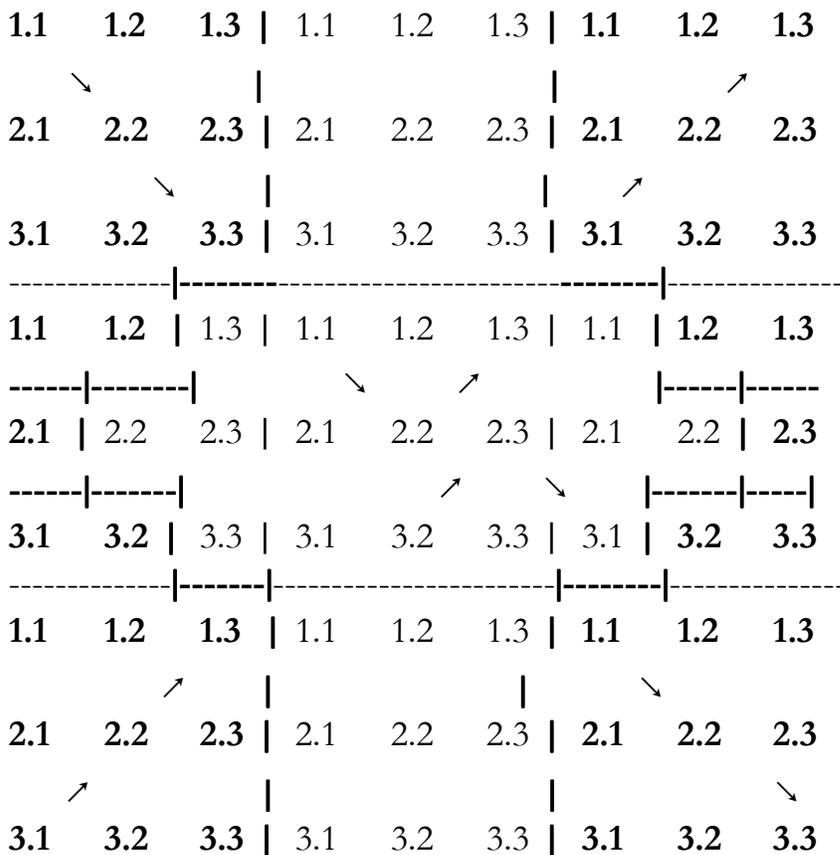


Prof. Dr. Alfred Toth

Die 3×3(3×3)-Matrix I

1. In Toth (2010) wurde die 3×3(3×3)-Matrix eingeführt. Sie besteht, wie die grosse Matrix, aus 9 mal 9 = 81 Subzeichen, es sich im Gegensatz zur grossen Matrix allerdings Dyaden und nicht Dyaden-Paare:



Im Gegensatz zu den Selbstumgebungen der Subzeichen in der kleinen Matrix wird also jede Blockmatrix hier als Einflussfeld von semiotischen Umgebungen angesehen. Der Einflussbereich eines Subzeichens reicht somit immer in eine adjazente Matrix hinein. Dadurch ergibt sich eine interessante neue, semiotische Struktur, wenn man sich wie im obigen Bild auf die Selbstumgebungen von (1.1), (3.3) sowie (1.3) und (3.1) beschränkt. Das schon von Bense (1992) gesehene Transformationsverhältnis zwischen der Zeichenklassen (3.1 2.2 1.3) und der Genuinen Kategorienklasse (3.3 2.2 1.1)



wodurch also $(3.3) \rightarrow (3.1)$ und $(1.1) \rightarrow (1.3)$ die Austauschbedingungen der Subzeichen zum Übergang von der Eigenrealität zur Kategorienrealität bzw. umgekehrt darstellen, taucht nun im obigen Bild jeweils verdreifacht in Haupt- und Nebendiagonale auf. Im Mittelbereich steht der zentrale indexikalische Bereich, der die beiden Klassen als einziges Subzeichen verknüpft. Eingerahmt wird er zur linken durch die Zeichenklasse der höchsten und zur rechten durch die Zeichenklasse der geringsten Semiotizität. Oben und unten wird er zu durch je eine vollständige semiotische Matrix abgeschlossen.

Bibliographie

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

Toth, Alfred, Ein neues Transit-Modell, basierend auf 3×3 Blockmatrizen der semiotischen Matrix. In: Electronic Journal of Mathematical Semiotics (erscheint, 2010)

21.1.2010