

Zeichensituation-Umgebungs-Osmose

1. In Toth (2025a) hatten wir nicht-triviale Zeichensituationen bestimmt, indem wir davon ausgingen, daß in einer Zeichenklasse vermöge ihrer Permutabilität jede Teilrelation in Vermittlungsfunktion auftreten kann, und die $3! = 6$ möglichen semiotischen Vermittlungsschemata auf ihre zugehörigen trajektischen Zeichenrelationen abgebildet.

Zeichenklassen

$3_A.X_A$	$\underline{2}_R.y_R$	$1_I.z_I$	\rightarrow	$3_A.\underline{2}_R$	$x_A.y_R$	$ $	$\underline{2}_R.1_I$	$y_R.z_I$
$3_A.X_A$	$\underline{1}_R.z_R$	$2_I.y_I$	\rightarrow	$3_A.\underline{1}_R$	$x_A.z_R$	$ $	$\underline{1}_R.2_I$	$z_R.y_I$
$2_A.y_A$	$\underline{3}_R.x_R$	$1_I.z_I$	\rightarrow	$2_A.\underline{3}_R$	$y_A.x_R$	$ $	$\underline{3}_R.1_I$	$x_R.z_I$
$2_A.y_A$	$\underline{1}_R.z_R$	$3_I.x_I$	\rightarrow	$2_A.\underline{1}_R$	$y_A.z_R$	$ $	$\underline{1}_R.3_I$	$z_R.x_I$
$1_A.z_A$	$\underline{3}_R.x_R$	$2_I.y_I$	\rightarrow	$1_A.\underline{3}_R$	$z_A.x_R$	$ $	$\underline{3}_R.2_I$	$x_R.y_I$
$1_A.z_A$	$\underline{2}_R.y_R$	$3_I.x_I$	\rightarrow	$1_A.\underline{2}_R$	$z_A.y_R$	$ $	$\underline{2}_R.3_I$	$y_R.x_I$

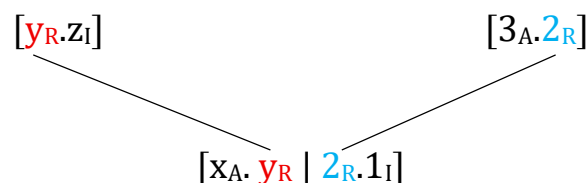
Realitätsthematiken

$z_A.1_A$	$y_R.\underline{2}_R$	$x_I.3_I$	\rightarrow	$z_A.y_R$	$1_A.\underline{2}_R$	$ $	$y_R.x_I$	$\underline{2}_R.3_I$
$y_A.2_A$	$\underline{z}_R.\underline{1}_R$	$x_I.3_I$	\rightarrow	$y_A.z_R$	$2_A.\underline{1}_R$	$ $	$\underline{z}_R.x_I$	$\underline{1}_R.3_I$
$z_A.1_A$	$\underline{x}_R.\underline{3}_R$	$y_I.2_I$	\rightarrow	$z_A.\underline{x}_R$	$1_A.\underline{3}_R$	$ $	$\underline{x}_R.y_I$	$\underline{3}_R.2_I$
$x_A.3_A$	$\underline{z}_R.\underline{1}_R$	$y_I.2_I$	\rightarrow	$x_A.z_R$	$3_A.\underline{1}_R$	$ $	$\underline{z}_R.y_I$	$\underline{1}_R.2_I$
$y_A.2_A$	$\underline{x}_R.\underline{3}_R$	$z_I.1_I$	\rightarrow	$y_A.x_R$	$2_A.\underline{3}_R$	$ $	$\underline{x}_R.z_I$	$\underline{3}_R.1_I$
$x_A.3_A$	$y_R.\underline{2}_R$	$z_I.1_I$	\rightarrow	$x_A.y_R$	$3_A.\underline{2}_R$	$ $	$y_R.z_I$	$\underline{2}_R.1_I$

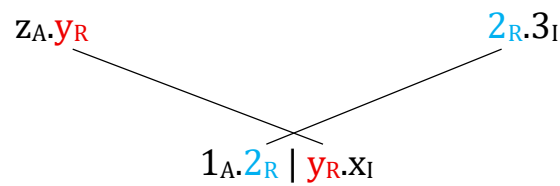
2. Nehmen wir als Beispiel die trajektische Zeichenrelation der ersten Permutation. Man kann aus ihr die Zeichensituation sowie die links- und die rechtsseitige Umgebung abspalten:

$$[y_R.z_I] \quad [x_A.y_R \mid \underline{2}_R.1_I] \quad [3_A.\underline{2}_R]$$

Wie man leicht erkennt, gibt sind die Schnittmengen zwischen S_{it} und U^{l_0} sowie U^{r_0} nicht-leer:



Bei der zugehörigen Realitätsthematik:



In beiden Diagrammen wurden gemeinsame Teilrelationen, d.h. Monaden, durch Farbdruk markiert. Bei der Abbildung externer Umgebungen auf Zeichenistuationen findet also ein Prozeß statt, den wir mit semiotischer Osmose bezeichnen. Interessant sind dabei auch die Monaden, die nicht osmotisch ausgetauscht werden; sie bilden einen osmotischen Rahmen. Die beiden Rahmen sind für die obige Zeichenklasse und ihre duale Realitätsthematik

$$\begin{pmatrix} z_I & 3_A \\ x_A & 1_I \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} z_A & 3_I \\ 1_A & x_I \end{pmatrix} .$$

Betrachtet man das allgemeine semiotische Dualsystem der gleichen Permutation

$$\text{DS: ZKI} = (\underline{3}.\underline{x}, 2.y, \underline{1}.\underline{z}) \times (\underline{z}.\underline{1}, y.2, \underline{x}.\underline{3}),$$

so entsprechen also die osmotischen Rahmen also jeweils den beiden äußeren Dyaden, d.h. dem nicht-vermittelnden Teil von Zeichenklassen und Realitätsthematiken (vgl. Toth 2025b). Da jede semiotische Teilrelation in Vermittlungsfunktion auftreten kann, kann man also nach dem vorstehenden Muster von allen Permutationen von Zeichenklassen und Realitätsthematiken die osmotischen Rahmen bilden.

Zeichenklassen

Realitätsthematiken

$3_A.2_R \quad x_A.y_R \quad \quad 2_R.1_I \quad y_R.z_I$ $\begin{pmatrix} z_I & 3_A \\ x_A & 1_I \end{pmatrix}$	$z_A.y_R \quad 1_A.2_R \quad \quad y_R.x_I \quad 2_R.3_I$ $\begin{pmatrix} z_A & 3_I \\ 1_A & x_I \end{pmatrix}$
$3_A.1_R \quad x_A.z_R \quad \quad 1_R.2_I \quad z_R.y_I$ $\begin{pmatrix} y_I & 3_A \\ x_A & 2_I \end{pmatrix}$	$y_A.z_R \quad 2_A.1_R \quad \quad z_R.x_I \quad 1_R.3_I$ $\begin{pmatrix} y_A & 3_I \\ 2_A & x_I \end{pmatrix}$

$$\begin{array}{ccc}
2_A.3_R & y_A.x_R & | & 3_R.1_I & x_R.z_I & & z_A.x_R & 1_A.3_R & | & x_R.y_I & 3_R.2_I \\
\left(\begin{array}{cc} z_I & 2_A \\ y_A & 1_I \end{array} \right) & & & & & & \left(\begin{array}{cc} z_A & 2_I \\ 1_A & y_I \end{array} \right) & & & & \\
2_A.1_R & y_A.z_R & | & 1_R.3_I & z_R.x_I & & x_A.z_R & 3_A.1_R & | & z_R.y_I & 1_R.2_I \\
\left(\begin{array}{cc} x_I & 2_A \\ y_A & 3_I \end{array} \right) & & & & & & \left(\begin{array}{cc} x_A & 2_I \\ 3_A & y_I \end{array} \right) & & & & \\
1_A.3_R & z_A.x_R & | & 3_R.2_I & x_R.y_I & & y_A.x_R & 2_A.3_R & | & x_R.z_I & 3_R.1_I \\
\left(\begin{array}{cc} y_I & 1_A \\ z_A & 2_I \end{array} \right) & & & & & & \left(\begin{array}{cc} y_A & 1_I \\ 2_A & z_I \end{array} \right) & & & & \\
1_A.2_R & z_A.y_R & | & 2_R.3_I & y_R.x_I & & x_A.y_R & 3_A.2_R & | & y_R.z_I & 2_R.1_I \\
\left(\begin{array}{cc} x_I & 1_A \\ z_A & 3_I \end{array} \right) & & & & & & \left(\begin{array}{cc} x_A & 1_I \\ 3_A & z_I \end{array} \right) & & & &
\end{array}$$

Literatur

Toth, Alfred, Interne, externe und situationale Umgebungen von Zeichen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025a

Toth, Alfred, Vermittlung als trajektischer Rand. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025b

31.12.2025