

finden. Ich nenne diese zweite These – die These, dass die menschliche Wirklichkeit im Wesentlichen kulturell invariant ist – auch die *Eine-Welt-These*. Die Eine-Welt-These findet sich, je nach Lesart, auch bei Husserl und Sellars wieder, sofern beide eine homogene Einheitlichkeit des manifesten Bildes der Welt bzw. der Lebenswelt (für jeweilige Gemeinschaften) unterstellen. Beide Thesen, die *Wirklichkeiten* $\subset$ *Realität-These* und die *Eine-Welt-These* werden im Folgenden argumentativ bestritten, wobei die *Eine-Welt-These* im fünften Kapitel der Arbeit durch die These ersetzt (oder eher: präzisiert) wird, dass es einen *gemeinsamen Kern* aller menschlichen Wirklichkeiten gibt, der jedoch durchaus signifikante kulturelle und individuelle (oder idiosynkratische) Varianten zulässt. Die *Wirklichkeiten* $\subset$ *Realität-These* wird im Wesentlichen im vorliegenden und im zweiten Kapitel widerlegt, sofern dort gezeigt wird, inwiefern GOOs *etwas anderes* sind als die EOOs, welche ihre direkte Wahrnehmung verursachen mögen.

1.5 Die Schichtung gegebenheitsontologischer Objektklassen

Wie wir später noch deutlicher sehen werden, erscheinen die Objekte der menschlichen Wirklichkeit jeweils in Bezug auf die für sie konstitutiven Vorwagnahme- oder Erwartungshorizonte, in Bezug auf ihre Bedeutsamkeiten also, in gewisser Weise hierarchisch geordnet: Während bestimmte Vorwagnahmetypiken bei der Wahrnehmung fast aller GOOs eine Rolle spielen (etwa solche Vorwagnahmen, die mit basalen physikalischen Regularitäten korrelieren), greifen einige Vorwagnahmen nur bei bestimmten Unterklassen von GOOs (nur *belebte Objekte* bewegen sich autonom), bezüglich derer sich noch einmal eigenständige Unterklassen unterscheiden lassen (manche belebten Wesen können auch noch sprechen, usw.). Gegebenheitsontologisch unterscheiden sich verschiedene Objektklassen nach den jeweiligen Vorwagnahme- und Mitgegenwärtigungshorizonten, die für sie konstitutiv sind und erweisen sich dabei als hierarchisch strukturiert (vgl. hierzu auch B. Smith 1995c, 409). Grob und vorläufig lassen sich unterscheiden: *Unbelebte Objekte ohne spezifischen Zweck* (wobei sich hier beispielsweise noch einmal zwischen soliden und flüssigen Objekten unterscheiden lässt), *unbelebte Objekte mit Zweck*, *belebte Objekte* (wobei sich hier beispielsweise noch einmal zwischen verschiedenen Gattungen belebter Objekte unterscheiden lässt), *soziale Situationen* und *Ereig-*

nisse. Auch Sellars (1963, 9) merkt diesbezüglich an, dass die basalen Objekte des manifesten Bildes der Welt eine solche Hierarchie von Objektklassen bilden, welche »die unteren Stufen der ›Stufenleiter der Natur‹ [»great chain of being«] der platonischen Tradition« widerspiegeln.

Die Unterscheidung verschiedener gegebenheitsontologischer Objektklassen einer bestimmten Art von Subjekt schließt dann weiterhin auch feinere Unterscheidung von Unterklassen innerhalb globaler Objektklassen – wie *belebte* und *unbelebte Objekte*, *Tiere* und *Personen* – ein. So kann ein GOO *als Katze, als Hund, als Jurastudent* gegeben sein, wobei sich auch solche Objektklassen durch ihre jeweils direkt wahrgenommenen Bedeutsamkeiten, die für sie konstitutiven Mitgegenwärtigungsprofile, charakterisieren und voneinander unterscheiden lassen. Nicht zuletzt betrifft die Unterscheidung von GOOs in direkter Wahrnehmung auch einzelne Individuen. Ein GOO kann dem Subjekt *als Mama, als Tobias, als Benni, als das Lieblingsspielzeug* usw. gegeben sein; wiederum in Verknüpfung mit spezifischen Mitgegenwärtigungsprofilen. Weiterhin nehmen etwa menschliche Subjekte nicht nur verschiedene Klassen robuster materieller Gegenstände als unterschiedliche Arten von GOOs wahr, sie unterscheiden in direkter Wahrnehmung auch verschiedene Typen von Stoffen und Substanzen wie Flüssigkeiten, Sande, Dämpfe, Rauch usw. Fruchtbare Explikationen solcher feinerer gegebenheitsontologischer Objektklassen und ihrer charakteristischen Mitgegenwärtigungsprofile finden sich etwa in der phänomenologischen Tradition. So verdeutlicht etwa folgende Beschreibung Wilhelm Schappas, wie verschiedene Objektklassen (die Objektklasse des *Flüssigen* und die Objektklasse des *Festen*) in der Wahrnehmung durch ihre Typik kategorial voneinander unterschieden sind:

Das Flüssige nimmt nicht die Gestalt des Festen an, es klammert sich immer irgendwie an das Feste und gibt ihm nach. Aber auch jedes Feste hat seine eigentümliche Gestalt. [...] Das Tuch ist faltig; weiches Tuch schlägt andere Falten als hartes Tuch, Leinwand andere Falten wie Katun. Man kann ein Stück Blech verarbeiten, daß man genau die Falten, die weiches Tuch schlägt, nachmacht, aber diese Gestalt, die für das Tuch charakteristisch ist, paßt zum Wesen des Eisens nicht mehr, wie jede beliebige andere Gestalt. (1910, 22f.)

Dabei sind es wiederum die in direkter Wahrnehmung unmittelbar vorweggenommen, typischen ›Verhaltensweise‹ oder auch antizipierbare Empfindungsmerkmale, die in Bezug auf Objekte einer Objektklasse naheliegenden Möglichkeiten, welche ihre phänomenale Gegebenheitsweise als GOOs bestimmter Art charakterisieren. Phänomenologische (oder gegebenheitsontologische) Beobachtungen dieser Art wirken mitunter wie Vorlagen für künst-

lerische Arbeiten, sofern sie auf im Alltag oft implizite Eigentümlichkeiten der unsere alltägliche Wirklichkeit konstituierenden Objektklassen verweisen, deren Kenntnis sich beispielsweise nutzen lässt, um faszinative (oder ästhetische) perzeptive Effekte zu erzeugen. So etwa, indem man Blech *weich*, etwas Festes *flüssig*, etwas Schweres *leicht* erscheinen lässt usw., indem man an einem Objekt (für dessen gegebenheitsontologische Objektklasse) ungewöhnliche Charakteristika zu realisieren versucht. Konkrete Beispiele dieser Art sind etwa die aus Glas geblasenen, vermeintlich mit Wasser gefüllten ›Plastikbeutel‹ der Reihe »H₂O/SiO₂« des Künstlers Dylan Martinez oder die aus Marmor gehauene ›Kissen‹ von Håkon Anton Fagerås, denen es jeweils gelingt, die visuellen Eindrücke von *Labilität* oder *Weichheit* in Materialien zu realisieren, von denen man die Möglichkeit solcher Wirkungen (perzeptiv) nicht erwartet.

Die Unterscheidung verschiedener gegebenheitsontologischer Objektklassen betrifft weiterhin auch verschiedene Typen von *Situationen und Ereignissen*. So macht der empirische Psychologe Albert Michotte bezüglich der direkten Wahrnehmung emotional konnotierter *Typen der Begegnung von Individuen* (freundliche Begrüßung, hitziger Streit etc.) darauf aufmerksam, dass diese beispielweise typische choreographische Bewegungsmuster (Weichheit vs. Ruckhaftigkeit, Langsamkeit vs. Schnelligkeit der Bewegungen usw.) aufweisen, die (subpersonal) zu entsprechenden direkten Wahrnehmungen (von Freundlichkeit, Aggression usw.) führen. So sei bezüglich zweier bewegter Objekte (dies mögen nun Personen oder geometrische Formen sein) die »kinetische Struktur, die einer Umarmung entspricht, deutlich unterschieden von der eines Kampfes« (2014, 107 [m.Ü.]), wie sich einerseits in Experimenten gezeigt habe, aber auch jedermann sonst unumwunden zugeben würde. Vor allem Geschwindigkeit spiele bezüglich der direkten perzeptiven Kategorisierung eine zentrale Rolle:

Rapid movement gives the impression of »violence« as opposed to the gentleness of slow movement. A sudden slackening of speed or a momentary pause in movement gives it a mark of »hesitation.« Sudden and repeated variations of direction, or even merely speed, give the impression of »nervousness« or »agitation,« etc. (Ebd.)

Wirkungen, die man in exemplarischer Zuspitzung etwa im Ausdruckstanz beobachten kann, sofern hier die perzeptiven Wirkungen verschiedener kinetischer Strukturen und Choreographien plastisch exploriert werden, die sich aber auch schon im Spiel von Kindern mit unbelebten Objekten beobachten lassen, sofern Kinder hierbei häufig beobachtete Typen von Interaktionen – gerade auch im Hinblick auf ihre dynamischen Gestaltqualitäten – aufgreifen,

variieren und reproduzieren. Auch Michotte (ebd., 109 [m.Ü.]) macht dabei auf den Umstand aufmerksam, dass man streng zwischen einer existenzontologischen Beschreibung des »Systems von Stimuli« (d.i. der proximalen Reize), die das Auge des Probanden während der entsprechenden Experimente erreichen, und einer gegebenheitsontologischen Beschreibung dessen, was »tatsächlich im Wahrnehmungsfeld des Beobachters geschieht«, unterscheiden muss. Der Beobachter sieht eben nicht ein »System von Stimuli« (ebd.):

He sees a certain person approach another in a friendly way, embrace him, etc. And let me repeat, this is not just a »meaning« *attributed* to the literal, step-by-step translation of a table of stimuli; they are primitive specific impressions which arise in the perceptual field itself. One cannot stress too much this most important point. (Ebd.)

Erfüllen also bewegte Objekte bestimmte kinetische oder dynamische Strukturmerkmale, so nehmen Menschen sie unmittelbar beispielsweise als belebte Objekte oder Personen wahr, die sich je nach realisierter kinetischer Struktur in spezifischen sozialen Interaktionen befinden (auch wenn die Wahrnehmenden zugleich der Überzeugung sein können, dass die wahrgenommenen Objekte unbelebt sind).¹⁸

Um zu solchen direkten Wahrnehmungen verschiedener Typen gegebenheitsontologischer Objekte zu gelangen, wählen Individuen allerdings nicht – dies ist ein Punkt, den auch Michotte nachdrücklich unterstreicht – *bewusst* eine »intentionale Vorhersagestrategie« im Sinne Dennetts (1987), um mit ihrer Hilfe das Verhalten der Objekte vorherzusagen. Sie nehmen also nicht *zuerst* unbedeutete, raumzeitliche Objekte wahr, die sie dann *anschließend* mithilfe von expliziten Begriffen und Strategien bewusst kategorisieren, um ihr Verhalten vorherzusagen. Vielmehr sind ihnen die GOOs in ihrer direkten Wahrnehmung unmittelbar in den objektklassenspezifischen Gegebenheitsweisen und insofern mit entsprechenden Mitgegenwärtigungs- und Vorwegnahmehorizonten gegeben. Ein Objekt als belebt oder unbelebt auf-

¹⁸ Diese Überlegungen Michottes stimmen mit den Ergebnissen einer bekannten, 1944 von Fritz Heider und Marianne Simmel durchgeführten Studie überein, bei welcher Probanden ein kurzer Animationsfilm vorgeführt wurde, der drei geometrische Figuren (zwei Dreiecke und einen Kreis) zeigt, die sich über das Bild bewegen und von menschlichen Beobachtern unmittelbar als interagierende Wesen aufgefasst werden. Wie von den Experimentatoren vorhergesagt, fassten die Versuchspersonen die bewegten Objekte dabei mehrheitlich und unmittelbar *als Personen* und ihre Bewegungen *als soziale Interaktionen* auf, schrieben ihnen also mentale Zustände wie Emotionen und Intentionen zu.

zufassen ist also in den meisten Fällen nicht etwas, das man aktiv und bewusst tut, es bedeutet nicht, ein zunächst neutral gegebenes Objekt zusätzlich als belebt zu deuten oder zu interpretieren. Etwas *als belebt* oder *als unbelebt* wahrzunehmen ist etwas, das einem Subjekt *widerfährt*, keine bewusste Interpretationsleistung.

Ein abschließendes Beispiel für feinere gegebenheitsontologische Objektklassen bieten *Atmosphären* und *Stimmungen* von Orten, Ereignissen und Situationen (vgl. hierzu auch die Bemerkungen zu ›Kontiguitätskonglomeraten‹ in Kapitel 4.4). Auch diese werden – wie die Mimik von Personen – von uns direkt wahrgenommen und sind insofern gewöhnliche Objekte der menschlichen Wirklichkeit. Exemplarisch denke man hier etwa an folgende Beispiele:

Man betritt eine noch unbekannte Wohnung und spürt sofort die ›kleinbürgerliche Atmosphäre‹ oder ›den Muff einer alten Wohnung‹. Oder man betritt, vielleicht von der Straße kommend, von einem sonnenbeschienenen Platz eine Kirche und wird von einem ›heiligen Dämmer‹ oder einer ›zeitlosen Stille‹ oder einer ›gruftigen Kühle‹ umfassen. [...] Oder man fährt mit dem Auto, hält an einem Rastplatz, vielleicht auf der Karte als Aussichtspunkt markiert, man geht ein paar Schritte an den Rand einer Steilküste und vor einem öffnet sich ›die Weite des Meeres‹. Entsprechende Erfahrungen kennt man aus kommunikativen Situationen. Man kommt – vielleicht verspätet – in eine Sitzung und spürt sofort ›die gespannte Atmosphäre‹. Oder man kommt neu in eine Verhandlungssituation und wird ›von dem Ernst der Sache‹ gefangen genommen. (Böhme 2002, 46)

Die Feinunterscheidung gegebenheitsontologischer Objektklassen und ihrer spezifischen Bedeutsamkeiten in unterschiedlichen menschlichen Wirklichkeiten ist allerdings als solche keine Aufgabe der vorliegenden Untersuchung. Hier ging es zunächst um eine vorläufige Plausibilisierung der Auffassung, dass sich die verschiedenen Typen von Objekten in menschlichen Wirklichkeiten durch ihre jeweiligen Gegebenheitsweisen, ihre je spezifischen Mitgegenwärtigungs- und Vorwagnahmeprofile voneinander unterscheiden. Sofern bestimmte, objektkonstitutive Vorwagnahmeprofile bei beinahe allen GOOs operativ sind, während andere Vorwagnahme- und Mitgegenwärtigungsprofile objektklassenspezifische Gegebenheitsweisen konstituieren, erscheinen die GOOs dabei in Stufen der Allgemeinheit geschichtet.

Zu kontrastiven Zwecken sei der so skizzierten Unterscheidung von gegebenheitsontologischen Objektklassen die bereits angerissene Unterscheidung dreier Einstellungen [›stances‹] oder Vorhersagestrategien [›predictive strategies‹] gegenübergestellt, die Menschen Dennett zufolge im Alltag anwenden, um das Verhalten von Objekten zu erklären oder vorherzusagen. Dabei un-

terscheidet er im Einzelnen: Die *physikalische Einstellung*, die *DesignEinstellung* und die *intentionale Einstellung* (»physical stance«, »design stance« und »intentional stance«; Dennett 1987, 16ff.).¹⁹ Diese unterscheiden sich jeweils durch die Methode, anhand derer Subjekte das Verhalten eines Objekts vorhersagen. Um es kurz zu machen: In der *physikalischen Einstellung* fassen Subjekte die Objekte als Materiegegenstände auf, die physikalischen Gesetzmäßigkeiten unterliegen und sagen auf dieser Grundlage ihr Verhalten voraus. In der *DesignEinstellung* fassen Subjekte die Objekte als Gegenstände auf, die einen spezifischen Zweck erfüllen und prognostizieren anhand der Unterstellung dieses Zwecks das Verhalten des Objekts. In der *intentionalen Einstellung* fassen Subjekte die vorherzusagenden Objekte als Akteure auf, die auf der Grundlage von Überzeugungen Ziele verfolgen und sagen so ihr Verhalten voraus.

Nun könnte es auf den ersten Blick so scheinen, als entspräche Dennetts Unterscheidung von Vorhersagestrategien gegebenheitsontologisch der Unterscheidung dreier verschiedener, prominenter Objektklassen (unbelebte Objekte, Werkzeuge, Lebewesen). Um zu klären, inwiefern dies nicht der Fall ist, ist es hilfreich, Dennetts Bestimmung der verschiedenen Vorhersagestrategien genauer unter die Lupe zu nehmen. Zunächst die *physikalische Strategie*:

Consider the physical strategy, or physical stance; if you want to predict the behavior of a system, determine its physical constitution (perhaps all the way down to the microphysical level) and the physical nature of the impingements upon it, and use your knowledge of the laws of physics to predict the outcome for any input. (Ebd., 16)

Bezeichnend an dieser Erläuterung der physikalischen Strategie ist, dass Dennett sie als eine *bewusst getroffene Wahl* zur Vorhersage von Ereignisverläufen bestimmt, die mit der Verwendung expliziten Wissens über den materiellen (existenzontologischen) Aufbau eines Objekts sowie über physikalische Gesetze einhergeht. Die physikalische Vorhersagestrategie bezeichnet also nicht eine direkte Wahrnehmung oder Auffassung einer bestimmten Gruppe von GOOs, sondern eine theoretische Einstellung, die ein Subjekt bewusst gegenüber bestimmten Objekten seiner Umgebung einnimmt.

Unter manchen Umständen lege sich zur Vorhersage des Verhaltens von Objekten anstelle der physikalischen Strategie die *DesignEinstellung* nahe,

¹⁹ Im Übrigen findet sich eine solche Unterscheidung verschiedener Einstellung gegenüber der Welt und ihren Objekten in ähnlicher Weise auch bei Husserl, der etwa in den Ideen zwischen »naturalistischer« und »personalistischer Einstellung« differenziert (Hua IV, 182f.).

bei der man die tatsächlichen (möglicherweise chaotischen) Details des physikalischen Aufbaus eines Objekts ignoriert, und, unter der Annahme, dass es eine spezifische Gestaltung besitzt, vorhersagt, dass es sich so verhalten wird, *wie es* unter verschiedenen Umständen *sich zu verhalten gestaltet worden ist*. (Ebd., 16f. [m.Ü.; Herv. im Original])

Lässt sich also einem Objekt eine bestimmte Funktion zuschreiben, sofern unterstellt werden kann, dass es gestaltet ist, um diese Funktion zu erfüllen, lässt sich sein Verhalten anhand dieser Funktion adäquat vorhersagen. Ist das Objekt etwa mein auf 5:15 Uhr gestellter Wecker, so kann ich erfolgreich vorhersagen, dass dieser morgen um 5:15 Uhr klingelt, ohne dabei in irgendeiner Weise auf seine physische Verfassung Bezug zu nehmen. Ich behandle den Wecker schlichtweg als ein Objekt, das zur eingestellten Uhrzeit klingelt, ganz gleichgültig, in welcher Weise er dies zuwege bringt. Ist ein Objekt eine Straßenbahn, kann ich damit rechnen, dass sie sich Richtung nächster Haltestelle in Bewegung versetzt, »ohne zu wissen, wie sie das macht, sich in Bewegung zu setzen« (Weber 1988, 593). Oder auch: Sofern ein bestimmtes Ereignis e_1 zuverlässig als *natürliches Zeichen* für das Auftreten eines bestimmten Ereignisses e_2 fungiert, können wir die (kausalen) EO-Zusammenhänge ignorieren, die zwischen e_1 und e_2 liegen, und e_1 als *Anzeiger* von e_2 auffassen: Das Prasseln vor dem Fenster als Anzeiger des Umstandes, dass es regnet.

Es gibt aber auch Objekte, für deren Vorhersage – zumindest aus der epistemischen Alltagsperspektive des Menschen – weder die physikalische noch die Designstrategie infrage kommen. In solchen Fällen erweise sich häufig eine weitere *Strategie* als erfolgreich, die Dennett als *intentionale Einstellung* bezeichnet.

Here is how it works: first you decide to treat the object whose behavior is to be predicted as a rational agent; then you figure out what beliefs the agent ought to have, given its place in the world and its purpose. Then you figure out what desires it ought to have, on the same considerations, and finally you predict that this rational agent will act to further its goals in the light of its beliefs. (Ebd., 17)

Innerhalb der intentionalen Strategie behandelt man Objekte also als rationale Akteure, denen man Überzeugungen und Wünsche zuschreibt, um anhand dieser Zuschreibungen ihr Verhalten vorherzusagen. Wiederum fällt an Dennetts Beschreibungen auf, dass auch die intentionale Vorhersagestrategie nicht die Art und Weise bezeichnet, wie menschliche Subjekte bestimmte Objekte ihrer Wirklichkeit *direkt wahrnehmen*, sondern eine *bewusst gewählte Strategie der Verhaltensvorhersage*. Dabei ist Dennetts Position zunächst (exis-

tenz-)ontologisch neutral: Ob die Objekte, deren Verhalten etwa mithilfe der intentionalistischen Vorhersagestrategie aus der epistemischen Perspektive eines Beobachters am effektivsten vorhergesagt werden kann, existenzontologisch tatsächlich die ihnen zugeschriebenen Merkmale (Wünsche, Überzeugungen usw.) besitzen oder nicht, ist aus der Perspektive des Beobachters zunächst nicht von Belang, der sich ja zunächst und zumeist für den Erfolg oder Misserfolg seiner Vorhersage, nicht aber für die Frage nach den existenzontologischen Grundlagen dieses Erfolgs oder Misserfolgs interessiert. Wichtig ist nur, dass die Vorhersagestrategie gegenüber weniger anspruchsvollen Alternativen mehr Vorhersagekraft besitzt (ebd., 23).

Aus der hier entwickelten Perspektive zeigt sich allerdings, dass Dennetts Unterscheidung der drei Einstellung auf einer höherstufigen kognitiven Ebene ansetzt als die Unterscheidung verschiedener Gegebenheitsweisen unterschiedlicher gegebenheitsontologischer Objektklassen. Dennetts Unterscheidung ist also keine phänomenologische, sondern – er sagt es selbst – eine Unterscheidung bewusst gewählter Vorhersagemethoden. Damit setzt sie auf einer Ebene an, auf welcher der hier vertretenen Auffassung zufolge die in der Wahrnehmung gegebenen Objekte schon in ihrer jeweiligen objektklassenspezifischen Gegebenheitsweisen erfahren sind, die sich durch spezifische Vorwegnahme- und Mitgegenwärtigungsprofile charakterisieren lassen, und sich die Frage nach der bewussten Wahl einer Vorhersagestrategie für gewöhnlich gar nicht stellt. Ihr zufolge liegen die Objekte der direkten Wahrnehmung nicht zunächst als neutrale Gegenstände vor, in Bezug auf welche sich Subjekte dann für eine von verschiedenen, zur Auswahl stehenden Vorhersagestrategien bewusst entscheiden müssten. Vielmehr sind ihnen die Objekte in ihrer gewöhnlichen Wahrnehmung unmittelbar mit entsprechenden Vorwegnahmen gegeben, die konstitutiv zu den Objekten als GOOs gehören.

Dennett zäumt mit seiner Unterscheidung von Vorhersagestrategien also das Pferd von hinten auf, wenn er dem Subjekt, welches situativ mit einem Objekt konfrontiert ist, dessen Verhalten es gerne vorhersagen würde, die bewusste Wahl einer Vorhersagestrategie überlässt. Aus der hier entwickelten Perspektive erscheint es vielmehr so, dass die verschiedenen Strategien – bzw. funktionale Äquivalente dieser Strategien, namentlich: Begriffe-von oder ›Typen‹ im Sinne Husserls (vgl. Kapitel 3.3) – bereits auf subpersonaler Ebene fungieren und dafür sorgen, wie Objekte (mit entsprechenden Vorwegnahmehorizonten) Subjekten in ihrer Wahrnehmung unmittelbar gegeben sind. Ebenso, wie wir in den meisten Fällen – etwa beim Gehen in einer Menschenmenge – uns nicht aktiv in andere hineinversetzen und ihr wahrscheinliches

Verhalten vorhersagen müssen, um situativ ihr Verhalten hinreichend adäquat vorwegzunehmen, müssen wir auch nicht bewusst eine Vorhersagestrategie wählen, um das Klingeln des Telefons oder der Tür als das aufzufassen, was es in unserer Wirklichkeit unmittelbar ist. Dies macht gerade – auch phänomenal – den Unterschied in der Gegebenheitsweise der verschiedenen GOOs aus. Unser »Gebrauch der intentionalen Strategie« ist also nicht einfach nur »so habituell und mühelos, dass die Rolle, die sie bei der Bildung unserer Erwartungen über Menschen spielt, leicht übersehen wird« (ebd., 22 [m.Ü.]). Es findet hier vielmehr überhaupt kein bewusster Gebrauch einer Vorhersagestrategie statt, Vorwegnahmen sind vielmehr unmittelbarer Bestandteil der Art und Weise, wie wir GOOs alltäglich wahrnehmen; und sie sind konstitutiv dafür, welcher Art ein wahrgenommenes GOO wirklich ist.

Tatsächlich finden sich in Dennetts Explikation seiner eigenen Überlegungen Hinweise, die zumindest andeuten, dass ihm etwas Analoges vorschwebt. So räumt er etwa die Möglichkeit ein, dass es neben den drei bereits genannten auch noch eine vierte Vorhersagestrategie oder Einstellung gibt, welche darin besteht, das Verhalten von Objekten nicht nur in intentionaler Einstellung, sondern in einer »wahrhaft moralischen Einstellung« vorherzusagen.

One adopts the intentional stance toward any system one assumes to be (roughly) rational, where the complexities of its operation preclude maintaining the design stance effectively. The second choice, to adopt a truly moral stance toward the system (thus viewing it as a person), might often turn out to be psychologically irresistible given the first choice, but it is logically distinct. (1978, 240)

Dennett stellt hier selbst zwar eine Verknüpfung von Als-Wahrnehmung (»viewing it as a person«) und gewählter Vorhersagestrategie her. Wiederum geht aus seiner Beschreibung des Sachverhalts allerdings hervor, dass er hierbei die Reihenfolge der Ereignisse vertauscht: Die entsprechende Als-Wahrnehmung ist nicht das Resultat der bewussten Wahl einer Vorhersagestrategie, vielmehr werden GOOs – vermittelt durch entsprechende Begriffe-von – unmittelbar als bestimmte Arten von Objekten (Lebewesen, Personen, ...) wahrgenommen. Wir entscheiden nicht, *eine Person zu sehen* – wir sehen eine Person; und sind überrascht, wenn sie sich dann doch als eine Puppe herausstellt. Ein Subjekt kann dann selbstredend zusätzlich – sofern es über entsprechende Begriffe-für verfügt – entscheiden, das Verhalten eines bestimmten Objekts mithilfe einer bestimmten Vorhersagestrategie vorherzusagen, dies ändert allerdings für gewöhnlich nicht unmittelbar etwas an seiner direkten Wahrnehmung des Objekts. So kann etwa eine Biolog:in versuchen, das Ver-

halten einer Biene mithilfe der physikalischen Vorhersagestrategie vorherzusagen, dies ändert allerdings im Normalfall nichts an dem Umstand, dass sie Bienen in ihrer Wahrnehmung und als Objekte ihrer Wirklichkeit unmittelbar *als Lebewesen* und nicht *als physikochemische Maschinen* wahrnimmt. Wir müssen also, anders, als Dennett dies tut, *bewusst gewählte Einstellungen gegenüber Objekten* von der *direkten Wahrnehmung von Objekten* unterscheiden. Zugleich machen die vorhergehenden Überlegungen deutlich, dass Dennetts Beschränkung auf *drei* (oder vier) Vorhersagestrategien gegebenheitsontologisch drei (oder vier) Unterklassen von GOOs – namentlich: Unbelebten Objekte, Werkzeugen, Lebewesen und Personen – entsprechen, die zwar wichtige Klassen von GOOs darstellen, jedoch nicht alle Klassen von GOOs umfassen. Genau genommen gibt es vielmehr so viele verschiedene ›Einstellungen‹ wie unterschiedliche Begriffe-von (auch wenn es etwas hölzern erscheinen mag, beispielsweise unserem Umgang mit Wasser eine ›Wassereinstellung‹ zu korrelieren). Unbelebte Objekte, belebte Objekte und Werkzeuge stellen allerdings in der Tat drei prominente Unterklassen von GOOs der menschlichen Wirklichkeit dar.

1.6 Exkurs: Dennetts »notional worlds« und die Idee der »Heterophänomenologie«

Die Gegebenheitsontologien verschiedener Subjekte erweisen sich somit – zumindest auf einen ersten Blick – als dem vergleichbar, was Dennett (1987, 153) »fiktive Welten« oder »fiktive Objekte« (»notional worlds« und »notional objects«) nennt, die wir als außenstehende Beobachter:innen anderen Subjekten (wie beispielsweise anderen Tierarten) unterstellen, wenn wir mit ihnen interagieren oder ihr Verhalten beobachten. Dabei identifiziert Dennett den Begriff der fiktionalen Objekte explizit mit Franz Brentanos Konzeption der *intentionalen Objekte*, distanziert sich allerdings zugleich kritisch von dem, was er als klassische Phänomenologie auffasst:

A notional world should be viewed as a sort of fictional world devised by a theorist, a third-party observer, in order to characterize the narrow-psychological states of a subject. A notional world can be supposed to be full of notional objects, and the scene of notional events – all the objects and events the subject believes in, you might say. [...] we will note that some objects in the real world inhabited by a subject »match« ob-