Prof. Dr. Alfred Toth

Trajektische Indifferenz von Eigen- und Kategorienrealität

1. Bekanntlich wird der trajektische Rand durch

TrR = (a.x | a.x) × (x.a | x.a)

mit a = const. ∈ (1, 2, 3) und x = var. ∈ (1, 2, 3)

definiert. Jedem Subzeichen bzw. jeder trajektischen Teilrelation kann relativ zum Rand eine systemische Verortung durch

S = (A, R, I)

zugewiesen werden:

$3_A.x_A \; 2_R.y_R \; 1_I.z_I \quad \rightarrow \quad 3_A.2_R \; x_A.y_R \; | \quad 2_R.1_I \; y_R.z_I$.

Der systemische Rand wird somit auf beide Seiten des trajektischen Randes distribuiert, bleibt aber als solcher bestehen. Man kann daher das Zeichen als Funktion zweier Variablen definieren

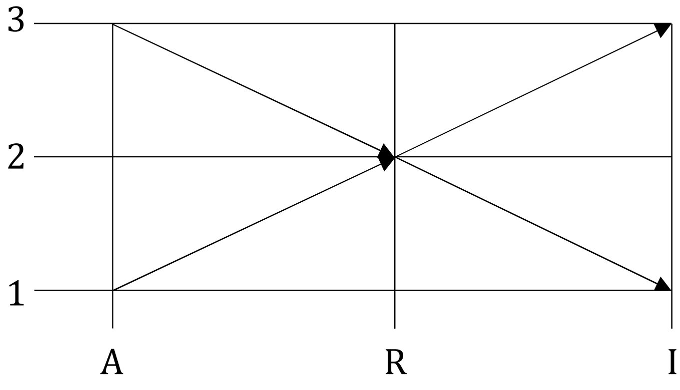
Z = f((A, R, I), P) = f(S, P),

darin P die bekannten Peircezahlen oder Primzeichen in numerischer Notation sind (vgl. Toth 2025).

2. Wie man allerdings zeigen kann, fallen bei der Abbildung der systemischen trajektischen Zeichenrelationen und ihrer dualen Realitätsthematiken auf das in Toth (2025) eingeführte graphische Schema Eigen- und Kategorienrealität, die Bense (1992) beide bereits vorsichtig unter Eigenrealität subsumiert hatte, zusammen.

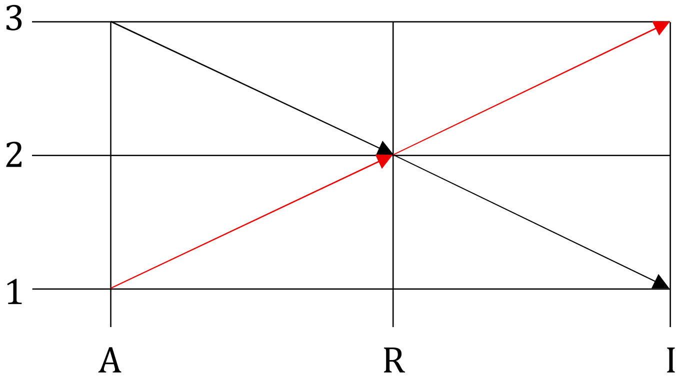
$3_A.1_A \; \underline{2}_R.\underline{2}_R \; 1_I.3_I \quad \rightarrow \quad 3_A.\underline{2}_R \; 1_A.\underline{2}_R \; | \quad \underline{2}_R.1_I \; \underline{2}_R.3_I$

$3_A.1_A \; \underline{2}_R.\underline{2}_R \; 1_I.3_I \quad \rightarrow \quad 3_A.\underline{2}_R \; 1_A.\underline{2}_R \; | \quad \underline{2}_R.1_I \; \underline{2}_R.3_I$



$3_A.3_A$ $\underline{2}_R.\underline{2}_R$ $1_I.1_I$ $\rightarrow$ $3_A.\underline{2}_R$ $3_A.\underline{2}_R$ | $\underline{2}_R.1_I$ $\underline{2}_R.1_I$

$1_A.1_A$ $\underline{2}_R.\underline{2}_R$ $3_I.3_I$ $\rightarrow$ $1_A.\underline{2}_R$ $1_A.\underline{2}_R$ | $\underline{2}_R.3_I$ $\underline{2}_R.3_I$



Literatur

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

Toth, Alfred, Das Zeichen als Funktion zweier Variablen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025

28.12.2025