

Prof. Dr. Alfred Toth

Umgebungen und Umgebungssysteme von Zeichen und Objekt

1. So wie Zeichen in Zeichenklassen, d.h. Mengen von Zeichen eingehen, können Objekte zu Objektfamilien zusammengefasst werden:

$$\text{Okl} = \{m_i \subset \{\Omega_j, \mathfrak{S}\}_k\}$$

$$\text{Zkl} = \{M_i, \{\{M_i, O_j\}, \{M_i, O_j, I_k\}\}.$$

Im Falle von natürlichen Zeichen gilt natürlich

$$\text{Okl}_{\text{nat}} = \{m_i \subset \{\Omega_j, \mathfrak{S}\}_k\} = \{m \subset \Omega, \mathfrak{S}\},$$

d.h. die Beziehung $m \subset \Omega$ drückt hier genau das Zeichen $\varphi\acute{\upsilon}\sigma\epsilon\iota$ aus. (Wie man erkennt, schliesst der Fall von Zeichen $\theta\acute{\epsilon}\sigma\epsilon\iota$ denjenigen von $\varphi\acute{\upsilon}\sigma\epsilon\iota$ nicht aus, sondern ein!)

2. Gehen wir wie oben von einem allgemeinen Objektraum aus, der durch die m_i , Ω_j und \mathfrak{S}_k und von einem allgemeinen Zeichenraum, der durch die M_i , O_j und I_k aufgespannt wird, dann können wir die Umgebungen oder besser Umgebungssysteme eines Objektes $\text{Okl}_{i,j,k}$ und eines Zeichens $\text{Zkl}_{i,j,k}$ auf die folgende einfache Weise definieren;

$$U(\text{Okl}_{i,j,k}) = \{m_{i-1} \subset \{\Omega_{j-1}, \mathfrak{S}\}_{k-1}\}$$

$$U(\text{Zkl}_{i,j,k}) = \{M_{i-1}, \{\{M_{i-1}, O_{j-1}\}, \{M_{i-1}, O_{j-1}, I_{k-1}\}\}.$$

In Sonderheit bildet aber jedes Objekt das Tripel

$$1. \text{Okl}_{U(i),j,k} = \{m_{i-1} \subset \{\Omega_j, \mathfrak{S}\}_k\}$$

$$2. \text{Okl}_{i,U(j),k} = \{m_i \subset \{\Omega_{j-1}, \mathfrak{S}\}_k\}$$

3. 2. $Okl_{i,j,(k)} = \{m_i \subset \{\Omega_j, \mathfrak{S}\}_{k-1}\}$

sowie die Kombinationen (6 im Ganzen) jeweils eine Umgebung in Bezug von einem oder von zwei Fundamentalkategorien. Das Entsprechende gilt vom Zeichen im Zeichenraum.

Bibliographie

Toth, Alfred, Zeichen- und Objektumgebungen. In: Electronic Journal of Mathematical Semiotics, <http://www.mathematical-semiotics.com/pdf/Zeichen-%20u.%20Objekt.umg..pdf> (2010)

17.7.2010