

Prof. Dr. Alfred Toth

Die Struktur bezeichneter Objekte

1. In einer triadischen Semiotik gibt es grundsätzlich drei Thematisationsstrukturen bezeichneter Objekte bzw. struktureller Realitäten, wie sie in Realitätsthematiken präsentiert werden:

1. $(X \leftarrow AB)$
2. $(AB \rightarrow X)$
3. $(A \rightarrow X \leftarrow B)$

Konkrete Beispiele sind:

1. $(3.1 \leftarrow (1.2 \ 1.3)) \times (3.1 \ 2.1 \ 1.3)$
2. $((2.1 \ 2.2) \rightarrow (1.3)) \times (3.1 \ 2.2 \ 1.2)$
3. $((2.1) \rightarrow (1.2) \leftarrow (2.3)) \times *(3.2 \ 2.1 \ 1.2)$

Wie man aus den aus den Realitätsthematiken rekonstruierten Zeichenklassen sieht, müssen diese folgende strukturelle Bedingungen für die Strukturen der drei bezeichneten Objekte erfüllen:

1. $(X \leftarrow AB)$:
Zkl: (3.a 2.a 1.b)
2. $(AB \rightarrow X)$
Zkl: (3.a 2.b 1.b)
3. $(A \rightarrow X \leftarrow B)$
Zkl: (3.a 2.b 1.c)

2. Nach den allgemeinen Strukturen von Zeichenklassen, welche zu den drei möglichen Thematisationstypen und damit den allgemeinen Strukturen der von den Zeichenklassen bezeichneten Objekte führen, wollen wir uns die letzteren aufgrund von Toth (2009) genauer anschauen.

2.1. Dyadische Objekte

1. M-them M: $(M1 \leftarrow M2M3)$
2. M-them. O: $(O1 \leftarrow M1M2)$
 $(M1 \rightarrow O2 \leftarrow M3)$
 $(M1M2 \leftarrow O3)$
3. M-them. I: $(I1 \leftarrow M1M2)$
 $(M1 \rightarrow I2 \leftarrow M3)$
 $(M1M2 \rightarrow I3)$
4. O-them. M: $(O1O2 \rightarrow M)$
 $(O1 \rightarrow M2 \leftarrow O3)$
 $(M1 \leftarrow O2O3)$
5. O-them. O: $(O1 \leftarrow O2O3)$
6. O-them. I: $(I1 \leftarrow O2O3)$
 $(O1 \rightarrow I2 \leftarrow O3)$
 $(O1O2 \rightarrow I3)$
7. I-them. M: $(I1I2 \rightarrow M3)$
 $(I1 \rightarrow M2 \leftarrow I3)$
 $(M1 \leftarrow I2I3)$
8. I-them. O: $(I1I2 \rightarrow O3)$
 $(I1 \rightarrow O2 \leftarrow I3)$
 $(O1 \leftarrow I2I3)$
9. I-them. I: $(I1 \leftarrow I2I3)$

Wie man leicht erkennt, weisen alle drei Strukturen bezeichneter Objekte Belegungen mit jeweils gleichen trichotomischen Werte auf, nämlich:

1. $(X \leftarrow AB) \rightarrow$ $X = a.1$
 $A = b.2$
 $B = c.3$

$$2. (AB \rightarrow X) \rightarrow \begin{array}{l} X = c.3 \\ A = a.1 \\ B = b.2 \end{array}$$

$$3. (A \rightarrow X \leftarrow B) \rightarrow \begin{array}{l} X = b.2 \\ A = a.1 \\ B = c.3 \end{array}$$

2.2. Triadische Objekte

1. O2/I1-them. M3; M3/I1-them. O2; M2/O2-them. I1
2. O3/I1-them. M2; M2/I1-them. O3; M2/O3-them. I1
3. O1/I2-them. M3; M3/I2-them. O1; M3/O1-them. I2
4. O3/I2-them. M1; M1/I2-them. O3; M1/O3-them. I2
5. O1/I3-them. M2; M2/I3-them. O1; M2/O1-them. I3
6. O2/I3-them. M1; M1/I3-them. O2; M1/O2-them. I3

Um die Strukturen triadischer Objekte zu durchschauen, brauchen wir nur die entsprechenden Zeichenklassen der den Thematistionen zugrunde liegenden Realitätsthematiken zu rekonstruieren:

1. (3.1 2.2 1.3)
2. *(3.1 2.3 1.2)
3. *(3.2 2.1 1.3)
4. *(3.2 2.3 1.1)
5. *(3.3 2.1 1.2)
6. *(3.3 2.2 1.1)

Die 6 möglichen trichotomischen Strukturen von Zeichenklassen mit triadischen bezeichneten Objekten sind also einfach auf

(3.a 2.b 1.c) mit $a \neq b \neq c$ und $a, b, c \in \{1, 2, 3\}$

zurückzuführen, wobei die Werte für a, b und c auf $3! = 6$ verschiedene Weisen permutiert werden können, was also genau die rekonstruierten 6 Zeichenklassen ergibt, aus denen die 6 triadischen bezeichneten Objekte gewonnen werden. Man sieht hier übrigens, dass die von Bense (1992) besprochenen beiden Zeichenklassen (3.1 2.2 1.3) mit "stärkerer" und (3.3 2.2 1.1) mit

“schwächerer” Eigenrealität lediglich zwei von sechs Spezialfällen triadischer bezeichneter Objekte darstellen.

Bibliographie

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

Toth, Alfred, Realitätsthematiken als Repräsentationen bezeichneter Objekte.

In: Electronic Journal of Mathematical Semiotics, www.mathematical-semiotics.co (2009)

3.7.2009