

Prof. Dr. Alfred Toth

Eine alternative Semiose: Das vom Mittel eingeführte Zeichen

1. Bei E. Walther liest man: „Im allgemeinen handelt es sich bei der Betrachtung der Formen um geformte bzw. gestaltete Mittel, nicht um vorgefundene Objekte, die zum Zeichen erklärt werden. Sie hängen vom Material, von der Situation, von der Umgebung und vom Kanal ab“ (1979, S. 140).

2. Nach Bense „ist unter der semiotischen Situation oder Zeichensituation die Trennung bzw. Unterscheidung zweier äusserer Umgebungen zu verstehen, die als Differenz Δ gekennzeichnet werden kann:

$$\text{Sit}_Z = \Delta U_1 U_2 \text{ (Walther 1979, S. 130).}$$

Die äussere Umgebung eines Zeichen ist somit im Einklang mit der in Toth (2009) eingeführten semiotischen Objektrelation die Menge aller Objekte, die nicht zum Zeichen erklärt wurden, d.h.

$$U_Z = \{\text{OR}\} \setminus \{(\text{OR} \rightarrow \text{ZR})\}.$$

Das hilft aber nicht viel, denn erstens brauchen wir für den Begriff „nahe“ eine Topologie, und zweitens setzt auch Benses Situationsbestimmung die Hausdorffaxiome voraus. Wir kehren also unseren Weg um und definieren ein Objekt, das zum Zeichen erklärt werden kann, wie üblich durch

$$\text{OR} = (\mathcal{M}, \Omega, \mathcal{F})$$

Die Umgebung von OR ist natürlich

$$U(\text{OR}) = (\mathcal{M}, \Omega, \mathcal{F})^\circ.$$

Nun brauchen wir für Sit aber zwei Objekte (die zu Zeichen erklärt werden können), d.h.

$$\text{OR}_1 = (\mathcal{M}_1, \Omega_1, \mathcal{J}_1)$$

$$\text{OR}_2 = (\mathcal{M}_2, \Omega_2, \mathcal{J}_2),$$

also haben wir

$$U(\text{OR}_1) = (\mathcal{M}_1, \Omega_1, \mathcal{J}_1)^\circ$$

$$U(\text{OR}_2) = (\mathcal{M}_2, \Omega_2, \mathcal{J}_2)^\circ.$$

Nun können wir die semiotische Situation definieren:

$$\text{Sit}_Z = \Delta U_1 U_2 = \Delta U(\text{OR}_1, \text{OR}_2) = \Delta((\mathcal{M}_1, \Omega_1, \mathcal{J}_1)^\circ, (\mathcal{M}_2, \Omega_2, \mathcal{J}_2)^\circ) = \Delta((\mathcal{J}_1, \Omega_1, \mathcal{M}_1), (\mathcal{J}_2, \Omega_2, \mathcal{M}_2)).$$

Der Begriff der Umgebung ist damit auf den von Bense vorgeschlagenen Begriff der „pragmatischen Retrosemiose“ (Bense 1975, S. 97) zurückgeführt.

3. Schwieriger ist die Bestimmung des „Kanals“. Nach Walther handelt es sich um „das Mittel“ der Zeichenrelation (1979, S. 130), das wäre also in der semiotischen Objekttheorie die korrelative ontologische Kategorie des Zeichenträgers, d.h. \mathcal{M} . Es scheint mir allerdings, dass wir hier eher vom Repertoire von Zeichenträgern ausgehen müssen und definieren

$$\text{Kan} = \{\mathcal{M}\} = \{\mathcal{M}_1, \mathcal{M}_2, \mathcal{M}_3, \dots \mathcal{M}_n\}$$

Ein weiteres Problem, auf das Walther nicht eingeht, ist dass die 3-stellige Relation „Situation, Umgebung, Kanal“ keine triadische Relation im Sinne der Semiotik darstellt, und zwar obwohl sie von Walther ausdrücklich mit dem Kommunikationsschema verglichen wird (1979, S. 129 f.). Wir haben also einfach folgende Relation

$$\text{Sit}_Z = \Delta U_1 U_2 = \Delta((\mathcal{J}_1, \Omega_1, \mathcal{M}_1), (\mathcal{J}_2, \Omega_2, \mathcal{M}_2))$$

$$U(\text{OR}_1) = (\mathcal{M}_1, \Omega_1, \mathcal{J}_1)^\circ, U(\text{OR}_2) = (\mathcal{M}_2, \Omega_2, \mathcal{J}_2)^\circ.$$

$$\text{Kan} = \{\mathcal{M}\} = \{\mathcal{M}_1, \mathcal{M}_2, \mathcal{M}_3, \dots \mathcal{M}_n\}$$

4. Nun können wir endlich unser eigentliches Problem behandeln, nämlich die Behauptung, dass Formen von Mitteln und nicht, wie nach Bense (1967, S. 9)

eigentlich sämtliche Zeichen, vom Objekt her eingeführt werden. Nach Walther (1979, S. 140) gilt also:

Form = f(Material, Situation, Umgebung, Kanal),

d.h. wir können jetzt einsetzen:

$$\begin{aligned} \text{Form} = & f(\mathbf{m}, \Delta((\mathcal{J}_1, \Omega_1, \mathbf{m}_1), (\mathcal{J}_2, \Omega_2, \mathbf{m}_2)), ((\mathcal{J}_1, \Omega_1, \mathbf{m}_1), (\mathcal{J}_2, \Omega_2, \\ & \mathbf{m}_2)), \{\mathbf{m}_1, \mathbf{m}_2, \mathbf{m}_3, \dots, \mathbf{m}_n\}) = \\ & f(\mathbf{m}, ((\mathcal{J}_1 \setminus \mathcal{J}_2), (\Omega_1 \setminus \Omega_2), (\mathbf{m}_1 \setminus \mathbf{m}_2)), ((\mathcal{J}_1 \cup \mathcal{J}_2, \Omega_1 \cup \Omega_2, \mathbf{m}_1 \\ & \cup \mathbf{m}_2)), \{\mathbf{m}_1, \mathbf{m}_2, \mathbf{m}_3, \dots, \mathbf{m}_n\}) \end{aligned}$$

Wie man erkennt, geht es hier also nicht an, die Triade (M, O, I) irgendwie auf die 3-stellige Relation (Sit, Umg, Kan) abzubilden, aber wie man erkennt, ist der Kanal die Quelle für die zeichenhafte Erstheit, und alle drei semiotischen Kategorien sind korrelativ in den vollständigen Objektrelationen von Umgebung und Situation enthalten, wobei ja die Situation allein auf der Basis von zwei Umgebungen definiert ist, d.h. keiner weiteren Parameter bedarf. Somit ist es richtig zu sagen, Formen würden nicht als Objekte, sondern als „Mittel“ eingeführt, allerdings sind Objekt und Interpretant via Umgebung und Situation in diesem Fall vorgegeben.

Bibliographie

Bense, Max, Semiotik. Baden-Baden 1967

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

Toth, Alfred, Semiotische Objekte. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, <http://www.mathematical-semiotics.com/pdf/Semiotische%20Objekte.pdf> (2009)

Walther, Elisabeth, Allgemeine Zeichenlehre. 2. Aufl. Stuttgart 1979

7.10.2009