

**INFORMAÇÃO DE CONSULTA**

Este é um capítulo da obra

2001, **Teixeira, José A** **VERBALIZAÇÃO DO ESPAÇO: Modelos mentais de *frente/trás***, Centro de Estudos Humanísticos da Universidade do Minho (Colecção Poliedro), Braga, (ISBN 972-98621-4-1).

Na sua totalidade, a referida obra é constituída, aqui, pelas seguintes partes:

- A Verbalização do Espaço -Cap. I: Para uma fundamentação da Semântica Cognitiva
- A Verbalização do Espaço -Cap. II: O homem e o(s) seu(s) espaço(s)
- A Verbalização do Espaço -Cap. III: Localização e orientação intrínseca
- A Verbalização do Espaço -Cap. IV: Modelos mentais dos marcadores *frente/trás*
- A Verbalização do Espaço -Cap. V: *Frente/trás* e outros marcadores
- A Verbalização do Espaço -Cap. VI: Organização morfo-semântica de *frente/trás*
- A Verbalização do Espaço -Cap. VII: O espaço do Tempo: *frente/trás* e a temporalidade
- A Verbalização do Espaço -Cap. VIII: Conclusões e Bibliografia

## ÍNDICE

- 3. **LOCALIZAÇÃO E ORIENTAÇÃO INTRÍNSECA**
- 3.1. Os objectos das configurações espaciais
- 3.2. A necessidade de um objecto configurador
- 3.3. Localizado, fundo localizador e processos dinâmicos
- 3.4. Os processos de configuração espacial estativa e o elemento localizador
- 3.5. Assimetria entre a Figura e o Configurante
- 3.6. Objectos sem orientação intrínseca
- 3.6.1. Objectos sem orientação intrínseca e movimento
- 3.6.2. A atribuição de uma orientação intrínseca
- 3.6.2.1. O papel do observador
- 3.6.2.2. O espelhamento de uma orientação
- 3.6.2.3. Os processos de atribuição de uma orientação situacional
- 3.7. Objectos intrinsecamente orientados
- 3.7.1. Orientação dos objectos e antropomorfização
- 3.7.2. Orientação e movimento
- 3.7.3. Orientação e funcionalidade
- 3.7.4. A anulação da orientação intrínseca
- 3.7.5. A fixação da orientação intrínseca
- 3.7.6. Lexicalização da orientação intrínseca
- 3.7.7. Equivalência entre orientações intrínsecas

### 3.

## LOCALIZAÇÃO E ORIENTAÇÃO INTRÍNSECA

### 3.1. Os objectos das configurações espaciais

Os elementos que intervêm numa situação e que são passíveis de localização costumam ser genericamente designados por "objectos". E assim, dizemos que todo o objecto é sempre localizado relativamente a um outro objecto.

E o que é que se deve entender por "objecto"? A primeira característica que a realidade tida por objecto deve ter é a discrição; ser um objecto isolável, como nos exemplos clássicos:

- 1) A **bicicleta** está junto da **casa**.
- 2) O **livro** está em cima da **mesa**.
- 3) O **cão** está atrás do **muro**.

Mesmo as realidades não-discretas, contínuas, têm que ser percebidas como discretas para poderem entrar numa configuração espacial. A frase

- 4) Está um monte de algas em cima da areia da praia.

não significa necessariamente que a superfície do sopé do monte das algas ocupa **toda a areia** da praia. Esta, em princípio, estende-se para além do referido monte por uma área não obrigatoriamente limitada. A praia pode ter vinte metros, um quilómetro ou ser mesmo infinita. Só que para podermos localizar as algas, conceptualizamos a areia como uma realidade discreta e finita; como "uma coisa"—**aquela** areia. E a prova disso é que a frase anterior é perfeitamente compatível com outra dita no mesmo local:

- 5) Aquela areia ali à frente não tem algas.

Isto prova que podemos sempre delimitar quantas "areias" quisermos dentro de uma mesma praia, equivalendo cada delimitação a um "objecto-areia" discreto e tanto localizável como localizante.

Cifuentes Honrubia (1996:29) diz que nas localizações espaciais se deve entender por "objecto"

todo elemento —físico, imaginário— que podemos usar para recortar el espacio infinito; así entendido, tan objeto puede ser «Madrid» como una «pluma», aunque,

evidentemente, sus configuraciones y determinaciones espaciales no serán las mismas.

É curiosa a partição que Cifuentes Honrubia faz dos elementos que podemos usar linguisticamente: "físicos" e "imaginários". É que na realidade, tal oposição não é linguisticamente sustentável. O que é uma realidade "física" para a língua, como um copo, uma bicicleta ou um muro senão a **imagem** (mental) que cada falante tem dessas mesmas realidades? Mesmo quando numa localização espacial os objectos são físicos, para nós, falantes, eles não funcionam como objectos físicos, mas como as imagens que construímos a partir da sua fisicidade. Dois falantes podem estar a referir o mesmo objecto físico, visível no acto, e manipularem duas imagens mentais substancialmente diferentes. Imaginemos {A} e {B}, cada um à janela do respectivo apartamento, a olharem para um carro estacionado na rua. {A} vê a matrícula que indica que o carro já tem alguns anos e vê a parte de trás que está já enferrujada. {B} só consegue ver o lado direito do carro que está impecavelmente lavado e polido o que o faz pensar que está perante um carro novo. Eles estão a ver o mesmo carro-objecto-físico. No entanto, a imagem mental que cada um processa sobre o carro não é a mesma. Ora o processo linguístico não manipula objectos físicos, mas as imagens e modelos mentais que sobre aqueles construímos.

Por conseguinte, em vez de se falar, relativamente à espacialidade linguística, em objectos físicos e imaginários, deve antes falar-se em objectos (traduzidos linguisticamente em imagens mentais) a que se atribui ou não fisicidade. Para a configuração linguística, é completamente indiferente que a fisicidade atribuída ao "objecto" tenha fundamento real ou não:

6) Os golfinhos nadavam à frente do navio.

7) As sereias nadavam à frente do navio.

O que interessa para que qualquer elemento possa ser "objecto" de uma localização é que lhe seja imagética e mentalmente atribuída fisicidade.

Quando a um objecto, ainda que existente, não for atribuída uma dimensão física, o aparecer numa localização espacial metaforiza-o em objecto físico (melhor, em objecto correspondente a uma imagem mental dotada de fisicidade). Não é o que acontece em exemplos como estes?:

8) Para ele a lei estava sempre à frente da amizade.

9) Por cima da nossa vontade está a vontade de Deus.

Referindo-se a Dervillez-Bastuji (1982:212-219), Cifuentes Honrubia conclui:

Puede ser considerado como objeto cualquier elemento del universo, físico o mental, y por tanto cualquier variable susceptible de ser manifestada por un nombre o un sintagma nominal. La posición del espacio ocupada por un objeto depende de las propiedades características de ese objeto, pero sin poder trazar una frontera segura y reconocida entre lo que sería físico, real y referencial por una parte, y lo cultural, imaginario y no referencial por otra. (Cifuentes Honrubia 1996:30)

É evidente que qualquer elemento que possa ser traduzido por um sintagma nominal pode ser actante de uma localização. No entanto, não o é da mesma forma se ao objecto for atribuída fisicidade ou não. E isto não tem nada a ver com a referencialidade real ou irreal, existente ou suposta, efectiva ou apenas cultural. A oposição, entre os objectos das configurações espaciais, é entre objectos conceptualmente dotados de [+fiscidade] ou de [-fiscidade], independentemente da sua existência real ou não.

Pensamos, por isso, que dizer que a posição que um objecto ocupa no espaço depende das características desse objecto será apenas ver um lado da questão. Não são apenas as características do objecto que "modificam", alteram o espaço; este, através de uma configuração espacial, também altera as características habituais do objecto. Quando, como há pouca vimos, se diz que

8) Para ele a lei estava sempre à frente da amizade.

o que é que foi "modificado"? Foi o modelo de "frente"? Não terá sido num grau igual ou maior a noção de "lei" metaforizada em algo que caminha sempre mais adiante e que portanto chega sempre primeiro que a amizade? Ou então, no outro exemplo:

9) Por cima da nossa vontade está a vontade de Deus.

É a noção de "por cima" que é diferente, ou é a figuração espacial da vontade de Deus como algo imagetivamente configurado como uma realidade que se sobrepõe a uma outra realidade?

Pensamos, assim, que se pode concluir que

1- qualquer realidade que possa ser traduzida por um nome (ou SN) pode ser objecto actante de uma configuração espacial;

2- A essa realidade é atribuído o traço de objecto [+discreto].

3- prototipicamente funcionam objectos (melhor, os modelos mentais que linguisticamente os representam) dotados do traço [+fiscidade];

4- esses objectos podem ter referencialidade real ou imaginária (e não "física ou imaginária" já que um objecto imaginário pode ser dotado do traço [+fiscidade]);

5- os objectos que não possuem [+físicidade] são inseridos numa configuração que os metaforiza como objectos pertinentes à espacialidade e portanto dotados do referido traço.

### 3.2. A necessidade de um objecto configurador

As configurações espaciais que as unidades linguísticas permitem envolvem, necessariamente, objectos referenciadores, ou seja, elementos que sirvam de referência às localizações. É inadmissível imaginar que se pode localizar algo sem ser relativamente a uma outra realidade.

Por vezes, contudo, confunde-se um pouco esta problemática, considerando-se que, para além de uma localização dita subjectiva, que toma um elemento {B} por ponto de referência para localizar um outro elemento, {A}, pode existir uma localização "objectiva" que envolva um esquema localizante que não necessite de um ponto de referência escolhido. Violi (1991:88) defende e exemplifica:

Per descrivere la posizione di un qualunque elemento A esistono fondamentalmente due strategie possibili: o A viene localizzato su di un soggiacente schema di riferimento spaziale oggettivo, come il sistema dei punti cardinali, o viene posto in relazione a qualche altro elemento B, che serve come punto di riferimento.

Ora é uma ilusão pensar-se que é possível uma localização espacial por qualquer "esquema objectivo" que não implique um termo de localização conhecida e outro a localizar. O próprio exemplo apresentado comprova isso mesmo: o sistema dos pontos cardeais tem também um ponto de referência, que é o Sol. *Nascente/ Poente/ Ocaso/ Ocidente* mostram bem como o Sol é o elemento de referência para tal sistema. Mas se se quiser dizer que hoje já não é o Sol, mas é o campo magnético da Terra que aponta para um determinado lugar que funciona como ponto fixo para marcar o Norte, a situação é a mesma: existe um lugar {B} (=Norte) que serve de ponto de referência para localizar um outro lugar qualquer {A}

Por outro lado, o sistema dos pontos cardeais não pode ser considerado objectivo. É, antes, um sistema profundamente subjectivo. Mais: é o sistema mais subjectivo que existe, já que ele só funciona se eu me situar no centro do próprio sistema. Na realidade, ele foi concebido para servir a povos que se consideram no centro do mundo: há mais mundo para cima (Norte), para baixo (Sul), para a direita, estando virado "para cima" (Oriente) e para a esquerda (Poente). Este sistema de nada serve, por exemplo, para uma pessoa situada num dos pólos. Se um indivíduo estiver no

Pólo Norte e se quiser utilizar o sistema dos pontos cardeais para referir localizações espaciais, para ele está tudo a sul. O sistema, portanto, não funciona:

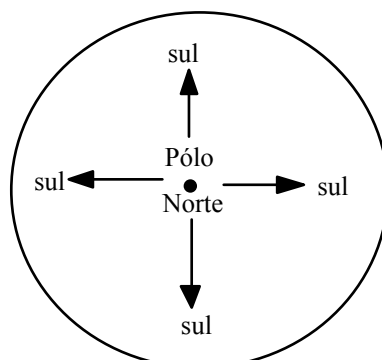


Figura 1

Além disso, a um habitante do Pólo (ou próximo) é muito difícil distinguir Nascente e Poente, já que em alguns meses do ano, o Sol ou não chega a nascer ou não se põe.

Como o sistema foi concebido para um mundo plano, ele pode fornecer— e realmente fornece— interpretações opostas. Assim, um ponto a ocidente do Ocidente é considerado ainda mais ocidental. Para qualquer europeu, o Japão fica a Oriente e a Europa fica a Ocidente do Japão. Os Estados Unidos ficam a ocidente da Europa e por isso podem ser vistos como também a ocidente do Japão. Mas para um japonês, (e só nos demos conta disto ao falar com alguns japoneses) os Estados Unidos não ficam a Ocidente, mas a Oriente. Na realidade, os pontos cardeais entendem cada direcção como uma linha recta num mundo plano: assim, o Ocidente do Ocidente ainda mais Ocidente é. Mas como o mundo não é plano, o Ocidente do Ocidente acaba por ser o Oriente.

Como se vê, também o sistema dos pontos cardeais é subjectivo e também ele, como qualquer localizador espacial, se serve sempre de um elemento fixo, considerado o elemento em relação ao qual se faz a localização de um outro.

Há, necessariamente, portanto, pelo menos duas entidades em qualquer sistema de localização espacial: a que se localiza, e a que serve de referência para a localização. Esta relação localizado-localizador é fundamental em qualquer conceptualização espacial e prioritária na ordem da apreensão conceptual. As experiências que procuram analisar o processo de conceptualização de imagens num espaço comprovam-no:

Ciò che è percettivamente rilevante viene nominato secondo una precisa gerarchia temporale: dapprima il frutto dei processi primari, quelli forti, preattentivi, veloci che operano in parallelo, e in seguito le componenti strutturali smontate e riconosciute a seguito dei processi attentivi, volontari e lenti perché sequenziali.

Infatti vengono dette prima le segregazioni più ampie e globali (distinzione figura-sfondo e forma) e poi via tutte le altre. (Levorato 1991:165)

### 3.3. Localizado, fundo localizador e processos dinâmicos

Para designar os objectos que constituem uma prototípica configuração espacial, o par terminológico *Figura-Fundo* (traduzido da nomenclatura de Talmy *Figure-Ground*) é o mais utilizado em português. Só que Talmy, como outros linguistas (Hawkins, Langacker), aplica este par, quer para as localizações "estáticas", quer para os processos dinâmicos, como, por exemplo, o processo verbal. No entanto, o movimento introduz neste mecanismo especificidades que interferem com a referida dupla.

De acordo com Talmy, a estrutura que configura uma espacialização verbal de movimento acarreta, para além da dupla *Figura/Fundo*, uma **deslocação** e um **percurso**.<sup>(1)</sup> Ora estas duas realidades vão introduzir em todo o processo alterações relativamente a uma localização "estática". Isto implica que, segundo a nossa opinião, embora a globalidade daquilo que Talmy entende por "Fundo" seja comum quer aos processos estáticos quer aos dinâmicos, tal "Fundo" desempenha um papel diferente e traduz realidades distintas em cada um deles.

Em primeiro lugar, porque o "Fundo" de uma localização "estática" é prototipicamente também estático. Equivale sempre a um objecto ou a uma realidade que serve de marco de referência. Mas num processo dinâmico, como o verbal, o "Fundo" nunca pode ser apenas estático, espacial; tem que ser simultaneamente temporal, e por isso identifica-se mais com esta vertente (a espaço-temporalidade) do que propriamente com qualquer "objecto" ou marco referencial.

Significa isto que, para nós, a noção, ou pelo menos a terminologia "Fundo" que Talmy utiliza, se molda melhor aos processos verbais, dinâmicos, do que às localizações espaciais, mais "estáticas".

Mas vejamos: admita-se, tal como explicitamente faz Vandeloise (1986:34), que a Figura (que denomina "cible") é o sujeito da relação espacial. O Fundo é, naturalmente, a espacialidade em que essa mesma Figura se move. Nos verbos, este Fundo pode não ser apenas um ponto no espaço; pode nem sequer ser uma série de pontos, mas todo um intervalo espacial **sempre** cruzado pela categoria tempo. Neste caso, o **percurso** não é mais do que a interacção entre o sujeito e o Fundo, e a **deslocação** é o nome de todo o processo (já que uma **deslocação** exige um **sujeito** que

---

(1) Talmy 1975:182



se desloca, um **Fundo** espacial em que se processa a deslocação, e a interacção **sujeito/Fundo**, que constitui o **percurso** ocorrido nesse mesmo Fundo).

Há, conseqüentemente, que ter em atenção que numa espacialização verbal, muito mais do que simples marcadores estáticos, como as preposições ou advérbios, funciona todo um modelo imagético em que o verbo ocupa lugar de destaque. As unidades lexicais, por mais exactos marcadores espaciais que sejam, não actuam isoladamente. Há sempre um modelo mental a considerar. E muitas vezes, não nos damos conta da importância que o significado do verbo tem para o rearranjo do modelo, atribuindo aos localizadores espaciais relações sémicas introduzidas no modelo total pelo verbo.

A este respeito, é sintomática a exemplificação apresentada por Vandeloise (1986:36), que recupera um outro exemplo de Talmy com as seguintes frases:

- 10) la bicyclette est près de la maison
- 11) ?la maison est près de la bicyclette

Vandeloise pretende demonstrar que a aceitabilidade de 11) é muito menos frequente e exige um contexto como, por exemplo, o de um ciclista que na estrada furou um pneu num dia de chuva e que se encontra a pouca distância de sua casa. Neste caso, e é isto onde Vandeloise quer chegar, esta relação *cible/site* (= Figura/Fundo) já é aceitável pela noção de caminho potencial: o que o ciclista terá de percorrer a pé para casa.

Até aqui, tudo bem e nada de especial.

No entanto, ao tentarmos traduzir esta frase para português, o problema não está no localizador *près*, mas no verbo. Temos três escolhas possíveis. Para além da dupla *ser/estar*, para traduzirmos *être*, ainda existe *ficar* (facto que muitos dicionários não registam). Deste modo, na situação em questão, seria bastante mais provável dizer-se

- 12) A casa fica perto da bicicleta.

do que

- 13) A casa é perto da bicicleta .
- 14) A casa está perto da bicicleta.

A opção por *ficar*, que o português apresenta como possível, é nesta situação a mais adequada, já que, enquanto *être* é um verbo copulativo e o par *ser/estar* praticamente também o é, o verbo *ficar* é nitidamente um verbo locativo, como os dicionários registam: "Deixar-se estar num lugar; permanecer" (Moreno, 1962); "Permanecer ou continuar num lugar" (Vilela, 1991). Daí que represente muito melhor

um estado de coisas que pretenda esquematizar uma distância, um caminho potencial a percorrer. Se Vandeloise traduzisse a frase/situação para português, veria que o uso de *ficar* é um argumento suplementar para a sua noção de "caminho potencial".

Sem querer fazer paradoxos, pode, portanto, dizer-se que *ficar* se pode enquadrar no âmbito dos verbos de movimento. É o zero do movimento. Representa um estado de coisas estático mas que implica um movimento (ainda que potencial). É um não-movimento que só o pode ser através de um movimento que necessariamente tem que se lhe contrapor.

Sob o conceito de "caminho potencial" transparece a importância que Vandeloise atribui ao movimento, mesmo numa configuração espacial aparentemente "estática". Uma frase como "*l'église est après le banc*", diz Vandeloise, só pode ser compreendida "par rapport au chemin potentiel du locuteur entre le banc et l'église" (Vandeloise, 1986:36-37), ou seja, através de um movimento, aqui lexicalmente inexprimido.

Ora nos verbos de movimento, este é, naturalmente, lexicalmente exprimido, o que, por conseguinte, vai introduzir idiossincrasias sobre o Fundo espacial em que decorre o estado de coisas do verbo utilizado.

Note-se que num típico verbo deste grupo, como *ir*, há a Figura (**Fg** = o sujeito verbal, alvo, *cible*) e, contrariamente a uma configuração espacial "estática", dois possíveis Fundos (sítios, *sites*):

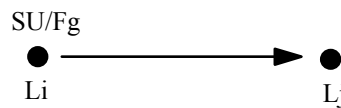


Figura 2

15) A Inês vai da sala para o jardim

Num estado de coisas como este, não há uma, mas duas localizações espaciais tópicas que referenciam o ponto inicial e o ponto final desse mesmo estado de coisas, pressupondo, naturalmente, todas as localizações intermédias entre a inicial [**Fg/L<sub>i</sub>**] e a final [**Fg/L<sub>j</sub>**]. A noção de movimento da Figura {X} não é mais do que a compreensão de sucessivas localizações de {X} em todos os pontos-Fundo concebidos entre **L<sub>i</sub>** e **L<sub>j</sub>**.

Torna-se claro, no entanto, que ao contrário do que acontece numa concepção matematizante, não há uma série infinita, ou mesmo muito longa, de configurações entre a Figura {X} e os pontos de **L<sub>i</sub>** a **L<sub>j</sub>**. A semanticidade verbal do movimento esquece-os todos e apenas focaliza os tópicos, o inicial e o final.

Pode-se então perguntar: em verbos de movimento como este há uma infinidade de Fundos, ou apenas dois, o Fundo "início do movimento" e o Fundo "fim do movimento"?

A resposta não pode escolher nenhuma destas hipóteses, já que, evidentemente, só há um Fundo em cada localização espacial. E esse Fundo é aqui constituído por todos os pontos de  $L_i$  a  $L_j$ , considerados não discretamente, mas num contínuo de ocupação pela Figura: por outras palavras, o Fundo do movimento no espaço é, naturalmente, o espaço do movimento.

Mas não se pense que todos os verbos inscrevem os seus estados de coisas na relação Figura-Fundo da mesma maneira. Compare-se *ir* com um outro verbo a ele muito semelhante: *partir*.

Comecemos por reparar que os dois verbos se podem comportar de forma diversa relativamente à extensão do intervalo  $L_i$ - $L_j$ , ou seja, à maior ou menor "longinquidade" que o estado de coisas do verbo admite como Fundo. Não se pode dizer que haja uma oposição nítida entre *ir* e *partir*, já que enquanto *partir* concebe obrigatoriamente o intervalo  $L_i$ - $L_j$  como longo, tal não se passa com *ir*, onde o mesmo intervalo tanto pode ser longo como curto. Logicamente, há a possibilidade de os dois verbos, nesta faceta, se identificarem, já que ambos podem apresentar o referido intervalo como longo. Veja-se:

- 16) Ele foi para longe.
- 17) Ele partiu para longe.

No entanto, também não é difícil verificar que *ir* admite o oposto:

- 18) Na sala, ele estava na cadeira e foi para o sofá.

o que não pode acontecer a *partir*:

- 19) \*Na sala, ele estava na cadeira e partiu para o sofá.

Há, no entanto, a possibilidade de construir frases como

- 20) Ele partiu para perto.

Se bem que não seja o emprego prototípico do verbo *partir*, é natural que um bom número de falantes considere esta frase aceitável. No entanto, uma análise mais atenta mostrará que, mesmo aqui, a faceta *longinquidade* é necessária para a compreensão do modelo que o estado de coisas do verbo comporta. Com efeito, devemos notar que o sintagma "*para perto*" vem anular o traço semântico presente, por inerência, no verbo *partir*. Vem anular e é, aliás, necessária a sua explicitação, já que sem ele funcionaria a referida vertente [+longinquidade]. Numa frase como

- 21) Ele partiu.

o estado das coisas considerado englobará sempre a ideia de um termo distante, pelo menos na ordem da intenção.

Frases como 11) ("*Ele partiu para perto.*") são possíveis, contudo, em contextos pragmáticos em que o locutor pretende dizer que a intenção do sujeito era a de ir para longe (=partir) tendo acabado, no entanto, por ficar por perto.

Há, ainda, outras realizações frásicas onde *partir* aparece nitidamente com [-longinquidade]:

22) O jogador partiu para a bola e chutou.

23) Ele partiu para o outro com intenções violentas.

O que aqui se passa é que há uma espécie de transferência sémica que leva a que o núcleo semântico (chamemos-lhe assim) de *partir*, que de si está ligado a [longinquidade do ponto terminal do movimento], passe, pela anulação deste traço, a focalizar a intencionalidade do movimento. O estado de coisas de *partir* faz com que a anulação de [+longinquidade] reforce a vertente [+intencionalidade/determinação]. Veja-se se não é o que acontece, comparando:

24) O jogador **foi** para a bola e chutou.

22) O jogador **partiu** para a bola e chutou.

25) Ele **foi** para o outro com intenções violentas.

23) Ele **partiu** para o outro com intenções violentas.

Podemos concluir, por conseguinte, que esta transferência sémica só é possível porque *partir* continua, no seu estado de coisas prototípico, com [+longinquidade]. Por outras palavras, o que se passa é que naquele uso específico a desvalorização deste traço se deve a uma maior focalização de um outro que funciona como seu equivalente: o de [+intencionalidade/determinação].<sup>(2)</sup>

A maior oposição que estes dois verbos apresentam diz respeito, curiosamente, à forma como o estado de coisas de cada um configura a [duratividade] da relação entre a Figura (sujeito) e o Fundo (intervalo  $L_i-L_j$ ).

*Ir* opõe-se a *partir* na medida em que o estado de coisas expresso por *ir* decorre num Fundo temporal tido por não-momentâneo; durativo, portanto. O inverso para *partir*.

Contudo, poderá parecer contraditória esta análise, já que coloca aparentes incompatibilidades. Veja-se:

$IR \Rightarrow [\pm \text{longinquidade}, +\text{duratividade}]$

<sup>(2)</sup> Esta permuta entre [+intencionalidade] e outros traços no estado de coisas de certos verbos não é rara. Veja-se, também, a este propósito, a relação entre [intencionalidade] e [força] no verbo *investir* em Teixeira, 1990.

*PARTIR* =>[+longinquidade, -duratividade]

Em princípio, seria mais lógico que um verbo que pudesse ter [-longinquidade] tivesse também [-duratividade]; por outro lado, um verbo que tem obrigatoriamente [+longinquidade] deveria ter [+duratividade]. Ora isto não se passa assim, porque os estados de coisas que estes verbos expressam perspectivam de maneiras diferentes o Fundo da configuração espaço-temporal: o ponto de referência do início do estado de coisas ( $L_i$ ), o seu ponto terminal, ( $L_j$ ) e a relação temporal (conceptual e não cronológica, claro) existente entre esses dois pontos ( $L_i$  e  $L_j$ ).

Assim, o estado de coisas expresso em *ir* exige  $L_j$  expresso, não se passando o mesmo em *partir*:

- 26) Ele foi ao Porto.
- 27) \*Ele foi.
- 28) Ele partiu para o Porto.
- 29) Ele partiu.

Por outro lado, o estado de coisas de *ir* desenrola-se num segmento que ultrapassa o *hic et nunc* do ponto de referência espaço-temporal; em *partir* o estado de coisas situa-se apenas nesse *hic et nunc*. Daí a conciliação de [-duratividade] com [+longinquidade], já que *partir* não engloba toda a linha espaço-temporal  $L_i \square L_j$ . Em esquema:

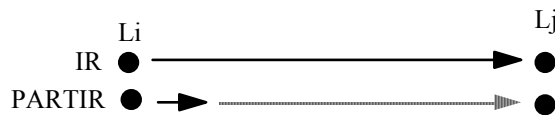


Figura 3

Note-se que o dizer-se que tanto *ir* como *partir* exigem um  $L_j$ , ponto final da espacialidade abarcada pelo estado de coisas do verbo, não implica uma identidade de tratamento. Há, na realidade, diferenças no modo como o ponto terminal do Fundo espacial é configurado por cada verbo.

O esquema representa  $L_j$  como o ponto terminal do estado de coisas expresso por *ir*. Em *partir* isso não acontece. Neste verbo,  $L_j$  situa-se num ponto não realizado (pelo estado de coisas) da linha conceptual espaço-temporal. Um ponto sempre distante e que, ao inverso do que acontece em *ir*, não serve de ponto limite ao estado de coisas que o verbo expressa. Daí que, como vimos em 26)-29), se compreenda que *ir* exija sempre expresso, na realização, o argumento tido como "ponto terminal" ( $L_j$ ), ao passo que *partir* não o exige.

Mesmo numa frase como

- 30) De Braga, ele partiu para o Porto.

o  $L_j$  *Porto* não pertence ao estado de coisas do verbo. Por outras palavras, o Fundo espaço-temporal em que decorre *partir* não se prolonga até "Porto", como é fácil admitir.

Conclui-se daqui que o Fundo espacial se comporta de forma distinta nestes dois verbos aparentemente idênticos. Enquanto em *ir* ele é constituído por todo o intervalo entre  $L_i$  e  $L_j$ , em *partir* ele abarca apenas o espaço-tempo de  $L_i$ .

No verbo *chegar*, temos exactamente um processo simétrico relativamente a *partir*:



Figura 4

Neste verbo, ao inverso de *partir*, o Fundo espacial em que se move o sujeito-Figura focaliza a fase terminal do movimento, e não a inicial. A ser assim, isto indicará, por conseguinte, que o Fundo espacial em que o sujeito-Figura se insere tem como ponto de referência nuclear um espaço-tempo posterior ( $L_j$ ) relativamente a um anterior ( $L_i$ ).

Na realidade, *chegar* é, para qualquer falante, um verbo que tem muito mais a ver com a "aproximação" do que com "afastamento". Isto significa, consequentemente, que o seu **Pr** não pode ser o ponto do início do movimento total, pressuposto pelo estado de coisas do verbo, já que tal ponto de referência está muito mais afastado do sujeito-Figura do que o ponto terminal ( $L_j$ ) que o estado de coisas expressa. Assim sendo, se justifica que numa frase como

31) Ele chegou de França.

não pareça a ninguém que "*de França*" funciona como principal ponto de referência do movimento expresso pelo verbo *chegar*. O marco espacial de referência de *chegar* é nitidamente o espaço coincidente com o sujeito verbal no final do estado de coisas (do respectivo verbo). Isto equivalerá a dizer, segundo tudo parece indicar, que tal marco é  $L_j$  (local posterior) e não  $L_i$  (local inicial). Mas, pode perguntar-se: com que lógica é que algo tido como "posterior" serve de referência a um estado de coisas que espacialmente se conceptualiza como, naturalmente, "anterior"?

Pensamos que a dificuldade se resolverá se perspectivarmos o estado de coisas do verbo através de uma leitura linguisticamente funcional e não lógica ou geométrica das noções espaço-temporais<sup>(3)</sup>. Nesta óptica, compreende-se que embora *chegar* pressuponha lógica e geometricamente dois pontos espaciais, o estado de coisas se centraliza no ponto final que funciona praticamente como o único ponto espacial

<sup>(3)</sup> Reveja-se a este propósito o que Claude Vandeloise (1986:11-30) afirma acerca da descrição geométrica, lógica e funcional do espaço.

onde decorre o estado de coisas do verbo. Quer dizer que este verbo, apesar de lógica e factualmente pressupor um movimento de  $L_i$  para  $L_j$ , funcionalmente faz ressaltar muito mais o ponto terminal do movimento, de tal modo que este passa a ser o ponto espacial estruturador de todo o estado de coisas: funciona portanto não apenas como o ponto de referência, mas como **único** ponto considerado.

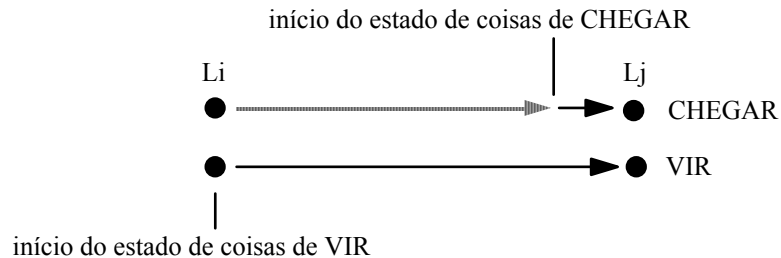


Figura 5

Na realidade, como se depreende, em *chegar*  $L_i$  e  $L_j$  coincidem, já que o estado de coisas do verbo não é durativo, como *vir*, mas pontual<sup>(4)</sup>.

Numa frase como

32) Ele veio de França.

*vir* começa a ser *vir* desde  $L_i$  "França", mas numa frase como 31) (*Ele chegou de França*), *chegar* não começa a ser *chegar* desde o mesmo espaço. *Chegar* só começa a ser *chegar* no espaço terminal do movimento, que é o único segmento onde o estado de coisas deste verbo se insere.

Pelas comparações feitas entre *chegar* e *vir* pode ter-se ficado com a ideia que o Fundo espacial que o primeiro verbo manipula é simples: quando muito será o inverso de *ir*. Ora não é bem assim.

*Ir* tem, como vimos, como primeiro ponto de referência espacial ( $L_i$ ) o local do sujeito-Figura, processando-se o movimento de afastamento a partir desse mesmo ponto (confer. figuras 2 e 3). Se em *vir* o processo fosse simplesmente o inverso, o movimento seria de aproximação ao mesmo  $L_i$  do sujeito-Figura:

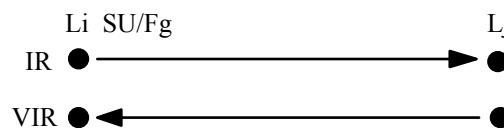


Figura 6

Isto implica, por conseguinte, que  $L_i$  do sujeito-Figura verbal, ou seja, o local onde ele, sujeito, se encontra, não pode funcionar como ponto de referência da

<sup>(4)</sup> Como afirma Mário Vilela, o movimento deste verbo "*est considéré sous un aspect ponctuel e non duratif: ce trait distingue CHEGAR de APROXIMAR-SE*" (Vilela, 1989:34)

totalidade do movimento, já que é apenas a sua parte terminal. Além disso, não é sequer verdadeiramente  $L_i$  porque não é o local **inicial** do movimento.

E assim, não será difícil ver que *vir* tem como **Pr** não  $L_i$  do sujeito verbal, mas  $L_i$  da entidade responsável pela enunciação: do locutor ou sujeito da enunciação. Isto equivale a dizer que o ponto terminal do estado de coisas de *vir* ( $L_j$ ) coincide com  $L_i$  do sujeito da enunciação:



Figura 7

Constata-se, assim, que quanto à espacialidade de fundo em que se move a Figura verbal, o sujeito, *ir* e *vir* possuem estados de coisas díspares. Se para *ir* tal Fundo abarcava todos os espaços entre  $L_i$  e  $L_j$  do sujeito verbal, para *vir* engloba o espaço-tempo que vai desde  $L_i$  da Figura verbal até  $L_i$  do sujeito da enunciação, que terá forçosamente que coincidir com  $L_j$  do sujeito-Figura verbal.

Por isso mesmo, é que a aceitabilidade das construções com *vir*, ao contrário de com *ir*, como todo o falante intui, depende da localização espacial do enunciador. Perante um locutor situado em Lisboa, por exemplo, a interpretabilidade de construções *ir/vir* pode variar nestes dois casos:

33) Ele foi de Faro para Braga. (LOC em Lisboa)

34) ?Ele veio de Faro para Braga. (LOC em Lisboa)

*Voltar* é, por sua vez, um verbo que, quanto à espacialidade de Fundo em que o sujeito-Figura se move, não é igual a *ir* nem a *vir*<sup>(5)</sup>. Assim sendo, o estado de coisas de *voltar* não espacializa o Fundo do sujeito-Figura entre dois pontos de referência, mas entre quatro. Ao inverso de *vir*, *voltar* não tem como ponto de referência qualquer local relativo ao sujeito da enunciação. Tudo se refere ao sujeito do estado de coisas, não por um movimento unidireccional, mas sim por um movimento perspectivado numa dupla e simétrica direccionalidade.

Na verdade, *voltar* indicia dois movimentos: de {A} para {B} e posteriormente de {B} para {A}. {A} funciona, por conseguinte, como  $L_i$  do sujeito verbal e {B} como  $L_j$  no primeiro movimento pressuposto pelo verbo. No entanto, o estado de coisas de *voltar* engloba verdadeiramente apenas o movimento de {B} para {A}, movimento esse dependente de um primeiro movimento de {A} ( $L_i$  "primeiro", poderemos dizer) para {B} ( $L_j$  "primeiro" também).

<sup>(5)</sup> M. Vilela (1989:34) integra este verbo num grupo que designa como "verbos *ir/vir*": "Les verbes de ce group préssupposent complémentirement le mouvement IR-VIR, en différents temps, où, dans leur définition-même, ils incluent simultanément les mouvements contenus dans IR-VIR".



Para simplificar, em esquema:

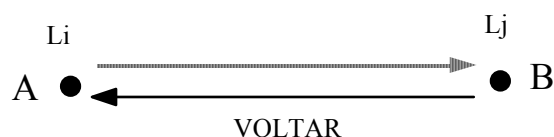


Figura 8

Por aqui se vê como o ponto terminal ( $L_j$ ) englobado pelo estado de coisas de *voltar* coincide com um primeiro  $L_i$  pressuposto por esse mesmo estado de coisas.

Note-se que ao dizer-se que *voltar* apenas **pressupõe** o primeiro movimento de {A} para {B}, não se pode pensar que tal movimento não é necessário ao estado de coisas do verbo. É por isso que há diferença de interpretabilidade entre frases como

35) Ele voltou para onde já estivera há dez anos.

36) \*Ele voltou para um sítio onde nunca tinha estado.

Veja-se, conseqüentemente, que o Fundo espacial em que se move o sujeito-Figura de *voltar* não engloba apenas um ponto de referência, mas quatro; não engloba somente um movimento, mas dois, sendo a relação entre esses movimentos necessariamente coincidente no espaço.

Destas breves considerações sobre alguns verbos que mais prototipicamente configuram o movimento, pensamos que pode concluir-se que a categoria verbo (mais concretamente, de movimento) se realiza numa esquematização que envolve uma relação entre uma sujeito-Figura e um Fundo espaço-temporal; que essa relação é mais complexa do que a verificada nas configurações objectuais estativas e que cada processo corresponde a um modelo mental que tem essencialmente como variáveis as várias formas de configurar a espaço-temporalidade constitutiva dos Fundos espaciais em que decorrem os estados de coisas verbais.

### 3.4. Os processos de configuração espacial estativa e o elemento localizador

Como acabámos de ver, nos processos verbais, pelo menos nos verbos de movimento, não é difícil aceitar que tudo se passa entre uma Figura que pode equivaler ao sujeito do estado de coisas e um Fundo que corresponde ao fundo espaço-temporal em que decorre esse mesmo estado de coisas.

No entanto, as configurações espaciais mais prototípicas não são as dos verbos de movimento. Nestas, só quase metaforicamente é que se pode falar em **localização** espacial. Passam-se, antes, processos que se desenrolam no espaço, mas

que não têm a referência localizadora espacial como finalidade configuradora. Assim, só há verdadeiramente configuração espacial quando um objecto é situado relativamente a um outro objecto. Designámos tais localizações como *estativas* (prototipicamente *{X} está em cima/à frente/ao lado/dentro de {Y}*). Neste tipo de configurações espaciais, os elementos intervenientes não são idênticos aos que intervêm nos estados de coisas dos verbos. Será que podemos manter a mesma designação de Figura (do movimento)/ Fundo (em que se processa o movimento) para referir, agora, o objecto a localizar e o objecto localizador?

A este propósito, varia muito a denominação atribuída às entidades que servem de marcos referenciadores nos processos de localização espacial. *Figure/Ground* (Talmy), traduzido por *Figura/ Fundo* (por exemplo em Batoréo, 1996); *figura/ base* (Cifuentes Honrubia, 1989); *objecto localizado/ objecto localizante* (Döpke-Schwarze); *trajector/ landmark* (Hawkins, Langacker); *cible/site* (Vandeloise); *thème/site* (Fortis 1996:173) ou ainda *located object/ reference object* (Herskovits). Em italiano (Levorato 1991) aparece também *figura-sfondo* e *figura-base* (Violi 1991).

Segundo Vandeloise (1986:34) a diferença entre *cible* (=objecto localizado) e *site* (=objecto localizador) pode ser feita através de características que cada um acumula. Um *cible/site* será tanto mais prototípico quantas mais características acumular:

<i>CIBLE</i>	<i>SITE</i>
-Sempre o sujeito da relação espacial	-Objecto da relação espacial
-Informação nova	-Informação antiga
-Pequeno	-Massiço (grande)
-Difícil de situar	-Fácil de distinguir
-Móvel (frequentemente)	-Imóvel
-Mutável	-Imutável

É fácil compreender que quer o *cible* (*alvo/Figura*), quer o *site* (*sítio/Fundo*) raramente reúnem todas estas características simultaneamente. O que Vandeloise quer dizer é que o *cible* ou *site* deveriam idealmente preencher estes requisitos.

Ora a ser assim, talvez a terminologia proposta por Vandeloise não seja a mais adequada, principalmente a que designa o sujeito da relação espacial. Na verdade, se ele frequentemente é difícil de situar e móvel, não se vê como poderá ser chamado "alvo" (*cible*), já que um alvo, normalmente, possui as características contrárias: é bem visível, fácil de situar e imóvel. É evidente que um alvo pode ser móvel; não o é, no entanto, nem necessariamente, nem prototipicamente. Escolhe-se por alvo, a maior parte das vezes, uma coisa parada; se tal não for possível, se o alvo se movimenta,

escolhe-se **para alvo** quando está parado (um animal a caçar, por exemplo); só se não for possível de todo, é que o alvo o é em movimento.

A denominação Figura-Fundo, de Talmy, que, como vimos, serve para o "Fundo" espaço-temporal em que decorrem os processos verbais, não se revela muito exacta para as localizações puramente espaciais.

Desde logo porque o **Fundo** pode ser aquilo que está em primeiro plano, e a Figura o que aparece mais ao fundo:

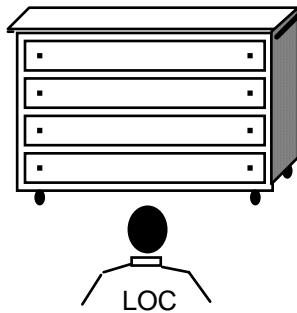


Figura 9

37) O móvel está em/à frente de mim (à minha frente).  
(Móvel∅ Figura; Eu=LOC∅ Fundo)

Por outro lado, há determinadas configurações em que o Fundo fica obrigatoriamente entre o observador e a Figura, como acontece no uso de *atrás* para o modelo da visibilidade (ou acessibilidade, como veremos aquando da respectiva apresentação):

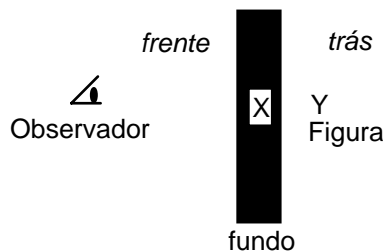


Figura 10

- 38) O rato está atrás do móvel.
- 39) O leão está atrás das grades.
- 40) A minha aldeia fica atrás daquela montanha.

Ora não parece muito "lógico" que o "Fundo" apareça, para o observador, à frente da Figura. Por definição o Fundo deverá sempre ser o que aparece ... "ao fundo".

Por outro lado, numa situação em que se queiram localizar vários objectos relativamente a um, este transforma-se tendencialmente no centro localizador e no centro das localizações:

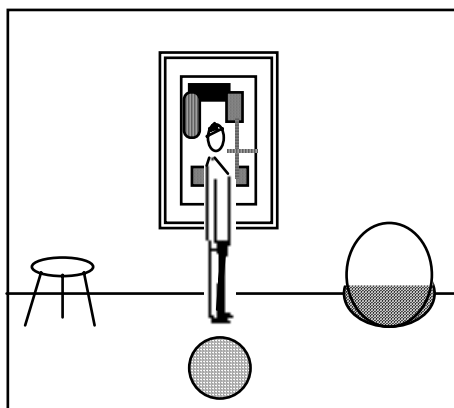


Figura 11

- 41) A cesta está à frente do homem.
- 42) O banco está atrás do homem.
- 43) A bola está ao lado direito do homem
- 44) O quadro está ao lado esquerdo do homem.

Isto equivale a dizer que, numa situação como esta o **centro** configurador é o **Fundo** de todas as localizações.

Ora a noção de *Fundo* apela para uma certa projecção centrífuga que é absolutamente incompatível com a noção de *centro* configurador. É que o objecto que serve de referência nem sempre, nem sequer prototipicamente, fica, na óptica do observador, depois da Figura.

Além disso, a denominação Figura-Fundo insere-se nitidamente no plano da horizontalidade, já que o conceito de "Fundo" é um conceito primordialmente "horizontal". Ora as configurações espaciais não se limitam a este plano, já que a verticalidade é, tal como a frontalidade, um vector de primeira importância. Designar "Fundo" algo que pode ficar no primeiro plano e no eixo da verticalidade, parece-nos pouco adequado. Senão, repare-se:

- 45) Muita água passará por baixo das pontes.  
(água = Figura; pontes = Fundo (?))

A designação "base" em vez de "Fundo" para indicar o objecto que serve de referência (como em Cifuentes Honrubia, 1989) já é mais aceitável, embora não seja a ideal, a nosso ver. É que nem sempre o objecto-referência coincide com a noção que temos de uma "base". Se em

- 46) A jarra está em cima da mesa.

facilmente se aceita designar *mesa* como a base relativamente à qual se situa a Figura, já em

- 47) O tapete está por baixo da mesa.

parecerá um pouco estranho considerar a mesa a "base" do tapete.

Todas estas razões nos levam a colocar certas reservas à designação terminológica "Fundo" para representar o objecto que serve de ponto de referência numa localização espacial. Não somos dos que pensam que mudando a terminologia se constrói uma teoria. A mudança terminológica é, por princípio, algo a evitar. Mas como, neste âmbito, ainda não existe uma terminologia fixa e aceite por todos e a normalmente utilizada se nos afigura pouco adequada, pensamos que se nos perdoará o pecado de tentar encontrar uma menos inconveniente.

Para tal, propomos manter o termo "Figura" para representar o objecto que é localizado e para o termo que representa o objecto que serve de referência numa configuração espacial utilizar a designação "Configurante". Essencialmente pelos seguintes motivos:

1) O termo "Fundo" pode tornar-se confuso e por vezes pouco adequado (pelas razões que atrás expusemos);

2) Como se trata de *configurações* espaciais, parece-nos pertinente um termo da mesma família.

3) O verbo *configurar* aponta exactamente para a ideia de "processo de representação" de algo;

4) Os próprios monemas que compõem a palavra indicam que se trata de um processo em que uma **figura** (*figurar*) co-ocorre com outros elementos (*con-+figurar*);

5) O sufixo *-ante* indica, neste caso, "aquilo que serve para configurar", à semelhança do que, por exemplo, acontece com *significante*, "aquilo que serve para significar".

Parece-nos, pois, justificada a opção de, nas localizações ou configurações espaciais, manter para o objecto que se quer situar o termo "Figura" e usar para o objecto, que na configuração serve de marco de referência em relação ao qual a Figura é situada, o termo "Configurante".<sup>(6)</sup>

### 3.5. Assimetria entre a Figura e o Configurante

Aparentemente haveria toda a lógica em que as configurações espaciais funcionassem de uma forma simétrica. Se, na verdade, existem sempre dois elementos, {X, Y}, em cada configuração, em princípio pode-se localizar {X} relativamente a {Y}, ou então {Y} relativamente a {X}. Na verticalidade,

---

<sup>(6)</sup> Embora Cifuentes Honrubia 1996 mantenha a terminologia *figura/base*, utiliza também, por vezes, a designação de *objeto localizante* que faz equivaler a *base*: "Este objeto es al que hemos denominado *objeto localizante* o *base*" (Cifuentes Honrubia 1996:46)

48) A minha mão está em cima da tua.

49) A tua mão está debaixo da minha.

na frontalidade,

50) O Zé está à frente da Teresa.

51) A Teresa está atrás do Zé.

ou na lateralidade,

52) O Hospital fica ao lado dos Correios.

53) Os Correios ficam ao lado do Hospital.

Ora se estes exemplos provam que **às vezes** pode ser assim, na generalidade dos casos isso não acontece.

A razão que faz com que Figura e Configurante não possam ser situacionalmente simétricos prende-se, como é fácil de ver, com a assimetria estatutária que entre eles, enquanto prototipicamente considerados, existe. Tendencialmente (e adaptando a síntese de Vandeloise antes apresentada):

<i>FIGURA</i>	<i>CONFIGURANTE</i>
-Sujeito da relação espacial	-Objecto da relação espacial
-Situação desconhecida	-Situação conhecida
-Pequeno	-Massiço (grande)
-Difícil de situar	-Fácil de distinguir
-Móvel	-Imóvel
-Mutável	-Imutável

É esta assimetria estatutária que não permite simetrias situacionais como:

54) A pomba está em cima do telhado da casa.

55) ?O telhado da casa está por baixo da pomba.

56) Os presos estão muito tempo atrás das grades.

57) ?As grades estão muito tempo à frente dos presos.

58) Os músicos estão ao lado da catedral.

59) ?A catedral está ao lado dos músicos.

A razão que aparece para justificar esta assimetria costuma referir apenas as diferenças apontadas entre a Figura e o Configurante (ou *fundo/ground/sfondo/site/base*, ...). No entanto, para além daquela, há outra razão para a

assimetria funcional das localizações espaciais que tem a ver com as diferenças intrínsecas das próprias dimensionalidades espaciais em causa.

Normalmente são apenas tidos em conta três eixos (verticalidade, frontalidade e lateralidade). Ora nesses eixos, como nos exemplos acima apresentados, em determinadas simetrias entre Figura e Configurante as configurações espaciais ficam esquisitas mas, até certo ponto, compreensíveis, já que "X em relação a Y" admite sempre, melhor ou pior, "Y em relação a X":

Eixo	X em relação a Y	Y em relação a X	Accit.
Verti- calid.	A minha mão está em cima da tua.	A tua mão está debaixo da minha.	Total
	A pomba está em cima do telhado.	?O telhado está por baixo da pomba.	Pouca
Fron- talid.	O Zé está à frente da Teresa.	A Teresa está atrás do Zé.	Total
	Os presos estão atrás das grades.	?As grades estão à frente dos presos.	Pouca
Late- ralid.	O Hospital fica ao lado dos Correios.	Os Correios ficam ao lado do Hospital.	Total
	Os músicos estão ao lado da catedral.	?A catedral está ao lado dos músicos.	Pouca
Interi- orid.	A Inês está dentro do carro.	?O carro está por fora da Inês.	Pouca
	O vinho está dentro da garrafa.	?A garrafa está por fora do vinho.	Pouca

Como é fácil de comprovar, no entanto, na interioridade, ao contrário do que acontece nos outros eixos, **nunca** pode haver simetria configurativa entre a Figura e o Configurante. A assimetria Figura/Configurante é mais radical, porque o Configurante é, normalmente, o contentor e a Figura o conteúdo. Ora para haver interioridade, tem de ser o conteúdo a ser referido dentro do contentor e não o contentor por fora do conteúdo. Trocar a relação Figura/Configurante implica, aqui, trocar a essência da configuração.

Note-se que na própria vertente da interioridade não há o mesmo tipo de equivalência entre os seus pólos como há nas outras vertentes espaciais. Assim, na frontalidade, por exemplo, é tão possível referir *X à frente de Y* como *X atrás de Y*. A Figura pode ser colocada em qualquer dos pólos da vertente espacial, não só neste vector como nos da lateralidade ou verticalidade. Ao contrário, na interioridade não há equivalência entre os pólos: a Figura é normalmente situada *dentro* do Configurante. Quando é situada na vertente oposta, *fora*, tal deve ser interpretado como estando numa situação não normal, não habitual, que não se esperaria ou que seria natural não estar:

60) Os lápis estão fora da caixa.

61) As meias estão fora da gaveta.

62) A Inês está fora do carro.

### 3.6. Objectos sem orientação intrínseca

#### 3.6.1. Objectos sem orientação intrínseca e movimento

É esta designação ("objectos sem orientação intrínseca" ou "objectos não intrinsecamente orientados") a usada (Violi 1991:95) para referir objectos como árvores, vasos, bolas, pratos, aos quais não é possível atribuir uma orientação *frente/trás*.

Em rigor, no entanto, será mais correcto referir que são objectos **sem orientação frontal**, já que é apenas esta a que falta. É que a orientação lateral (*esquerda/direita*) não é autónoma, dependendo necessariamente da orientação frontal, e a orientação primeira, a vertical, é atribuída a todos os objectos, mesmo aos referidos objectos sem orientação intrínseca ou objectos não intrinsecamente orientados.

Este género de objectos, contudo, pode adquirir uma orientação frontal quando inseridos em determinados modelos de funcionamento. É o caso de uma bola que, se em movimento, passa a ter *frente/trás*:

63) O defesa meteu-se à **frente da bola quando ela ia entrar na baliza**.

Poder-se-ia pensar, à primeira vista, que a orientação, nestes casos, é feita relativamente à pessoa responsável pelo movimento da mesma: a *frente* da bola seria a mesma partilhada e atribuída pelo jogador. Mas um jogador, como tantas vezes acontece, pode chutar a bola para uma direcção que não coincida com a sua frontalidade. Neste caso, a direccionalidade da bola nada tem a ver com a do jogador, e por essa razão cada um dos elementos tem a sua *frente*. À frente do jogador que chutou está muitas vezes o guarda-redes, enquanto à frente da bola está apenas uma porção de baliza sem ninguém.

Aliás, construções como

64) O penedo, ao rolar pela encosta, esmagou tudo que encontrou pela frente.

provam que estes objectos sem orientação frontal a adquirem pelo próprio movimento de que situacionalmente podem estar dotados.

Há, em todo o processo, um facto curioso e significativo no qual convém reparar.

A *frente* de qualquer objecto intrinsecamente orientado coincide com uma parte do seu ser físico: no ser humano é o plano do rosto e do peito, nos objectos antropomorfizados é o plano a que atribuímos esta equivalência; nos objectos funcionais é o lado mais funcional/acessível, podendo haver ainda outros critérios



complementares. Mas há sempre uma parte física do objecto que identificamos como *frente*.

Nos objectos sem orientação frontal, mesmo quando a adquirem, quando passam a ter *frente/trás*, não há nenhuma parte física do objecto que se possa identificar com qualquer daquelas marcas da frontalidade. Uma bola, ou uma pedra, a rolar nunca têm, enquanto objectos, uma *frente*, embora possuam *frente* enquanto inseridos em determinado esquema funcional (a rolarem).

É evidente que quando existe movimento é a direcionalidade do mesmo que fornece a "frente provisória" a estes objectos. Pode considerar-se que esta orientação é antropomorfizada, na medida em que se identifica frontalidade e direcionalidade do movimento, como acontece no movimento canónico dos seres humanos. Este aspecto da atribuição, pelo movimento, de uma orientação a objectos não intrinsecamente orientados confirma que a configuração espacial dos objectos é uma interacção entre os mesmos e a **totalidade** figurativa do modelo em que eles entram. Ou seja, os objectos embora possuam (ou não) uma orientação canónica intrínseca podem ajustar essa mesma orientação dentro do modelo mental que retrata o quadro descritivo de uma determinada situação.

### 3.6.2. A atribuição de uma orientação intrínseca

#### 3.6.2.1. O papel do observador

Em qualquer situação perceptiva, o espaço tem que ser sempre orientado. O que não é obrigatório é que o seja sempre em relação à figura humana, já que o pode ser relativamente a um outro objecto intrinsecamente orientado.

E quando não há qualquer objecto intrinsecamente orientado? Na figura seguinte, a configuração espacial não é possível:



Figura 12

65) ?A bola está à frente da caixa.

66) ?A bola está atrás da caixa.

Isto não significa que possa haver situações impossíveis de configurar espacialmente. O espaço-em-relação, o espaço configurado, é o único existente. Não pode haver um espaço conhecido sem ser espaço-configurado: toda a cognição do

espaço implica a configuração do espaço. Conhecer e configurar o espaço são mecanismos indissociáveis.

Por que é que, então, situações como a da figura 12 parecem resistir a uma configuração espacial?

Neste caso, o problema, que não o chega a ser, tem a ver não com a configuração, mas com a **representação** do espaço. É que na figura 12, o único elemento que pode orientar ou configurar o espaço não é nenhum elemento que pertença à situação, mas um elemento exterior a ela: o observador. E para um qualquer observador, não faz sentido falar em *atrás* ou *à frente* perante distribuições como a que a figura 12 representa.

No entanto, se pegarmos nos mesmos elementos, sem orientação intrínseca, e os reorganizarmos como na figura 13, já é possível descrever a situação como



Figura 13

67) A bola está atrás da caixa.

Vemos, assim, como pode haver situações não configuráveis internamente, ou seja, através de um Configurante presente na referida situação. Quando tal acontece, a configuração terá que ser feita por um elemento observador exterior.

### 3.6.2.2. O espelhamento de uma orientação

Vimos que quando qualquer dos objectos de uma situação não pode ser configurado espacialmente por não haver nenhum elemento intrinsecamente orientado é relativamente ao próprio observador que tal configuração acaba por ser feita. No entanto, para que um objecto possa ser tomado como Configurante, não necessita de ser intrinsecamente orientado. Pode receber uma orientação situacional se estiver presente um outro objecto dotado de orientação intrínseca.

O processo para atribuir uma orientação contextual aos objectos não orientados intrinsecamente é usualmente designado "espelhamento frontal"<sup>(7)</sup>. Consiste em projectar simetricamente num objecto sem orientação intrínseca a mesma orientação do sujeito humano (situação prototípica) ou de qualquer objecto já intrinsecamente orientado (um carro, por exemplo):

<sup>(7)</sup> Clark 1973; "frontalità speculare" em Violi 1991:95.

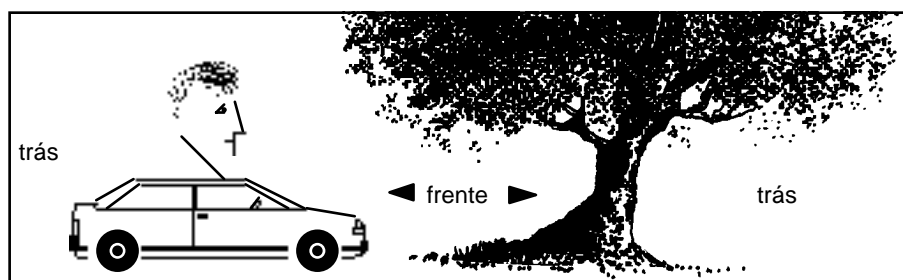


Figura 14

Este processamento de atribuição de uma orientação intrínseca resulta do facto de prototipicamente os encontros canónicos entre objectos intrinsecamente orientados serem em posição de espelho, ou seja, frente-a-frente: as pessoas, as mobílias, as máquinas, quando interagem encontram-se canonicamente nesta posição. Por isso mesmo, quando encontramos um objecto que não é intrinsecamente orientado, interagindo com ele ou tomando-o como referência, consideramos, tal como nos outros casos, que a face que conosco interage é a *frente*.

Não admira, portanto, que esta atribuição de orientação contextual seja um processo mais tardio e dificilmente utilizado pelas crianças. Só bastante depois de empregarem a configuração *frente/trás* nos objectos com orientação intrínseca é que conseguem utilizar a mesma configuração em objectos orientados em contexto (com orientação em espelho)<sup>(8)</sup>. Isto compreende-se se se verificar que há uma série de mecanismos cognitivos anteriores que primeiramente terão que ser assimilados e utilizados. É que todo o processo passa por etapas que implicam graus progressivos de complexidade e abstracção:

- 1) Orientação antropomórfica.
- 2) Orientação intrínseca a seres e objectos através da antropomorfização.
- 3) Reconhecimento da prototipicidade entre orientação intrínseca e encontro canónico.
- 4) Generalização do princípio anterior a objectos sem orientação intrínseca.

Este processo de generalização antropomórfica relativa à orientação contextual dos objectos não intrinsecamente orientados é cultural; não é necessário nem universal. Hill (1977) apresenta o caso do povo Hausa, na África ocidental, que em vez de, como nós, configurar os objectos em espelhamento frontal relativamente ao sujeito, concebe como ponto de referência um fundo configurante que coincide com o horizonte. Uma situação como a da figura15 poderá ser verbalizada:

<sup>(8)</sup> Miller & Johnson-Laird, 1976.

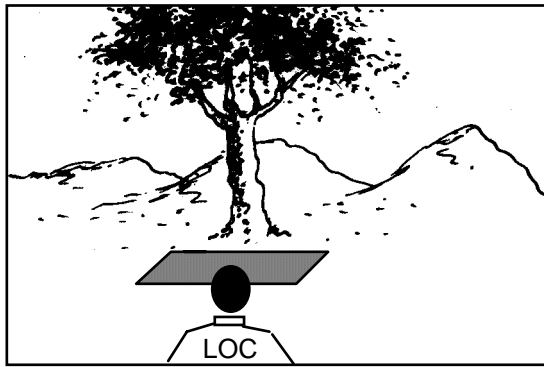


Figura 15

68) A manta está **à frente** da árvore. (PORTUGUÊS)

69) A manta está **atrás** da árvore. (HAUSA)

70) As montanhas estão **atrás** da árvore. (PORTUGUÊS)

71) As montanhas estão **à frente** da árvore. (HAUSA)

Isto implica que a respectiva orientação espacial seja, neste aspecto, exactamente a inversa da nossa. Enquanto nós organizamos o espaço egocentricamente em espelhamento frontal e direccionado a nós mesmos (enquanto sujeitos-LOC), os hausa orientam o espaço projectivamente direccionado à linha do horizonte. Consequentemente, os eixos orientadores aparecem invertidos:

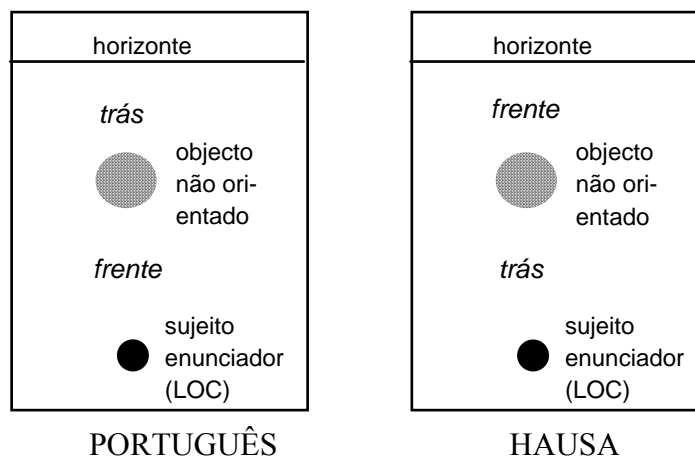


Figura 16

### 3.6.2.3. Os processos de atribuição de uma orientação situacional

Tentaremos agora sistematizar e esquematizar as várias facetas do processo de atribuição de uma orientação situacional.

Pode, e deve, começar-se pelo princípio mais geral que enforma a própria noção básica de orientação situacional. É, podemos dizer, a primeira etapa de todo o processo:

1ª ETAPA: Qualquer orientação intrínseca se projecta simetricamente sobre um objecto não orientado.

Imaginando **um** homem voltado para **uma** árvore, atribuímos a *frente* à parte da árvore voltada para o homem: é a " projecção em espelho", como já antes referimos.

A figura 17 admite, por isso, as seguintes construções:

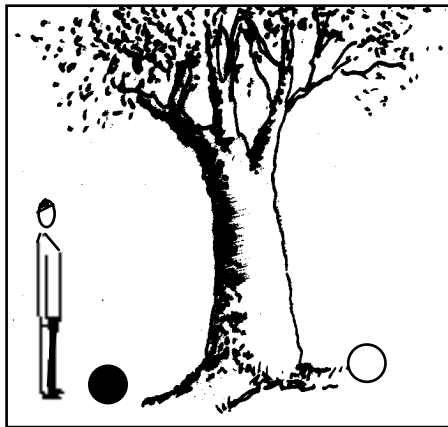


Figura 17

- 72) O homem está à frente da árvore.
- 73) A bola preta está à frente da árvore.
- 74) A bola branca está atrás da árvore.

Acontece, porém, aquilo que poderemos designar por "ausência de projecção" quando os objectos existentes numa situação são todos não-orientados intrinsecamente. Neste caso (em duas, ou mais, árvores juntas, por exemplo- figura 18) como é óbvio, nenhum objecto pode atribuir qualquer orientação a um outro:

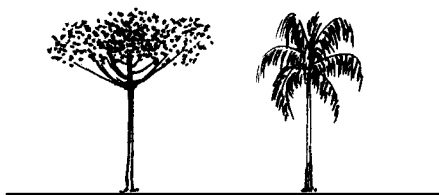


Figura 18

- 75) ?A palmeira está à frente do pinheiro.
- 76) ?O pinheiro está à frente da palmeira.

Ao inverso, quando em vez de apenas um, há vários objectos intrinsecamente orientados, o sistema de atribuição de orientação situacional também não funciona, já que é anulado. Compreende-se que assim seja, já que nada há que faça prevalecer uma possível orientação atribuída sobre outra. O facto de haver mais do que uma invalida o sistema. Embora em determinadas situações o mesmo objecto possa ter contextualmente duas ou mais "frentes" (quatro homens ao redor de uma árvore podem estar todos à *frente da árvore*) o modelo onde isso aconteça fica sem poder funcionar fora de uma perspectiva exterior, já que dentro dele cada *frente* é simultaneamente (para os outros homens) *lado* e *trás*. Nenhum dos quatro homens pode esperar que o

compreendam se disser *atrás da árvore*, a não ser que todos adoptem a perspectiva do LOC.

Assim, encontramos-nos perante uma nova faceta do sistema de atribuição de orientação situacional:

2ª ETAPA: A ausência de projecção ou a possibilidade de projecção de mais do que uma orientação, anula o sistema de configuração intra-situacional.

Quando o sistema de atribuição de orientação intrínseca é anulado e se sente necessidade de uma orientação, o sistema tem que extravasar os limites da situação a considerar e apelar, numa terceira etapa, para modelos de configuração externos, como o de um possível observador:

3ª ETAPA: A impossibilidade de configuração intra-situacional apela para a configuração extra-situacional do observador segundo o mesmo mecanismo da 1ª etapa.

Esta hipótese pode ser confirmada na seguinte situação:

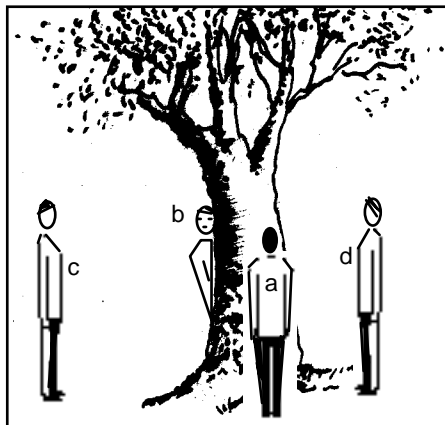


Figura 19

Com orientação intra-situacional:

- 77) \*O homem "a" está à frente da árvore.
- 78) \*O homem "b" está à frente da árvore.
- 79) \*O homem "c" está à frente da árvore.
- 80) \*O homem "d" está à frente da árvore.

Com orientação extra-situacional do observador:

- 81) O homem "a" está à frente da árvore.
- 82) O homem "b" está atrás da árvore

Poder-se-ão representar os mecanismos até aqui descritos no seguinte esquema:

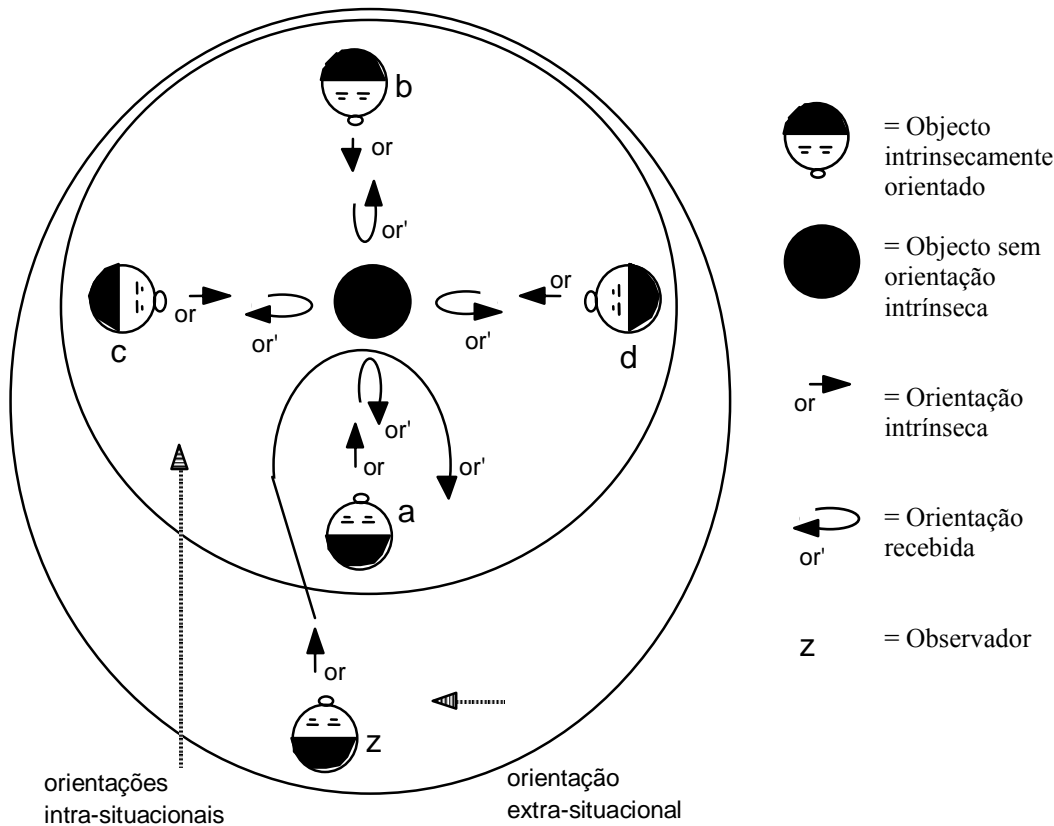


Figura 20

Vê-se, assim, como nesta terceira etapa se inverte, de certa forma, o processo tradicional de atribuição de orientação intrínseca. Na realidade, quando há a atribuição em espelho de uma orientação, é o objecto não orientado que recebe posteriormente a orientação do objecto intrinsecamente orientado: a *frente* da árvore é escolhida para ser *frente* **depois** de perante ela se colocar uma pessoa ou outro qualquer objecto com orientação própria. Porém, quando se apela para esta terceira etapa, quando a configuração é extra-situacional, acontece, primeiro, que o observador externo à situação ( $\{z\}$ ) atribui **antes** de tudo uma orientação em espelho ao objecto não-orientado e **depois** é que os outros elementos (no esquema, designados  $\{a,b,c,d\}$ ) podem ser configurados espacialmente: só digo que  $\{b\}$  está *atrás da árvore*, por exemplo, **depois** de configurar a *frente* da mesma árvore.

Note-se que, na realidade, quando se apela para uma orientação extra-situacional os elementos intrinsecamente orientados que entram na situação não perdem a respectiva orientação intrínseca: a *frente* de  $\{a\}$  continua a ser a mesma. Só que essa configuração não serve para fornecer orientação a um objecto não-orientado. Este, portanto, tem que a receber de um elemento exterior ao contexto situacional e só depois é que  $\{a\}$  pode ser localizado relativamente ao Configurante que recebeu orientação.

Por isso é que se pode dizer que, de certa forma, a orientação situacional do objecto intrinsecamente não-orientado tem que ser anterior a qualquer configuração que envolva outro qualquer elemento da situação, ainda que dotado de orientação própria (como acontece com  $\{a,b,c,d\}$  no esquema e no desenho — quatro homens à volta de uma árvore).

Estas etapas que agora se apresentaram devem ser entendidas como funcionando de forma sucessiva e recorrente. De forma sucessiva, porque elas são equacionadas ou "requisitadas" pela mesma ordem com que foram indicadas; e funcionam de forma recorrente na medida em que quando uma não funciona, recorre-se à imediatamente seguinte.

Esta recorrência teoricamente não tem fim, na medida em que também a orientação do observador extra-situacional pode não servir. Se por exemplo, houver outro(s) que também sejam observadores e que possam atribuir orientações mutuamente anuláveis:

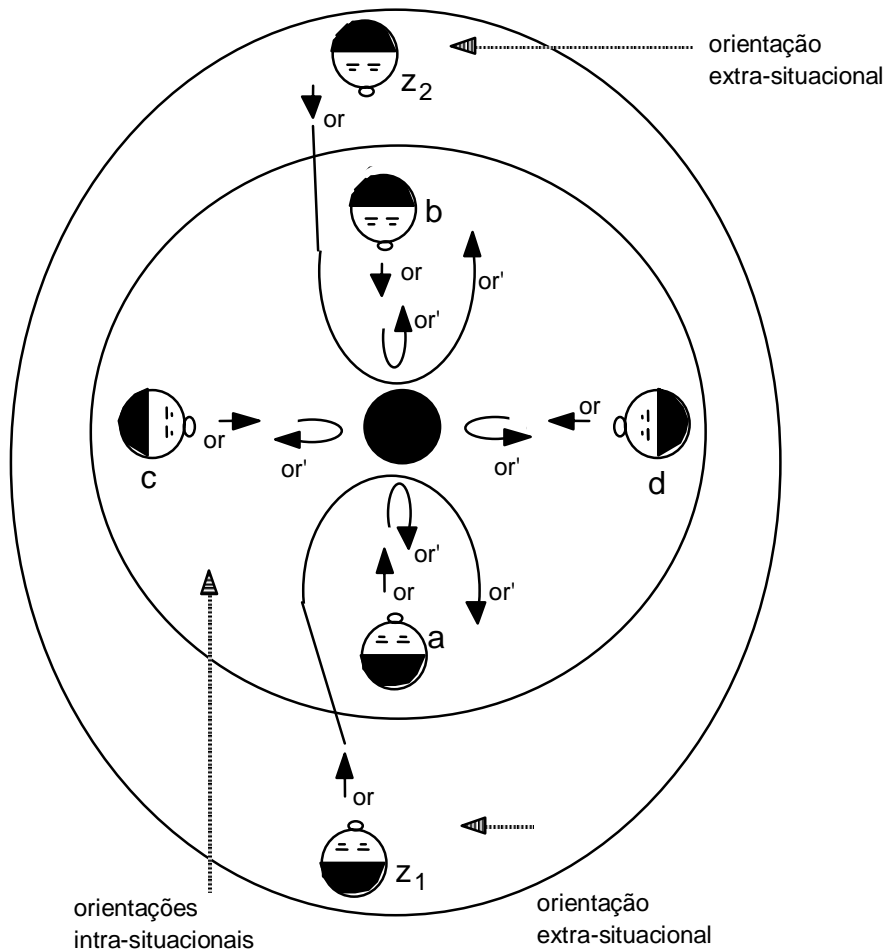


Figura 21

Assim, se modificarmos o esquema proposto obtendo uma situação como a agora representada, não com um observador  $\{z\}$ , mas dois ou mais colocados em eixos



orientadores opostos, e se estivermos conscientes da situação total, incluindo a multiplicidade de pontos de observação, não atribuímos qualquer orientação, mesmo extra-situacional. Ou seja: passa-se o mesmo que na 2ª etapa. E podemos, até imaginar um terceiro nível com apenas um observador, exterior aos observadores  $\{z_1, z_2, z_3, z_4\}$  e configurar a orientação por esse observador, que passa a ser para a totalidade das situações agora em questão o que  $\{z\}$  era para a situação original.

Concretizando, resumindo e (esperamos!) simplificando: um objecto intrinsecamente orientado (representado pelo indivíduo  $\{a\}$ ), voltado para um objecto não-orientado (representado por uma árvore) atribui a este último uma orientação (a árvore passa a ter *frente*). Quando há mais que um  $\{a\}$ , tal orientação não pode ser atribuída porque gera incompatibilidades. O sistema apela, então, à orientação extra-situacional do observador, que atribui uma orientação ao Configurante dela necessitado. Se há mais que um observador, o sistema gera novamente incompatibilidades de orientação. E assim sucessivamente.

Como facilmente se depreende, o processo de orientação torna-se progressivamente mais complexo a um ritmo exponencial. Assim, se a situação  $\{1 \text{ objecto orientado} \square 1 \text{ objecto não-orientado}\}$  é comum, já a situação  $\{4 \text{ objectos orientados} \square 1 \text{ objecto não-orientado}\}$  o é menos. No entanto, tanto esta situação, como a subsequente em que o modelo toma como elemento Configurante o observador (neste caso, quem olha para a figura) não apresenta grandes dificuldades práticas de manipulação mental, como se compreende recordando uma situação como a representada (figura 22), aceitavelmente referenciada pelas frases

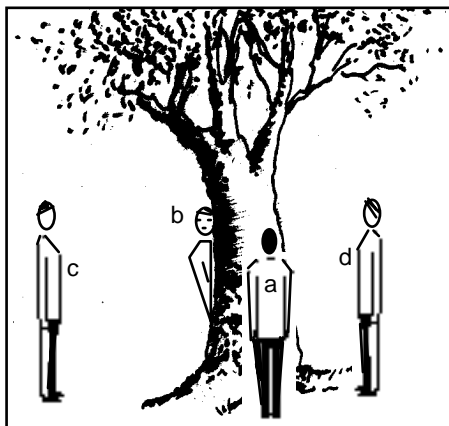


Figura 22

83) O homem "a" está à frente da árvore.

84) O homem "b" está atrás da árvore.

em que é um observador que coincide com a posição do leitor que toma a sua perspectiva para poder configurar a situação.

Já o modelo que envolva mais do que um observador, embora teoricamente possível, é bastante mais complexo e por isso muito pouco utilizado. As razões para tal terão a ver com a rara aplicabilidade e sobretudo com o facto de envolver modelos de

referência espacial que incluem outros modelos de referência. Ora como se sabe, cognitivamente, quantos mais submodelos compuserem um modelo mais difícil tornam a sua referencialidade. Acontece o mesmo que com as construções sintáticas: teoricamente a recursividade é infinita. Uma frase pode ser um encadeamento de relativas até ao infinito. Só que a partir de certa altura, quando o submodelo mental que cada frase representa encontra outros submodelos (os das outras relativas) com os quais tem de interagir, o modelo total vai-se tornando cada vez menos manipulável porque cada vez mais complexo.

No entanto, é possível imaginar uma situação que mostre a sequencialidade e a recorrência do modelo de localização espacial atrás descrito. Assim, se na seguinte situação figurada,

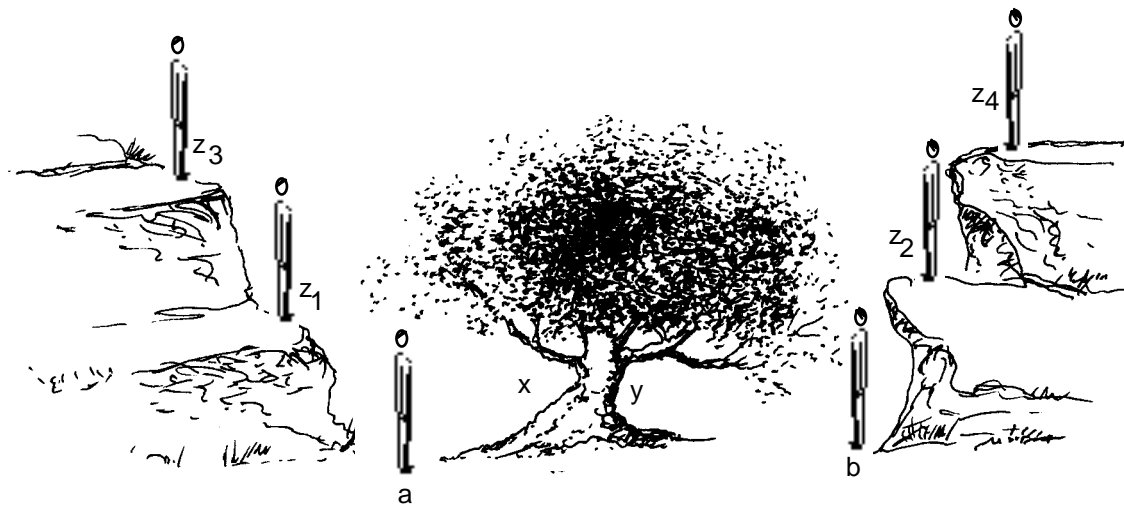


Figura 23

apenas existisse  $\{a\}$ , a *frente* da árvore seria "x"; se perante a árvore estivessem  $\{a\}$  e  $\{b\}$ , não era possível a cada um deles dizer qual era a *frente* da árvore. Se, no entanto, introduzíssemos o observador  $\{z_1\}$  (e apenas este) e colocando-nos no seu ponto de vista, poderíamos dizer que a *frente* da árvore era "x" e que, por conseguinte,  $\{a\}$  estaria à *frente* da árvore e  $\{b\}$  *atrás* da árvore. Se, porém, houvesse dois observadores,  $\{z_1\}$  e  $\{z_2\}$ , conscientes um do outro, dialogando entre si,  $\{z_1\}$ , por exemplo, não poderia utilizar no diálogo com  $\{z_2\}$  a noção de *frente* da árvore, sem mais nada, já que haveria duas *frentes* possíveis. Teria que dizer *a minha frente* ou *a tua frente da árvore*. E o processo repetia-se se introduzíssemos sequencialmente os observadores  $\{z_3\}$  e  $\{z_4\}$ .

### 3.7. Objectos intrinsecamente orientados

#### 3.7.1. Orientação dos objectos e antropomorfização

Não será por acaso que na Semântica Cognitiva a referencialidade espacial ocupa o lugar que ocupa. Dizer que "significar é referir" e que "referir é localizar" pode ser um pouco abusivo, mas, na essência, tem muito de constante e de verdadeiro.

A aquisição da auto-consciência, na criança, coincide com a aquisição da sua situacionalidade espacial: o reconhecer-se um ser distinto dos outros implica o reconhecimento do "seu" espaço. Não é, com certeza, por acaso que em muitas línguas não há diferença entre *ser* e *estar*.

Ora na aquisição dos processos de referencialidade espacial, não está em jogo apenas a dimensionalidade daquilo que habitualmente entendemos por "espaço": é que, talvez por ser tão evidente, esquecemo-nos, por vezes, que o "primeiro espaço" a considerar, cognitiva e linguisticamente, não é o espaço em que *está* o objecto, mas o espaço que *é* o objecto. Por outras palavras, a dimensionalidade configurativa das próprias coisas espacialmente a situar.

É esta a primeira etapa (não cronológica, mas nocionalmente) em que actuam os nossos mecanismos linguístico-cognitivos: como **encarar** os objectos? E aqui este verbo, *encarar*, pode e deve ser tomado não apenas no seu sentido nocional-avaliativo, mas igualmente no seu sentido primeiro, físico-cognitivo: *encarar* é "olhar para a cara", ou seja, descobrir "a cara" de um objecto. É que atribuir uma "cara" a um objecto é igual a configurá-lo na sua própria espacialidade, já que é atribuir-lhe uma *frente*.

Há, portanto, objectos a que atribuímos uma "cara" ou *frente*, o que automaticamente implica a atribuição de todos os eixos da horizontalidade: *frente/trás* — *lado esquerdo/lado direito*.

Estes objectos (e entendemos aqui por "objecto" toda e qualquer realidade, animada ou não) são, assim, dotados de uma orientação própria e, em princípio, constante: como já referimos, designam-se por "**objectos intrinsecamente orientados**".

A atribuição desta orientação intrínseca a algumas realidades é feita em função das relações que estas mantêm com os seres humanos. À primeira vista, pode parecer que o único (ou pelo menos determinante) factor que leva a atribuir uma orientação intrínseca a uma dada realidade é a sua semelhança fisionómica com o ser humano. Ora isto só acontece em relação aos outros animais. E mesmo nestes, para a atribuição do eixo da frontalidade (*frente/trás*) não conta apenas a maior ou menor semelhança icónica com o ser humano. O movimento, como veremos, também é um factor decisivo a considerar.

Nos outros objectos, não é sempre a semelhança maior ou menor que mantêm com o corpo humano que vai ser a responsável pela respectiva orientação intrínseca, mas prioritariamente a interface funcional que interage com o mesmo ser humano.

Ora como esta interacção pode ser multimoda, resulta diversificada e por vezes complexa a atribuição e funcionamento da orientação intrínseca dos objectos.

Na realidade, num banco como o que a seguir aparece não é difícil identificar *frente* e *trás* e, conseqüentemente, *esquerda* e *direita*.

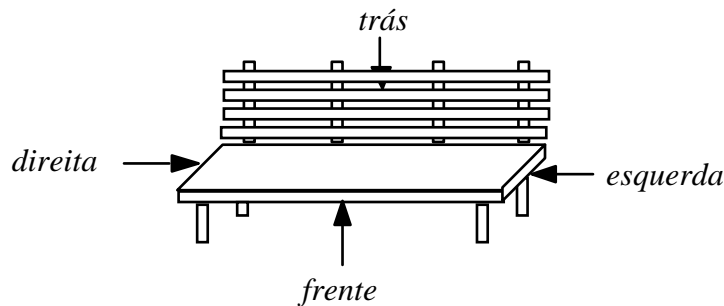


Figura 2 4

Outros objectos, porque não lhes são atribuídas todas as coordenadas, possuem uma antropomorfização menor. Uma árvore, uma garrafa ou uma bacia têm *cima* e *baixo*, mas não *frente* e *trás* (o que implica, portanto, não possuírem *esquerda* e *direita*).

Note-se que o facto de um determinado objecto não ser estruturado espacialmente não significa que lhe falte uma determinada característica antropomórfica. Pode até suceder o inverso: ele possuir tantas "faces" antropomorfizadas que não se consegue optar por uma.

Veja-se que no prédio 1 (com 3 janelas e uma porta, apenas numa das paredes, sendo as outras três lisas) é fácil reconhecer o que é *frente* e *trás*, mas no prédio 2 (quatro paredes iguais) não é possível:

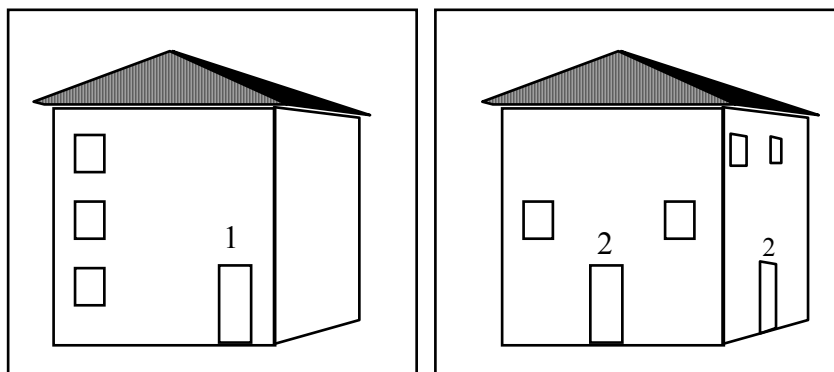


Figura 25

E no entanto, este tem um maior número de características antropomórficas: não só cada parede é mais parecida com uma cara humana, como possui mesmo quatro "caras". E é precisamente por isto: não pode ter **uma** frente porque pode ter **quatro** frentes. Ora a estrutura humana apenas admite **uma** cara. E por isso, embora o prédio nº 1 tenha menos **elementos** antropomórficos, tem uma **estrutura** mais antropomórfica.

Em suma, isto comprova que a antropomorfização de um objecto não depende do número maior ou menor de particularidades semelhantes ao ser humano, mas da estrutura global que o enforma.

Como se conclui do que atrás se viu, o vector que faz a diferença na atribuição de orientação intrínseca aos objectos é o da frontalidade: a sua existência ou não implica também a existência ou a falta da lateralidade.

E a verticalidade? Essa existe sempre. É o primeiro eixo estruturante a partir do qual os outros se reagrupam funcionalmente. Mesmo que quase não exista, fisicamente, é sempre, tal eixo, considerado e quando não se consegue distinguir dos outros, passa ele a ser o único a funcionar. Assim, numa bola, todos os vectores estruturantes são idênticos. Cada linha imaginária que passe pelo centro é um eixo que tanto poderia representar a lateralidade, a frontalidade ou a verticalidade. Se alguém quiser desenhar uma cara numa bola, antes de a desenhar pode escolher qualquer parte para servir de "cara", ficando assim a bola intrinsecamente orientada. Mas numa esfera ou bola sem qualquer orientação (sem qualquer desenho ou configuração) todos os vectores são considerados em função da verticalidade. Uma bola (poisada no chão) tem intrinsecamente *altura*, mas não *frente* ou *trás* ou *esquerda* e *direita*. E não há um eixo que sirva para identificar a altura (a verticalidade, portanto). Todos os eixos podem ser o eixo da verticalidade, desde que coincidentes com a linha da gravidade. Repare-se que enquanto numa pessoa que caia, ou noutra qualquer realidade intrinsecamente orientada, o eixo da verticalidade é sempre considerado o mesmo, numa bola a rolar o respectivo eixo da verticalidade está continuamente a mudar, já que é visto sempre como o que num determinado instante está na vertical: por isso, uma bola nunca está "caída".

Na atribuição de uma orientação intrínseca, para lá da projecção antropomórfica sobre o objecto, há ainda a considerar factores de funcionalidade.

Assim, uma casa de quatro faces iguais passa a ter *frente* se habitualmente apenas uma porta servir para entrar e sair para a rua (dando as outras para jardins ou quintais, por exemplo). E mesmo que as quatro dêem para a rua, se uma das ruas for considerada principal, então essa fachada é a da *frente*:

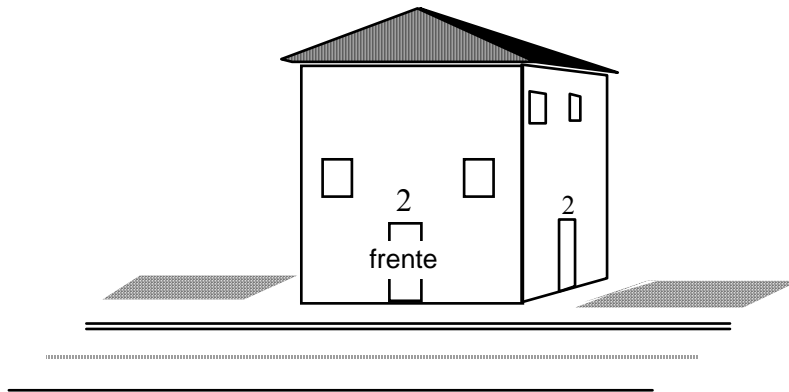


Figura 26

Por aqui se vê como são muitas vezes factores de ordem funcional que servem para fornecer uma orientação intrínseca aos objectos. Se a sua importância, neste âmbito, é maior ou menor que a plasticidade antropomórfica é difícil de dizer. Segundo Violi, a tarefa é quase impossível:

Considerazioni funzionali e antropomorfizzazione si sostengono e rinforzano a vicenda e sarebbe arduo stabilire quale dei due piani è prioritario. (Violi 1991:93)

À primeira vista parece que o critério de iconicidade antropomórfica é prioritário e a funcionalidade apenas supletiva. Em primeiro lugar, porque a orientação intrínseca parece ser atribuída essencialmente por um critério visual de semelhança pré-funcional entre os objectos e o homem e depois porque, mesmo a objectos desconhecidos, que não sabemos para que servem e como funcionam, podemos atribuir, logo *a priori*, uma determinada orientação (não é o que fazemos quando vemos algumas esculturas designadas "não-figurativas"?).

### 3.7.2. Orientação e movimento

Parece-nos, no entanto, que para além do critério funcional e do antropomorfizante há ainda um factor a considerar e que engloba aqueles dois: o movimento. Quando ao objecto é atribuída uma direccionalidade típica, é a partir dela que o eixo *frente/trás* é desenhado.

É exemplar o que se passa com os automóveis, bem assim como com os restantes meios de transporte. A *frente* é a parte do objecto onde começa o vector do movimento. Depois, é a partir daqui que se dá a antropomorfização, como defende Violi:

Nel caso delle automobili e in generale dei mezzi di trasporto la frontalità mi pare soprattutto essere attribuita a partire dalla direzione del movimento del mezzo (il davanti della macchina è determinato dal vettore del movimento). A partire da questo elemento si ha una successiva antropomorfizzazione della vettura, sottolineata spesso dal suo stesso design (i fanali come occhi, il radiatore come bocca e simili). (Violi 1991:93)

A parte do processo que Violi refere é correcta: sem dúvida que é a associação funcional movimento/ prospectividade a responsável pela atribuição de *frente* e que só depois a antropomorfização acontece. Aliás, (embora Violi não o refira) a prova que a antropomorfização só é feita depois de se ter atribuído a *frente* é que a parte de trás de um automóvel tem tantos elementos antropomórficos frontais como a da frente: também tem "olhos" (farolins) e uma boca que abre e "engole" as bagagens. Além disso, na maior parte dos automóveis a parte de trás é mais alta que a da frente—tal como a cabeça em relação ao restante corpo. Tudo junto, como se vê, não impede que *trás* pudesse ser *frente*, o que prova que a antropomorfização "orgânica" é feita *a posteriori*.

Esta análise, no entanto, não esgota o problema, já que fica por esclarecer **a primeira**, e a mais fundamental, associação feita entre o movimento e a prospectividade. E essa associação funcional é antropomórfica: consideramos que a *frente* é a parte voltada em direcção da linha do movimento, **porque no ser humano é assim**. Portanto, bem vistas as coisas e em síntese, penso ser legítimo dizer-se, sem grandes dúvidas, que a antropomorfização do movimento é prioritária na atribuição de uma orientação intrínseca aos objectos relativamente à funcionalidade, já que esta, quando existe, também é antropomorfizada: é sempre perspectivada na sua interacção com o ser humano.

Para compreendermos melhor como não são apenas as semelhanças antropomórficas que determinam o eixo *frente/trás* reparemos em dois objectos muito semelhantes: a agulha e o alfinete. Em ambos a *frente* parece-nos ser a mesma: a ponta mais afiada na direcção da qual o movimento do respectivo funcionamento se faz. E as partes opostas? Essas têm antropomorfizações totalmente contrárias: num a parte de *trás* é constituída pela "cabeça do alfinete", mas na outra, essa mesma parte de *trás* chama-se (perdoe-se o plebeísmo, mas linguisticamente é mesmo assim) o "cu da agulha":

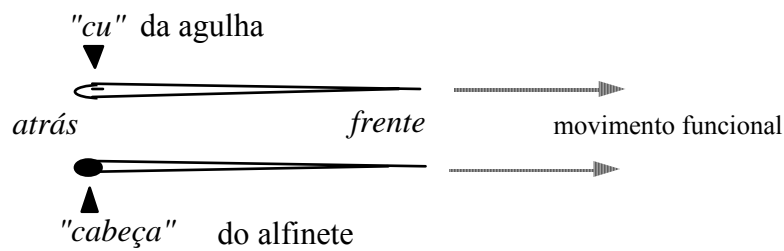


Figura 27

Como se vê, não é a semelhança antropomórfica que determina a *frente* dos objectos, mas sobretudo a direccionalidade funcional. Caso assim não fosse, a *frente* do alfinete, do prego e dos objectos semelhantes teria que ser a respectiva "cabeça", já que é esta parte que habitualmente determina a "frente".

Noutros objectos que implicam direccionalidade de movimento, como pistolas, espingardas, canhões, a *frente* é igualmente identificada com a parte do objecto voltada para a direcção do movimento. E o curioso é que não é o início do movimento que determina a noção de *frente* do objecto, mas o inverso: só se considera que o movimento começa **depois** da frente do objecto.

Na verdade, em qualquer objecto que se move, consideramos que o movimento "começa" à *frente*, mas na realidade, o movimento começa simultaneamente em todos os pontos do objecto. Quando um carro se desloca um metro, todas as moléculas se moveram um metro, e não apenas as da frente. Em rigor, o movimento não começou em sítio nenhum, mas em cada sítio do carro. No entanto, nós conceptualizamos o movimento **a partir** da parte dianteira do carro e não de qualquer outra. Imaginemos que tínhamos um carro de borracha muito maleável (como os que aparecem nos desenhos animados). Se puséssemos alguém a empurrar o carro de tal modo que a parte de trás se movesse, contraindo-se, mas a dianteira não, diríamos, aceitavelmente, por exemplo,

85) Empurrámos o carro, mas o carro não se moveu.

Ao inverso, se por qualquer processo a parte da frente começasse a andar e a de trás permanecesse parada, como se o carro fosse esticando, então o mais natural era afirmar

86) O carro começou a andar, mas a parte de trás não se moveu.

Mas se repararmos no que se passa num objecto como uma espingarda, então percebemos melhor o processo.

Num disparo de espingarda, toda a gente conceptualiza o tiro saindo da frente do cano. É aí que se simboliza o início do movimento. Mas, na realidade, a bala



sai da parte de trás, onde verdadeiramente começa o movimento. Só que o percurso que a bala faz dentro da espingarda não é entendido como tiro "funcional", verdadeiro: se, por hipótese, a bala parasse à saída, ainda dentro do cano, não se considerava ter havido tiro, no prototípico sentido da palavra.

Por isso mesmo é que conceptualizamos as balas a saírem da parte da frente das espingardas e não da parte de trás. Tudo porque (ver

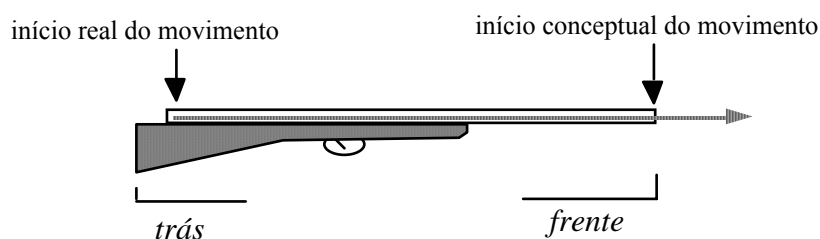


Figura 28

a figura 28) nós conceptualmente separamos o movimento do objecto que se move (ou responsável pelo movimento). E por isso, entendemos que o movimento começa onde acaba o objecto. E onde o objecto "acaba" (antes do movimento) é que é a respectiva *frente*.

Não é por acaso que em todas as corridas (cavalos, bicicletas, carros, atletismo, ...) o movimento/ percurso é medido sempre em relação à parte da frente da realidade que corre. Ganha-se uma corrida, não quando todo o corpo/ cavalo/ carro chega à meta, mas quando chega o primeiro milímetro.

Haverá alguma razão de âmbito cognitivo que justifique esta conceptualização? É evidente. É que pela experiência milenar, os homens depressa se aperceberam que para serem atingidos por uma pedra ou uma seta bastava serem tocados por uma parte (a que vinha à *frente*). Por isso mesmo é que aprenderam a medir o movimento entre as *frentes* das coisas.

Que nós não conceptualizamos o movimento como ele é, mas segundo estruturas cognitivas que "simplificam" a realidade, prova-se através de variadíssimos exemplos. Apenas mais um, de que todos temos experiência própria.

Quando qualquer um de nós faz um determinado percurso com o automóvel, descreve a situação como tendo havido uma determinada distância percorrida pelo carro. O carro percorreu, por exemplo, 10 quilómetros e 300 metros. O conta-quilómetros confirma-nos isto mesmo.

É assim que nós configuramos o movimento: há um objecto que se move, e há uma **mesma** distância percorrida por **todo** o objecto.

Ora isto não é verdade. Quando um objecto se move, desde que não seja em linha recta, ele rigorosamente não percorre uma distância determinada, mas cada uma das suas partes pode ter percorrido distâncias espaciais diferentes.

Exemplifiquemos com o mesmo automóvel. Punhámo-lo, por exemplo, a fazer voltas a uma pista circular com 25 metros de raio. Quando olharmos para o contador quilómetros e virmos que o carro já andou 100 quilómetros, nós entendemos conceptualmente que **todo** o carro percorreu 100 quilómetros. Mas não é verdade. Se, por exemplo, as rodas da direita distarem das da esquerda um metro e meio, quando as rodas da parte interior da pista tiverem andado esses 100 quilómetros, as do lado exterior já percorreram **mais seis quilómetros**, distância que não é tão insignificante quanto isso.<sup>(9)</sup>

Portanto, o carro não percorreu todo a mesma distância, nem andou todo a mesma velocidade. Só que a nós, como conceptualizamos o movimento de um corpo como sendo intrínseco à totalidade do corpo, temos dificuldade em "ver" isso.

É por essa mesma razão que não "vemos" uma coisa evidente: se passar por nós um carro a 50 Km/h e outro a 100 Km/h, facilmente percebemos que um ia com muita mais velocidade que o outro. Mas num pêndulo, já não vemos as coisas da mesma forma. Um pêndulo que na extremidade ande a uma velocidade, atinge apenas metade da velocidade ao centro, porque faz um percurso menor (metade) gastando o mesmo tempo. Mas a nós, à primeira vista, parece-nos que o pêndulo se movimenta todo à mesma velocidade, porque estamos habituados a associar **uma** velocidade a **um** qualquer objecto no seu **todo**.

Isto que se acabou de dizer prova a importância das relações cognitivas que presidem à forma como nós "vemos" as coisas e o movimento e como na realidade nós não conceptualizamos o movimento como ele acontece, mas segundo estruturas cognitivas que "simplificam" a realidade física.

### 3.7.3. Orientação e funcionalidade

Um tipo de objectos que possui variadas, e por isso interessantes, formas de orientação intrínseca é o mobiliário. Bierwisch<sup>(10)</sup> e Violi (1991:93) falam da "posição usual" de um determinado móvel como aspecto configurador da respectiva orientação.

Parece-nos ser demasiado genérico e não fornecer uma explicação satisfatória. Até porque, por vezes, é difícil saber qual é a "posição usual" ou se apenas existe uma.

Pensamos que se pode antes justificar a orientação intrínseca deste género de objectos pela sua funcionalidade, na vertente **lado mais acessível/ utilizado**.

<sup>(9)</sup> Na realidade as rodas mais próximas do centro da pista, a cada volta, fazem um percurso de 157 metros ( $2 \times \pi \times r = 2 \times 3,14 \times 25$ ) e as do outro lado do carro percorrem 166,42 metros. Ao fim de 637 voltas, as rodas mais próximas do centro percorreram 100.009 metros e as outras 106.009,54 metros.

<sup>(10)</sup> Bierwisch, M., 1967, "Some semantic universals of German adjectivals", in *Foundation of Language* 3.

Uma cómoda é um móvel bem prototípico onde se nota uma configuração perfeitamente antropomorfizada. Só tem um lado que permite a utilização, que é, obviamente a *frente*. Todas as outras vertentes decorrem naturalmente desta última:

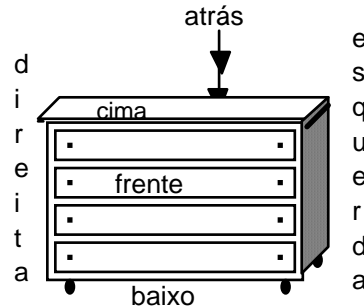


Figura 29

Para se confirmar como é a maior ou menor acessibilidade funcional que orienta intrinsecamente este tipo de objectos, repare-se no que se passa, por exemplo, com uma mesa de refeições. Se ela estiver colocada no meio da cozinha, com gente de todos os lados, por exemplo, não há *frente* nem *trás*. Mas se, no fim da refeição, se encosta a mesa à parede, já passa a haver.

E note-se que o que passa a configurar esta oposição *frente/ trás* não é a acessibilidade, mas a inacessibilidade; dito de outro modo: não é a partir da noção de *frente* que se configura a de *trás*, mas o inverso.

A prova temo-la se, por exemplo, nos servirmos de uma mesa quadrada que depois de encostada à parede fica mais acessível pelos lados do que pela frente (numa cozinha muito estreita, por exemplo):

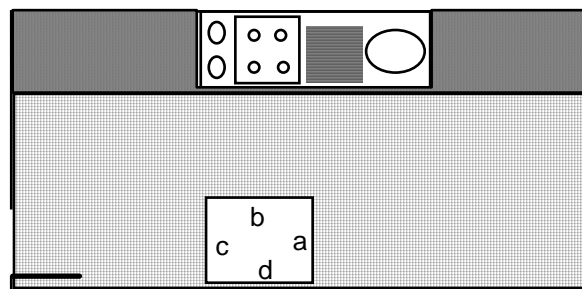


Figura 30

Mesmo assim, a *frente*, {b} continua a ser a parte que se opõe a *trás* (d) e não qualquer dos lados {a,c} ainda que mais acessíveis, como mostra a figura 30. Note-se que o lado {c} fica a ser o mais acessível, até porque fica junto da porta. Não passa, no entanto, a ser a *frente*, que, neste caso, é o segundo lado menos acessível.

Quando o móvel pode ter dois lados "funcionais", os critérios de funcionalidade e acessibilidade não podem, só por si, fazer a orientação, já que há dois

lados que possuem em igual grau a mesma funcionalidade. Acontece, por exemplo, em bancos do género do que

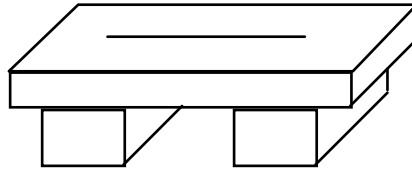


Figura 31

aparece na figura 31, constituídos por grandes blocos de pedra destinados a servirem de assento de ambos os lados e, portanto, não possuindo costas. Não podem ter intrinsecamente *frente/trás*, o que implica a ausência de *esquerda/direita*.

No entanto, há objectos que detêm uma funcionalidade dupla, mas qualitativamente diferente (ao contrário da do banco de pedra). É o caso das secretárias, dos balcões de atendimento ou outros móveis do género. Aqui, já se atribui a configuração *atrás/à frente*. E ao contrário do que diz o critério de Bierwisch, há pouco referido, não se pode dizer que seja a "posição usual" a determinar a *frente*, já que a posição usual será a interface funcionário/ secretária ou funcionário/ balcão. Ora essa interface marca o *atrás*. Dizemos, numa situação canónica

87) Os funcionários estão atrás das secretárias.

88) As empregadas estão atrás do balcão.

e não

89) ?Os funcionários estão à frente das secretárias.

90) ?As empregadas estão à frente do balcão.

Neste caso, à noção genérica de funcionalidade ter-se-á que acrescentar a de *finalidade*: a *frente* é o lado onde se exerce a finalidade do objecto — aqui, o atendimento de pessoas.

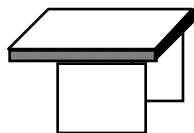


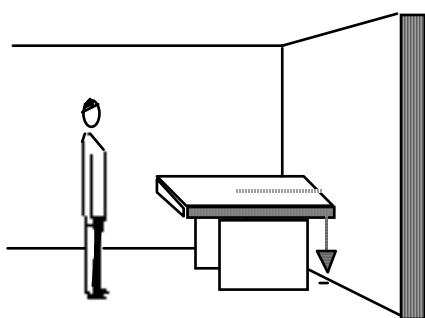
Figura 32

Porém, embora a mesma secretária (figura 32), numa sala de estudo ou escritório particular, possa continuar com a mesma configuração *frente/ atrás*,



91) A bola está à **frente** da secretária.

essa configuração pode não ser definitiva se a mesma secretária tiver uma parede na frente, como a da figura 33:



92) Caiu uma caneta **atrás** da secretária.

Figura 33

É que agora perspectiva-se como pouco acessível aquele lado da secretária e, por conseguinte, esse lado passa a ser *atrás*.

Parece, assim, não se poder ser tão taxativo como faz Violi ao afirmar que a orientação intrínseca é independente do contexto e da posição dos sujeitos que interagem com o objecto intrinsecamente orientado:

Ora per tutti questi oggetti si può parlare di un orientamento intrinseco, in quanto indipendente sia dal contesto che dalla loro posizione relativa rispetto al soggetto nel momento dell'enunciazione. (Violi 1991:93)

É que todos estes processos funcionais comprovam que, embora os objectos possam ser intrinsecamente orientados, eles podem não possuir uma orientação definitiva. O que verdadeiramente os configura em definitivo é o modelo mental no qual nós os perspectivamos numa determinada configuração. As suas orientações intrínsecas podem mudar em virtude de se alterarem também os factores que lhes fornecem a respectiva orientação intrínseca: a visibilidade, a acessibilidade, a funcionalidade, etc.

#### 3.7.4. A anulação da orientação intrínseca

Como se acabou de ver, a orientação intrínseca dos objectos pode não ser absolutamente fixa, podendo mudar ao mudarem determinadas coordenadas contextuais ligadas à funcionalidade, sobretudo em objectos facilmente bifuncionais.

E nos que detêm **inequivocamente** uma orientação intrínseca, como uma televisão, uma cómoda, um animal? Essa orientação é sempre respeitada? Dizer que "em princípio" o é equivale a dizer que há casos (ou pode haver) em que mesmo essa orientação intrínseca, perfeitamente prototípica, pode ser anulada. Isso acontece quando o próprio modelo mental que representa uma determinada faceta da espacialidade se sobrepõe à intrinsecidade de orientação do objecto.

Por exemplo, os modelos da espacialidade (concretamente do eixo *frente/atrás*) podem interferir com a orientação intrínseca de um objecto anulando-a e impondo uma outra.

Ninguém questiona o facto de um móvel como uma cómoda ser intrinsecamente orientado, com as facetas *frente*, *atrás*, *cima*, *baixo*, *lado*, perfeita e inequivocamente atribuídas. Apenas a distinção *lado esquerdo/ direito* não é constante:

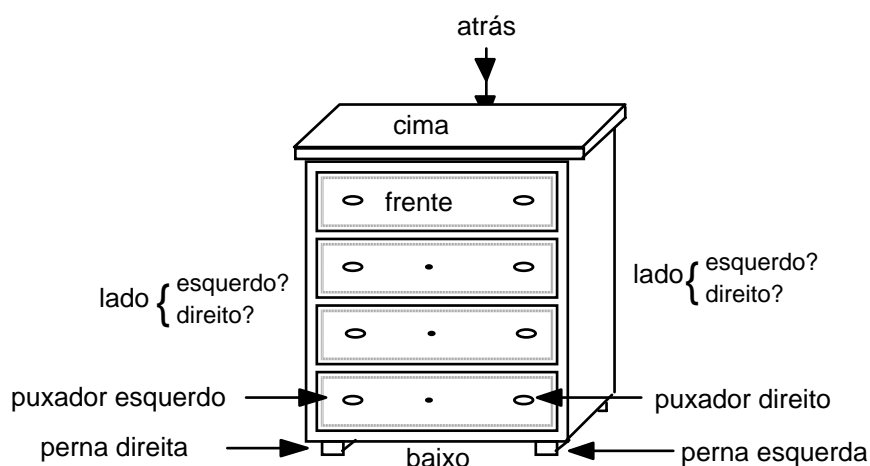


Figura 34

Se se considerar o móvel como um objecto intrinsecamente orientado e totalmente antropomorfizado, então o lado direito do móvel é o que está à esquerda do observador. Dizemos, nesta perspectiva, por exemplo,

93) A perna direita da frente do móvel está mal colada.

Mas se, apesar de intrinsecamente orientado, o móvel for perspectivado funcionalmente, então o lado direito é o oposto. Por exemplo, se cada gaveta tiver dois puxadores, o *do lado direito* será o que será puxado pela nossa mão direita, situando-se, por conseguinte, no lado esquerdo do móvel enquanto totalmente antropomorfizado. Da mesma forma seria interpretada a frase

94) As meias estão à direita na primeira gaveta.

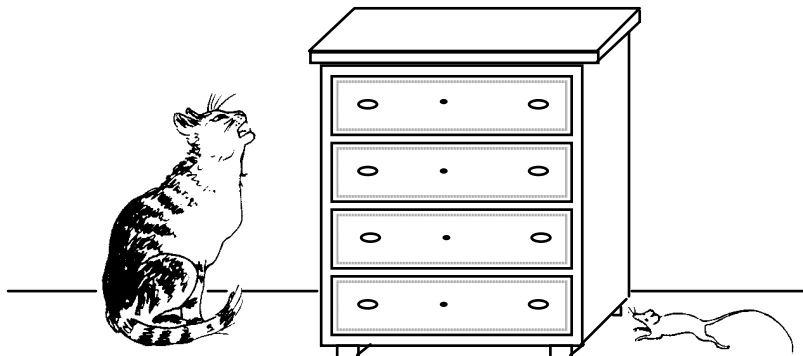
Este *lado direito* do móvel em que as meias estarão será o lado direito de quem estiver voltado de frente para o móvel, e não o do móvel se antropomorfizado.

Em síntese: se cada lado pode ser perspectivado sob duas formas diferentes, a atribuição de *frente/trás* e respectiva diferenciação com *lado* permanece invariável.

À primeira vista isto parece ter que ser sempre assim. Mas não é.

Para se perceber até que ponto uma orientação intrínseca inquestionável pode ser "apagada", repare-se nos resultados do seguinte inquérito:<sup>(11)</sup>

**Complete a frase que descreve a figura:**



O rato escondeu-se do gato \_\_\_\_\_ do móvel.

Vejam-se os resultados:

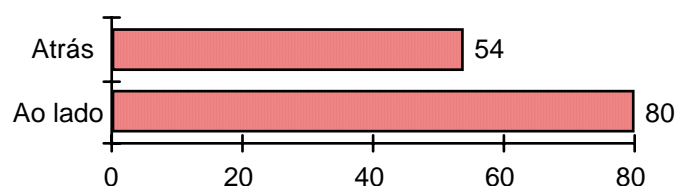
Gato-móvel-rato	Resp.
Ao lado <sup>(1)</sup>	80
Atrás (por trás, detrás) <sup>(2)</sup>	54
Anulados	9

<sup>(1)</sup> Sendo uma resposta "do lado esquerdo" e outra "à direita"

<sup>(2)</sup> Sendo uma resposta "atrás do lado direito"

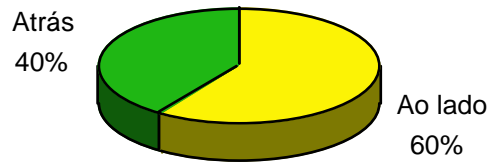
As respostas anuladas foram as que demonstraram que a posição relativa dos elementos da figura não tinha sido percebida. Por exemplo, em respostas que indicavam a posição do rato como estando dentro de uma gaveta ou debaixo do móvel.

Tirando as anuladas, em frequência relativa:



Em percentagem:

<sup>(11)</sup> Feito em 1998 aos alunos da cadeira de Introdução aos Estudos Linguísticos que possuíam o português como única língua materna.



A conclusão mais saliente, mas talvez não inesperada de todo, é que numa grande parte dos inquiridos (40%) a orientação intrínseca do objecto foi completamente anulada: aquilo que era *lado* passou a ser *atrás*, o que implica que as outras vertentes ficaram invalidadas, já que não é admissível aceitar que o habitual *atrás* do móvel o continuou a ser ficando este com duas faces de *trás*.

Podemos, assim, verificar como uma orientação intrínseca "fixa" de um objecto pode ser anulada em virtude de o modelo mental que traduz a situação se impor às coordenadas de orientação intrínseca do mesmo objecto. Ou seja, o modelo mental de *frente/trás* (baseado na [visibilidade]) a que chamaremos exactamente "modelo da visibilidade" (ver 4.2.2.3.) impôs-se à orientação *frente/trás*, por princípio intrínseca, do mesmo objecto. E note-se que se em vez de ter sido com aquele móvel o rato se escondesse junto a um elefante, cão ou qualquer outro elemento (incluindo o homem) continuaria a poder ser verbalizada a sua posição como *atrás*.

É evidente que será abusivo afirmar que em casos como este, em que o modelo da visibilidade que estrutura o eixo *frente/trás* se impõe à orientação *frente/trás* dos objectos, será abusivo afirmar, dizíamos, que o objecto intrinsecamente orientado não tem uma *frente* enquanto objecto. A *frente* do objecto continua a ser a mesma. Só que não pode desempenhar o seu papel configurativo (espacial) porque o próprio modelo mental que ali se aplica invalida todas as coordenadas que com ele gerem incompatibilidade.

### 3.7.5. A fixação da orientação intrínseca

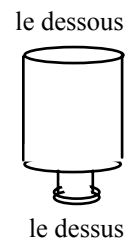
Tudo o que há pouco verificámos mostra-nos que, se não se quiser negar, tem que se entender de uma forma muito maleável o "princípio de fixação" postulado por Vandeloise (aliás, o único princípio que postula sobre orientação intrínseca dos objectos). Segundo Vandeloise (1986), as coordenadas dos objectos intrinsecamente orientados são constantes. São auto-configurações intrínsecas aos próprios objectos e independentes da situação em que o objecto aparece:



PRINCIPE DE FIXATION: Un objet peut être qualifié par rapport à sa position usuelle, même si sa position diffère au moment de l'énonciation.

[...] C'est le cas de la bouteille selon l'axe vertical

(Vandeloise 1986:50)

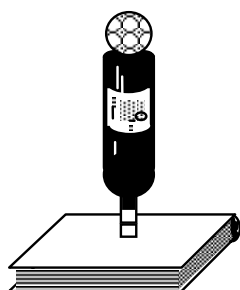


Violi (1991:93), citando este exemplo de Vandeloise, concorda:

Continueremo a usare in modo immutato i termini per designare il sopra e il sotto di una bottiglia anche se questa viene rovesciata.

Teoricamente e em abstracto isto pode ser verdade. *O lado de cima e o lado de baixo* podem ser assim designados, porque, como é evidente e também o afirma Vandeloise, eu **refiro-me** à posição habitual da garrafa. Mas o que o princípio de **fixação** diz não é isto: antes indica que esta referencialidade espacial se **fixa** aos objectos, passa a fazer parte integrante da sua referencialidade espacial "même si sa position diffère au moment de l'énonciation", como afirma.

Testámos uma situação concreta com falantes nativos do francês, que perante uma garrafa mais prototípica que a de Vandeloise, tiveram dificuldade em descrever a situação e em aceitar qualquer das frases como adequada:



95) ?Le ballon est sur le dessus de la bouteille.

96) ?Le ballon est sur le dessous de la bouteille.

97) ?Le livre est sous le dessous de la bouteille.

98) ?Le livre est sous le dessus de la bouteille.

Figura 35

No entanto, o facto de, para a mesma situação, serem adequadas frases como

99) Le dessus de la bouteille est posé sur le livre.

100) Le dessous de la bouteille supporte le ballon.

permite-nos concluir que a orientação intrínseca continua a funcionar, mas apenas se eu a ela me referir prioritária e focalmente. Ou seja, a referencialidade tem que ser directa (focal) para ser entendida como referencialidade à posição canónica. Caso isso não aconteça, caso o modelo espacial que retrata a situação focalize anteriormente uma outra espacialidade, então não é aceitável inserir uma espacialidade oposta de um

objecto intrinsecamente orientado. É o que acontece na situação há pouco exemplificada.

Em português, podemos confirmar os traços gerais de idêntico funcionamento, embora a correspondência palavra a palavra seja diferente:

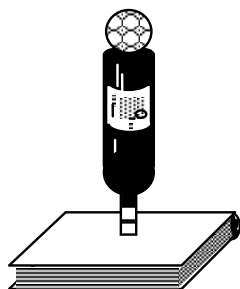


Figura 36

- 101) A bola está em cima da garrafa.
- 102) ?A bola está em cima da parte de baixo da garrafa.
- 103) A parte de baixo da garrafa suporta a bola.
- 104) A parte de baixo da garrafa tem a bola em cima.
- 105) O livro está debaixo da garrafa.
- 106) ?O livro está debaixo da parte de cima da garrafa
- 107) A parte de cima da garrafa está pousada no livro.

Como se comprova, as frases

- 102) ?A bola está em cima da parte de baixo da garrafa.
- 106) ?O livro está debaixo da parte de cima da garrafa

difícilmente se utilizam para representar a situação em questão porque apresentam incompatibilidades de referencialidade espacial, na medida em que a posição canónica invertida (da garrafa), quando não focalmente referida, entra em contradição com a espacialidade já manipulada no início da descodificação (*em cima/debaixo*).

Mas para termos a prova cabal que o princípio de fixação não é absoluto, mas que depende dos (re)arranjos constantes do modelo em que entra, comparemos a orientação intrínseca dos objectos com a lexicalização (quando a houver) das partes intrinsecamente orientadas.

Segundo o princípio de fixação, a orientação intrínseca é algo que fica **para sempre** atribuída à referencialidade linguística do objecto. Como dizem Vandeloise e Violi, o cimo da garrafa é sempre *cimo* em qualquer situação, mesmo quando está invertida. Já vimos que não é bem assim. No entanto, pode argumentar-se que a não aceitabilidade de certas frases, como as que atrás indicámos, pode dever-se não à fuga ao princípio de fixação, mas à dificuldade em manusear modelos mentais em que partes espacialmente opostas coincidam (*livro debaixo do cimo da garrafa*, por exemplo).

Ora este argumento parece-nos falso, na medida em que se nós utilizarmos, quando a houver, a lexia correspondente à parte intrinsecamente orientada do objecto, os problemas de não aceitabilidade e de desarranjo do modelo desaparecem. Provemo-lo:

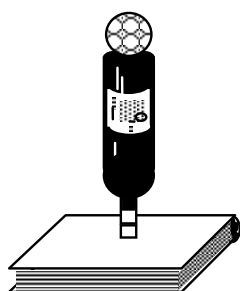


Figura 37

- 102) ?A bola está em cima da parte de baixo da garrafa.
- 108) A bola está em cima do **fundo** garrafa.
- 106) ?O livro está debaixo da parte de cima da garrafa.
- 109) O livro está debaixo do **gargalo** da garrafa.

Como se vê, na garrafa, *parte de cima* é muito menos **fixo** para designar aquela parte da garrafa do que a respectiva lexicalização — *gargalo*. Isto prova, naturalmente, que a fixação não é definitiva, nem é independente do momento da enunciação, como defende o princípio de fixação de Vandeloise. Se assim fosse, teria que haver uma equivalência total de utilização entre orientação intrínseca (*parte de cima*) e lexicalização dessa orientação intrínseca (*gargalo*), o que, como se viu, não acontece.

Uma outra experiência mostra que o princípio de fixação não é absoluto, mas que pode ser "apagado" pela interferência de outras vertentes, como a de, vamos chamar-lhe assim, "mudança de vector".

Como é universalmente reconhecido, são os vectores da frontalidade e da verticalidade os prioritários na estruturação das configurações espaciais. Cada um deles constitui-se numa dimensionalidade autónoma que "desrespeita" as configurações do outro. Assim, a orientação intrínseca de um objecto só funciona **dentro de um determinado vector**, já que quando muda de vector essa orientação desaparece.

Exemplifiquemos com a orientação intrínseca prototípica, a do ser humano. A *frente* é, naturalmente, a parte que, estruturando o eixo da frontalidade, fornece o modelo que irá servir para a antropomorfização dos objectos intrinsecamente orientados. No entanto, nem a própria *frente* prototípica do ser humano resiste quando passa para outro vector espacial e perde também ela a sua própria orientação intrínseca.

Assim, a frase

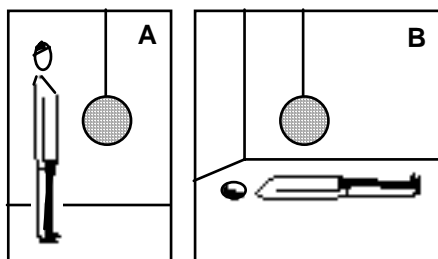


Figura 38

110) A bola está à frente do rapaz.

só é válida para a situação **A** e não para a **B**. No entanto, a posição da bola relativamente à *frente* do rapaz é física e geometricamente a mesma. Só que é vista no vector da verticalidade e não no da frontalidade. E por isso a *frente*, por mais intrinsecamente orientada que seja, "desaparece". Aquilo que em **A** era *frente* já o não é em **B**. É óbvio, por conseguinte, que o princípio de fixação está longe de ser absoluto.

Cognitivamente compreende-se que o princípio de fixação e que a orientação intrínseca não possam ser "atribuídos" de uma forma definitiva aos objectos. É que estes, fora da situação canónica, interagem com outros em situação canónica. Uma palavra que traduza um objecto intrinsecamente orientado no eixo da verticalidade, fora da sua orientação canónica, tem dificuldade em entrar numa configuração espacial em que tenha de interagir com outros elementos (verbos, por exemplo) que em princípio pressupõem situações canónicas. O modelo final, por isso mesmo, torna-se confuso. Imaginemos uma garrafa exposta com o gargalo para baixo (para a rolha não secar), como a da figura 39:



111) ?Uma bolha de ar **subiu, subiu** até à parte de **baixo** da garrafa.

112) ?As borras do vinho foram **descendo** até à parte de **cima**.

Figura 39

É exactamente por isso que embora uma árvore esteja intrinsecamente orientada no eixo da verticalidade, ela perde a sua orientação quando está fora da sua posição canónica. É que numa árvore em posição canónica, uma pessoa pode **subir** ou trepar por ela; numa árvore deitada, por exemplo, já não. Por isso é que uma árvore de pé tem altura (*Que árvore tão alta!*), mas deitada tem comprimento (*Está atravessada na estrada uma árvore muito comprida.*)

Tudo isto leva a que, na nossa opinião, se deva reformular o *princípio de fixação* de Vandeloise, integrando-o, juntamente com outros, no conceito de orientação intrínseca. Assim, propomos um conjunto de princípios que visam abarcar a atribuição de orientações espaciais intrínsecas aos objectos:

PRINCÍPIO DE ORIENTAÇÃO INTRÍNSECA: Todo o objecto pode adquirir uma orientação intrínseca se lhe for reconhecida uma antropomorfização icónica ou funcional.

Como é fácil de confirmar, a orientação intrínseca dos objectos é gerada pelo reconhecimento de semelhanças relativamente às partes do ser humano que estruturam ou configuram o espaço. Essa antropomorfização pode basear-se em identidades icónicas ou figurativas (*os pés e braços da cadeira*), funcionais (*a frente da secretária*) ou ambas ("direcção do movimento"  $\emptyset$  *frente*).

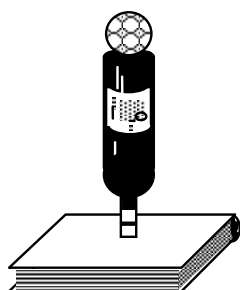
Contudo, como ainda há pouco vimos, o princípio da orientação intrínseca não pode ser entendido como uma propriedade absoluta, fora de qualquer configuração. Ele apenas é válido dentro de **um** eixo/vector da espacialidade, sendo "apagado" caso a faceta intrinsecamente orientada de um objecto intrinsecamente orientado mude de eixo/vector espacial. Assim, é necessário ter em conta igualmente o

**PRINCÍPIO DA VALIDADE INTRAVECTORIAL:** A orientação intrínseca de um objecto é válida apenas para o respectivo vector ou eixo estruturante da espacialidade em que se insere (verticalidade ou frontalidade).

Dentro desse eixo, não é necessário que um objecto se encontre na sua posição habitual para manter a sua orientação intrínseca:

**PRINCÍPIO DE FIXAÇÃO:** Um objecto pode manter as coordenadas espaciais da sua orientação intrínseca, mesmo que não se encontre na sua posição canónica.

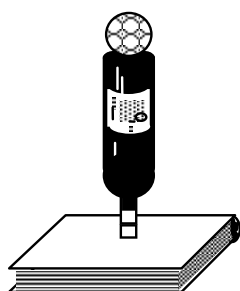
Para confirmar, recorde-se



- 99) Le dessus de la bouteille est posé sur le livre.
- 100) Le dessous de la bouteille supporte le ballon.
- 103) A parte de baixo da garrafa suporta a bola
- 107) A parte de cima da garrafa está pousada no livro.

Figura 40

**PRINCÍPIO DE COLISÃO:** A orientação intrínseca de um objecto fora da sua situação canónica pode colidir com a configuração espacial de outros elementos que co-ocorrem num mesmo modelo de referência:

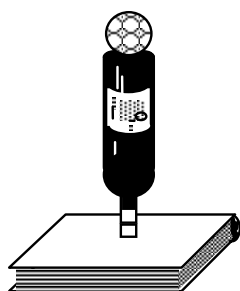


- 95) ?Le ballon est sur le dessous de la bouteille.  
 97) ?Le livre est sous le dessus de la bouteille.  
 102) ?A bola está em cima da parte de baixo da garrafa.  
 106) ?O livro está debaixo da parte de cima da garrafa.  
 111) ?Uma bolha de ar **subiu, subiu** até à parte de **baixo** da garrafa.  
 102) ?As borras do vinho foram **descendo** até à parte de **cima**.

Figura 41

PRINCÍPIO DO APAGAMENTO DA ORIENTAÇÃO INTRÍNSECA: Se o objecto estiver fora da posição canónica, a sua orientação intrínseca pode ser apagada se não for a sua a configuração focalizada num modelo de referência em que co-ocorra com outras configurações espaciais incompatíveis.

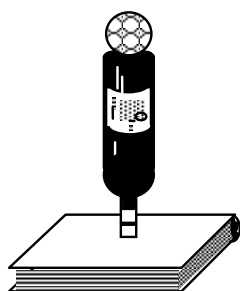
Para confirmar, recorde-se que quando o orientação intrínseca, ainda que numa posição não canónica, é prioritariamente focalizada, ela pode funcionar



- 103) A parte de baixo da garrafa suporta a bola.  
 104) A parte de baixo da garrafa tem a bola em cima.  
 107) A parte de cima da garrafa está pousada no livro.  
 113) A parte de cima da garrafa tem o livro debaixo dela.

Figura 42

Quando a focalização incide sobre uma outra configuração espacial incompatível, ela, a posição canónica, pode ser apagada, e é-o preferencialmente:



- 101) A bola está em cima da garrafa.  
 105) O livro está debaixo da garrafa.  
 114) Le ballon est sur le dessus de la bouteille.  
 115) Le livre est sous le dessous de la bouteille.

Figura 43

### 3.7.6. Lexicalização da orientação intrínseca

O apagamento da orientação intrínseca não se dá do mesmo modo em todas as línguas. Na verdade, há modelos de configuração espacial onde a orientação intrínseca dos objectos é mais fixa do que em outros. Ou seja: as línguas podem não tratar, e não tratam, do mesmo modo a orientação intrínseca atribuída aos objectos. Umhas lexicalizam a orientação atribuída, tornando-a mais estável e mais fixa; outras, não a lexicalizando, servem-se das coordenadas gerais que permitem atribuir uma orientação:

116) Le ballon est **en dessous** de la table / **le dessous** de la table.

117) A bola está **debaixo** da mesa / **\*o debaixo/ \*o baixo** da mesa.

118) Le ballon est **au-dessus** de la table / **le dessus** de la table.

119) A bola está **em cima** da mesa / **\*o em cima/ \*o cima** da mesa.

Por isso, enquanto o inglês, o francês, o italiano, substantivam, por exemplo, o eixo da verticalidade, no português não há substantivação, mas tem que se usar uma paráfrase para dizer "*o lado mais próximo do ponto positivamente marcante do eixo da verticalidade*" (=lado de cima) ou o oposto, "*o lado mais próximo do ponto negativamente marcante do eixo da verticalidade*" (=lado de baixo). O português, ao não substantivar os termos que configuram o eixo da verticalidade (*\*o cima/ \*o baixo*), mas ao utilizar o próprio eixo através de paráfrase (*o lado de cima/o lado de baixo*) focaliza mais o eixo geral em si mesmo do que a parte intrinsecamente orientada do objecto:

*the top / le dessus / il sopra / \*o cima / \*o em cima / o lado de cima*



*the bottom / le dessous / il sotto / \*o baixo / \*o em baixo / o lado de baixo*

Figura 44

Isto leva a que uma orientação intrínseca traduzida numa lexia substantiva seja isso mesmo, mais substantiva, confira maior independência face ao sistema geral, do que uma orientação intrínseca que se serve dos próprios termos do esquema orientador. E assim, numa orientação como esta, a posição do objecto é mais dependente do esquema geral, canónico, de orientação. Segue-se, portanto, que quando

o objecto se encontra em posição não canónica mais facilmente pode gerar incompatibilidades na configuração espacial do que se possuísse uma orientação mais fixa, mais independente relativamente aos termos que designam o modelo canónico.

Por aqui se vê que as verbalizações relativas à orientação intrínseca dos objectos podem ser mais ou menos aproximativas ao modelo geral ou, ao inverso, mais ou menos "independentes" através de lexicalizações autónomas relativamente ao mesmo modelo geral. Poder-se-iam, assim, considerar três principais tipos:

	1- Lexicalização Modelizante	2- Lexicalização Submodelizante	3- Lexicalização Objectual
PORTUG.	<i>em/por/de ...cima</i> <i>em/por/de ...baixo</i>	$\emptyset$ (*o cima; o lado de cima) $\emptyset$ (*o baixo; o lado de baixo)	<i>gargalo (da garrafa)</i> <i>fundo (da garrafa)</i>
FRANCÊS	<i>sur</i> <i>sous</i>	<i>le dessus</i> <i>le dessous</i>	<i>col (de la bouteille)</i> <i>fond (de la bouteille)</i>

A lexicalização de tipo 1, **modelizante**, é assim designada porque é ela que demarca, no modelo configurativo, as partes orientadoras de uma configuração espacial.

Na lexicalização de tipo 2, **submodelizante**, já não aparece a indicação do eixo (ou parte dele), mas uma lexia substantivada substituta.

Na lexicalização de tipo 3, **objectual**, a lexia designa já não um espaço ou uma orientação espacial, mas o objecto (ou parte) que habitualmente corresponde a determinada posição no espaço.

Através deste esquema, é mais fácil compreender que a orientação intrínseca dos objectos resiste, em situação não canónica, tanto mais ao princípio do apagamento quanto maior for a sua independência lexical relativamente à lexicalização do próprio modelo. Isto implica que o princípio de apagamento da orientação intrínseca em situação não canónica depende do tipo de lexicalização que o objecto intrinsecamente orientado possui. Pode, assim, complementar-se o princípio do apagamento da orientação intrínseca com o

PRINCÍPIO DE RESISTÊNCIA AO APAGAMENTO DA ORIENTAÇÃO INTRÍNSECA: A resistência da orientação intrínseca, mesmo em situação não canónica, é directamente proporcional ao grau de lexicalização objectual.

Uma nota final apenas para dizer que relativamente à lexicalização das configurações espaciais, o quadro apresentado é, naturalmente, esquemático, e por isso necessariamente tão simplificador como cada esquema sempre é. Aqueles três tipos de lexicalização delimitam um *continuum*, de si muito mais complexo. Aquelas delimitações são apenas etapas que se nos afiguram nucleares em todo o processo. E a prova que há zonas idiossincráticas dentro de cada segmento, encontramos-la se



verificarmos que em português há uma palavra que, à primeira vista, parece corresponder à lexicalização submodelizante da verticalidade. Como já se viu, não podemos substantivar *\*o cima*, *\*o (de)baixo* como em francês *le dessus/ le dessous*. Pode parecer, contudo, que *le dessus*, classificado como uma lexicalização submodelizante equivale ao português *o cima*. Nesse caso, o quadro apresentado estaria errado, já que propõe que no português, relativamente a este eixo, não há lexicalizações do tipo 2.

Note-se, no entanto, que em português *o cima* não é o substituto do inexistente *\*o cima*. Na realidade, *o cima* não equivale a *lado de cima*, mas a "a parte de cima do lado de cima". Ou seja, *lado de cima* é uma área que juntamente com *lado de baixo* configura a verticalidade, enquanto *o cima* é prototipicamente **o ponto máximo da verticalidade positiva** (entendendo-se "ponto", na perspectiva linguístico-funcional, —área— e não numa perspectiva matemático-geométrica): Confirme-se na seguinte situação (figura 45):

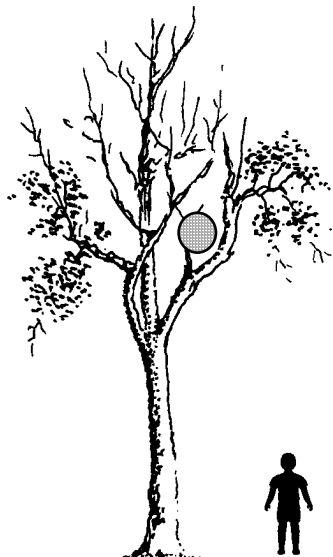


Figura 45

- 120) A bola ficou **em cima** da árvore.  
 121) *\*A bola ficou no cima* da árvore.  
 122) Ainda há folhas **em cima** da árvore, mas já não há **no cima** da árvore.

Por isso mesmo, por não equivaler a um dos eixos da verticalidade, mas apenas a um ponto de um desses eixos, é que não tem par opositivo.

### 3.7.7. Equivalência entre orientações intrínsecas

Os objectos intrinsecamente orientados, linguisticamente, detêm o mesmo estatuto de relação espacial que os seres humanos:

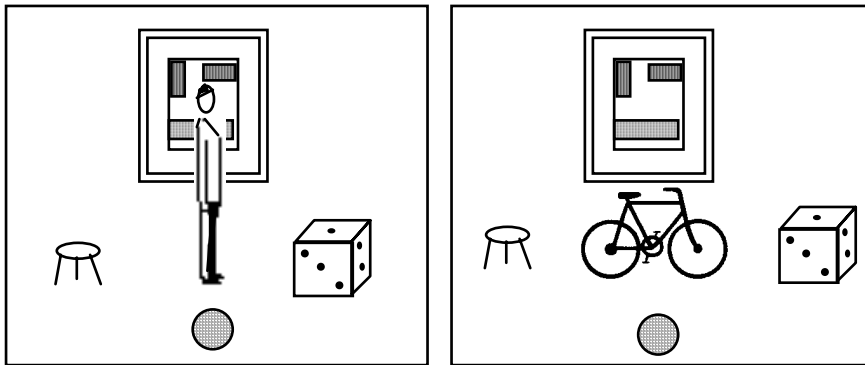


Figura 46

- 123) O dado está **à frente** do homem/da bicicleta.  
 124) O banco está **atrás** do homem/da bicicleta.  
 125) A bola está ao **lado direito** do homem/da bicicleta.  
 126) O quadro e a parede estão ao **lado esquerdo** do homem/da bicicleta.

A orientação intrínseca de um objecto poder ser mesmo preferida como Configurante à de um ser humano, mesmo quando este é o locutor/ enunciador. Isto parece contrariar os princípios de egocentrismo referencial que preside à configuração espacial.

Em situações como as representadas nas figuras 47 e 48, o Configurante preferível tanto pode ser o carro, como o locutor humano. É preferencialmente o que estiver mais próximo da Figura a situar (a bola, neste caso):

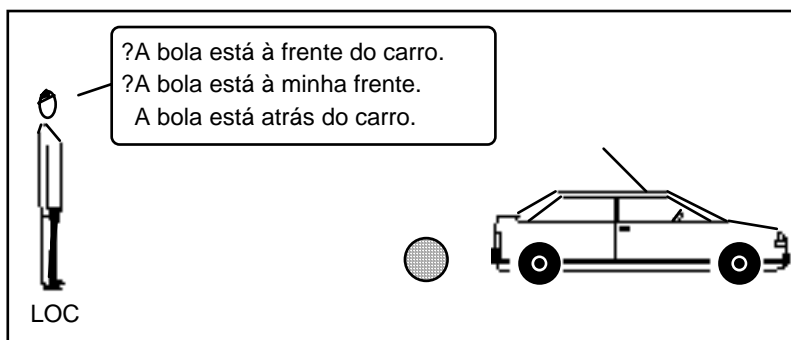


Figura 47



Figura 48

O locutor humano não exerce aqui uma "atração" especial como elemento referenciador. Nem por ser locutor, nem pelo facto de ser o modelo prototípico referenciador do espaço (corpo humano). Como os objectos intrinsecamente orientados o são na medida em que lhes são atribuídos alguns traços antropomorfizados, poderia pensar-se que entre dois objectos intrinsecamente orientados, o mais antropomórfico prevaleceria como referência da configuração espacial, já que se situa mais próximo do modelo, quando não é mesmo o próprio modelo, como neste caso.

Ora não é isso que acontece. Como se constata, a configuração preferível é aqui a que situa a Figura em relação ao Configurante mais próximo, quer esse Configurante seja o corpo humano, quer seja outro qualquer objecto intrinsecamente orientado.

Sendo assim, poder-se-ão propor dois princípios:

**PRINCÍPIO DE EQUIVALÊNCIA ENTRE ORIENTAÇÕES INTRÍNSECAS:**

Embora a antropomorfização seja o factor que permite a orientação intrínseca dos objectos, a escolha do Configurante é independente do grau de antropomorfização entre objectos intrinsecamente orientados.

**PRINCÍPIO DE ATRACÇÃO DE LOCALIZAÇÃO:** Entre dois Configurantes possíveis para a localização de uma Figura, a preferência para a escolha de um é inversamente proporcional à distância Figura-Configurante.

A prova desta paridade ou equivalência, bem assim como do princípio de atracção, temo-la se situarmos a Figura a meia distância entre os dois Configurantes. Neste caso, é perfeitamente igual situar a bola em relação ao Configurante/carro, (*A bola está à frente do carro*) como em relação ao Configurante/locutor (*A bola está à minha frente*):



Figura 49

Uma configuração não aceitável com estes mesmos elementos (com outras posições) relativas seria

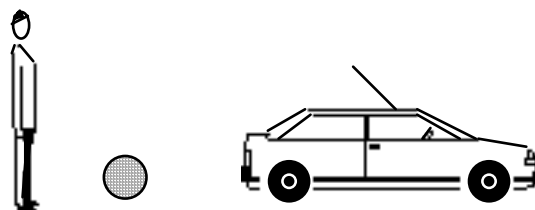


Figura 50

\*A bola está à frente do carro.

Teoricamente esta frase é possível<sup>(12)</sup>, mas apenas caso alguém considere o carro como um objecto desprovido de orientação intrínseca. Se assim fosse, (se o Configurante/carro não fosse um objecto intrinsecamente orientado), esta frase seria não só possível, como até a mais adequada nos casos em que a bola não estivesse mais perto do Configurante/locutor, como se vê na figura 51:

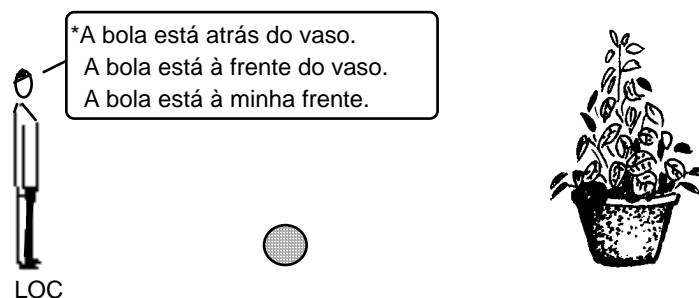


Figura 51

Estes factos permitem desde já confirmar a actuação do princípio de colisão enunciado anteriormente. Na verdade, perceber cognitivamente o carro naquela posição como posição de encontro canónico, colide com o facto de ele canonicamente ter que ser percebido como um objecto com orientação intrínseca. Ora utilizar um modelo cognitivo contextual (carro sem orientação intrínseca) que contradiz um aspecto cognitivo já assimilado (carro necessariamente com orientação intrínseca) leva ao cruzamento de modelos espaciais que, porque contraditórios, colidem, permanecendo o primitivo modelo assimilado (carro com orientação intrínseca).

(12) Violi (1991:96, nota 23) refere que segundo **a sua intuição** ("secondo la mia intuizione...") frases deste género são possíveis, embora não preferíveis. Não explica, contudo, em que se baseia a sua intuição.