

Prof. Dr. Alfred Toth

System- und Zeichen-Definition

1.1. 2-kategoriale System-Definition (vgl. Toth 2012)

$$S^* = [S, U]$$

$$\text{mit } S = [A, I]$$

und

$$\mathcal{R}[S, U] = \mathcal{R}[[A, I], U] \neq \emptyset$$

1.2. 1-kategoriale System-Definition (vgl. Toth 2013a)

$$S = [U_1^{-1}, U_1]$$

mit

$$\mathcal{R}[U_1^{-1}, U_1] = \emptyset.$$

$$S^* = [U_1^{-1} \cup U_2].$$

Dann gilt

$$\mathcal{R}[S^*] = \emptyset$$

gdw. sowohl $U_1^{-1} = \emptyset$ als auch $U_2 = \emptyset$.

$$2. S = [U_1^{-1}, U_1]$$

kann natürlich als eine Art von Leerform für logische Zweiwertigkeit angesehen werden (Tertium non datur)

$$L = [p, p^{-1}] = [n, n^{-1}].$$

Deshalb könnte man den jeweils nicht-designierten Wert einbetten, d.h. man bekäme entweder

$$S = [U_1^{-1}, [U_1]]$$

oder

$$S = [[U_1^{-1}], U_1].$$

In diesem Fall muß natürlich der Rand zwischen System und Umgebung nicht notwendig leer sein, aber er kann. Und genau an diesem Punkt kommen wir nun von der allgemeineren Systemdefinition zur spezielleren Zeichendefinition. Wie bekannt (vgl. z.B. Walther 1979, S. 62 ff.), betrifft der semiotische Objektbezug den "Rand" zwischen einem bezeichneten Objekt und einem (ihn) bezeichnenden Zeichen, wobei im Falle einer iconischen Objektrelation der Durchschnitt der Merkmalsmengen von Zeichen und Objekt nicht-leer, im Fall einer symbolischen Objektrelation aber leer ist. Wird nun ein Zeichen einem Objekt zugeordnet (vgl. zur sog. Metaobjektivation Bense 1967, S. 9)

$$\mu: [\Omega, U] \rightarrow [Z, \Omega]$$

mit

$$\begin{pmatrix} \Omega \\ U \end{pmatrix} \longrightarrow \begin{pmatrix} \Omega, Z(\Omega) \\ U \end{pmatrix},$$

so stellt zunächst der (aus einem Repertoire) selektierte Mittelbezug die Umgebung des zu bezeichnenden Objektes $\Omega = [U_1^{-1}]$ dar

$$M = U_1,$$

damit erhalten wir für den Objektbezug

$$O = [U_1, [U_1]].$$

Für den Interpretantenbezug ergibt sich somit der Status einer Umgebung, d.h. in Benses Worten eines Kontextes bzw. Konnexes von O

$$I = [[U_1, [U_1^{-1}]], U_2].$$

Interessanterweise widerspricht diese systemtheoretische Zeichen-Definition

$$ZR_{\text{sys}} = [U_1, [U_1, [U_1]], [[U_1, [U_1^{-1}]], U_2]]$$

aber derjenigen, die Bense (1967, S. 53, 67) gegeben hatte

$$ZR_{\text{sem}} = [M, [M, O], [M, O, I]].$$

In ZR_{sys} ist $[M, O]$, d.h. die Peircesche Bezeichnungsfunktion, weitgehend autonom, da der Umgebungswechsel erst mit dem Interpretantenbezug eintritt. Dieser kontextuiert somit dyadische Zeichen und nicht dyadische Zeichenbezüge.

Allerdings gehören nun M und O verschiedenen Einbettungsstufen an. Die logische Entsprechung dazu wäre

$$L = [p, [p^{-1}]] \text{ oder } [[n], n^{-1}].$$

Vielleicht noch interessanter ist aber, daß ZR_{sys} der Herleitung eines "kategorialen Zeichenautomaten" in Toth (2013b) gerade *nicht* widerspricht

$$\delta \cong o = (A \rightarrow X) = (1. \rightarrow 2.) = [Z, \Omega]$$

$$\lambda \cong i = (A \rightarrow X \rightarrow Y) = (2. \rightarrow 3.) = [[Z, \Omega], U].$$

Kurz gesagt, führt die systemtheoretische und damit allgemeinere Definition der triadischen Zeichenrelation auf ein kontextuiertes dyadisches Zeichenmodell.

Literatur

Bense, Max, Semiotik. Baden-Baden 1967

Toth, Alfred, Systeme, Teilsysteme und Objekte I-IV. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2012

Toth, Alfred, Lagetheoretische Objektrelationen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2013a

Toth, Alfred, Semiotische Äquivalenz und Automatentheorie. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics 2013b

Walther, Elisabeth, Allgemeine Zeichenlehre. 2. Aufl. Stuttgart 1979

8.11.2013