

Prof. Dr. Alfred Toth

Zeichen- und Objektumgebungen

1. In Toth (2010) wurden semiotische Situationen untersucht. Nach Bense (1975, S. 134) wird nun eine Situation als Differenz zweier Umgebungen definiert:

$$\text{Sit} = \Delta(U_1, U_2).$$

Nachdem wir festgestellt hatten, dass bei Situationen zu unterscheiden ist zwischen Objektsituationen, Zeichensituationen, Zeichen-Objekt-Situationen sowie Objekt-Zeichen-Situationen, müssen die gleichen Typen auch für Umgebungen gelten.

2.1. Wir verstehen unter Zeichenumgebungen jede Menge eines Zeichens, das sich selbst enthält:

$$U(Z_i) = \{Z_1, Z_2, Z_3, \dots, Z_i, \dots, Z_n\}$$

Demzufolge ist z.B. jedes Wort eines Textes eine Umgebung. Die Phrasenstrukturen mögen als Beispiel für die möglichen Umgebungen eines Wortes dienen, z.B.

X isst Y gerne Z.

Mit $X = \{\text{Max, Elisabeth, Angelika, ...}\}$, $Y = \{\text{morgens, mittags, abends, zwischendurch, machmal, an Weihnachten, ...}\}$, $Z = \{\text{Rote Grütze, Schwarzwurst, Gaisburger Marsch, ...}\}$. Die Verwechslung der Kategorien resultiert natürlich in den bekannten ungrammatischen Sätzen wie *Morgens isst Rote Grütze gerne Angelika“, *Rotwurst ist Alfred gerne an Weihnachten (solange die Satzform eine Normalform ist, sind Topikalisierungen usw. ausgeschlossen).

2.2. Unter Objektumgebung verstehen wir den Kontext der realen Nachbarschaft eines Objektes, das ebenfalls selbst in diesem Kontext enthalten ist:

$$U(\Omega_i) = \{\Omega_1, \Omega_2, \Omega_3, \dots, \Omega_i, \dots, \Omega_n\}$$

So wird z.B. ein Stoppschild nicht ausserhalb eines Kontextes auftreten, der auch z.B. einen Zebtrastreifen, eine Ampel oder einen anwesenden Verkehrspolizisten enthält. Dass sich hier auch spezifische Zeichen finden, tut nichts zur Sache, solange zwischen Zeichen und Objekten separiert wird.

Damit kommen wir zu den gemischten Umgebungen, d.h. zu Umgebungen, die keine klare (oder sinnvolle) Separation der Zeichen- und Objektanteile mehr zulassen. Sie sind geformt nach den bereits von Walther andeutungsweise behandelten „Zeichenobjekten“ oder besser „semiotischen Objekten“ (Walther 1979, S. 122 f.), d.h. nach jenen Fällen, die Bühler als „symphyische Verwachsungen“ von Zeichen und Objekten bezeichnete.

2.3.1. OZ-Situationen. Hierzu gehören z.B. die klassischen ebenso wie die modernen, „multi-medialen“ Lehrarten. Das Lehren verhält sich zum Lernen wie eine Prothese zu einem realen Körperteil. Eine Prothese ist aber ein Ersatz, d.h. primär ein Objekt, obwohl sie dem realen Körperteil iconisch nachgebildet ist. Würde also die iconische Nachbildung verschwinden, so bliebe immer noch ein Objekt übrig. Verschwände jedoch das Objekt, bliebe gar nicht mehr. Wir drücken diese Primordialität der Objekte vor den Zeichen wie üblich durch die Schreibung geordneter Mengen $\langle O, Z \rangle$ aus und erhalten so:

$$U(\langle \Omega_i, Z_i \rangle) = \{ \langle \Omega_1, Z_1 \rangle, \langle \Omega_2, Z_2 \rangle, \langle \Omega_3, Z_3 \rangle, \dots, \langle \Omega_i, Z_i \rangle, \dots, \langle \Omega_n, Z_n \rangle \}$$

2.3.2. ZO-Situationen. Hierher gehören alle Aufforderungen, Befehle, Warnungen und in Sonderheit Performative. Damit werden also Zeichen dazu benutzt, um objektive Vorgänge in Gang zu setzen, zu stoppen, zu verhindern, usw. Z.B. ruft der Verkehrspolizist an der Kreuzung in die fahrende Autokolonne dem vordersten Wagen „Halt!“ zu. Mit diesem Zeichen bleiben die Objekte stehen. Wenn ich schliesslich sage: „Ich begrüsse Sie“, dann ersetzt das Zeichen sogar das Objekt. Analog zu 2.3.1. haben wir hier also den dualen Fall

$$U(\langle Z_i, \Omega_i \rangle) = \{ \langle Z_1, \Omega_1 \rangle, \langle Z_2, \Omega_2 \rangle, \langle Z_3, \Omega_3 \rangle, \dots, \langle Z_i, \Omega_i \rangle, \dots, \langle Z_n, \Omega_n \rangle \}.$$

3. Damit kommen wir zu Benses Definition der Situation zurück:

$$\text{Sit} = \Delta(U_1, U_2)$$

und bekommen also für die unterschiedenen Typen:

3.1. Zeichen-Situation

$$\text{Sit}_Z = \Delta(U(Z_i), U(Z_j)) = \Delta(\{Z_1, Z_2, Z_3, \dots, Z_i\}, \{Z_1, Z_2, Z_3, \dots, Z_j\})$$

3.2. Objekt-Situation

$$\text{Sit}_\Omega = \Delta(U(\Omega_i), U(Z_j)) = \Delta(\{\Omega_1, \Omega_2, \Omega_3, \dots, \Omega_i\}, \{\Omega_1, \Omega_2, \Omega_3, \dots, \Omega_j\})$$

3.3.1. ZO-Situation

$$\text{Sit}_{Z\Omega} = \Delta(U(\langle Z_i, \Omega_i \rangle), \langle Z_j, \Omega_j \rangle) = \Delta(\{\langle Z_1, \Omega_1 \rangle, \langle Z_2, \Omega_2 \rangle, \langle Z_3, \Omega_3 \rangle, \dots, \langle Z_i, \Omega_i \rangle\}, \{\langle Z_1, \Omega_1 \rangle, \langle Z_2, \Omega_2 \rangle, \langle Z_3, \Omega_3 \rangle, \dots, \langle Z_j, \Omega_j \rangle\})$$

3.3.2. OZ-Situation

$$\text{Sit}_{\Omega Z} = \Delta(U(\langle \Omega_i, Z_i \rangle), \langle \Omega_j, Z_j \rangle) = \Delta(\{\langle \Omega_1, Z_1 \rangle, \langle \Omega_2, Z_2 \rangle, \langle \Omega_3, Z_3 \rangle, \dots, \langle \Omega_i, Z_i \rangle\}, \{\langle \Omega_1, Z_1 \rangle, \langle \Omega_2, Z_2 \rangle, \langle \Omega_3, Z_3 \rangle, \dots, \langle \Omega_j, Z_j \rangle\})$$

Bibliographie

Bense, Max, Semiotische Prozesse und Systeme. Baden-Baden 1975

Toth, Alfred, Zeichen- und Objektsituationen. In: EJMS 2010

18.3.2010