

Prof. Dr. Alfred Toth

Zeichen und Objekte in Umgebungen und Situationen

1. Wie inzwischen bekannt sein sollte, ist eine minimale Semiotik jede Struktur, welche das geordnete Paar

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

erfüllt, wobei

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

und

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

ist. Nun hatten wir in Toth (2009a) semiotische Objekte als Kombinationen von OR und ZR bestimmt, und zwar

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

als Objektzeichen und

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

als Zeichenobjekte (vgl. Walther 1979, S. 122 f.).

2. In Toth (2009b) hatten wir nun die Umgebung eines Objektes bzw. eines Zeichens als die jeweilige konverse Relation bestimmt, d.h.

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

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

Die Situation eines Objektes oder Zeichens wurde im Anschluss an Bense (ap. Walther 1979, S. 130) durch

$$\text{Sit}_{\text{OR}} = \Delta(U_1, U_1) = ((\mathcal{J}_1 \setminus \mathcal{J}_2), (\Omega_1 \setminus \Omega_2), (\mathcal{M}_1 \setminus \mathcal{M}_2))$$

$$\text{Sit}_{\text{ZR}} = \Delta(U_1, U_1) = ((I_1 \setminus I_2), (O_1 \setminus O_2), (M_1 \setminus M_2))$$

Nun kann man analog zu Zeichenobjekten (Beispiel: Markenprodukte) und Objektzeichen (Beispiele: Attrappen, Prothesen) auch zwischen Umgebungszeichen (Beispiel: Verkehrszeichen) und Zeichenumgebungen (Beispiel: Texte) sowie zwischen Situationszeichen (Beispiel: Lebensgefahr vor einem Abgrund) und Zeichensituationen (Beispiel: Autoschlange vor einer Ampel) unterscheiden. Die formalen Strukturen dieser zweimal zwei Typen sind:

2.1. Umgebungszeichen/Zeichenumgebungen von Objekten

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

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

2.2. Umgebungszeichen/Zeichenumgebungen von Zeichen

$$\text{UZ} \langle \langle I, M \rangle, \langle O, O \rangle, \langle M, I \rangle \rangle$$

$$\text{ZU} \langle \langle M, I \rangle, \langle O, O \rangle, \langle I, M \rangle \rangle$$

2.3. Situationszeichen/Zeichensituationen von Objekten

$$\text{UZ} \langle \langle \mathcal{J}_1 \setminus \mathcal{J}_2, M \rangle, \langle \langle \Omega_1 \setminus \Omega_2 \rangle, O \rangle, \langle \langle \mathcal{M}_1 \setminus \mathcal{M}_2 \rangle, I \rangle \rangle$$

$$\text{ZU} \langle \langle M, \langle \mathcal{J}_1 \setminus \mathcal{J}_2 \rangle \rangle, \langle O, \langle \Omega_1 \setminus \Omega_2 \rangle \rangle, \langle I, \langle \mathcal{M}_1 \setminus \mathcal{M}_2 \rangle \rangle \rangle$$

2.4. Situationszeichen/Zeichensituationen von Zeichen

$$\text{UZ} \langle \langle \langle I_1 \setminus I_2 \rangle, M \rangle, \langle \langle O_1 \setminus O_2 \rangle, O \rangle, \langle \langle M_1 \setminus M_2 \rangle, I \rangle \rangle$$

$$\text{ZU} \langle \langle M, \langle I_1 \setminus I_2 \rangle \rangle, \langle O, \langle O_1 \setminus O_2 \rangle \rangle, \langle I, \langle M_1 \setminus M_2 \rangle \rangle \rangle$$

Es dürfte klar sein, dass man hier nicht nur durch Einsetzung semiotischer Werte für die Variablen, sondern auch durch Kombination von Umgebungen und Situationen zu einer hohen und bisher in der semiotischen Systemtheorie nicht erreichten Komplexität gelangt.

Bibliographie

- Toth, Alfred, Semiotische Objekte. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics, <http://www.mathematical-semiotics.com/pdf/Semiotische%20Objekte.pdf> (2009a)
- Toth, Alfred, Situation, Umgebung, Kanal I. In: Electronic Journal for Mathematical Semiotics (erscheint, 2009b)
- Walther, Elisabeth, Allgemeine Zeichenlehre. 2. Aufl. Stuttgart 1979

8.10.2009