Prof. Dr. Alfred Toth

Die Realitätsthematiken von semiotischen Objekten

1. Während bei Zeichenrelationen die Realitätsthematiken durch den Dusalistionsoperator $\times$ definiert ist, so zwar dass

$\times(\mathrm{Zkl}) = \mathrm{Rth}$
bzw.
$\times(M, O, I) = (I, O, M)$
bzw.
$\times(3.a\ 2.b\ 1.c) = (c.1\ b.2\ a.3)$

gilt, stellt sich die Frage, ob es Vergleichbares gebe auf der Ebene der Objektrelationen. In anderen Worten: Ist eine objektale Dualiation

$\times(\mathrm{OR}) = \mathrm{Rth}(\mathrm{OR})$
bzw.
$\times(\mathcal{M}, \Omega, \mathcal{I}) = (\mathcal{I}, \Omega, \mathcal{M})$
bzw.
$\times(\mathsf{3.a\ 2.b\ 1.c}) = (\mathsf{c.1\ b.2\ a.3})$

überhaupt sinnvoll?

2. Unter den semiotischen Objekten (vgl. Walther 1979, S. 122 f.) werden einerseits Zeichenobjekte, anderseits Objektzeichen unterschieden. Während bei den Zeichenobjekten die Zeichen primär sind und daher relational-gruppentheoretisch eine „Linksklasse" bilden

$\mathrm{ZO} = (\langle M, \mathcal{M}\rangle, \langle O, \Omega\rangle, \langle I, \mathcal{I}\rangle)$,

sind bei Objektzeichen die Objekte primär, weshalb die Zeichenanteile eine „Rechtsklasse" bilden:

$\mathrm{OZ} = (\langle \mathcal{M}, M\rangle, \langle \Omega, O\rangle, \langle \mathcal{I}, I\rangle)$.

Dualisiert man nun ein Zeichenobjekt, so bekommt man ein Objektzeichen-ähnliches Gebilde

$$\times(\langle M, \mathcal{M}\rangle, \langle O, \Omega\rangle, \langle I, \mathcal{I}\rangle) = (\langle \mathcal{I}, I\rangle, \langle \Omega, O\rangle, \langle \mathcal{M}, M\rangle),$$

dualisiert man ein Objektzeichen, so bekommt man ein Zeichenobjekt-ähnliches Gebilde

$$\times(\langle \mathcal{M}, M\rangle, \langle \Omega, O\rangle, \langle \mathcal{I}, I\rangle) = (\langle I, \mathcal{I}\rangle, \langle O, \Omega\rangle, \langle M, \mathcal{M}\rangle),$$

d.h. wir haben

Normalform Dualform

$$ZO = (\langle M, \mathcal{M}\rangle, \langle O, \Omega\rangle, \langle I, \mathcal{I}\rangle) \qquad (\langle \mathcal{I}, I\rangle, \langle \Omega, O\rangle, \langle \mathcal{M}, M\rangle)$$

$$OZ = (\langle \mathcal{M}, M\rangle, \langle \Omega, O\rangle, \langle \mathcal{I}, I\rangle) \qquad (\langle I, \mathcal{I}\rangle, \langle O, \Omega\rangle, \langle M, \mathcal{M}\rangle)$$

Man erkennt hieraus, dass offenbar gilt

$$\times(ZO) = INV(OZ)$$
$$\times(OZ) = INV(ZO)$$

Damit ist es aber so, dass die Realitätsthematik eines Zeichenobjektes gleich der Umgebung eines Objektzeichens ist und umgekehrt, dass die Realitätsthematik eines Objektzeichens gleich der Umgebung eines Zeichenobjektes ist:

$$\times(ZO) = U(OZ)$$
$$\times(OZ) = U(ZO)$$

vgl. Bense ap. Walther (1979, S. 129 ff.), und die Situation eines Zeichens, die von Bense als Differenz bzw. Differenzial von zwei Umgebungen definiert wurde,

$$Sit_Z = \Delta(U_1, U_2),$$

kann nun also innerhalb von semiotischen Objekten wie folgt redefiniet werden:

$Sit_{sO1} = \Delta(U(OZ, OZ))$
$Sit_{sO2} = \Delta(U(OZ, ZO))$
$Sit_{sO3} = \Delta(U(ZO, OZ))$
$Sit_{sO4} = \Delta(U(ZO, ZO))$,

d.h. ein Zeichen hat nur dann keine Situation, die von ihm selbst verschieden ist, wenn seine Umgebung durch zwei gleiche semiotische Objekte gebildet wird (wobei sich Gleichheit hier auf relationale Gleichheit gemäss den obigen Definitionen bezieht).

Bibliographie

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