Prof. Dr. Alfred Toth

Gegenläufige Zeichenklassen und Realitätsthematiken

1. In Toth (2009a, b) hatten wir gezeigt, dass man bereits in der monokontexturalen Semiotik zwischen gegenläufigen Bewegungen, d.h. Semiosen oder Prozessen unterscheiden kann. Dieser Gedanke liegt natürlich bereits der Benseschen Unterscheidung zwischen generativen und degenerativen bzw. semiosischen und retrosemiosischen Prozessen zugrunde:

$(1.1) \rightarrow (1.2)$ vs. $(1.1) \leftarrow (1.2)$
$(1.1) \rightarrow (2.1)$ vs. $(1.1) \leftarrow (2.1)$

Allerdings wird hier die Bensesche Unterscheidung dahingehend spezifiziert, als der semiotischen Gegenläufigkeit die von Kaehr (2009) eingeführte gleichzeitige antidromische Bewegung unterlegt wird. Wie Kaehr im Einleitungskapitel seines Buches „The Book of Diamonds" (2009) gezeigt hat, nähert sich jemand, der von A nach B fährt, nicht nur B, sondern entfernt sich gleichzeitig auch von A. Anders ausgedrückt: Während die Benseschen Unterscheidungen entweder semiosische oder retrosemiosische, generative oder degenerative Prozesse implizieren, betrifft die Gegenläufigkeit beide Prozesse zur gleichen Zeit. Es ist klar, dass diese Unterscheidung erst in kontexturellen semiotischen Systemen zu bedeutenden semiotischen Abweichungen gegenüber der Peirceschen Basistheorie führt.

2. Wie in Toth (2009a, b), gehen wir aus von der folgenden semiotischen Matrix, in die wir die Nachfolgerelationen als Stellvertreter der entsprechenden gegenläufigen Bewegungen eingezeichnet haben und unterscheiden demnach zwischen linearen (triadischen und trichotomischen) und nicht-linearen (diagonalen) Bewegungen, innerhalb der triadischen Bewegungen zwischen pro- und antidromischen, innerhalb der trichotomischen Bewegungen zwischen ana- und katadromischen, und innerhalb der diagonalen Bewegungen zwischen para- und metadromischen (von links oben nach rechts unten bzw. umgekehrt) einerseits und zwischen links- und rechts- para- und metadromischen andererseits:

$$
\begin{array}{ccccc}
1.1 & \rightarrow & 1.2 & \rightarrow & 1.3 \\
\downarrow & \swarrow\searrow & \downarrow & \swarrow\searrow & \downarrow \\
2.1 & \rightarrow & 2.2 & \rightarrow & 2.3 \\
\downarrow & \swarrow\searrow & \downarrow & \swarrow\searrow & \downarrow \\
3.1 & \rightarrow & 3.2 & \rightarrow & 3.3
\end{array}
$$

Jedes statische Subzeichen steht also im Schnittpunkt dreier Typen gegenläufiger Bewegungen, nämlich der trichotomischen Links⇆Rechts-Bewegungen, der triadischen Aufwärts⇅Abwärts-Bewegungen und der beiden diagonalen Bewegungen in Richtung der Haupt- oder der Nebendiagonale.

Zunächst erhalten wir für die trichotomischen und triadischen Bewegungen:

$(1.1) = ((\varnothing\rightarrow \wedge \rightarrow(1.2)) \wedge (\varnothing\rightarrow \wedge \rightarrow(2.1)))$
$(1.2) = (((1.1)\rightarrow \wedge \rightarrow(1.3)) \wedge (\varnothing\rightarrow \wedge \rightarrow(2.2)))$
$(1.3) = (((1.2)\rightarrow \wedge \rightarrow\varnothing) \wedge (\varnothing\rightarrow \wedge \rightarrow(2.3)))$

$(2.1) = ((\varnothing\rightarrow \wedge \rightarrow(2.2)) \wedge ((1.1)\rightarrow \wedge \rightarrow(3.1)))$
$(2.2) = (((2.1)\rightarrow \wedge \rightarrow(2.3)) \wedge ((1.2)\rightarrow \wedge \rightarrow(3.2)))$
$(2.3) = (((2.2)\rightarrow \wedge \rightarrow\varnothing) \wedge ((1.3)\rightarrow \wedge \rightarrow(3.3)))$

$(3.1) = ((\varnothing\rightarrow \wedge \rightarrow(3.2)) \wedge ((2.1)\rightarrow \wedge \rightarrow\varnothing))$
$(3.2) = (((3.1)\rightarrow \wedge \rightarrow(3.3)) \wedge ((2.2)\rightarrow \wedge \rightarrow\varnothing))$
$(3.3) = (((3.2)\rightarrow \wedge \rightarrow\varnothing) \wedge ((2.3)\rightarrow \wedge \rightarrow\varnothing))$

Ferner bekommen wir für die diagonalen Bewegungen:

$(1.1) = ((\varnothing\rightarrow \wedge \rightarrow(2.2)) \wedge (\varnothing\leftarrow \wedge \leftarrow\varnothing))$
$(1.2) = ((\varnothing\rightarrow \wedge \rightarrow(2.3)) \wedge (\varnothing\leftarrow \wedge \leftarrow(2.1))$
$(1.3) = ((\varnothing\rightarrow \wedge \rightarrow\varnothing) \wedge (\varnothing\leftarrow \wedge \leftarrow(2.2)))$

$(2.1) = ((\varnothing\rightarrow \wedge \rightarrow(3.2)) \wedge (\varnothing\leftarrow \wedge \leftarrow(1.2)))$
$(2.2) = ((1.1\rightarrow \wedge \rightarrow(3.3)) \wedge ((3.1)\leftarrow \wedge \leftarrow(1.3)))$
$(2.3) = ((1.2 \rightarrow \wedge \rightarrow\varnothing)) \wedge ((3.2)\leftarrow \wedge \leftarrow\varnothing))$

$(3.1) = ((\varnothing\rightarrow \wedge \varnothing) \wedge (\varnothing\leftarrow \wedge \leftarrow(2.2)))$

$(3.2) = (((2.1)\rightarrow \wedge \varnothing) \wedge (\varnothing\leftarrow \wedge \leftarrow(2.3)))$
$(3.3) = (((2.2)\rightarrow \wedge \varnothing) \wedge (\varnothing\leftarrow \wedge \leftarrow\varnothing))$

Wie man leicht sieht, ist jedoch ein Subzeichen, da es ja in einer 2-dimensionalen Matrix steht, durch die triadisch-trichotomische Definition ODER durch die diagonale eindeutig charakterisiert.

3. Wenn man allerdings die Subzeichen zu Zeichenklassen zusammensetzt bzw. von Zeichenklassen oder ihren dualen Realitätsthematiken ausgeht, dann erhebt sich vor der Hintergrund der semiotischen Gegenläufigkeitstheorie die Frage, wie ihre Subzeichen zu interpretieren sind. Wenn wir neben den bereits früher eingeführten Symbolen $\rightarrow$ und $\leftarrow$ noch die bereits in der obigen Matrix benutzten Symbole $\swarrow$ und $\searrow$ verwenden, hat die allgemeine Form einer Zeichenklasse

ZR = (3.a 2.b 1.c) mit a, b, c $\in$ {.1, .2, .3)

die folgenden Interpretationen:

$(3.a\rightarrow \quad 2.b\rightarrow \quad 1.c\rightarrow)$
$(3.a\rightarrow \quad 2.b\rightarrow \quad 1.c\leftarrow)$
$(3.a\rightarrow \quad 2.b\leftarrow \quad 1.c\rightarrow)$
$(3.a\leftarrow \quad 2.b\rightarrow \quad 1.c\rightarrow)$

$(3.a\rightarrow \quad \leftarrow2.b \quad \leftarrow1.c)$
$(3.a\leftarrow \quad \leftarrow2.b \quad 1.c\rightarrow)$
$(3.a\leftarrow \quad 2.b\rightarrow \quad \leftarrow1.c)$
$(3.a\leftarrow \quad 2.b\leftarrow \quad \leftarrow1.c)$

$(3.a\searrow \quad 2.b\searrow \quad 1.c\searrow)$
$(3.a\searrow \quad 2.b\searrow \quad 1.c\leftarrow)$
$(3.a\searrow \quad 2.b\swarrow \quad 1.c\searrow)$
$(3.a\swarrow \quad 2.b\searrow \quad 1.c\searrow)$

$(3.a\searrow \quad \swarrow2.b \quad \swarrow1.c)$
$(3.a\swarrow \quad \swarrow2.b \quad 1.c\searrow)$

(3.a↙ 2.b↘ ↙1.c)

(3.a↙ 2.b↙ ↙1.c)

sowie die Kombinationen von →, ←, ↘ und ↙, d.h. es gibt total 16 x 16 = 256 Möglichkeiten nur schon bei einer Richtung von gegenläufigen Vorwärts-/Rückwärts-, Aufwärts-/Abwärts- und haupt- und nebendiagonalen Bewegungen, insgesamt also 512 hinsichtlich der „Parallax-Konstruktionen" geschiedene Möglichkeiten pro Zeichenklasse sowie pro Realitätsthematik. Somit lässt sich also das Peircesche System der 10 Zeichenklassen und ihrer dualen Realitätsthematiken auf 20 x 512 = 10'240 Zeichenrelationen differenzieren, und dies, wohlverstanden, allein im mokonontexturalen Fall, d.h. wenn alle Subzeichen einer Zeichenrelation, wie hier vorausgesetzt, der selben semiotischen Kontextur angehören. Eine einfache Überlegung lehrt, dass wir uns in bereits einer 4-kontexturalen (für triadische Zeichenrelationen idealen) Semiotik, wo es also 15 kontexturelle Kombinationen pro Zeichenklasse gibt, vor einer Komplexität von 153'600 kontexturell sowie im Hinblick auf Gegenläufigkeit differenzierten und differenzierbaren Zeichenrelationen konfrontiert sehen.

Bibliographie

Kaehr, Rudolf, The Book of Diamonds. Glasgow 2009. Digitalisat: http://www.thinkartlab.com/pkl/lola/Diamond-Theory-Collection.pdf

Toth, Alfred, Gegenläufige Subzeichen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics (erscheint, 2009a)

Toth, Alfred, Para- und Metadromie. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics (erscheint, 2009a)

3.8.2009