

Semiotische Situationstheorie II

1. Wie in Toth (2009) gezeigt, ist es möglich, analog zu Zeichenobjekten (Beispiel: Markenprodukte) und Objektzeichen (Beispiele: Attrappen, Prothesen) auch zwischen Umgebungszeichen (Beispiel: Verkehrszeichen) und Zeichenumgebungen (Beispiel: Strassenmarkierungen für Autofahrer, Landebahnmarkierungen für Flugzeuge, usw.) sowie zwischen Situationszeichen (Beispiel: Warn-, Verbots-, Gebots- u.a. Schilder) und Zeichensituationen (Beispiel: Autoschlange vor einer Ampel) zu unterscheiden. Die formalen Strukturen dieser zweimal zwei Typen sind:

1.1.1. Umgebungszeichen/Zeichenumgebungen von Objekten

UZ $\langle \mathcal{J}, M \rangle, \langle \Omega, O \rangle, \langle \mathcal{M}, I \rangle$

ZU $\langle M, \mathcal{J} \rangle, \langle O, \Omega \rangle, \langle I, \mathcal{M} \rangle$

1.1.2. Umgebungszeichen/Zeichenumgebungen von Zeichen

UZ $\langle I, M \rangle, \langle O, O \rangle, \langle M, I \rangle$

ZU $\langle M, I \rangle, \langle O, O \rangle, \langle I, M \rangle$

1.2.1. Situationszeichen/Zeichensituationen von Objekten

SZ $\langle (\mathcal{J}_1 \setminus \mathcal{J}_2), M \rangle, \langle (\Omega_1 \setminus \Omega_2), O \rangle, \langle (\mathcal{M}_1 \setminus \mathcal{M}_2), I \rangle$

ZS $\langle M, (\mathcal{J}_1 \setminus \mathcal{J}_2) \rangle, \langle O, (\Omega_1 \setminus \Omega_2) \rangle, \langle I, (\mathcal{M}_1 \setminus \mathcal{M}_2) \rangle$

1.2.2. Situationszeichen/Zeichensituationen von Zeichen

SZ $\langle (I_1 \setminus I_2), M \rangle, \langle (O_1 \setminus O_2), O \rangle, \langle (M_1 \setminus M_2), I \rangle$

ZS $\langle M, (I_1 \setminus I_2) \rangle, \langle O, (O_1 \setminus O_2) \rangle, \langle I, (M_1 \setminus M_2) \rangle$

2. Umgebungszeichen sowie Zeichenumgebungen haben somit dieselbe abstrakte Struktur wie semiotische Objekte, d.h. Zeichenobjekte und Objektzeichen, mit dem wesentlichen Unterschied, dass der Objektanteil dort konvers,

also sozusagen retrosemiotisch geordnet ist. Dagegen haben Situationszeichen und Zeichensituationen die abstrakte Struktur

SZ $\langle (A \setminus B), M \rangle, \langle (C \setminus D), O \rangle, \langle (E \setminus F), I \rangle$

ZS $\langle M, (A \setminus B) \rangle, \langle O, (C \setminus D) \rangle, \langle I, (E \setminus F) \rangle,$

wobei die bisher vorausgesetzte Gleichheit $(A = B)$, $(C = D)$ und $(E = F)$ nicht zwingend ist. Situationen können auch interagieren, d.h. wir müssen davon ausgehen, dass

$A, \dots, F \in \{M, \Omega, \mathcal{F}\}$

ist. Davon bekommen wir also folgende Paarkombinationen:

$(M, M), (\Omega, \Omega), (\mathcal{F}, \mathcal{F}), (M, \Omega), (M, \mathcal{F}), (\Omega, \mathcal{F}),$

und diese $n = 6$ Kombinationen können wir auf $k = 3$ Plätze auf

$$\frac{n!}{(n-k)!} = \binom{n}{k} \cdot k!$$

$(720 : 6) = 120$ Möglichkeiten einsetzen. Damit gibt es genau 480 verschiedene Situationszeichen und Zeichensituationen.

Nun ist es aber so, dass entsprechend der Unterscheidung von semiotischen Räumen und semiotischen Repertoires in Toth (2009) auch materiale, objektale und interpretative Räume von Repertoires unterschieden werden können:

$$\{M\} = \{\{(M.M)\}, \{(M.\Omega)\}, \{(M.\mathcal{F})\}\} = \{(M.M)_1, \dots, (M.M)_n\}, \\ \{(M.\Omega)_1, \dots, (M.\Omega)_n\}, \{(M.\mathcal{F})_1, \dots, (M.\mathcal{F})_n\}$$

$$\{\Omega\} = \{\{(\Omega.M)\}, \{(\Omega.\Omega)\}, \{(\Omega.\mathcal{F})\}\} = \{(\Omega.M)_1, \dots, (\Omega.M)_n\}, \\ \{(\Omega.\Omega)_1, \dots, (\Omega.\Omega)_n\}, \{(\Omega.\mathcal{F})_1, \dots, (\Omega.\mathcal{F})_n\}$$

$$\{I\} = \{\{(\mathcal{F}.M)\}, \{(\mathcal{F}.\Omega)\}, \{(\mathcal{F}.\mathcal{F})\}\} = \{(\mathcal{F}.M)_1, \dots, (\mathcal{F}.M)_n\}, \{(\mathcal{F}.\Omega)_1, \\ \dots, (\mathcal{F}.\Omega)_n\}, \{(\mathcal{F}.\mathcal{F})_1, \dots, (\mathcal{F}.\mathcal{F})_n\}$$

Diese können nun prinzipiell in beliebiger Zahl und Kombination in die 480 situationstheoretischen Schemata eingesetzt werden. Wie enorm stark hiermit die Komplexität des situationstheoretischen Modells in Toth (2009) erhöht wird, kann man sich leicht vorstellen.

Bibliographie

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

Nachtrag zum oben zitierten Artikel: In der Einleitung fehlt der Hinweis auf Bense (1971, S. 84 ff.) zur Benseschen Situationstheorie.

8.10.2009