Prof. Dr. Alfred Toth

Zwei Typen von Sichtbarkeitsbeziehungen durch Systemelimination

1. Werden zwei colineare Strukturen der Form $C = [X_{\lambda}, Y_{Z}, Z_{\rho}]$ mit $X, Z \in (2.1)$ und $Y \in (2.2)$ (vgl. Bense/Walther 1973, S. 80) konkateniert, so gibt es genau zwei Möglichkeiten.

1.1. $[X_{\lambda 1}, Y_{Z2}, Z_{\rho 3}] \circ [X_{\lambda 4}, Y_{Z5}, Z_{\rho 6}] = [X_{\lambda 1}, Y_{Z2}, Z_{\rho 3} \equiv X_{\lambda 4}, Y_{Z5}, Z_{\rho 6}]$

1.2. $[X_{\lambda 1}, Y_{Z2}, Z_{\rho 3}] \circ [X_{\lambda 4}, Y_{Z5}, Z_{\rho 6}] = [X_{\lambda 1}, Y_{Z2}, Z_{\rho 3} \not\equiv X_{\lambda 4}, Y_{Z5}, Z_{\rho 6}]$,

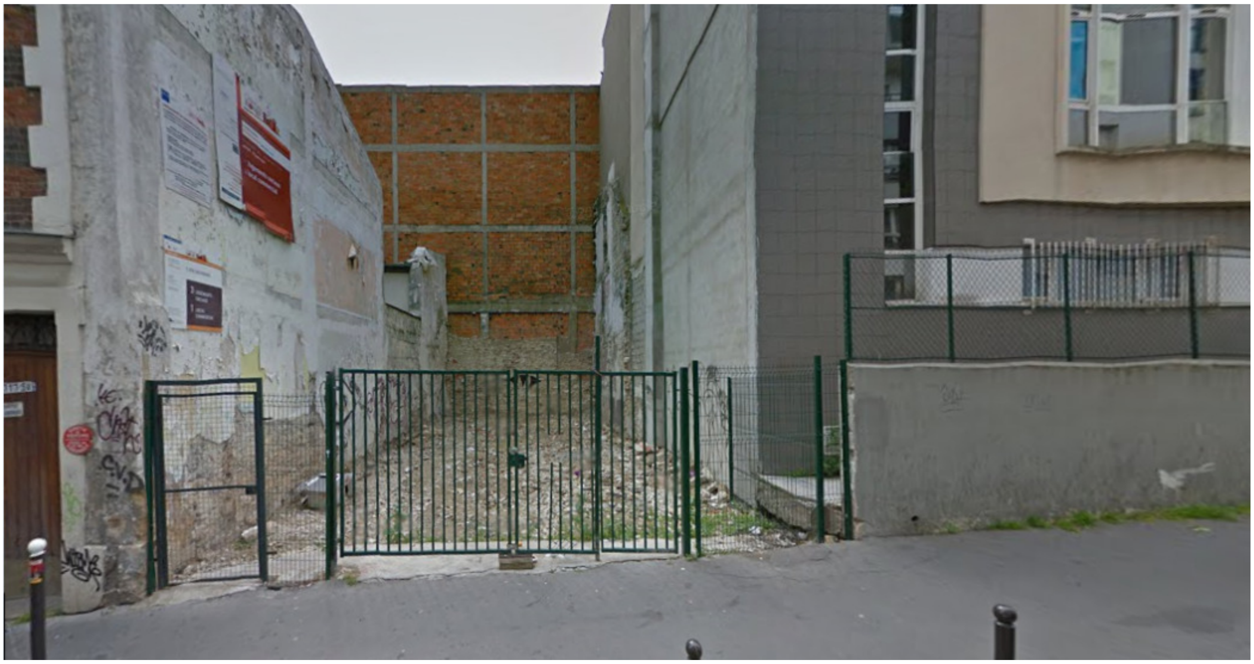
wobei im nicht-identischen Falle gilt $\not\equiv \in (2.2)$. Sichtbarkeit durch Systemelimination von X oder Z kann somit nur im zweiten Falle entstehen. Im folgenden werden beide möglichen Fälle durch ontische Modelle illustriert.

2.1. $[X_{\lambda 1}, Y_{Z2}, Z_{\rho 3} \equiv X_{\lambda 4}, Y_{Z5}, Z_{\rho 6}]$

2.1.1. $Z_{\rho 3} \equiv X_{\lambda 4}$

Rue Richomme, Paris (2008)

2.1.2. $\emptyset_{Z\rho3}\equiv X_{\lambda4}$



Rue Richomme, Paris (2015)

2.2. $[X_{\lambda1}, Y_{Z2}, Z_{\rho3}\not\equiv X_{\lambda4}, Y_{Z5}, Z_{\rho6}]$

2.2.1. $Z_{\rho3}\not\equiv X_{\lambda4}$

Rue Polonceau, Paris (2008)

2.2.2. $\emptyset_{Z\rho 3} \not\equiv X_{\lambda 4}$

Rue Polonceau, Paris (2015)

Literatur

Bense, Max/Walther, Elisabeth, Wörterbuch der Semiotik. Köln 1973

6.6.2016