

**Prof. Dr. Alfred Toth**

## **Zu einer semiotischen Systemtheorie**

1. Obwohl Bense bei zahlreichen Gelegenheiten konkrete Beiträge zu einer semiotischen Systemtheorie im Anschluss an die bekannten Werke von Bertalanffy, Greniewski/Kempisti, Ropohl u.a. gegeben hat, betreffen sie meistens die systemtheoretische Teildisziplin der Situationstheorie (vgl. Toth 2009a, b). Allerdings geht eine ebenfalls übersehene systemtheoretische Konzeption des semiotischen Objektbezugs, mit der wir uns in diesem Beitrag befassen wollen, auf Bense zurück: „Wenn man den Terminus ‚System‘ als einen Inbegriff relationaler Gefüge versteht, so hat man es nach Bense primär mit Systemen zu tun, die hinsichtlich ihrer Objekte bestimmt sind bzw. hinsichtlich der Repräsentation ihrer Objekte unterschieden werden können. Wie bei den Semiosen kann man daher auch bei den Systemen iconische, indexikalische und symbolische Systeme feststellen und sie als iconischen Rahmensysteme, indexikalische Richtungssysteme und symbolische Repertoiresysteme bezeichnen. ‚Rahmen, Richtungen und Repertoires sind also realisierte bzw. realisierbare Modelle für iconische, indexikalische und symbolische Systeme‘ (Bense)“ (Walther, 1979, S. 125).

2. Damit ein semiotisches System erzeugt werden kann, muss eine semiotische Maschine (vgl. Toth 2009c) mindestens Anfangs- und Endpunkt jeder Semiose berücksichtigen, d.h. die Objektrelation und die Zeichenrelation

$$\text{OR} = (\mathcal{M}, \Omega, \mathcal{F})$$

$$\text{ZR} = (\mathcal{M}, \mathcal{O}, \mathcal{I}).$$

Entsprechend verstehen wir unter einer Minimalen Semiotik jede Struktur, welche das Tripel  $\Sigma_1$  erfüllt:

$$\Sigma_1 = \langle \text{OR}, \text{ZR} \rangle$$

Eine solche semiotische Maschine kann bereits semiotische Objekte erzeugen, d.h. Objektzeichen und Zeichenobjekte

$$\text{OR} \oplus \text{ZR} = \text{OZ} = (\langle \mathbf{m}, \mathbf{M} \rangle, \langle \Omega, \mathbf{O} \rangle, \langle \mathcal{J}, \mathbf{I} \rangle)$$

$$\text{ZR} \oplus \text{OR} = \text{ZO} = (\langle \mathbf{M}, \mathbf{m} \rangle, \langle \mathbf{O}, \Omega \rangle, \langle \mathbf{I}, \mathcal{J} \rangle),$$

wobei das Zeichen  $\oplus$  für die Böhlersche „symphysische Verwachsung“ steht (Bühler 1982, S. 167).

3. Rahmensysteme, Richtungssysteme und Repertoiresysteme sind nun vom Standpunkt der semiotischen Objekttheorie aus gesehen sehr verschiedene Systeme. Ein Rahmensystem ist ein System, das deshalb iconisch fungiert, weil es gleichzeitig (mindestens) zwei Systeme verbindet, damit aber auch trennt (vgl. Benses Bestimmung der Funktion von Icons in semiotischen Räumen ap. Walther 1979, S. 128). Damit ist ein Rahmensystem klarerweise ein Objektzeichen, denn es ist ein künstliches zeichenhaftes Objekt und damit eine Art von Attrappe. Das Richtungssystem verknüpft „zwei beliebige Elemente des semiotischen Raums“ (Bense ap. Walther 1979, S. 128) bzw. eines Systems, genauso wie ein Wegweiser eine nexale Verbindung zwischen ihm und dem Weg oder der referierten Stadt oder dgl. schafft, d.h. es handelt sich hier um ein Zeichenobjekt, denn im Gegensatz zum Rahmensystem ist hier die Zeichenfunktion und nicht der Objektstatus dominant. Dieselbe Bestimmung als Zeichenobjekt können wir auch dem Repertoiresystem zukommen lassen, denn wie schon sein Name sagt: hier ist das Repertoire als primär semiotisches und nicht objektales System das, worauf es ankommt.

Somit bekommen wir eine Trichotomische Triade von drei semiotischen Objekten als Inbegriff semiotischer Systeme, wobei die erste Triade das Rahmensystem, die zweite Triade das Richtungssystem und die dritte Triade das Repertoiresystem repräsentiert:

Semiotisches System =

OZ =	$(\langle \mathbf{m}, \mathbf{M} \rangle, \langle \Omega, \mathbf{O} \rangle, \langle \mathcal{J}, \mathbf{I} \rangle)$	Rahmensystem
ZO =	$(\langle \mathbf{M}, \mathbf{m} \rangle, \langle \mathbf{O}, \Omega \rangle, \langle \mathbf{I}, \mathcal{J} \rangle)$	Richtungssystem
ZO =	$(\langle \mathbf{M}, \mathbf{m} \rangle, \langle \mathbf{O}, \Omega \rangle, \langle \mathbf{I}, \mathcal{J} \rangle)$	Repertoiresystem

Dabei sind also die dem Rahmen-, Richtungs- und Repertoiresystem entsprechenden iconischen, indexikalischen und symbolischen Objektrelationen in den eingerahmten Partialrelationen zu lokalisieren. Wie man erkennt, gibt es neben dem rein semiotischen Typ

(1)  $(M \rightarrow O)$

und dem rein objektalen Typ

(2)  $(m \rightarrow \Omega)$

noch die Typen mit “gemischten”, d.h. objektal-semiotischen und semiotisch-objektalen Kategorien

(3)  $(M \rightarrow \Omega)$

(4)  $(m \rightarrow O)$ .

Da jede dieser 4 „Objektbezüge“ iconisch, indexikalisch und symbolisch sein kann, gibt es also 12 und nicht nur 3 verschiedene semiotische Teilsysteme von allgemeinen semiotischen Systemen.

## **Bibliographie**

Bühler, Karl, Sprachtheorie. Neudruck Stuttgart 1982

Toth, Alfred, Basis einer semiotischen Situationstheorie. In: Electronic Journal of Mathematical Semiotics (erscheint, 2009a)

Toth, Alfred, Semiotische Situationstheorie II In: Electronic Journal of Mathematical Semiotics (erscheint, 2009b)

Toth, Alfred, Semiotische Maschine. In: Electronic Journal of Mathematical Semiotics (erscheint, 2009c)

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

10.10.2009