

2

Las señas tienen partes

La idea de que las señas podían ser analizadas en partes más pequeñas, que cobró vida en la década de los sesenta gracias a las investigaciones de William Stokoe, hizo que las lenguas de los Sordos comenzaran a ser consideradas con interés por los lingüistas, y generó un gigantesco movimiento mundial a favor de respetar el derecho de las personas Sordas a usar sus lenguas de señas.

Como ya se ha ilustrado en el capítulo anterior, en sus investigaciones Stokoe demostraba que, en contra de la creencia general de que las señas de los Sordos no podían ser analizadas lingüísticamente, sí era posible reconocer en ellas partes constitutivas carentes de significado en sí mismas, del mismo modo en que es posible separar las palabras de las lenguas habladas en sonidos sin un sentido propio. Stokoe probó que ambos tipos de lenguas seguían patrones de organización similares, y que los sistemas de comunicación de las comunidades de Sordos tenían que comenzar a ser vistos como lenguas, en lugar de como rudimentarios códigos no lingüísticos.

No es el objetivo de este estudio presentar los detalles históricos del formidable cambio que los estudios de Stokoe implicaron para la lingüística y en la vida de los Sordos. Los lectores interesados pueden consultar algunas de las obras dedicadas a interpretar ese proceso¹, al que no volveremos a referirnos en este trabajo. Comienzo mi ensayo citando a Stokoe para ubicar al lector en lo que es ya una larga tradición de estudios, y que será la materia que voy a desarrollar en este trabajo: el modo en que están constituidas, cuáles son los componentes y de qué manera se forman las señas con las cuales las personas Sordas piensan y se comunican.

1. Tab, dez, sig

El esquema de análisis de Stokoe era sorprendentemente sencillo: las señas se ejecutan con las manos, que asumen una determinada postura para ello. Además, las manos deben ubicarse en algún lugar del espacio o sobre el cuerpo de la persona, y realizar algún tipo de movimiento. Estos tres componentes, la forma de la mano, su ubicación y el tipo de movimiento realizado, eran las unidades mínimas que Stokoe encontraba en las señas.

Cada seña estaba compuesta por tales componentes, y el cambio de uno de ellos (la modificación del lugar de ejecución, por ejemplo) traía como consecuencia que la seña dejara de ser la misma. Esto era equivalente a lo que pasaba con las palabras de las lenguas orales, cada una de las cuales estaba también formada por sonidos, que si eran cambiados llevarían a que la palabra también lo fuera.

¹ . Cfr. entre otros, Battison 1978; Klima y Bellugi 1979; Valli y Lucas 1996; Behares 1997; Sánchez, 1990.

Stokoe llamó “aspectos” a cada una de las partes en que dividía las señas, y los etiquetó así:

Tab: nombraba la ubicación de la seña;
Sig: designaba el movimiento; y
Dez: daba cuenta de la forma adoptada por la mano.

Cada aspecto recibía una lista de unidades, que correspondían a los distintos lugares, las diferentes clases de movimientos y las formas de la mano que Stokoe observaba en la lengua de señas de los Sordos de Estados Unidos (ASL, son sus siglas en inglés). Estas listas contenían una serie de símbolos que permitían transcribir en papel los rasgos de cualquier seña, a modo de un sistema de escritura. La posibilidad de la transcripción implicaba la del análisis (y viceversa). La lingüística de las lenguas de señas nació, de este modo, al igual que la de las lenguas orales, como consecuencia del desarrollo de los sistemas de escritura.

Voy a dar un ejemplo del modo en que funciona este sistema de notación. Volvamos al ejemplo que ya utilizamos en el capítulo anterior, y que glosábamos entonces como RESPETAR. Esa seña recibiría la siguiente transcripción:

tab dez sig
 !^v
 ∪ R^{+^}

El símbolo “∪” indica que **tab**, el lugar en el que se ubica la seña, es la frente del señante; la letra “R” refiere a **dez**, una determinada postura de la mano, que en el alfabeto manual usado por los Sordos de muchas partes del mundo representa esa letra. El símbolo “+” ubicado junto a ella dice que la palma de la mano se encuentra dirigida hacia el frente, mientras que el símbolo “^” informa que la punta de los dedos señala hacia arriba. Por último, los símbolos superescritos indican que **sig**, el movimiento realizado, es lineal (“!”) y descendente (“^v”).

Si cambiáramos algún aspecto de la seña descrita, como podría ser el relativo al lugar en que se realiza la seña (digamos, por ejemplo, que en lugar de iniciarse en la frente lo hiciera en la boca), la seña resultante sería la que en la LSC significa **RESPONDER**², que ya ilustramos también en el capítulo 1³:

tab dez sig
 !^v
 ∪ R^{+^}

² A lo largo del libro aparecerán, con frecuencia, glosas en negrillas. Eso significa que se ofrece, en alguna parte del texto, una ilustración de la seña correspondiente. Para ubicarla, el lector debe remitirse al apéndice “Lista de señas ilustradas en el libro (ordenadas alfabéticamente según su glosa española)”, colocado al final del libro. En él se ofrece información para encontrar la ilustración.

³ El hecho de que un cambio de un componente resulte en otra seña identificable de la misma lengua de señas es un hecho bastante poco frecuente. Los casos de pares mínimos de este tipo son raros en las lenguas de señas. Lo común es que tras el cambio la seña resultante sea incomprensible, o al menos extraña, para los informantes.

El procedimiento realizado es equiparable al que sigue el análisis fonológico de las palabras de una lengua oral. Si determinamos que la palabra “pan”, por ejemplo, está compuesta por tres sonidos, sabemos que un cambio en la calidad articulatoria de cualquiera de esos sonidos producirá un cambio de significado, una palabra distinta a la original: es lo que pasa si en lugar de pronunciar el primer sonido en los labios lo hacemos en el velo del paladar (“k” en vez de “p”): tendremos entonces “can”.

2. El modelo secuencial

El modelo de análisis de Stokoe no tardó en ser adoptado por un grupo numeroso de científicos interesados en ahondar en la nueva propuesta. En muchos lugares de Europa y Estados Unidos se comenzó a intentar la descripción de muchas lenguas de señas con los rasgos que acabo de presentar. Esto condujo a enfrentar debilidades del modelo, lo que en la mayoría de los casos implicó la adición de nuevos rasgos. Así, por ejemplo, la lista original de siete rasgos que Stokoe asignó al aspecto **tab** fue aumentada a quince (Cfr. Brennan *et al* 1984; Verdirosi 1987) y la información relativa a la orientación espacial de la mano (hacia dónde se ubican la palma y las puntas de los dedos), que para Stokoe formaba parte de los rasgos de la postura de la mano (**dez**), recibió el estatus de cuarto aspecto (Battison 1978).

Sin embargo, el esquema original no sufrió cambios esenciales hasta 1984, cuando S.K. Liddell demostró que ciertos fenómenos observados en ASL no podían ser explicados sin reformular profundamente el modelo de Stokoe (cfr. Liddell 1984). El problema encontrado por Liddell era el siguiente: para Stokoe, los tres aspectos de las señas aparecían en ellas de modo simultáneo. En la seña **RESPONDER**, por ejemplo, la forma y posición adoptadas por la mano ocurrían al mismo momento que su ubicación en el espacio y que el movimiento descendente y recto. Ninguno de esos rasgos aparecía sin el otro.

Esta concepción de la seña no tenía exacta correspondencia con los esquemas de análisis desarrollados para las lenguas orales. En éstas, las palabras, las mínimas unidades con sentido propio, están compuestas por los segmentos, unidades menores que ellas (los sonidos consonánticos y vocálicos) que no tienen sentido y se ordenan de modo secuencial (uno tras otro) en la palabra. Estos segmentos pueden a su vez ser descompuestos en “rasgos”, unidades aún menores que describen la calidad articulatoria de cada sonido vocálico o consonántico (en qué lugar de la boca se coloca la lengua al pronunciarlo, de qué modo sale el aire, etc.). Los rasgos concurren a cada segmento simultáneamente (al momento de articular un sonido, la lengua está en un punto de la boca, y también el aire está saliendo de un cierto modo, etc.).

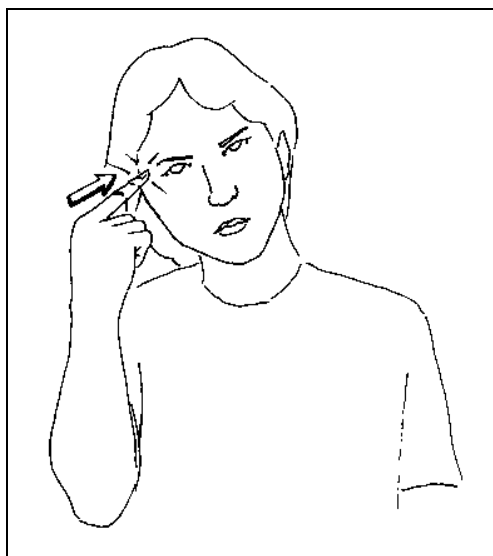
Pero de acuerdo con el esquema de Stokoe, las señas, mínimas unidades con sentido propio en las lenguas de señas, estaban conformadas por unidades menores que ellas que concurrían de modo simultáneo. De este modo, no había en las lenguas de los Sordos un nivel segmental, sino que parecía en ellas pasarse del nivel morfológico (el de las palabras) al de los rasgos de modo directo.

Esto constituía un problema teórico de primer orden. Hacía tiempo que muchas investigaciones habían demostrado que el cerebro humano procesaba la información lingüística en niveles, que el nivel morfológico se descomponía en segmentos secuenciales, y que en éstos, a su vez, concurrían “racimos” de rasgos simultáneos (Jakobson y Halle 1978). Eso no era ignorado por los investigadores de las lenguas de señas, quienes al no encontrar paridad en los esquemas teóricos del análisis argumentaban que se debía entender la

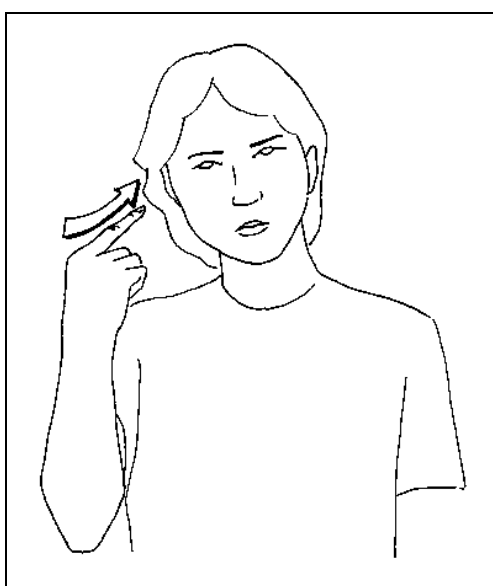
diferencia como producto de las peculiaridades impuestas por el cambio del canal vocal-auditivo por el visuo-gestual (Klima y Bellugi 1979; Battison 1978).

El problema observado por Liddell tenía que ver con el comportamiento de ciertas señas en el discurso de la ASL (Liddell 1984), que sufrían fenómenos de cambio cuya interpretación no era posible dentro del esquema simultáneo. Era el caso (ya observado por Stokoe 1978) de señas de la ASL que mostraban distintas realizaciones si se encontraban en contexto o si eran elicitadas. Estas variaciones seguían un esquema regular que no podía ser explicado a partir de la representación que el modelo de Stokoe ofrecía.

La seña cuyo significado equivale al inglés THINK (“pensar”), por ejemplo, al serle requerida a los informantes se articulaba del siguiente modo:



Pero en el contexto de discurso solía adoptar una forma como la siguiente, en la cual no se observaba el contacto con la frente:



Muchas señas sufrían igual suerte de modificaciones. El patrón de cambio era el mismo en todas: cada una de ellas comprendía el contacto con alguna parte del cuerpo al ser elicitadas, y

eliminaba tal contacto en el contexto de oraciones reales. En términos lingüísticos, las variaciones son bastante frecuentes, y su regularidad se explica con la idea de que todas las unidades consideradas poseen formas subyacentes similares, y que éstas sufren un proceso igual en ciertos contextos.

Puede asumirse que la forma subyacente debería coincidir más con la que producen los informantes cuando se les pide que eliciten la unidad, que con alguna de las variedades contextuales (cfr. Liddell 1984). Así, resultaría acertado asignar como forma subyacente de la seña THINK la primera:

tab dez sig
 $\cap \quad G_{\top}$
 $\quad \quad \quad x$

La transcripción informa que la seña tiene tres parámetros:

- 1) **tab**: se realiza en el espacio definido por la frente del señante (\cap);
- 2) **dez**: la mano articuladora muestra el índice extendido y los demás dedos cerrados (G), y tiene la palma orientada hacia el señante (\top); y
- 3) **sig**: el articulador toca ese lugar (x).

El parámetro 3, el contacto, desaparece de la seña en contexto, y es sustituido por un ligero movimiento hacia arriba (“^”), en el espacio neutro (“Ø”)

tab dez sig
 $\emptyset \quad G_{\top}$
 $\quad \quad \quad \wedge$

El problema al que he aludido antes puede verse en el hecho de que en la primera representación no se incluye el movimiento como un parámetro de la seña: se supone que la mano debe moverse para tocar la frente, y este movimiento es visto como un mero fenómeno de transición al que obliga el hacer contacto. El movimiento en sí no es parte de la representación subyacente. Esto resulta contradictorio: cuando en la seña inicial la mano toca la frente, el movimiento se explicaría como la articulación que hace posible el contacto, pero en la forma contextual no tendría propósito (cfr. Liddell, *loc. cit.*, págs. 373-5).

Tal problema quedaría solucionado con una representación que permitiera incluir ese movimiento como parte de la seña, de modo que en contexto se verificaría la pérdida del rasgo “contacto”, pero persistiría el movimiento que conduce a él. Esto significa suponer que el movimiento es un rasgo anterior al contacto, pues ocurre antes de él, y que existe por tanto secuencialidad interna en la seña. Así vistas las cosas, la forma subyacente de la seña **THINK** tendría en realidad tres momentos:

- 1) Uno inicial, en el que la mano, con su postura “ G_{\top} ” está detenida en el espacio neutral “Ø”;

2) un segundo, que puede definirse como un movimiento lineal ascendente de la mano, que permanece en idéntica postura que la descrita arriba, dirigido hacia la frente del señante;

3) y un tercero, en el que la mano así descrita toca la frente y se detiene en ella.

La pérdida sistemática del tercer momento explicaría la regularidad del cambio en las señas observadas. Esta descripción implica que las señas no se conciben como un “racimo” simultáneo de tres componentes, sino como una sucesión temporal de segmentos, cada uno de los cuales corresponde a uno de los “momentos” que he explicado antes.

En la primera formulación de Liddell, los segmentos eran de dos categorías: **movimientos** (la mano pasa de una ubicación espacial a otra) y **detenciones** (la mano permanece, durante un tiempo perceptible, detenida en una misma ubicación). Cada segmento era ejecutado con cierta postura y orientación de la mano, que estaba siempre en una determinada ubicación. Para Liddell, los parámetros de Stokoe son los rasgos simultáneos que componen cada uno de los segmentos en los que el nuevo modelo divide la articulación de las señas. En el modelo “secuencial” de análisis de Liddell (que será el seguido en este trabajo), la seña **THINK** recibiría la siguiente descripción:

| RASGOS | SEGMENTOS | | | |
|---------------------------------|-----------|------------|-----------|---|
| | Detención | movimiento | detención | |
| Sig (tipo de movimiento) | | lineal | | |
| Dez (postura de la mano) | G | | G | |
| Orientación ⁴ | ⊥ | | ⊥ | ⊥ |
| Tab (ubicación) | ∅ | ∅ - ∩ | ∩ | |

La propuesta de Liddell tuvo el indiscutible mérito de ofrecer una opción teórica al problema aludido en los primeros párrafos de este apartado, al mostrar que las lenguas de señas tendrían, en su nivel segmental, un arreglo de sus unidades similar al de las lenguas orales, pues sus unidades léxicas (las señas) estarían también conformadas por segmentos dispuestos secuencialmente (los movimientos y las detenciones), cada uno de los cuales sería un compuesto de rasgos de concurrencia simultánea (dez, tab, sig y orientación).

3. Elaboraciones posteriores del modelo secuencial. Las tres matrices del análisis segmental

El modelo de análisis secuencial que acabo de presentar sufrió posteriormente una considerable serie de modificaciones, todas en procura de optimizar su capacidad descriptiva y explicativa.

En 1989 fue publicado un extenso ensayo donde Liddell, junto con R.E. Johnson, presentaba las reformulaciones del modelo, en lo que proponían como la base para analizar

⁴ Este rasgo, como ya señalé antes, había sido incluido por Stokoe en **dez**, pero los estudiosos posteriores le asignaron un estatus propio, al mismo nivel que los tres parámetros básicos, lo que elevó el número de éstos a cuatro.

fonológicamente la ASL. El nuevo modelo, sustentado en el mismo esquema secuencial, incorporaba gran cantidad de detalles formales que las investigaciones sobre el tema habían producido hasta ese momento⁵. Los rasgos de ubicación del articulador en el espacio ubicado frente al señante, para dar un ejemplo, que en el modelo original de Stokoe eran un nebuloso “espacio neutro” (Ø) llegaron a afinarse al punto que con el modelo de Liddell y Johnson es posible discriminar por lo menos 72 ubicaciones⁶.

La intención seguida por Liddell y Johnson, en su modelo de 1989, era la de ofrecer pautas que permitieran analizar las señas de la ASL, y por extensión de cualquier otra lengua de señas, en rasgos mínimos sin significado, es decir, un sistema de descripción que permitiera obtener representaciones detalladas del recurso de las articulaciones de las manos, el cuerpo y la cara para producir oposiciones perceptibles visualmente. Ese sistema debía permitir establecer, para la forma segmental subyacente de un ítem léxico determinado:

.-indicaciones de los procesos de cambio que sufrían las formas segmentales subyacentes de las señas al manifestarse en superficie (ya se debieran los cambios al contexto de aparición o a la propia estructura de la seña); y

.-características segmentales de la morfología de las señas (los tipos de variación que sufrían ciertas señas debido a procesos morfológicos, como pueden ser una determinada marca de aspecto, o un cuantificador, por ejemplo).

En este esquema, pues, la estructura de cada seña se dispone a partir de un análisis de segmentos sucesivos en el tiempo. Cada segmento recibe una representación individual, en la cual se discriminan tres componentes mayores:

.-**Postura de la mano**: concierne a la posición de sus partes móviles, su ubicación (dónde está) y su orientación. Todos estos rasgos se denominan rasgos articulatorios, y el conjunto que constituyen, **matriz articulatoria**. En la matriz articulatoria se incluyen tres componentes, cada uno de los cuales comprende a su vez grupos de rasgos:

-Configuración manual (CM): cómo se colocan los dedos y el pulgar⁷.

-Ubicación (UB): dónde se ubica el articulador manual.

-Orientación (OR): cómo está orientado el articulador

⁵ Liddell y Johnson no aplicaron su modelo a una descripción extensa del sistema segmental de la ASL, sino que se limitaron a proponer sus pautas. En los años siguientes a su divulgación, sin embargo, fue adoptado por distintos estudios descriptivos realizados con las lenguas de señas Argentina (LSA) (Massone y Johnson 1994; Massone 1993), Venezolana (LSV) (Pietrosemoli 1991) y Portuguesa (Amaral *et al.* 1994). Esos trabajos son antecedentes inmediatos de éste.

⁶ Allí se definen ocho ubicaciones verticales (desde la coronilla hasta el abdomen); tres laterales (1 (centro del pecho), 2 (alineado con los hombros) y 3 (exterior a los hombros)) y tres grados de alejamiento (próximo, medio y distante) (cfr. las pautas expuestas para el componente “ubicación” en el capítulo 4, apartado 1.

⁷ En los análisis que siguen vamos a discriminar las posturas de los **dedos** (lo que incluye al dedo índice, al medio, al anular y al meñique) de las posiciones del **pulgar**, que tiene, como se explicará en el capítulo 3, una actividad completamente independiente de la del resto de apéndices manuales.

.-Actividad de la mano: Este componente establece la existencia de tres tipos de segmentos, definidos por la longitud de períodos en los cuales cambian o no rasgos de la matriz articularia. El tipo de segmento es especificado en la **matriz segmental**, conjunto de rasgos que informan acerca de los tipos de segmento en los que puede ser analizada la seña y de las características de la acción desarrollada en cada caso (si hubo o no contacto, cómo fue la trayectoria del movimiento, etc.). Los tipos de segmento que comprende esa matriz son:

-Movimiento (M): período en el cual algún aspecto de la articulación está en cambio.

-Detención (D): período en el cual ningún aspecto de la articulación cambia.

-Transición (T): equivale a un segmento de menor duración que una detención, pero con rasgos equivalentes a una de ellas ⁸

.-Actividad no manual: la tercera matriz, llamada de **rasgos no manuales**, encierra los datos sobre la actividad significativa de los articuladores de la cara (boca, cejas, ojos), los movimientos de la cabeza y del cuerpo.

El modelo de análisis que utilizaré sigue muy de cerca las propuestas del modelo de Liddell y Johnson (1989) según las revisiones de Johnson 1990 y Johnson y Liddell 1996, pero en ocasiones diferirá de aquéllos. Señalaré las variaciones únicamente cuando se trate de inadecuaciones del modelo descriptivo al análisis de mis datos. Los dos capítulos siguientes estarán dedicados a desarrollar este tipo de análisis.

⁸ Cuando Johnson y Massone aplicaron este modelo descriptivo al análisis de un extenso número de señas de la Lengua de Señas Argentina (Massone y Johnson 1994), se evidenció este problema de la existencia de muchos segmentos que no podían ser designados como movimientos ni como detenciones. En ese trabajo, es frecuente que los segmentos iniciales de las señas, esos en los que la mano se ubica en la posición requerida para comenzar la articulación, reciba una descripción del componente articulario, pero la casilla correspondiente al tipo de segmento sea dejada en blanco (Cfr. también el trabajo de Massone 1993). Posteriores revisiones hechas por Johnson (Johnson y Liddell 1996; así como comunicación personal, 1997) añadieron un tercer tipo de segmento, que Johnson llama X, y que yo designo aquí como "T". La adición de un tercer tipo de segmento permite resolver este problema. Los segmentos T suelen ser segmentos D que por efecto de procesos fonológicos ven drásticamente reducida su duración. El paso de uno a otro, como se verá brevemente en el capítulo 6, es uno de los fenómenos de cambio más comunes que sufren las señas.