Prof. Dr. Alfred Toth

Vier orthogonale semiotische Inklusionsmatrizen III

1. In Toth (2011 a, b) haben wir bisher der allgemeinen Zeichendefinition ZR = (a.b c.d e.f) 8 Matrizen zugeordnet, und zwar je zwei Grund-, Inversions-, Dualisations- und Reflexionsmatrizen, wobei alle 8 Matrizen die homogenen Haupt- und Nebendiagonalen der semiotischen Matrix enthielten, d.h. die Kategorienklasse (3.3 2.2 1.1) und die Eigenrealitätsklasse (3.1 2.2 1.3).

2. Man kann nun weitere mögliche semiotische Matrizen dadurch konstruieren, daß man z.B. den indexikalischen Objektbezug, in dem sich Haupt- und Nebendiagonale schneiden, konstant setzt und die Interpretanten- und Mittelbezüge variiert. Wenn man von den in Toth (2011 b) präsentierten Matrizen ausgeht, in denen Haupt- und Nebendiagonalen vertauscht wurden, enthält man ein weiteres interessantes Ergebnis, nämlich 4 weitere Variationen für jede der 4 Matrizentypen:

4 Grund-Matrizen

$$\begin{pmatrix} 1.1 & 1.2 & 1.3 \\ 2.1 & 2.2 & 2.3 \\ 3.1 & 3.2 & 3.3 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 1.3 & 1.2 & 1.1 \\ 2.1 & 2.2 & 2.3 \\ 3.1 & 3.2 & 3.3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1.1 & 1.2 & 1.3 \\ 2.1 & 2.2 & 2.3 \\ 3.3 & 3.2 & 3.1 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 1.3 & 1.2 & 1.1 \\ 2.1 & 2.2 & 2.3 \\ 3.3 & 3.2 & 3.1 \end{pmatrix}$$

4 Inversions-Matrizen

$$\begin{pmatrix} 3.3 & 3.2 & 3.1 \\ 2.3 & 2.2 & 2.1 \\ 1.3 & 1.2 & 1.1 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 3.1 & 3.2 & 3.3 \\ 2.3 & 2.2 & 2.1 \\ 1.1 & 1.2 & 1.3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3.3 & 3.2 & 3.1 \\ 2.3 & 2.2 & 2.1 \\ 1.1 & 1.2 & 1.3 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 3.1 & 3.2 & 3.3 \\ 2.3 & 2.2 & 2.1 \\ 1.3 & 1.2 & 1.1 \end{pmatrix}$$

4 Dualisations-Matrizen

$$\begin{pmatrix} 3.3 & 2.3 & 1.3 \\ 3.2 & 2.2 & 1.2 \\ 3.1 & 2.1 & 1.1 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 3.1 & 2.3 & 1.1 \\ 3.2 & 2.2 & 1.2 \\ 3.3 & 2.1 & 1.3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3.3 & 2.3 & 1.1 \\ 3.2 & 2.2 & 1.2 \\ 3.1 & 2.1 & 1.3 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 3.1 & 2.3 & 1.3 \\ 3.2 & 2.2 & 1.2 \\ 3.3 & 2.1 & 1.1 \end{pmatrix}$$

4 Reflexions-Matrizen

$$\begin{pmatrix} 1.1 & 2.1 & 3.1 \\ 1.2 & 2.2 & 3.2 \\ 1.3 & 2.3 & 3.3 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 1.3 & 2.1 & 3.3 \\ 1.2 & 2.2 & 3.2 \\ 1.1 & 2.3 & 3.1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1.1 & 2.1 & 3.3 \\ 1.2 & 2.2 & 3.2 \\ 1.3 & 2.3 & 3.1 \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} 1.3 & 2.1 & 3.1 \\ 1.2 & 2.2 & 3.2 \\ 1.1 & 2.3 & 3.3 \end{pmatrix}$$

Wie man sofort sieht, sind hier die in Toth (2011b) konstruierten Typ II-Matrizen (mit homogener Kategorien- statt homogener Eigenrealitätsklasse) bereits eingeschlossen. Zusammenfassend ergibt sich aus den drei Studien also, daß wegen der Möglichkeit des Austausches von (3.1) und (1.3) innerhalb der Eigenrealität und derjenigen von (3.3) und (1.1) innerhalb der Kategorienrealität, auf die bekanntlich bereits Bense, wenn auch in anderem Zusammenhang aufmerksam gemacht hatte (1992, S. 22), jedem abstrakten Zeichen ZR = (a.b c.d e.f) ein **doppeltes** Geviert von orthogonal-inklusiven Matrizen zukommt, und zwar ein primär eigenrealitätstheoretisches und ein primär kategorienrealitätstheoretisches.

Bibliographie

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

Toth, Alfred, Vier orthogonale semiotische Inklusionsmatrizen I. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2011

Toth, Alfred, Vier orthogonale semiotische Inklusionsmatrizen II. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2011

24.10.2011