Prof. Dr. Alfred Toth

Der Anfang und das Ende der Gebärde

1. In einem Rilke zugeschriebenen, aber in keine Gesamtausgabe seiner Schriften aufgenommenen Gedicht, das ich im Zuge meiner Aufgabe, Texte Benses im St. Galler Tagblatt zufällig in den 80er Jahren fand, das aber leider seither abhanden gekommen ist, heisst es – ich muss natürlich aus dem Kopf zitieren: „Ich bin Anfang und Ende der Gebärde / Ich bin so alt, dass ich nicht älter werde“. Das Gedicht ist auf ein Familienwappen gemacht; gemeint ist natürlich die im Bild „gefrorene“ Gebärde. Trotz fehlender Urheberzitation mache ich dieses Fragment hier zum Gegenstand einer kleinen, aber wie mir scheint wichtigen Untersuchung, um einen weiteren Aspekt von Zeichen ohne Zeichenträger (vgl. Toth 2009b) aufzuhellen.

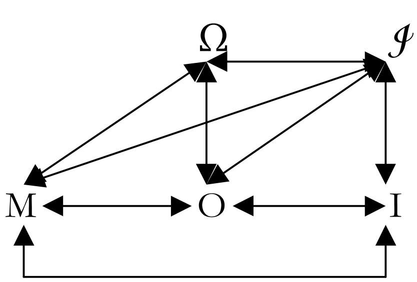
2. Da man mit Gebärde Objekten darstellen, repräsentieren oder substituieren kann, fallen sie primär unter die in Toth (2009a) eingeführten Objektzeichen, als deren markanteste Vertreter die Attrappen und Prothesen zählen:

$$OZ = (\langle \mathscr{m}, M\rangle, \langle \Omega, O\rangle, \langle \mathscr{J}, I\rangle),$$

da sie allerdings, wie bereits gesagt, keine eigentlichen Zeichenträger haben – dieser wird von einem „Bewegungsdifferential“ des beteiligten Körperteils übernommen -, müssen wir von der folgenden Relation ausgehen

$$Geb = (M, \langle \Omega, O\rangle, \langle \mathscr{J}, I\rangle).$$

Wir bekommen also für Gebärden, „Kineme“, „Mimeme“ u.a. verwandte Zeichenhandlungen das folgende, höchst bemerkenswerte Schema von Partialrelationen:

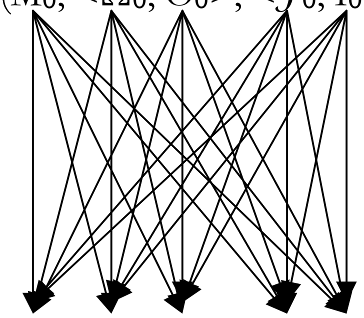


Wenn man nun eine Gebärde, wie dies Rilke (oder Pseudo-Rilke) tut, in einen Anfang, ein Ende sowie eine Phase dazwischen zerlegt, so haben wir also zunächst

$$\text{Geb}(t_0) = (M_0, <\Omega_0, O_0>, <\mathcal{J}_0, I_0>)$$
$$\text{Geb}(t_1) = (M_1, <\Omega_1, O_1>, <\mathcal{J}_1, I_1>)$$

bzw. als Ordnungsschema

$(M_0, <\Omega_0, O_0>, <\mathcal{J}_0, I_0>)$



$(M_1, <\Omega_1, O_1>, <\mathcal{J}_1, I_1>)$

Damit wird also zugleich auch die Struktur der Gebärde durch Einzeichnung aller Partialrelationen sichtbar; diese lässt sich rein numerisch, sofern ein Mass gwählt wird, durch die Differenzbildung

$$\Delta\ \text{Geb}(t_0, t_1) = \Delta = ((M_0, <\Omega_0, O_0>, <\mathcal{J}_0, I_0>),\ (M_1, <\Omega_1, O_1>, <\mathcal{J}_1, I_1>))$$

erfassen.

Bibliographie

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

Toth, Alfred, Zeichen ohne Zeichenträger. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, http://www.mathematical-semiotics.com/pdf/Zeichen%20ohne%20Z.traeger.pdf (2009b)

24.9.2009