Prof. Dr. Alfred Toth

Subjektivität in Objekt- und Zeichen-Systemen

1. Die in Toth (2012a) definierte Relation eines perspektivischen Systems mit Selbstabbildung

$$S^* = [x_0{}^1, [x^2{}_1, [x^3{}_2, [x^4{}_3, [x^5{}_4, [x^6{}_5, ..., [x^{n+1}{}_n]_n]$$
$$\times S^* = [[x^{n+1}{}_n], ..., [x^6{}_5, [x^5{}_4, [x^4{}_3, [x^3{}_2, [x^2{}_1, [x^1{}_0]_n]$$

stellt nach unseren letzten Arbeiten (vgl. Toth 2012b, c) die gemeinsame "Tiefenstruktur" sowohl der Objektrelation

$$O = [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]]$$

als auch der Zeichenrelation (vgl. Bense 1979, S. 53)

$$Z = (M \rightarrow ((M \rightarrow O) \rightarrow (M \rightarrow O \rightarrow I))$$

dar. Wie allerdings bereits in Toth (2012c) angedeutet worden war, ist die Präsenz von Subjektivität in O und in Z eine jeweils ganz verschiedene. Während Subjektivität in der peirceschen Zeichendefinition durch den Interpretantenbezug verbürgt wird und somit einerseits kontextuell über der Bezeichnungsrelation des Objektbezugs und andererseits syntaktisch in den von Bense (1971, S. 51 ff.) der Subkategorisierung, d.h. den Trichotomien des Interpretantenbezugs zugeordneten Zeichenverknüpfungen realisiert wird, d.h. also semiotisch nur kodiert auftritt, weil Bedeutung nach Bense (1962) immer nur kodiert auftreten kann, kann man im Falle der Objektdefinition von "offener", d.h. unkodierter Subjektivität sprechen. Für die ontische Subjektivität gilt somit, was Heidegger zum Unterschied von Dasein und Anwesenheit festgestellt hatte: "Die Klärung des In-der-Welt-seins zeigte, daß nicht zunächst 'ist' und auch nie gegeben ist ein bloßes Subjekt ohne Welt. Und so ist am Ende ebensowenig zunächst ein isoliertes Ich gegeben ohne die Andern" (1986, S. 116). Dieser gegenseitige Bedingtheit von Objekten und Subjekten unter sich einerseits sowie unter einander andererseits ist also in der Objektrelation dadurch Rechnung getragen, daß sowohl die Objekte als auch die Subjekte paarweise eingeführt werden.

2. Hinsichtlich der Präsenz von Subjektivität in der Objektrelation

$O = [[\Omega_i, \Omega_i], [\Sigma_k, \Sigma_l]]$

unterscheiden wir zwei Basis-Operationen: Die Auswechslung der Objekte sowie die Auswechslung der Subjekte. Der erste Fall liegt z.B. bei der Veränderung einer Gegend durch Abbruch und Neubau von Häusern vor. Der zweite Fall liegt dann vor, wenn eine Gegend als Funktion der Zeit beobachtet wird, wenn also die gleichen Häuser von jeweils verschiedenen Subjekten einander nachfolgender Generationen wahrgenommen werden ("Die alten Straßen noch / Die alten Häusern noch / Die alten Freunde aber sind nicht mehr"). Im ersten Fall haben wir also Subjektkonstanz und im zweiten Fall Objektkonstanz. Wegen der Gerichtetheit der Objekte und Subjekte können wir folgende Basis-Typen unterscheiden.

2.1. Subjektkonstanz

g_1: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_m, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]]$

g_2: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_i, \Omega_m], [\Sigma_k, \Sigma_l]]$

g_3: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_m, \Omega_n], [\Sigma_k, \Sigma_l]]$

2.2. Objektkonstanz

g_1: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_m, \Sigma_l]]$

g_2: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_m]]$

g_3: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_m, \Sigma_n]]$

2.3. Aufhebung von Subjekt- und Objektkonstanz

g_1: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_m, \Omega_j], [\Sigma_n, \Sigma_l]]$

g_2: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_m, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_n]]$

g_3: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_i, \Omega_m], [\Sigma_n, \Sigma_l]]$

g_4: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_i, \Omega_m], [\Sigma_k, \Sigma_n]]$

g_5: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_i, \Omega_m], [\Sigma_n, \Sigma_o]]$

g_6: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_m, \Omega_i], [\Sigma_n, \Sigma_o]]$

g_7: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_m, \Omega_n], [\Sigma_k, \Sigma_n]]$

g_8: $[[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow [[\Omega_m, \Omega_n], [\Sigma_n, \Sigma_l]]$

3. Gemäß Toth (2012b) handelt es sich jedoch bei den in 2. definierten Systemoperationen um Abbildungen von bzw. aus Domänen, bei denen keine Subjekt-Objekt-Interaktion stattfindet. Hierbei gibt es selbst wiederum 8 Basis-Relationen, bei denen die obigen 14 Substitutionsoperationen vorgenommen werden können.

3.1. Abbildungen von Objekten ohne Subjekt-Objekt-Interaktion

$O_{1a} = [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]]$ $\quad$ $O_{a1} = [[\Sigma_k, \Sigma_l], [\Omega_i, \Omega_j]]$

$O_{1b} = [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_l, \Sigma_k]]$ $\quad$ $O_{b1} = [[\Sigma_l, \Sigma_k], [\Omega_i, \Omega_j]]$

$O_{1c} = [[\Omega_j, \Omega_i], [\Sigma_k, \Sigma_l]]$ $\quad$ $O_{c1} = [[\Sigma_k, \Sigma_l], [\Omega_j, \Omega_i]]$

$O_{1d} = [[\Omega_j, \Omega_i], [\Sigma_l, \Sigma_k]]$ $\quad$ $O_{d1} = [[\Sigma_l, \Sigma_k], [\Omega_j, \Omega_i]]$

3.2. Bei den Abbildungen von Objekten mit Subjekt-Objekt-Interaktion gibt es sogar noch viel mehr Basis-Relationen. Wir können sie in konstante und in variable Einbettungen gliedern.

3.2.1. Konstante Einbettungen

$O_{2a} = [[\Omega_i, \Sigma_k], [\Omega_j, \Sigma_l]]$ $\quad$ $O_{a2} = [[\Omega_j, \Sigma_l], [\Omega_i, \Sigma_k]]$

$O_{2b} = [[\Omega_i, \Sigma_k], [\Sigma_l, \Omega_j]]$ $\quad$ $O_{b2} = [[\Sigma_l, \Omega_j], [\Omega_i, \Sigma_k]]$

$O_{2c} = [[\Omega_i, \Sigma_l], [\Omega_j, \Sigma_k]]$ $\quad$ $O_{c2} = [[\Omega_j, \Sigma_k], [\Omega_i, \Sigma_l]]$

$O_{2d} = [[\Omega_i, \Sigma_l], [\Sigma_k, \Omega_j]]$ $\quad$ $O_{d2} = [[\Sigma_k, \Omega_j], [\Omega_i, \Sigma_l]]$

3.2.2. Variable Einbettungen

$O_{11a} = [[\Omega_i, \Omega_j, \Sigma_k], \Sigma_l]]$ $\quad$ $O_{a11} = [\Sigma_k, [\Sigma_l, \Omega_i, \Omega_j]]$

$O_{12a} = [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]]$ $\quad$ $O_{a21} = [[\Sigma_k, \Sigma_l], [\Omega_i, \Omega_j]]$

$O_{13a} = [\Omega_i, \Omega_j, \Sigma_k, [\Sigma_l]]$ $\quad$ $O_{a31} = [[\Sigma_k], \Sigma_l, [\Omega_i, \Omega_j]$

$O_{11b} = [[\Omega_i, \Omega_j, \Sigma_l], \Sigma_k]]$ $\quad$ $O_{b11} = [\Sigma_l, [\Sigma_k, \Omega_i, \Omega_j]]$

$O_{12b} = [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_l, \Sigma_k]]$ $\quad$ $O_{b21} = [[\Sigma_l, \Sigma_k], [\Omega_i, \Omega_j]]$

$O_{13b} = [\Omega_i, \Omega_j, \Sigma_l, [\Sigma_k]]$ $\quad$ $O_{b31} = [[\Sigma_l], \Sigma_k, \Omega_i, \Omega_j]$

$O_{11c} = [[\Omega_j, \Omega_i, \Sigma_k], \Sigma_l]$ $\quad$ $O_{c11} = [\Sigma_k, [\Sigma_l, \Omega_j, \Omega_i]]$

$O_{12c} = [[\Omega_j, \Omega_i], [\Sigma_k, \Sigma_l]]$ $\quad$ $O_{c21} = [[\Sigma_k, \Sigma_l], [\Omega_j, \Omega_i]]$

$O_{13c} = [\Omega_j, \Omega_i, \Sigma_k, [\Sigma_l]]$ $\quad$ $O_{c31} = [[\Sigma_k], \Sigma_l, \Omega_j, \Omega_i]$

$O_{11d} = [[\Omega_j, \Omega_i, \Sigma_l], \Sigma_k]]$ $\quad$ $O_{d11} = [\Sigma_l, [\Sigma_k, \Omega_j, \Omega_i]]$

$O_{12d} = [[\Omega_j, \Omega_i], [\Sigma_l, \Sigma_k]]$ $\quad$ $O_{d21} = [[\Sigma_l, \Sigma_k], [\Omega_j, \Omega_i]]$

$O_{13d} = [\Omega_j, \Omega_i, \Sigma_l, [\Sigma_k]]$ $\quad$ $O_{d31} = [[\Sigma_l] \Sigma_k, \Omega_j, \Omega_i]$

$O_{21a} = [[\Omega_i, \Sigma_k, \Omega_j], \Sigma_l]$ $\quad$ $O_{a12} = [\Omega_j, [\Sigma_l, \Omega_i, \Sigma_k]]$

$O_{22a} = [[\Omega_i, \Sigma_k], [\Omega_j, \Sigma_l]]$ $\quad$ $O_{a22} = [[\Omega_j, \Sigma_l], [\Omega_i, \Sigma_k]]$

$O_{23a} = [\Omega_i, \Sigma_k, \Omega_j, [\Sigma_l]]$ $\quad$ $O_{a32} = [[\Omega_j], \Sigma_l, \Omega_i, \Sigma_k]$

$O_{21b} = [[\Omega_i, \Sigma_k, \Sigma_l], \Omega_j]$ $\quad$ $O_{b12} = [\Sigma_l, [\Omega_j, \Omega_i, \Sigma_k]]$

$O_{22b} = [[\Omega_i, \Sigma_k], [\Sigma_l, \Omega_j]]$ $\quad$ $O_{b22} = [[\Sigma_l, \Omega_j], [\Omega_i, \Sigma_k]]$

$O_{23b} = [\Omega_i, \Sigma_k, \Sigma_l, [\Omega_j]]$ $\quad$ $O_{b32} = [[\Sigma_l], \Omega_j, \Omega_i, \Sigma_k]$

$O_{21c} = [[\Omega_i, \Sigma_l, \Omega_j], \Sigma_k]$ $\quad$ $O_{c12} = [\Omega_j, [\Sigma_k, \Omega_i, \Sigma_l]]$

$O_{22c} = [[\Omega_i, \Sigma_l], [\Omega_j, \Sigma_k]]$ $\quad$ $O_{c22} = [[\Omega_j, \Sigma_k], [\Omega_i, \Sigma_l]]$

$O_{23c} = [\Omega_i, \Sigma_l, \Omega_j, [\Sigma_k]]$ $\quad$ $O_{c32} = [[\Omega_j], \Sigma_k, \Omega_i, \Sigma_l]$

$O_{21d} = [[\Omega_i, \Sigma_l, \Sigma_k], \Omega_j]$ $\quad$ $O_{d12} = [\Sigma_k, [\Omega_j, \Omega_i, \Sigma_l]]$

$O_{22d} = [[\Omega_i, \Sigma_l], [\Sigma_k, \Omega_j]]$ $\quad$ $O_{d22} = [[\Sigma_k, \Omega_j], [\Omega_i, \Sigma_l]]$

$O_{23d} = [\Omega_i, \Sigma_l, \Sigma_k, [\Omega_j]]$ $\quad$ $O_{d32} = [[\Sigma_k], \Omega_j, \Omega_i, \Sigma_l]$

Wird schließlich ein Objekt auf ein Zeichen abgebildet

$$f: \quad OR \rightarrow ZR = [[\Omega_i, \Omega_j], [\Sigma_k, \Sigma_l]] \rightarrow (M \rightarrow ((M \rightarrow O) \rightarrow (M \rightarrow O \rightarrow I)),$$

so gibt es für die Codomäne von f vermöge der triadischen Ordnung der Zeichenrelation wiederum je 6 Möglichkeiten

$(M \rightarrow ((M \rightarrow O) \rightarrow (M \rightarrow O \rightarrow I))$ $\quad$ $(M \rightarrow ((M \rightarrow O \rightarrow I) \rightarrow (M \rightarrow O))$

$((M \rightarrow O) \rightarrow (M \rightarrow (M \rightarrow O \rightarrow I))$ $\quad$ $((M \rightarrow O) \rightarrow ((M \rightarrow O \rightarrow I) \rightarrow M))$

$((M \rightarrow O \rightarrow I) \rightarrow (M \rightarrow (M \rightarrow O))$ $\quad$ $((M \rightarrow O \rightarrow I) \rightarrow ((M \rightarrow O) \rightarrow M))$.

Literatur

Bense, Max, Theorie der Texte. Köln 1962

Bense, Max, Zeichen und Design. Baden-Baden 1971

Bense, Max, Die Unwahrscheinlichkeit des Ästhetischen. Baden-Baden 1979

Heidegger, Martin, Sein und Zeit. 16. Aufl. Tübingen 1986

Toth, Alfred, Gerichtete Objekt-Subjekt-Relationen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012a

Toth, Alfred, Metaobjektive Abbildungen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012b

Toth, Alfred, Homomorphie und Isomorphie von Objekten und Zeichen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012c

3.11.2012