Prof. Dr. Alfred Toth

Kategorienobjekte

1. Die Definitionen für Zeichen und, vermöge Isomorphie, Objekt, sind nach Toth (2025)

$Z = (Z^1, Z^2, Z^3)$

$O = (O^1, O^2, O^3)$,

Dadurch ist es möglich, Zeichenobjekte durch

$ZO = (Z^1O^1, Z^2O^2, Z^3O^3)$

und Objektzeichen durch

$OZ = (O^1Z^1, O^2Z^2, O^3Z^3)$

zu definieren. Die komplexen Zeichen-Objekt-Relationen Z^xO^y und Objekt-Zeichen-Relationen O^xZ^y sind dann Abkürzungen für bifunktorielle Verschränkungen der Teilrelationen von Zeichen- und Objektrelationen, mittels denen „symphysische" Relationen (Bühler) formal faßbar werden.

2. Wiederum vermöge semiotisch-ontischer Isomorphie definieren wir die Primzeichenrelation (vgl. Bense 1980) nicht nur für Zeichen (in schwarz), sondern auch für Objekte (in rot)

Z = (1, 2, 3)

O = (1, 2, 3).

Wir bekommen dann ein permutatives trajektisches Doppelsystem für Z und O:

T(1, 2, 3) = (1.2 | 2.3)	T(1, 2, 3) = (1.2 | 2.3)
T(1, 3, 2) = (1.3 | 3.2)	T(1, 3, 2) = (1.3 | 3.2)
T(2, 1, 3) = (2.1 | 1.3)	T(2, 1, 3) = (2.1 | 1.3)
T(2, 3, 1) = (2.3 | 3.1)	T(2, 3, 1) = (2.3 | 3.1)
T(3, 1, 2) = (3.1 | 1.2)	T(3, 1, 2) = (3.1 | 1.2)
T(3, 2, 1) = (3.2 | 2.1)	T(3, 2, 1) = (3.2 | 2.1)

3. Wenn wir nun gleiche semiotisch-ontische Trajekte wiederum trajektieren, bekommen wir die trajektischen Gegenstücke zum gruppentheoretischen Einselement, die Teilrelationen der Kategorienklasse (vgl. Bense 1992). Das es sich hier aber um verschränkte, d.h. symphysische Zeichen-

objekte und ihre dualen Objektzeichen handelt, erhalten wir 2 mal 6 „Kategorienobjekte":

1. Kategorien-Objektzeichen

T((1.2 | 2.3), (1.2 | 2.3)) = (1.1, 2.2 | 2.2, 3.3)

T((1.3 | 3.2), (1.3 | 3.2)) = (1.1, 3.3 | 3.3, 2.2)

T((2.1 | 1.3), (2.1 | 1.3)) = (2.2, 1.1 | 1.1, 3.3)

T((2.3 | 3.1), (2.3 | 3.1)) = (2.2, 3.3 | 3.3, 1.1)

T((3.1 | 1.2), (3.1 | 1.2)) = (3.3, 1.1 | 1.1, 2.2)

T((3.2 | 2.1), (3.2 | 2.1)) = (3.3, 2.2 | 2.2, 1.1)

2. Kategorien-Zeichenobjekte

T((1.2 | 2.3), (1.2 | 2.3)) = (1.1, 2.2 | 2.2, 3.3)

T((1.3 | 3.2), (1.3 | 3.2)) = (1.1, 3.3 | 3.3, 2.2)

T((2.1 | 1.3), (2.1 | 1.3)) = (2.2, 1.1 | 1.1, 3.3)

T((2.3 | 3.1), (2.3 | 3.1)) = (2.2, 3.3 | 3.3, 1.1)

T((3.1 | 1.2), (3.1 | 1.2)) = (3.3, 1.1 | 1.1, 2.2)

T((3.2 | 2.1), (3.2 | 2.1)) = (3.3, 2.2 | 2.2, 1.1)

mit den semiotisch-ontischen bzw. ontisch-semiotischen nicht-dualen „Dualsystemen" (vgl. dazu Toth 2010 u. 2025)

DS1 = ((1.1, 2.2 | 2.2, 3.3) × (1.1, 2.2 | 2.2, 3.3))

DS2 = ((1.1, 3.3 | 3.3, 2.2) × (1.1, 3.3 | 3.3, 2.2))

DS3 = ((2.2, 1.1 | 1.1, 3.3) × (2.2, 1.1 | 1.1, 3.3))

DS4 = ((2.2, 3.3 | 3.3, 1.1) × (2.2, 3.3 | 3.3, 1.1))

DS5 = ((3.3, 1.1 | 1.1, 2.2) × (3.3, 1.1 | 1.1, 2.2))

DS6 = ((3.3, 2.2 | 2.2, 1.1) × (3.3, 2.2 | 2.2, 1.1)).

Literatur

Bense, Max, Die Einführung der Primzeichen. In: Ars Semeiotica 3/3, 1980, S. 287-294

Bense, Max, Die Eigenrealität der Zeichen. Baden-Baden 1992

Toth, Alfred, Notiz zur Dualität von Zeichenobjekten und Objektzeichen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2010

Toth, Alfred, Die Trajektion von Zeichenobjekten und Objektzeichen. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2025

15.12.2025