

Prof. Dr. Alfred Toth

Semiotische Filmtheorie IV (Anwendung)

1. Wir gehen aus von der folgenden allgemeinen Form der sogenannten erweiterten Zeichenklasse

$$Zkl(erw) = (3.a \ b.c \ 2.d \ e.f \ 1.g \ h.i).$$

Wie in Toth (2010c) festgestellt, fungieren Topik-Reihen semiotisch erstheitlich, Kausal-Ketten zweitheitlich und Story-Schemata drittheitlich. Damit können wir die allgemeinen Formen der entsprechenden erweiterten Zeichenklassen wie folgt präzisieren:

$$ZKI(TOP) = (3.1 \ a.b \ 2.c \ d.e \ 1.f \ g.h)$$

$$Zkl(KAU) = (3.2 \ a.b \ 2.c \ d.e \ 1.f \ g.h)$$

$$Zkl(STO) = (3.3 \ a.b \ 2.c \ d.e \ 1.f \ g.h)$$

2. Wie seit Toth (2010a, b) bekannt ist, sind alle Zeichenklassen lokalisierbar in der

		M			O			I		
		Qu 1.1	Si 1.2	Le 1.3	Ic 2.1	In 2.2	Sy 2.3	Rh 3.1	Di 3.2	Ar 3.3
M	Qu 1.1	Qu-Qu 1.1.1.1	Qu-Si 1.1.1.2	Qu-Le 1.1.1.3	Qu-Ic 1.1.2.1	Qu-In 1.1.2.2	Qu-Sy 1.1.2.3	Qu-Rh 1.1.3.1	Qu-Di 1.1.3.2	Qu-Ar 1.1.3.3
	Si 1.2	Si-Qu 1.2.1.1	Si-Si 1.2.1.2	Si-Le 1.2.1.3	Si-Ic 1.2.2.1	Si-In 1.2.2.2	Si-Sy 1.2.2.3	Si-Rh 1.2.3.1	Si-Di 1.2.3.2	Si-Ar 1.2.3.3
	Le 1.3	Le-Qu 1.3.1.1	Le-Si 1.3.1.2	Le-Le 1.3.1.3	Le-Ic 1.3.2.1	Le-In 1.3.2.2	Le-Sy 1.3.2.3	Le-Rh 1.3.3.1	Le-Di 1.3.3.2	Le-Ar 1.3.3.3
O	Ic 2.1	Ic-Qu 2.1.1.1	Ic-Si 2.1.1.2	Ic-Le 2.1.1.3	Ic-Ic 2.1.2.1	Ic-In 2.1.2.2	Ic-Sy 2.1.2.3	Ic-Rh 2.1.3.1	Ic-Di 2.1.3.2	Ic-Ar 2.1.3.3
	In 2.2	In-Qu 2.2.1.1	In-Si 2.2.1.2	In-Le 2.2.1.3	In-Ic 2.2.2.1	In-In 2.2.2.2	In-Sy 2.2.2.3	In-Rh 2.2.3.1	In-Di 2.2.3.2	In-Ar 2.2.3.3
	Sy 2.3	Sy-Qu 2.3.1.1	Sy-Si 2.3.1.2	Sy-Le 2.3.1.3	Sy-Ic 2.3.2.1	Sy-In 2.3.2.2	Sy-Sy 2.3.2.3	Sy-Rh 2.3.3.1	Sy-Di 2.3.3.2	Sy-Ar 2.3.3.3
I	Rh 3.1	Rh-Qu 3.1.1.1	Rh-Si 3.1.1.2	Rh-Le 3.1.1.3	Rh-Ic 3.1.2.1	Rh-In 3.1.2.2	Rh-Sy 3.1.2.3	Rh-Rh 3.1.3.1	Rh-Di 3.1.3.2	Rh-Ar 3.1.3.3
	Di 3.2	Di-Qu 3.2.1.1	Di-Si 3.2.1.2	Di-Le 3.2.1.3	Di-Ic 3.2.2.1	Di-In 3.2.2.2	Di-Sy 3.2.2.3	Di-Rh 3.2.3.1	Di-Di 3.2.3.2	Di-Ar 3.2.3.3
	Ar 3.3	Ar-Qu 3.3.1.1	Ar-Si 3.3.1.2	Ar-Le 3.3.1.3	Ar-Ic 3.3.2.1	Ar-In 3.3.2.2	Ar-Sy 3.3.2.3	Ar-Rh 3.3.3.1	Ar-Di 3.3.3.2	Ar-Ar 3.3.3.3

Grossen Matrix. D.h. also, dass für alle sekundären Subzeichen gilt

$(a.b), (d.e) (g.h) \in \{(1.1), (1.2), (1.3), \dots, (3.3)\}$,

d.h. in Sonderheit, dass zwischen einem primären und einem sekundären Subzeichen keine Ordnungsbeschränkungen gelten, d.h. es gilt z.B. nicht nur

$(3.2 \{3.1, 3.2\})$,

sondern auch

$(3.2 \ 3.3)$.

Ferner gelten nicht nur diese Fälle, sondern es können auch Dyaden aus anderen Bezügen eingesetzt werden, also allgemein

$(a.b) \{1.1, \dots, 3.3\}$ mit $a, b \in \{1, 2, 3\}$.

Kurz: Alle Subzeichen können mit allen kombiniert werden, so dass wir also das ganze Potential von $9 \times 9 \times 9 = 729$ Zeichenklassen und ebenso vielen Realitätsthematiken ausnützen. Für die eingebettete primäre Zeichenklasse

$(3.a \ 2.b \ 1.c)$

gilt aber natürlich weiterhin (d.h. wie bei den nicht-erweiterten Zeichenklassen)

$a \leq b \leq c$.

(Würden wir diese Beschränkung aufheben, hätten wir 1. nicht 10, sondern $3 \times 3 \times 3 = 27$ unerweiterte Zkln, und 2. nicht 9 hoch 3, sondern 9 hoch 6 = 531'441 Zeichenklassen. Wie man aus meinen früheren Arbeiten weiss, ist diese Alternative erwägenwert, da die Inklusionsordnung eine ausser-semiotische Beschränkung ist.)

3. Damit haben wir zwei fundamentale Typen von Zeichenklassen. Eine erste der **homogenen** Form

Zkl (hom): $(3.a \ 3.b \ 2.c \ 2.d \ 1.e \ 1.f)$,

hier entstammen also primäre und sekundäre Subzeichen den gleichen triadischen Werten, d.h. die Zeichenklassen dieser Form sind

für a = 1 topikal

für a = 2 kausal

für a = 3 stereotyp.

Eine grosse Menge von Kombinationsmöglichkeiten ergeben sich dagegen bei den **inhomogenen Zeichenklassen** der Form

Zkl (het): (3.a b.c 2.d e.f 1.g 1.h),

wobei wir hier die folgenden Fälle unterscheiden:

(3.a), (2.b): stereotyp-kausal

(2.b), (1.c): kausal-topikal

(3.a), (1.c): stereotyp-topikal

D.h. durch erweiterte Zeichenklasse und ihre Möglichkeiten sekundärer neben primärer Thematisierungen kann man alle theoretischen Kombinationen der Filmstrukturen in einem einheitlichen Repräsentationsschema repräsentieren, und zwar egal, um welche filmische Einheit (z.B. Bild, Einstellung, Sequenz u.ä.) es sich handelt.

4. Nehmen wir an, Einstellung 1 zeigt eine Ursache (z.B. B greift A tätlich an), und Einstellung 2 zeigt deren Wirkung (z.B. A schlägt ihn K.O.), dann genügt es in solchen Fällen natürlich nicht, Ursache und Wirkung in zwei quasi statischen Momentaufnahmen zu erfassen, sondern der Übergang

$A \rightarrow B$

muss selbst semiotisch thematisiert werden. Hierzu schlagen wir vor, den von Werner Steffen im Rahmen der Kunstwissenschaft geschaffenen Apparat zu übernehmen (Steffen 1981), zumal dieser mit unserem filmsemiotischen Modell vollständig kompatibel ist.

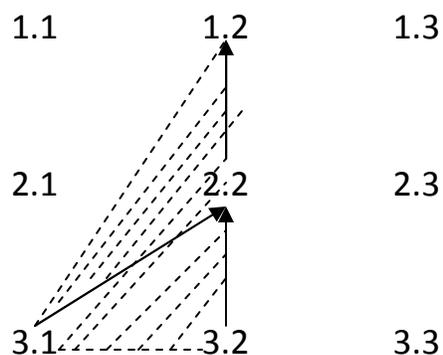
Nehmen wir an, wir haben als primäre Zkl der Ursache

Zkl1: 3.1 2.2 1.2

und als primäre Zkl der Wirkung

Zkl2: 3.2 2.2 1.2,

dann kann man den Übergang von Zkl1→Zkl2 wie folgt darstellen:



Wie Steffen (1981, S. 48) gezeigt hat, kann man aber natürlich auch die Übergänge von primären und sekundären Thematisierungen innerhalb der gleichen Repräsentation sowie zwischen verschiedenen (z.B. Ursache und Wirkung) darstellen, und ferner die Übergänge zwischen den Zeichenklassen und den Realitätsthematiken. Wie man sieht, kann man sich kaum ein differenzierteres formales Modell vorstellen – und das im Rahmen einer „reduktionistischen“ Theorie.

Bibliographie

Steffen, Werner, Zum aufbau ästhetischer Zustände von Bildwerken. Diss. Stuttgart 1981

Toth, Alfred, Semiotische Filmtheorie I, II und III. In: EJMS 2010a, b, c

31.3.2010