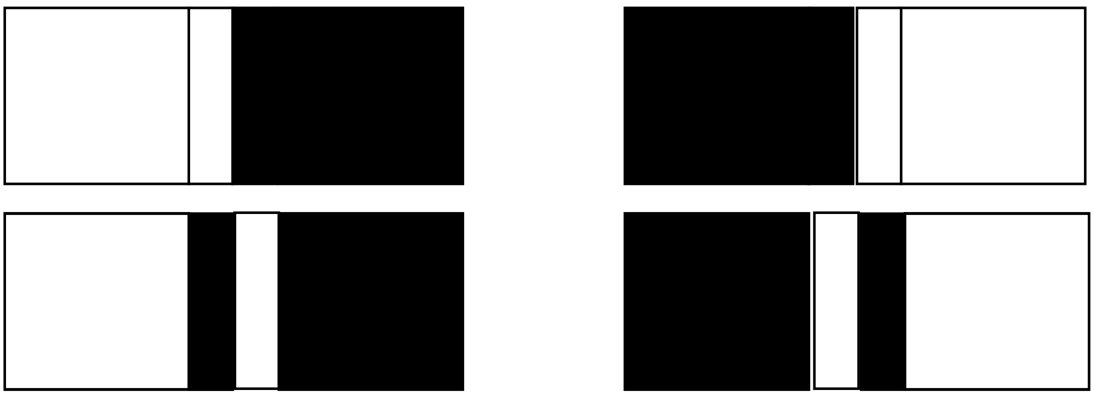
$1 = f(0)$,

und somit ist

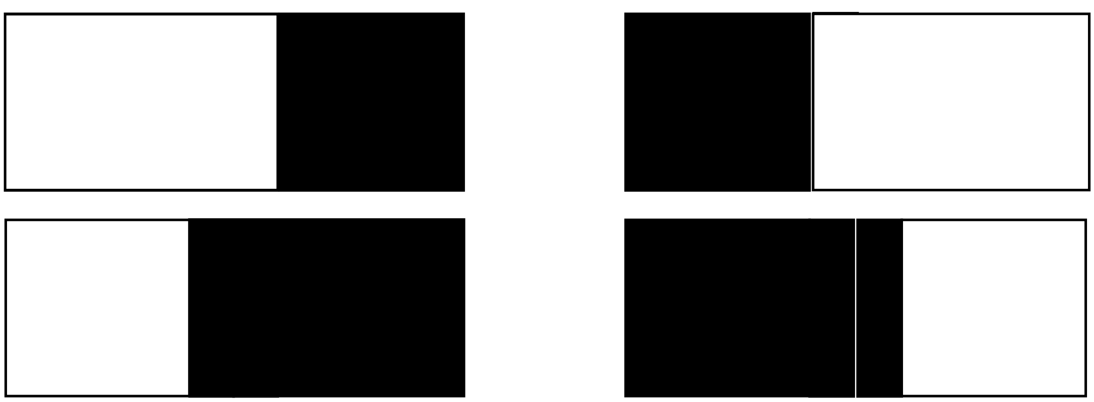
$(x \in 0) \subset 1$

$(y \in 1) \subset 0$,

d.h. 0 hat 1-Anteile, und 1 hat 0-Anteile. Man kann dies schematisch wie folgt darstellen



Die Werte in einer solchen Logik sind also vermöge eines differentiellen „Tertiums“ vermittelt. Falls wir, wie in den obigen Schemata, die Objektanteile weiß und die Subjektanteile schwarz kennzeichnen, können wir die Skalierungen z.B. wie folgt schematisch darstellen



Das erste Doppelschema enthält also mehr Objektanteile als das zweite, das mehr Subjektanteile enthält. Daher kann in unseren Beispielen die Schneeschaufel als ontisches Modell für das erste Doppelschema, die Schneefräse aber als ontisches Modell für das zweite Doppelschema dienen.

Literatur

Günther, Gotthard, Das Bewußtsein der Maschinen. Baden-Baden 1963

Toth, Alfred, Einbettungsoperatoren. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2014

Toth, Alfred, Die Logik des Jägers Gracchus. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2015

21.1.2018