

Vermittelte Systeme und Vermittlung von Systemen

1. Nach Bense (1975, S. 65 f.) wird zwischen ontischem und semiotischem Raum unterschieden. Wir nennen die Elemente des ersteren Objekte, die Elemente des letzteren Zeichen. Sowohl Objekte als auch Zeichen sind somit Teile eines ontisch-semiotischen Systems $S^* = [S_1, S_2, S_3]$, und daher kann dieses dreifach definiert werden:

$$S_1 = [\mathfrak{z}_i, \mathfrak{o}_j],$$

$$S_2 = [\mathfrak{z}_i, \mathfrak{z}_j],$$

$$S_3 = [\mathfrak{o}_i, \mathfrak{o}_j].$$

Da es in S^* also nur Zeichen und Objekte gibt, folgt, daß auch die Vermittlung zwischen ihnen nur durch Zeichen sowie Objekte geschehen kann (vgl. auch Bense 1979, S. 94 ff. sowie Toth 2012a). Ferner folgt daraus, daß auch die Umgebungen von Systemen als Elemente nur Zeichen und Objekte enthalten. Dabei gibt es ebenfalls drei Möglichkeiten:

$$U(S) = U(U(S)) = \{S, U(S)\},$$

$$U([\mathfrak{z}, \mathfrak{o}]) = \{\mathfrak{z}, \mathfrak{o}\},$$

$$U(\mathfrak{z}) = U(\mathfrak{o}) = \{\mathfrak{z}, \mathfrak{o}\}.$$

2. Nach Toth (2012b, c) ist aber ein System als aus Teilsystemen bestehend aufzufassen, und zwar haben wir

$$S = [S_0 [S_1 [S_2 [S_3 \dots [S_{n-1} n].$$

Da sich aber für $U(S)$ gemäß obiger Definition zwei Möglichkeiten ergeben, kann für jedes S_i auch $U(S_i)$ eingesetzt werden. D.h. aber, daß es zwischen jedem Paar $[S_i, S_j]$ ein $S_{i,j}$ gibt mit $S_{i,j} \subset U[S_i, S_j]$. Das ist aber nichts anderes als der bereits in Toth (2012d) eingeführte "Rand" zwischen Systemen. Bezeichnen wir wegen seiner Doppeldeutigkeit als System einerseits und als Umgebung andererseits den Rand durch $\mathcal{R}$, dann können wir Systeme also verallgemeinernd in der Form

$$S^* = [S, U(S), \mathcal{R}[S, U(S)]]$$

notieren, und es gibt also für das topologische Verhältnis von Objekt, Umgebung und Rand gibt es demnach folgende $3! = 6$ Möglichkeiten:

$$S_1^* = [S, U(S), \mathcal{R}[S, U(S)]]$$

$$S_2^* = [S, \mathcal{R}[S, U(S)], U(S)]$$

$$S_3^* = [U(S), S, \mathcal{R}[S, U(S)]]$$

$$S_4^* = [U(S), \mathcal{R}[S, U(S)], S]$$

$$S_5^* = [\mathcal{R}[S, U(S)], S, U(S)]$$

$$S_6^* = [\mathcal{R}[S, U(S)], U(S), S].$$

Da ferner $\mathcal{R}[x, y] \neq \mathcal{R}[y, x]$ ist (Perspektivenwechsel!), gibt es je zwei weitere Variationen in allen sechs Teilsystemen, insgesamt also zwölf S_i^* . Konkret gesagt, bedeutet dies also, daß es zwischen je zwei Teilsystemen, und somit objektalen Einbettungstiefen, immer eine systemische Einbettungstiefe gibt, die an beiden einbettenden Systemen "partizipiert", d.h. also, daß ein Objekt, das sich in diesem Niemandsland oder besser: in dieser Allmende befindet, von undeterminiertem Einbettungsgrad ist. Ein Beispiel sind die für Ruhebänke, fliegende bzw. halbfixe Handlungen, Veranstaltungen usw. genutzten "Zwischenräume" in den Hallen, an deren Seiten sich die Verkaufsläden amerikanischer "Malls" befinden.

Literatur

Bense, Max, Semiotische Prozesse und Systeme. Baden-Baden 1975

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

Toth, Alfred, Das Primat der Objekte vor den Zeichen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012a

Toth, Alfred, Grundlegung einer Theorie gerichteter Objekte. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012b

Toth, Alfred, Zur Formalisierung der Theorie gerichteter Objekte I, II. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012c

Toth, Alfred, Zu einer Typologie des Randes. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012d

16.8.2012