

**Prof. Dr. Alfred Toth**

## **Systeme von Objekten und Zeichen**

1. Eine mögliche Spezifizierung der Abbildungsbeziehungen zwischen Zeichen und Objekten, wie sie z.B. in konkreten Zeichen (Toth 2011a) und in semiotischen Objekten (Toth 2011b) gemeinsam auftreten, wurde in Toth (2012a) gegeben, und zwar durch die Objekteigenschaften der Detachierbarkeit ( $\delta$ ), Symphysis ( $\sigma$ ) und Objektabhängigkeit

Detachierbarkeit:  $\delta = f(\text{ZR}, \Omega_1)$

Symphysis:  $\sigma = f(\text{ZR}, \Omega_2)$

Objektgebundenheit  $o = f(\text{ZR}, \{\Omega_i\})$ .

Diese Eigenschaften sind universal, d.h. sie gelten auch zwischen Objekten, und zwar sowohl dann, wenn zwischen ihnen semiotische oder rein objektale Abbildungsbeziehungen bestehen. Z.B. gilt für Körperteile  $\delta = 0$ ,  $\sigma = o = 1$  (objektale Abbildungen), und für Paarobjekte (vgl. Bense ap. Walther 1979, S. 122; semiotische Abbildungen) wie Achse und Rad, Schlüssel und Schloß usw. gilt  $\delta = \sigma = o = 1$  (denn man kann z.B. zwar Räder, aber nicht Ohren zum Auswechseln ab- und wieder anschrauben).

2. Für den Fall, daß zwischen Paaren von Objekten (vgl. wiederum Benses Beispiele ap. Walther 1979, S. 122) semiotische, d.h. iconische, indexikalische oder symbolische Abbildungen bestehen, kann man, ausgehend von der in Toth (2012b) gegebenen trichotomischen Systemdefinition

$S = [\Omega, \emptyset, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset]]$ .

die Umgebungen von Objekten als Zeichen

$\emptyset = \text{ZR}$

und die Ränder zwischen Objekten und Zeichen als semiotische Abbildungen

$\mathfrak{R}[\Omega, \emptyset] = \mathfrak{R}[\Omega, \text{ZR}]$

interpretieren. Damit bekommen für also folgende permutative Systeme

- a)  $[\Omega, ZR, \mathfrak{R}[\Omega, ZR]]$
- b)  $[\Omega, \mathfrak{R}[\Omega, ZR], ZR]$
- c)  $[ZR, \Omega, \mathfrak{R}[\Omega, ZR]]$
- d)  $[ZR, \mathfrak{R}[\Omega, ZR], \Omega]$
- e)  $[\mathfrak{R}[\Omega, ZR], \Omega, ZR]$
- f)  $[\mathfrak{R}[\Omega, ZR], ZR, \Omega]$ .

Weil Objekt und Zeichen hier innerhalb einer systemischen Dichotomie definiert sind, folgt daraus allerdings, daß wir die Systemdefinition erweitern müssen, falls  $\Omega$  nicht das Referenzobjekt von ZR ist, d.h. also besonders dann, wenn  $\Omega$  der Zeichenträger ist (z.B. bei einem Wegweiser, wo das erste Objekt, der Träger des Zeichenanteils des semiotischen Objekts ja nicht mit dem zweiten Objekt, dem Ort, auf den der Wegweiser verweist, identisch ist; nicht jedoch z.B. bei einer Prothese, wo der Träger des Zeichenanteils zugleich das Referenzobjekt ist, d.h. das reale Bein).

Wegen

$$(\mathfrak{R}[\Omega, \emptyset] \subset \Omega) = (\mathfrak{R} \subset [A, I]) = \mathfrak{R} \subset S$$

$$(\mathfrak{R}[\Omega, \emptyset] \subset \emptyset) = (\mathfrak{R} \subset [I, A]) = \mathfrak{R} \subset S^{-1},$$

haben wir schließlich

$$b') \quad [\Omega, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], ZR] = [\Omega, \mathfrak{R}[S^{-1}], ZR] = [\Omega, \mathfrak{R}[ZR, \Omega], ZR]$$

$$d') \quad [ZR, \mathfrak{R}[\Omega, \emptyset], \Omega] = [ZR, \mathfrak{R}[S], \Omega] = [ZR, \mathfrak{R}[\Omega, ZR], \Omega],$$

d.h. eine Perspektivierung des Zeichens im Rande von Zeichen und Objekt durch Konversion der semiotischen Abbildung(en) zwischen ihnen.

## Literatur

Toth, Alfred, An der Grenze von Zeichen und semiotischen Objekten. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2011a

Toth, Alfred, An der Grenze von konkreten Zeichen und semiotischen Objekten. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2011b

Toth, Alfred, Detachierbarkeit, Symphysis und Objektabhängigkeit. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012a

Toth, Alfred, Perspektivierte objektale Triplets. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, 2012b

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

18.4.2012