

4

Matriz articulatoria (II): los componentes UB y OR

1. El componente Ubicación (UB)

Este componente, el segundo de los tres que componen la matriz articulatoria, informa acerca del lugar que la mano ocupa en el espacio, así como la posición que adopta en relación con ese lugar. La ubicación se divide en tres parámetros:

La locación, el primero de ellos, permite saber en qué lugar se encuentra la mano articuladora. De los tres que conforman el componente ubicación, este es el más complejo;

La superficie de la mano que "mira" hacia la locación (¿se orienta hacia la locación la punta de los dedos?, ¿o la palma?, etc); y

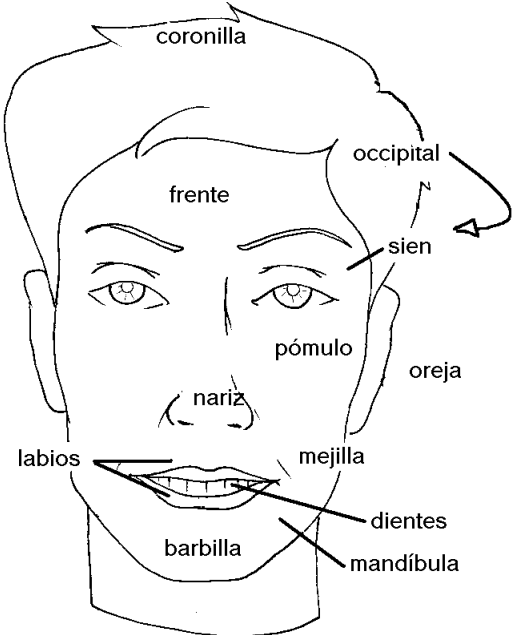
La relación, que informa acerca de la relación existente entre la superficie de la mano y la locación: si se encuentra en contacto con ella, si está próxima a ella pero no la toca o si la está asiendo.

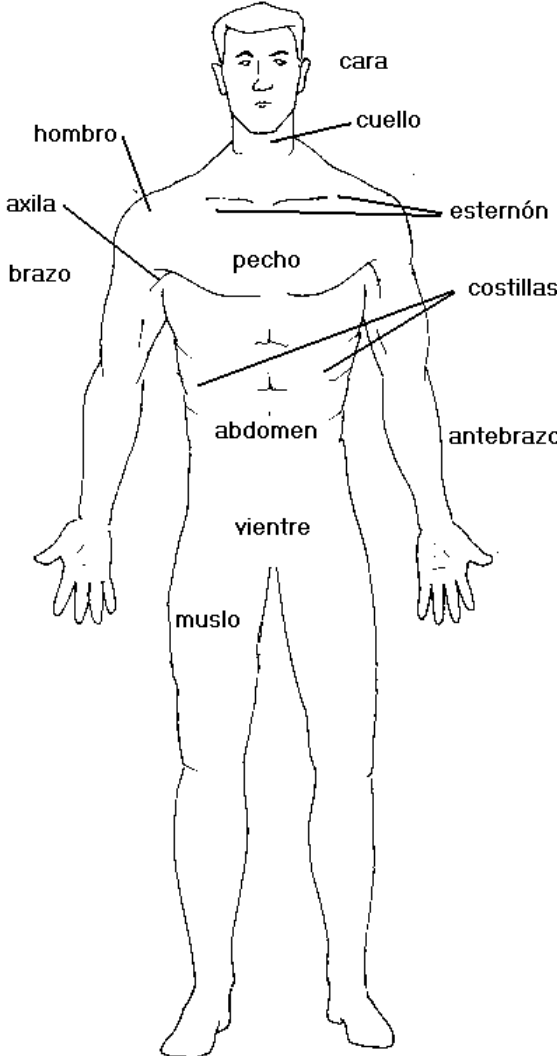
Consideremos ahora de manera detallada cuáles son los valores que pueden asumir estos tres parámetros, y el modo en el cual se los representa en la transcripción:

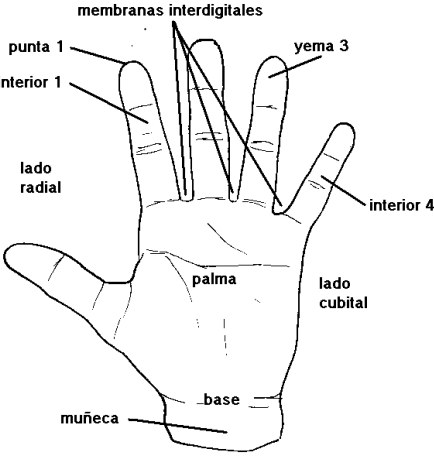
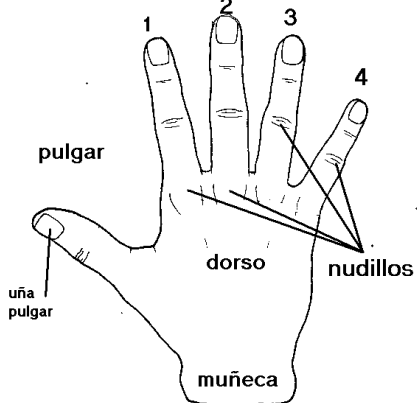
1.1. El parámetro locación

1.1.a. Locaciones definidas por el contacto de la mano articuladora en el cuerpo o la otra mano: la locación de la mano articuladora se define en función de que ella haga o no contacto con alguna parte del cuerpo o con la otra mano. En el primer caso, la locación será establecida por el lugar con el cual se contacte, y los valores del parámetro estarán establecidos por los nombres de cada zona. Para efectos de la transcripción, se usará una abreviatura compuesta, en la mayoría de los casos, por las primeras tres letras del nombre de cada zona.

Voy a ofrecer una lista de los lugares que ofrecen posibilidades de oposición entre señas. La mayoría de ellos fue observado con carácter distintivo en señas de la LSC. Algunos otros no, pero se incluyen en el esquema descriptivo como un recurso para investigaciones posteriores, que deben establecer cuáles puntos no son usados por la LSC con valor distintivo:

Puntos de la cara y la cabeza que pueden definir locaciones	Nombre de la locación	Ejemplos de señas donde puede observarse esta locación
 <p>Diagrama de un rostro humano con las siguientes etiquetas: coronilla, frente, sien, occipital, pómulo, oreja, nariz, mejilla, labios, barquilla, mandíbula, dientes.</p>	coronilla	NO-SABER-NADA
	frente	PORQUE
	sien	RECORDAR
	occipital	HIPOCRITA
	pómulo	VER(formas 1 y 2)
	oreja	MUJER(forma 1)
	nariz	COSTUMBRE
	labio (superior)	NIÑO
	Boca	MENTIR
	dientes	CEPILLO-DE-DIENTES
	mejilla	ENFERMARSE
	barquilla	NO-HABER
	mandíbula	MAQUINA-DE-AFEITAR

Puntos del cuerpo que pueden definir locaciones	Nombre de la locación	Ejemplos de señas donde puede observarse esta locación
 <p>Diagrama de un cuerpo humano con las siguientes etiquetas: cara, cuello, hombro, axila, brazo, pecho, esternón, costillas, abdomen, viente, antebrazo, muslo.</p>	cara	BLANCO
	cuello	GUSTAR
	esternón	ESPAÑOL
	hombro	RESPONSABLE
	pecho	VIVIR
	axilas	VACACIONES
	brazo	FUERTE
	antebrazo	ROBAR(forma 1)
	costillas	CANSARSE
	abdomen	HAMBRE
	vientre	NACER
	muslo	PEGAR

Puntos de la mano que pueden definir locaciones	Nombre de la locación	Algunos ejemplos de señas que contactan estas locaciones
	PuntaDedos: puntas de los dedos seleccionados	MAS, ACORDAR
	1: dedo índice	IGNORAR, CONSEGUIR
	2: dedo corazón	PERFECTO
	3: dedo anular	CASARSE
	4: dedo meñique	
	InteriorDedos: lado interior de los dedos seleccionados	DISCULPAR, RETIRAR
	membrana interdigital	TALLER
	Nudillos	PROBLEMA (nudillos de los dedos)
	Dorso	CULPA
	Base: base de la mano	APOYAR
	Palma	COPIAR
Cúbito: lado cubital	ESTUDIAR, APOYAR	
Radio: lado radial	ESPARCIR (inicio de la seña)	
Yema de los dedos	DE-UNA-VEZ	

Hay zonas del cuerpo que, por su amplitud, permiten crear oposición entre señas o entre segmentos de ciertas señas, que hacen contacto en partes diferentes de la misma locación. Es lo que ocurre, por ejemplo, con la seña **FUERTE**, en la cual la mano articuladora se desplaza entre dos partes del brazo. Por ello se requiere añadir diacríticos modificadores que precisen con exactitud la locación.

Los diacríticos que se añaden a las locaciones son los siguientes:

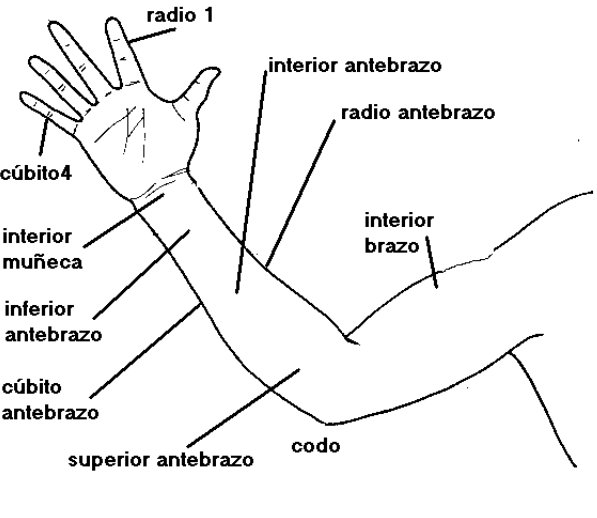
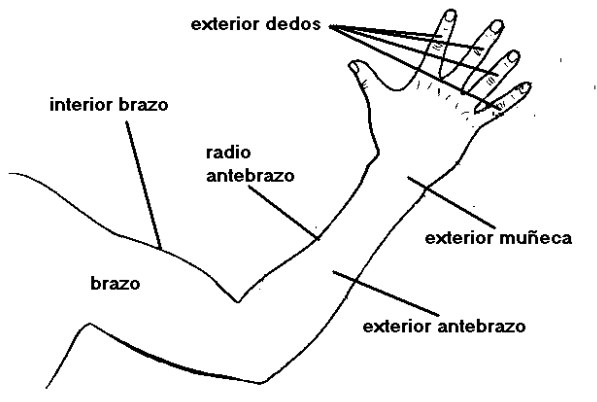
Superior/inferior: partes alta o baja de la locación señalada. Estos modificadores afectan las locaciones de señas como **FUERTE** (que se desplaza entre la parte superior y la inferior del brazo)

Interior/exterior: afecta las locaciones en brazo, antebrazo y mano. Con el brazo en reposo y en posición supina (con la palma hacia adelante), toda la zona interior está alineada hacia delante (corresponde al bíceps y la palma de la mano). Si el brazo está en posición prona (en reposo y con la palma hacia atrás), el exterior se alinea hacia delante en el antebrazo y la mano (lado del dorso). El exterior del brazo (lado del tríceps) quedará hacia fuera.

Cubital/radial: estos modificadores permiten distinguir entre lados del brazo, el antebrazo, la mano y los dedos.

Ipsilateral/central/contralateral: si la articulación se hace del lado de la locación que corresponde a la mano articuladora, se habla de "ipsilateralidad". Si la locación corresponde al lado de la locación opuesto al de la mano articuladora, se habla entonces de "contralateralidad". La seña **ESPAÑOL**, por ejemplo, se ejecuta en el lado contralateral del pecho, mientras que **TENER** y **APROVECHAR** se ejecutan en el lado ipsilateral.

Las articulaciones centrales se verifican en la zona central de la locación. En el pecho se puede distinguir una tercera zona, la central, en la que se articulan señas como **PRO1**. La seña **SABER**, por ejemplo, tiene locación en el lado ipsilateral de la frente, mientras que **PORQUE** contacta en el centro de ella.

Puntos de los brazos que pueden definir locaciones	Nombre de la locación	Ejemplos de señas en las que se usan estas locaciones
	Radio1	OIR
	ExteriorDedos	SENTARSE
	InteriorMuñeca	MEDICO
	ExteriorMuñeca	NATURAL
	RadioAntebrazo	ENVIAR
	InteriorAntebrazo	CRITICAR
	Codo	POBREZA
	InteriorBrazo	FUERTE(segunda parte de la seña)
	InferiorAntebrazo	PERSONA-SUBE-A-UN-ARBOL (inicio de la seña)
	SuperiorAntebrazo	PERSONA-SUBE-A-UN-ARBOL (final de la seña)

1.1.b. Locaciones definidas por coordenadas en el espacio de las señas: cuando la mano articuladora no hace contacto con ninguna parte del cuerpo, ni con la otra mano, entonces su locación se definirá en función de un sistema de coordenadas espaciales tridimensionales, que permiten ubicar la mano de modo preciso en el espacio de las señas.

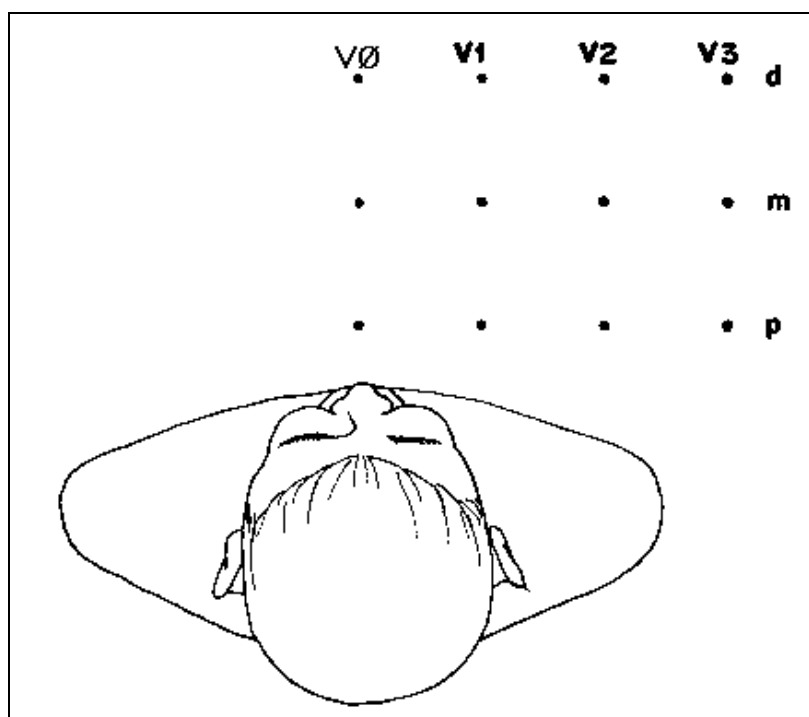
Ese sistema de coordenadas sigue tres ejes. El primero de ellos permite ubicaciones sobre planos verticales, y se define por las zonas del cuerpo del señante (en sentido descendente, partiendo de la coronilla y llegando al abdomen, registra las zonas de **Coronilla, Frente, Nariz, Boca, Barbilla, Cuello, Hombro, Pecho, Costillas y Abdomen**).

El segundo eje define puntos en planos horizontales, definidos por vectores que corresponden al centro del cuerpo. Esta área se simboliza como **VØ**, vector central. El siguiente vector atraviesa la mitad del pecho, el área del esternón. Se designa como **V1**, vector lateral 1. El

siguiente vector, **V2** (vector lateral 2) corresponde al área de los brazos y el último, **V3** (vector lateral 3), a la zona que se extiende hacia el exterior de la línea de hombros y brazos.

Y el tercer eje define la distancia de la seña en relación con el cuerpo del señante. Tiene tres grados. El primero de ellos, "próximo" (abreviado **p**), establece que la seña se articula muy cerca del cuerpo, pero sin tocarlo. El segundo, "medio" (que se abrevia **m**), ubica la mano a una distancia correspondiente a la extensión de la mano extendida (a unos 20 centímetros del cuerpo) y el tercero, "distante" (**d**) establece que la seña se articula a una distancia igual o mayor a la extensión del antebrazo.

El gráfico que sigue (basado en Massone y Johnson 1994) aclarará los valores de los dos últimos ejes (los valores del primero, correspondientes a las zonas del cuerpo, pueden comprobarse en las ilustraciones del apartado 1.1.a):

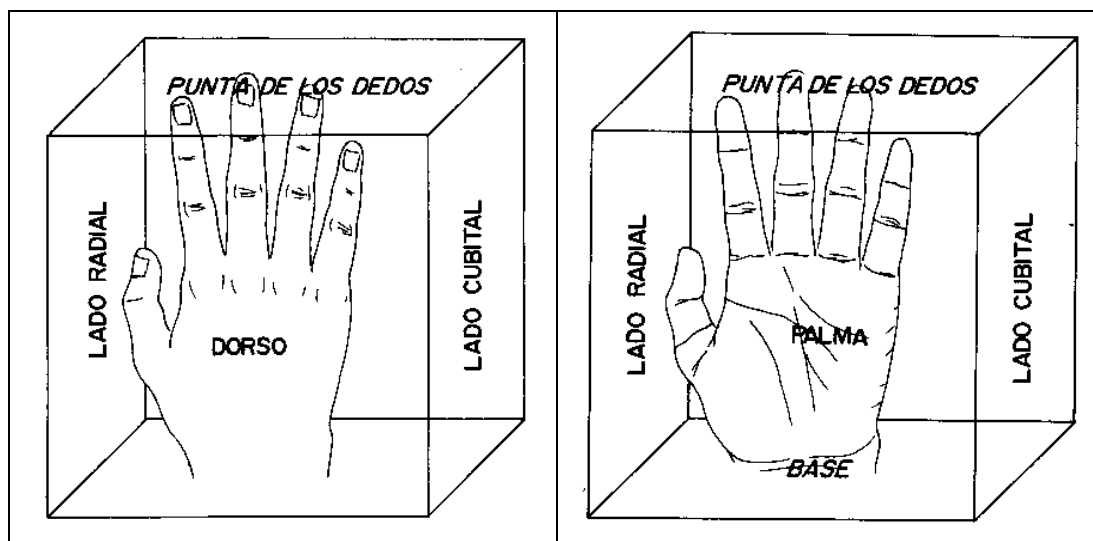


1.2. El parámetro superficie de la mano

Este parámetro indica qué parte de la mano articuladora está orientada hacia la locación (la más cercana a la locación) o en contacto con ella. Se supondrá, para ello, que la mano es una suerte de sólido con seis lados bien definidos. La siguiente lista es ilustrada en las figuras que le suceden:

1. la palma (palma)
2. el dorso (dorso)
3. la base (base)

4. las puntas de los dedos (PuntaDedos),
5. el lado radial (Radio) y
6. el lado cubital (Cúbito)



1.3. El parámetro relación: El último parámetro de este componente informa, como dije antes, sobre la relación que existe entre la superficie de la mano y la locación, y puede cobrar tres valores:

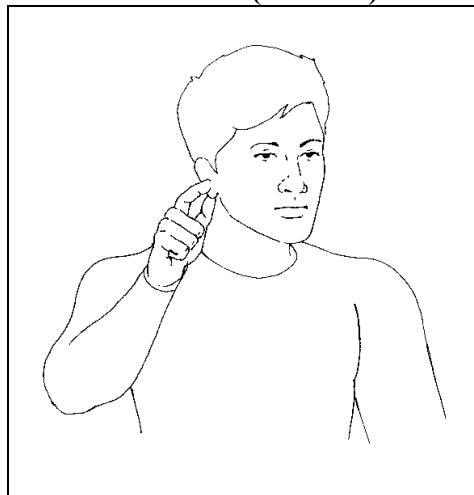
Contacto: La superficie de la mano toca la locación. Si la locación está definida espacialmente, se considerará que está en contacto con la coordenada espacial definida;

Próximo: La superficie de la mano está muy cerca de la locación, pero no llega a tocarla; y

Prensado: La superficie de la mano contacta y prensa (está asida a ella en forma de pinza) la locación.

1.4. Algunos ejemplos de transcripción de segmentos usando los rasgos definidos para el componente ubicación:

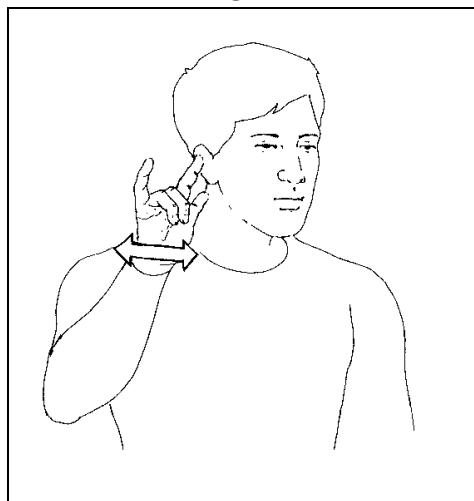
Ofreceré ahora, para claridad del lector, ejemplos de transcripción de algunas señas usando los rasgos que acabo de enumerar. Incluiré en los ejemplos información sobre los dos componentes articulatorios que he descrito hasta ahora (la CM y la ubicación):

MUJER (forma 1)

Esta seña muestra un único momento significativo, cuando la mano ase la oreja del lado ipsilateral. Lo representaremos así:

CM	1+°/ o+ c+
UB	PuntaDedos Oreja Prensado

La seña OIR, que tiene dos momentos significativos (uno en el que la mano está próxima a la oreja, pero no la toca, y un segundo en el cual la mano sí toca la locación). Eso lo representaremos como muestran, luego de la ilustración de la seña, los dos cuadros de transcripción:

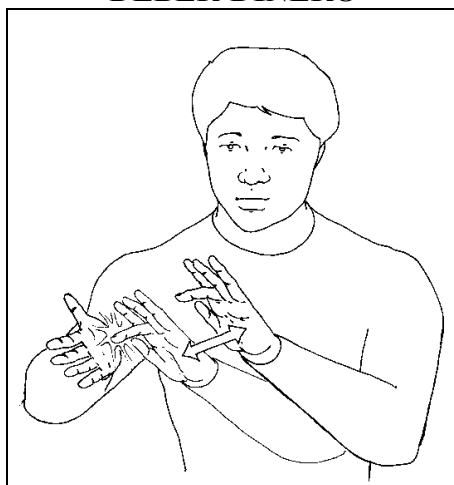
OIR**Momento 1**

CM	14+ / o-
UB	Radio1 Oreja Próximo

Momento 2

CM	14+ / o-
UB	Radio1 Oreja Contacto

En la seña DEBER-DINERO, ilustrada abajo, habría que definir dos veces ambos componentes, pues cada mano tiene una actividad independiente. La mano activa se desplaza desde cerca del hombro hasta tocar la palma de la otra mano, y la mano pasiva permanece durante toda la seña en la misma locación espacial. La transcribiremos así:

DEBER-DINERO**MA (mano activa), Momento 1**

CM	2+°, NSAb-/a+
UB	Mano en mV1Pecho Contacto

MA, Momento 2

CM	2+°, NSAb-/a+
UB	Punta2 en Palma de mano pasiva Contacto

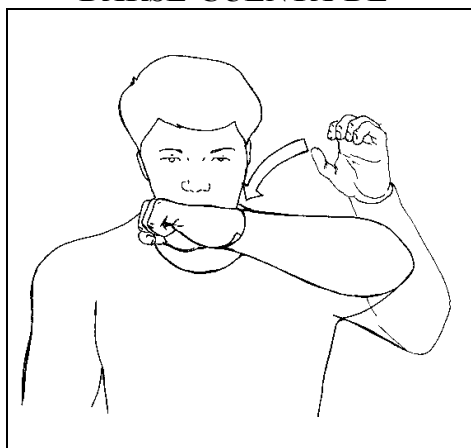
MP (mano pasiva)

CM	1234+/a+
UB	Mano en mVØPecho Contacto

El primer momento de la mano activa y la posición de la mano pasiva durante toda la seña tienen ubicaciones referidas al espacio de las señas (no hay contacto con el cuerpo). Como ya se explicó antes, en esos casos se considera que la mano toda está en contacto con el hipotético punto del espacio que definen los tres ejes (y que resumen **mV1Pecho** y **mVØPecho**).

Consideremos un ejemplo más:

DARSE-CUENTA-DE



La seña del ejemplo tiene dos momentos claramente distintos. Cada uno de ellos tiene diferentes valores en ambos componentes, como muestran las transcripciones de ambos momentos:

Momento 1

CM	1234+°/o+
UB	Mano en mV1Mejilla contacto

Momento 2

CM	1234-/o-
UB	Mano en pVØCuello contacto

2. El componente orientación (OR)

El tercer y último componente de la matriz articuladora es la orientación (OR), que da cuenta de la posición relativa de la mano articuladora en el espacio.

El componente ubicación, como vimos en la sección anterior, permite saber en qué lugar del espacio de las señas está ubicada la mano articuladora, y en los casos en los que se toca alguna parte del cuerpo, qué sección de la mano que toca está más cerca de ese lugar. Pero hace falta aclarar todavía el modo en que se dispone la mano en el espacio.

Como vimos también en la sección anterior, la mano es concebida como un sólido dotado de seis lados: palma, dorso, puntas, base, cúbito y radio. Si especificamos hacia dónde se orientan por lo menos dos de esos seis lados, podremos conocer la forma en que se dispone el articulador.

2.1. Los dos parámetros del componente

La orientación de la mano se establecerá a partir de la especificación de dos valores:

El plano horizontal: informa sobre cuál de los seis lados virtuales de la mano (ver apartado 1.2 de este capítulo) se alinea con el plano horizontal, definido por la línea del suelo.

Grado de rotación del antebrazo: el segundo valor informa acerca del valor de rotación que registran los huesos cúbito y radio, del antebrazo. (Cfr. la ilustración en el apartado 1 del capítulo 3). Estos dos huesos son capaces de ubicarse de tres modos:

-rotación neutra. Los dos huesos se alinean paralelamente. Es la posición que tiene el antebrazo cuando está en reposo, al costado del cuerpo y con las palmas en el lado exterior de los muslos. En rotación neutra, las manos muestran siempre las palmas enfrentadas una a la otra (cfr. las posturas de los antebrazos en las señas **ABRIL, APLAUDIR, BEBER, BUSCAR, COMPAÑIA, CORRER, COSTUMBRE**, etc.).

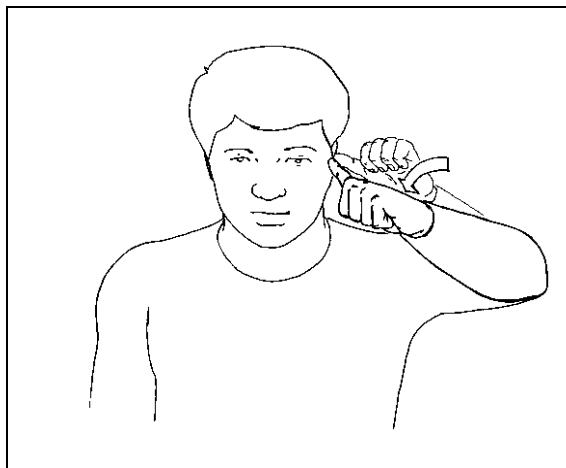
-rotación prona: los dos huesos se cruzan, de modo que el radio pasa por encima del cúbito. En tal postura, las manos tendrán las palmas hacia abajo, si extendemos los brazos ante el cuerpo (cfr. el modo en que están colocados los antebrazos en las señas **A-FAVOR, ALFABETO-MANUAL, AVION, BUENAVENTURA, BICICLETA, DERECHO, DESAPARECER**, etc.).

-rotación supina: los dos huesos se cruzan, pero de modo tal que el cúbito pasa por encima del radio. En este grado de rotación, las palmas de la mano quedan hacia arriba si extendemos los brazos ante el cuerpo (cfr. el modo en que se colocan los antebrazos en las señas **ACONSEJAR, AMAR, BAÑARSE, COBRAR, COMER, DOLOR, QUE-PASA**, etc.).

2.2. La aplicación del componente OR en la transcripción de algunas señas

Veamos el uso del componente orientación en algunas señas de la LSC:

RECORDAR

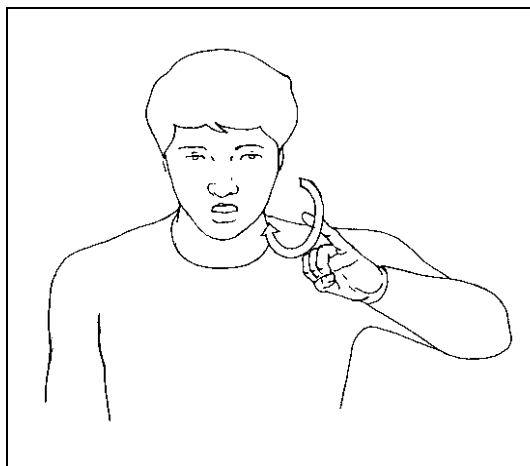


Esta seña tiene tres momentos bien marcados. En el primero, la mano está colocada en cierta posición en el lado ipsilateral de la sien. El segundo momento muestra un giro, y el tercer momento corresponde a la mano detenida en la misma locación, pero con una orientación distinta a la inicial. En esa seña, el cambio corresponde justamente a parámetros del componente orientación (destaqué en negrillas el rasgo que cambia entre los momentos inicial y final de la seña):

Momento 1	Momento 2	Momento 3
	(movimiento: giro de muñeca)	
CM 1234-/a+		1234-/a+
UB PuntaPulgar en Sien contacto		PuntaPulgar en Sien contacto
OR base prona		palma prona

Como muestra el análisis, es justamente una variación en el componente orientación (el parámetro "plano horizontal") lo que define la acción de la seña **RECORDAR**. Mostraré ahora un ejemplo en el que sólo varía el parámetro de rotación del antebrazo:

LETRA "J"

**Momento 1****Momento 2****Momento 3**

(movimiento:
giro de muñeca)

CM 4+/o-

4+/o-

UB mano en
mVIPch
contacto

mano en
mVIPch
contacto

OR base
prona

base
supina