

**Figura 1**



**Roch Ambroise Auguste Bébian**

## Vuelta a un hito histórico de la lingüística de las lenguas de señas Las “huellas” de la *Mimographie* (Bébian 1825) en el sistema de transcripción de las señas de William C. Stokoe<sup>1</sup>

Alejandro Oviedo

### **Resumen**

La *mimographie*, una escritura para las señas de los sordos propuesta en el Siglo XIX (cf. Bébian, 1825), reconoce tres elementos formales en una seña: la parte que actúa (subdividida en una parte pasiva y otra activa), la actividad ejecutada y la expresión facial. Este artículo argumenta que en la *mimographie* se encuentran ya los elementos básicos del sistema de notación de Stokoe, que inició la lingüística de las señas en la década de 1960 (Stokoe 1993[1960]).

### **Abstract**

The *mimographie*, a writing system for signed languages proposed in the Nineteenth Century (cf. Bébian, 1825), recognizes three formal elements in a sign: the acting part (subdivided into a passive and an active part), the activity carried, and the facial expression. This article argues that the *mimographie* already contains the essentials of Stokoe’s notation system, which is considered as the foundation stone of sign linguistics (Stokoe 1993 [1960]).

El maestro guadalupeño Roch Ambroise Auguste Bébian (1789-1839) es una figura esencial en la historia de la sordera. Considerado por sus contemporáneos sordos como el primer docente oyente que dominó a la perfección la lengua de señas (Berthier, 1839), Bébian fue

---

<sup>1</sup> Una versión de este artículo apareció en el Volumen 37, N° 2, de la revista colombiana *Lenguaje* (Universidad del Valle, Cali) en 2009 , págs. 293-313. Para citas académicas se ruega referir como *Lenguaje* , 2009, 37 (2), 293-313.

además maestro de los pioneros del movimiento asociativo sordo (Karakostas, 1993), el primer teórico de un modelo bilingüe para las escuelas de sordos (Cuxac, 1983), el primero en demostrar que las señas de los sordos pueden ser escritas a partir de un análisis de sus formas (Fischer, 1995), y el fundador de la educación pública de su país natal (Cuxac, 2004). Pero a pesar de ser bien citado, Bébian es muy mal conocido. Esto es particularmente cierto en relación con su obra lingüística, cuya trascendencia es apenas referida. Se han señalado con frecuencia, pero discutido muy poco, las semejanzas entre la *mimographie*, el sistema de notación de las señas propuesto por Bébian, y el sistema de notación de William C. Stokoe, aparecido a mediados del Siglo XX (Stokoe 1993[1960]), y que es considerado como el inicio de la descripción científica de las lenguas de señas de los sordos. Tales semejanzas serán objeto de las páginas que siguen.

### **Introducción**

En dos libros publicados en París en la primera mitad del Siglo XIX (Bébian 1817; Bébian 1825), Bébian presentó la *mimographie*, un modelo de notación para las señas de la escuela de sordos. En la *mimographie*, según han argumentado algunos estudios (Cuxac,1983; Cuxac,2004; Fischer, 1993; Fischer, 1995; Bernard, 1995; Renard, 2005; Oviedo, 2007), aparecen ya los rasgos esenciales del análisis estructural de las señas, a saber,

- que estas pueden descomponerse en aspectos formales (principalmente el órgano articulador y la actividad realizada);
- que cada aspecto presenta un número limitado de elementos; y
- que los cambios en las señas pueden representarse como cambios en el nivel de esos elementos.

La *mimographie* consta de caracteres que representan partes del cuerpo, relaciones espaciales entre ellas, movimientos y expresiones faciales. Esos caracteres, escritos de izquierda a

derecha según un determinado orden, permitirían, en opinión de Bébian, transcribir fácilmente cualquier seña<sup>2</sup>.

La *mimographie* contiene interesantes similitudes con el sistema de notación propuesto por William C. Stokoe (Stokoe, 1993[1960]; Stokoe, Croneberg & Casterline, 1965), considerado el fundamento histórico de la lingüística de las lenguas de señas (McBurney, 2005). Stokoe conocía el trabajo de Bébian, al cual se refirió en su libro de 1960 como un “ingenioso intento de diseñar un sistema de escritura para la lengua de señas natural”<sup>3</sup> (Stokoe 1993[1960], pp. 12-13), pero no parece considerar la *mimographie* como antecedente inmediato para el desarrollo de su sistema. Con la posible excepción de los trabajos sobre la *mimographie* que mencioné arriba, todos los ensayos que conozco sobre la historia de la lingüística de las lenguas de señas subrayan que los estudios previos a la obra de Stokoe no le aportaron a esta nada aprovechable (cf. Baynton 2002, p. 13).

Cuxac (2004) compara en algún detalle la *mimographie* y el sistema de Stokoe. Concluye que aun cuando Stokoe tuvo que haberse inspirado en la *mimographie* (Cuxac, 2004, p. 84), el examen atento de las transcripciones con que Bébian ilustra su obra “lleva a constatar que la diferencia entre Bébian y Stokoe es mucho más importante de lo que podría parecer” (Cuxac 2004, p. 84).

---

<sup>2</sup> Desde la *mimographie*, la mayoría de diversos sistemas lineales de notación de las señas de los sordos están basados en el modelo de la escritura alfabética usado en occidente. Estos sistemas de notación han sido y son profusamente usados en la investigación de las lenguas de señas y han conocido diversos desarrollos, entre los cuales destaca el Sistema de Notación de Hamburgo para las Lenguas de Señas, HamNoSys, de Prillwitz y sus colaboradores (Prillwitz, S., Leven, R., Zienert, H., Hanke, Th. & Henning, J., 1989). Desde finales de la década de 1980 se desarrollan, asimismo, propuestas esencialmente diferentes para la representación de las señas, en las cuales, a diferencia de las que siguen el esquema lineal iniciado por la *mimographie* (donde todos los componentes concurren de modo simultáneo), los componentes de las señas aparecen como secuencias de momentos de actividad o inactividad constituidos a su vez por “racimos” de aspectos articulatorios simultáneos, tales como forma y orientación de la mano, lugar del cuerpo, etc. (cf. Liddell & Johnson, 1989; Oviedo, 2001). Los sistemas que incluyen la secuencialidad en la representación siguen sin recibir una aceptación mayoritaria entre los investigadores de las lenguas de señas, a despecho del peso teórico de los cuestionamientos que hacen a la representación lineal (cf. Liddell, 1984).

<sup>3</sup> “ingenious attempt to devise a system of writing for the natural sign language”

Este artículo retomará la discusión planteada por Cuxac, y sugerirá reconsiderar algunas de sus conclusiones, a partir de la revisión de diversos ejemplos ofrecidos por Bébian en la tercera tabla (**Planche III**) de su obra de 1825. Varios de esos ejemplos, que no son mencionados por Cuxac en su comparación, presentan interesante evidencia sobre las similitudes entre ambos sistemas.

### **1. Breve noticia acerca de la vida<sup>4</sup> y la obra de Bébian**

Bébian nació el 04 de agosto de 1789 en Pointe-à-Pitre, Guadalupe. Fue enviado a estudiar el bachillerato en París. Su padrino, Roch Ambroise Sicard, era entonces director de la escuela de sordos de esa ciudad. Bébian frecuentó esa institución, donde aprendió la lengua de señas y se familiarizó con los métodos de enseñanza. Pronto notó las desventajas pedagógicas del sistema de señas usado en la escuela, las señas metódicas (*signes méthodiques*) inventadas por de l'Épée y “perfeccionadas” por Sicard. Bébian comenzó a trabajar como maestro en la escuela, y allí escribió sus primeras obras, en las que propuso reformas radicales, basadas en el uso de la lengua de señas francesa en el aula. Sus éxitos como maestro fueron registrados para la posteridad por varios de sus alumnos sordos (Berthier, 1839). En 1834 regresó a Guadalupe, donde fundó la primera escuela pública del país. Bébian falleció en Pointe-à-Pitre el 24 de febrero de 1839.

Bébian dedicó toda su obra al proyecto de reformar la educación de los sordos en Francia. En ese contexto publicó sus dos libros (Bébian, 1817; Bébian, 1825) que podemos considerar de temática lingüística. No voy aquí a comentar sus contenidos, que son objeto de publicaciones anteriores (Renard, 2004; Cuxac, 2004; Cuxac, 1983; Bernard, 1995; Fischer, 1995; Fischer, 1993; Blanchet, 1850). Me limitaré a resumir los principios de su sistema de notación, su

---

<sup>4</sup> La única biografía suya es el breve libro de su ex-alumno, Ferdinand Berthier, en 1839.  
[www.cultura-sorda.eu](http://www.cultura-sorda.eu), *Lenguaje*, 2009, 37 (2), 293-313

*mimographie*, para que los lectores que no lo conocen puedan seguir mis argumentos más adelante.

## **2. Cómo funciona la *mimographie***

La *mimographie* es un sistema de notación de base fonética (Fischer, 1995): identifica partes formales en las señas y las etiqueta con caracteres gráficos para escribirlas tal como escriben las palabras de una lengua hablada. Como lo expresa el mismo Bébian:

*Cada seña está compuesta de uno o más gestos. El gesto es un movimiento de una parte del cuerpo o de todo el cuerpo. De este modo, para escribir la seña, todo lo que necesitamos indicar es cuál es la parte que gesticula y su movimiento*<sup>5</sup> (Bébian 1817:29).

En algunas señas hace falta transcribir, también, la expresión facial (*physionomie*).

La *Mimographie* (Bébian, 1825) contiene tres tablas (*planches*) con figuras y transcripciones: las dos primeras tablas muestran los caracteres con que se escriben las señas. Estos se ordenan en cinco series, que corresponden a los siguientes aspectos: (1) los caracteres que indican el movimiento (Planche I); (2) los acentos que modifican a los anteriores, indicando modalidades como la velocidad, el ritmo, etc. (Planche I); (3) los caracteres de la mano (Planche II); (4) las diversas partes de la cabeza y del cuerpo (Planche II); y (5) la expresión facial.

Los caracteres de la *mimographie* son en su mayoría icónicos (sus formas corresponden a las formas de lo representado, para que sean fácilmente recordados –Bébian, 1825, p. 20), y muchos de ellos se construyen analíticamente (con partes –rayas, “acentos”, etc. - que se pueden cambiar para modificar una forma básica). En total, el sistema consta de unos 190 caracteres.

---

<sup>5</sup> *Chaque signe est composé d'un ou de plusieurs gestes; le geste est un mouvement partiel ou général du corps. Il suffira donc pour écrire le signe, de pouvoir indiquer la partie gesticulant et le mouvement qu'elle exécute.*

Figura 2

*Emploi de la Mimographie.* P. 5

A		B	
E 1	$\int_w$	E 12	$\int_w \uparrow$
E 2	$\int_m$		$\int_w \downarrow$
E 3			$\int_w \uparrow$
E 4		E 13	$\int_w \downarrow$
E 5			$\int_w \uparrow$
E 6	$\int_{e\circ}$	E 14	$\int_w \downarrow$
E 7	$\int_o$	E 15	$\int_m \downarrow$
E 8		E 16	$\int_m \uparrow$
E 9	$\int_{\circ}$	E 17	$\int_m \downarrow$
E 10	$\int_{\circ}$	E 18	$\int_e \downarrow$
E 11	$\int_{e\circ}$	E 19	$\int_w \downarrow$
		E 20	$\int_w \downarrow$
		E 21	$\int_w \downarrow$
		E 22	$\int_w \downarrow$
		E 23	$\int_w \downarrow$
		E 24	$\int_w \downarrow$




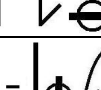

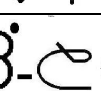
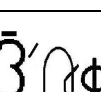
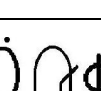

(\*) On mettra un point sur le signe de la partie qui reste immobile; un trait sur celui de la partie vers laquelle se dirige le mouvement, et deux points si, dans son mouvement, la main en approche sans la toucher.  
Les doigts s'indiquent: le pouce par 1, l'index par 2 &c. sur le caractère de la main.

Mimographie, Planche III

La tercera tabla, *Planche III* (ver **Fig. 2**) se titula *Empleo de la Mimographie*. Ella contiene dos series (A y B) de ejemplos de uso del sistema. La Serie A consta de 19 ejemplos, y la Serie B, de 24. Los caracteres se presentan en la transcripción según el siguiente orden: caracteres del órgano que articula – caracteres del movimiento – caracteres de la expresión. Estos últimos no son de aparición obligatoria (pues la transcripción de muchas señas no los requiere)<sup>6</sup>. Voy en los párrafos siguientes a explicar algunas de las transcripciones de la Planche III.

<sup>6</sup> Este esquema es expuesto explícitamente por Bébian: *Nous savons déjà indiquer, par nos chiffres mimographiques, et l'organe qui gesticule et le mouvement qu'il exécute. Nous pouvons donc écrire la plus grande partie des signes.// Mais il arrive souvent que le signe est modifié par le mouvement de la physionomie : il faut donc pouvoir écrire ce troisième élément du langage mimique.* (Bébian 1825:17)

**Tabla I**<sup>7</sup>

Transcripción	Ejemplo	Fuente
	1	A-F1, Planche III
	2	A-F2, Planche III
	3	B-F1, Planche III
	4	B-F2, Planche III
	5	B-F16, Planche III
	6	B-F5, Planche III
	7	B -s.n, Planche III
	8	B -s.n, Planche III
	9	B -s.n, Planche III

La Serie A corresponde a señas en las que el ojo es el articulador<sup>8</sup>. El **Ejemplo 1** (Tabla I), corresponde a esa serie. Muestra el carácter del ojo (4) seguido por el de movimiento lineal de abajo hacia arriba (ψ), lo que representa la acción de mirar hacia lo alto. El **Ejemplo 2** se presenta como oposición al anterior, al cambiar el segundo carácter por el de movimiento lineal de arriba hacia abajo (τ): “mirar hacia abajo”.

Los ejemplos de la **Serie B** corresponden a señas en las que el articulador es la mano. Una transcripción de esa serie es ilustrada en el **Ejemplo 4** (Tabla I). Vemos allí el carácter ∩, que informa sobre la forma de la mano izquierda (todos los dedos extendidos; pulgar abierto y

<sup>7</sup> Los ejemplos de la Tabla I y en el resto del texto son reproducciones hechas por mí a partir del original de Bébian.

<sup>8</sup> Estos ejemplos son inusuales para el usuario de cualquier sistema moderno de notación, en los que la mano tiene el rol esencial como órgano articulador. Más adelante, en la **discusión**, volveré sobre este punto.

alineado con la palma) y su orientación espacial (palma hacia el frente, base hacia el suelo)<sup>9</sup>. El segundo carácter,  $\ominus$ , transcribe el movimiento, que en la *mimographie* combina siempre la dirección (aquí de atrás hacia adelante) con el contorno descrito (lineal, aquí). La seña del **Ejemplo 4** significa “pronombre de segunda persona singular”. Una secuencia más compleja se observa en el **Ejemplo 5** (Tabla I). La transcripción consta en ella de tres partes: la primera es  $\downarrow$ . Corresponde al órgano articulador (la mano izquierda abierta, con los dedos hacia arriba y la palma hacia el lado interior:  $\downarrow$ ; y la mano derecha en equivalentes forma y orientación:  $\downarrow$ , tienen las palmas juntas: lo indica la raya horizontal entre ambas). La segunda parte,  $\Phi$ , es el carácter de movimiento lineal hacia atrás. La tercera parte es  $\curvearrowright$ , la expresión facial de respeto. La seña tiene la siguiente forma: las manos abiertas y unidas por las palmas se acercan al pecho, mientras se adopta una expresión de respeto. Bébian la traduce como *prière, supplication* (oración, súplica) (Bébian, 1825, p. 25).

### 3. Las diferencias entre los sistemas de Bébian y de Stokoe

En su discusión sobre la *mimographie*, Cuxac (2004) argumenta que ya Bébian había descubierto que las señas pueden ser descompuestas en lo que Stokoe llamará mucho después “parámetros”. Debido a que Stokoe conocía la *mimographie*, puede pensarse que inspirara su trabajo en el de Bébian.

Cuxac advierte que existen sin embargo grandes diferencias entre este sistema de notación y el de Stokoe. Ambos autores perseguían objetivos muy diferentes. Así, mientras que Stokoe buscaba patrones lingüísticos, Bébian procuraba transcribir exactamente lo percibido por el ojo, y hacerlo de modo eficiente y rápido. De allí que privilegiara la economía gráfica sobre la coherencia teórica (Cuxac, 2004, p. 87). Esto podría explicar que algunos de sus caracteres sean compuestos de elementos gráficos menores (caso de los caracteres que indican el

---

<sup>9</sup> Los aspectos formales que en la lingüística moderna corresponden a la configuración manual y a la orientación concurren siempre juntos en la *mimographie*, bajo el mismo carácter.

movimiento, por ejemplo), mientras que otros sean simples (caso de los caracteres de varias partes del cuerpo, por ejemplo). Otra diferencia muy importante es que mientras para Bébian no juega ningún papel el que un elemento de su sistema sea o no portador de sentido, para Stokoe, lingüista estructural, esto juega un rol esencial<sup>10</sup>.

Otra diferencia importante, señala Cuxac, está en el tratamiento dado por ambos autores a las formas de la mano. Bébian incluye únicamente caracteres para transcribir formas de la mano que tengan todos los dedos extendidos. En la nota que incluye al pie de la *Planche III*, Bébian explica que los dedos se indican con números: 1 para el pulgar, 2 para el índice, etc. Interpretando esto último del mismo modo que Fischer (1995), Cuxac sugiere que con tal convención podrían ser modificados los caracteres básicos de la mano (señalando con ellos qué dedos se seleccionarían) para generar nuevas formas, pero que incluso así la lista de formas obtenidas no incluiría sino las diez configuraciones más comunes observadas en las lenguas de señas (Cuxac, 2004, p. 88). Stokoe, en cambio, propone una lista de 19 configuraciones básicas, etiquetadas con letras referidas al alfabeto manual, y que pueden ser modificadas con diacríticos para generar otras nuevas.

Pero la diferencia más notoria señalada por Cuxac está en que Bébian no parece haber considerado la existencia de un elemento equivalente al que hoy conocemos como **locación**, en el sentido del aspecto **tab** de la notación de Stokoe (Stokoe, 1993[1960]), es decir, como emplazamientos corporales en relación con los cuales la mano se ubica (Cuxac, 2004, p. 90). Para probarlo, Cuxac comenta dos ejemplos de la *Planche III* (Bébian 1825) en los cuales está ausente la información del lugar ocupado por la mano, aunque esta resulta indispensable para reconstruir la forma de la seña a partir de la transcripción. El primero es mostrado en el

**Ejemplo 3** (Tabla I) la seña de primera persona. Allí,  $\curvearrowright$  indica la forma y la orientación

---

<sup>10</sup> Esto explica porqué en la *mimographie* los caracteres de la fisionomía, portadores de sentido, aparezcan en el mismo nivel que los demás caracteres, que parecen ser unidades de un nivel previo al sentido. Stokoe era consciente de este problema teórico, y por eso excluyó la expresión facial de los parámetros de su sistema, relegándola al rol de rasgo suprasegmental. La representación (habida cuenta de estatus teórico) de la gestualidad no manual es un aspecto problemático en todos los sistemas de notación y transcripción de las señas desarrollados hasta ahora.

(abierta, palma hacia el señante) de la mano derecha, el órgano articulador. El símbolo  $\Phi$  corresponde a un movimiento lineal de delante hacia atrás. La seña es descrita así: *se trata de la mano que va a apoyarse, abierta, contra el pecho* (Bébian, 1825, p. 23). Pero ni el pecho ni el contacto de la mano sobre él aparecen en la transcripción ¿Dónde comienza o termina la seña? Algo similar se observa en el **Ejemplo 6** (Tabla I), la seña de tiempo pasado, cuyos tres símbolos indican:  $\mathbf{V}$ , la forma de la mano (dedos extendidos y aplanados, pulgar opuesto) y su orientación (base al suelo, palma hacia arriba);  $\Phi$ , la dirección del movimiento (curva hacia atrás y hacia arriba); y  $\curvearrowright$ : movimiento prolongado. Bébian describe así la seña: *gran movimiento hacia atrás por encima del hombro* (Bébian, 1825, p. 24). En el **Ejemplo 6** tampoco aparece esta última información ¿Si esta se tuviera que inferir siempre de una posición espacial neutra, no marcada, al inicio de todas las señas (como en el caso de la locación neutra que Stokoe etiqueta como “ $\emptyset$ ” (Stokoe et al. 1965)), por qué no lo considera Bébian como un cuarto elemento del sistema? (Cuxac, 2004, p. 90).

#### 4. Los ejemplos finales de la *Planche III*

Cuxac no toma en cuenta, para su argumentación, todos los ejemplos ofrecidos por Bébian (1825). En ella quedan fuera las tres transcripciones finales de la *Planche III* (Bébian, 1825), mostradas en la **Tabla I** como **Ejemplos 7, 8 y 9**. Ninguno de ellos es explicado en el libro; las señas que transcriben tampoco son descritas, ni se ofrece traducción de ellas. Sin embargo, los tres ejemplos van acompañados de una nota al pie cuya información permite completar su interpretación. La mencionada nota al pie reza:

*(\*)ponemos un punto sobre el signo de la parte que permanece inmóvil ; un trazo sobre el de la parte hacia la cual se dirige el movimiento, y dos puntos si, en su*

*movimiento, la mano se acerca sin tocarla. Los dedos se indican: el pulgar por 1, el índice por 2, etc encima del carácter de la mano*<sup>11</sup>(Bébian, 1825, Planche III)

En el **Ejemplo 7** (Tabla I) la secuencia  $\mathfrak{Z}\text{C}$  corresponde al órgano que articula. La segunda,  $\in$ , al movimiento (lineal de izquierda a derecha). La información del órgano que articula es sin embargo más compleja aquí que en todos los demás ejemplos anteriores mostrados en el libro. Vemos en primer lugar el carácter de la cara,  $\mathfrak{Z}$ , con un punto encima. Este punto, según la referida nota, marca *la parte que permanece inmóvil*. Una raya horizontal une el carácter de la cara con el de la mano ( $\text{C}$ : todos los dedos extendidos, la palma hacia atrás, las puntas hacia la izquierda), lo que significa que ambas partes están en contacto (cfr. el **Ejemplo 5**, Tabla I. La explicación correspondiente aparece en el texto de Bébian (1825, p. 24). La seña así transcrita sería: la mano abierta aparece en contacto con la cara; y luego la mano se aparta de ese punto, desplazándose hacia la derecha en línea recta. El órgano que articula implica, en este ejemplo, tanto una parte pasiva, la cara, como una parte activa, la mano.

La primera parte del **Ejemplo 8** (Tabla I) muestra al símbolo de la cara con una raya horizontal encima, lo que según la nota referida marca la parte hacia la cual se dirige el movimiento y que es tocada. La línea oblicua a la derecha indica “lado derecho de” (Bébian 1825, p. 24). El carácter siguiente,  $\mathfrak{R}$ , corresponde a la mano derecha abierta con la palma hacia atrás y las puntas de los dedos hacia arriba. La secuencia descrita corresponde al órgano que articula, y está compuesta asimismo por una parte pasiva, el lado derecho de la cara, y otra activa, la mano. El carácter final,  $\Phi$ , informa del segundo elemento de la seña, un movimiento lineal de adelante hacia atrás. La seña así transcrita tendría la siguiente forma: la

---

<sup>11</sup> (\*)*On mettra un point sur le signe de la partie qui reste immobile; un trait sur celui de la partie vers laquelle se dirige le mouvement, et deux points si, dans son mouvement, la main en approche sans le toucher. Les doigts s'indiquent : le pouce par 1, l'index par 2 & sur le caractère de la main.*

mano derecha abierta, con la palma hacia atrás y los dedos hacia arriba, se acerca de adelante hacia atrás a la parte derecha de la frente y la toca.

El **Ejemplo 9** (Tabla I) es similar a los anteriores. La seña que transcribe tendría la siguiente forma: la mano derecha abierta, palma al señante y puntas arriba ( $\uparrow$ ), se mueve en línea recta, de adelante hacia atrás ( $\Phi$ ) y se acerca, sin llegar a tocarla ( $\sim$ ) a la cabeza ( $\uparrow$ ).

## 5. Discusión

No voy a abordar aquí el tema de las diferencias y/o semejanzas teóricas entre ambos sistemas. Hacerlo implicaría una empresa aparte, en la que la *mimographie* fuera puesta en contexto con las ideas lingüísticas de su tiempo. Esta necesidad ha sido esbozada ya en los trabajos de Fischer (1993 y 1995). Voy a fijar mi atención en los aspectos formales a los cuales me referí antes en la **Sección 3**: el tratamiento de las formas de la mano y la aparente ausencia de la locación en la *mimographie*.

### 5.1. El tratamiento de la mano.

En su nota a las transcripciones aquí presentadas como **Ejemplos 7, 8 y 9** propone Bébian etiquetar los dedos con números del 1 al 5. Tanto Cuxac (2004) como Fischer (1995) sugieren que esta indicación de los dedos permitiría modificar las formas de la mano de la Planche II (que sólo muestran configuraciones con todos los dedos seleccionados), para generar nuevas configuraciones. Ni Fischer (1995) ni Cuxac (2004) ilustran su sugerencia. Yo he probado hacerlo, y he encontrado que anteponer el carácter de movimiento de cierre a la configuración, y escribir sobre el carácter de la mano algún número, permitiría escribir que el dedo señalado por ese número se cierra. Si escribimos el acento diminutivo sobre el carácter de movimiento de cierre, estaríamos representando así un cierre solo parcial de los dedos indicados, con lo que podría expresarse una flexión incompleta o redondeamiento. He aplicado estos principios a las cuatro formas básicas ofrecidas por Bébian y generado así una

lista de más de 80 configuraciones diferentes, entre las que están todas las que contiene el sistema de Stokoe, con excepción de las etiquetadas por Stokoe como 5 y V<sup>12</sup> (no he encontrado en la *mimographie* un carácter para indicar “separación”). Sin embargo, considerando el contexto en que aparece esa instrucción, creo que Bébian quería referirse con ella sólo al uso de los dedos como articuladores pasivos (locaciones particulares), y no la concibió como una manera de generar nuevas formas de la mano. Algo que viene a apoyar esta idea es que las transcripciones derivadas de la aplicación de este principio, si lo he interpretado de modo correcto, serían demasiado complicadas de leer y escribir. Esto iría en contra de la simplicidad que el sistema requería, para Bébian. En cualquier caso, Bébian ofrece, en otra parte de su libro de 1825, un método para escribir los caracteres de las formas de la mano: “Adoptaremos el dibujo de la misma mano reducida a su trazo esencial, es decir, con un lápiz, se sigue el contorno de la mano apoyada sobre una mesa o sobre un papel.” (Bébian, 1825, p. 14). Tal vez esta, y no la sugerida por Fischer (1995) y Cuxac (2004), y que yo he ilustrado antes, sería la solución en que pensó Bébian para completar su propuesta.

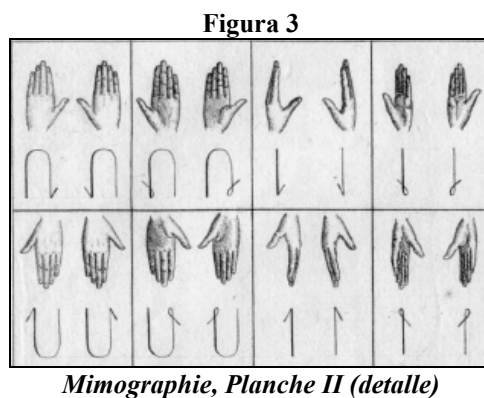
Otro punto que quiero abordar en relación con el tratamiento de la mano, al cual ningún estudio previo que yo conozca se ha referido todavía, es el hecho de que tanto Bébian (1825) como Stokoe (1993[1960]) reúnen, bajo un mismo criterio, la información relativa a la configuración adoptada por la mano y a su orientación espacial, que en todos los estudios publicados a partir de la década de 1970 son considerados como dos parámetros independientes de la seña (cf. Klima & Bellugi, 1979; Battison, 1978).

En la *Planche II* de su libro de 1825, Bébian ilustra cuatro formas diferentes de la mano, todas con los cuatro dedos seleccionados y que en dos de ellas interactúan con el pulgar. Los

---

<sup>12</sup> La primera de estas, “V”, corresponde a la forma de la mano con los dedos índice y medio extendidos y separados (como en el gesto de “victoria”); “5” corresponde a la forma de la mano con que se indica esa cantidad en los países occidentales: todos los dedos extendidos y separados. En ambas formas de la mano, la separación de los dedos es un rasgo marcado.

caracteres asignados determinan no sólo la forma en que aparecen los dedos y el pulgar, sino además la orientación de la mano en el espacio, lo que está determinado por la forma en que la percibe quien seña. Esto se ilustra en la **Figura 3**, un detalle de la *Planche II*.



[figura 3 aquí]

Un mismo carácter puede disponerse sobre el papel, así, de cuatro diferentes formas, para representar el mismo número de cambios de orientación de una mano:  $\cap$ ,  $\cup$ ,  $\hookrightarrow$ ,  $\hookleftarrow$ . El mismo principio es usado en la representación del movimiento. El carácter de movimiento simple (lineal) puede significar, según su rotación, por ejemplo, movimiento lineal hacia arriba ( $\Psi$ ), hacia la derecha ( $\epsilon$ ), hacia la izquierda ( $\vartheta$ ), o hacia abajo ( $\cap$ ). Esta convención de rotar un carácter sobre el papel para expresar de modo combinado forma y orientación se entiende en el contexto del interés de Bébian por hacer corresponder la forma de los caracteres con la forma de los órganos o actividades representados.

En el sistema de Stokoe, las formas de la mano se enumeran en el componente *dez*: *hand configuration*. Las unidades de este parámetro consisten en determinadas posturas de los dedos y el pulgar. Estas posturas se etiquetan con letras latinas y números árabigos (por su similitud con las formas de la mano usadas en el alfabeto y el sistema numérico manual de los sordos de Estados Unidos). Stokoe considera que la orientación de la mano en el espacio es también parte de *dez*. Para tal rasgo no asigna ninguna denominación. En algunas

ocasiones lo define a partir de “la dirección en que apuntan los dedos”<sup>13</sup> (Stokoe et al., 1965, p. ix) o a partir de la dirección de la palma, “la dirección en que se sostiene la mano o manos (...) con la palma hacia arriba (...o...) la palma hacia abajo”<sup>14</sup> (Stokoe et al., 1965, p. xiii). Para marcar este rasgo, escribe a la derecha de la etiqueta de *dez*, un carácter de *sig* (movimiento) en subíndice. Así, por ejemplo, B<sub>⊥</sub> representaría la mano abierta, con los dedos juntos y la palma hacia el frente; B<sub>⊥</sub>, la mano abierta, con la forma descrita y la palma hacia el señante; B<sub>v</sub>, la misma forma de mano con la palma hacia abajo, etc.

En el diccionario de ASL abundan los ejemplos en los que dos señas se oponen exclusivamente por variaciones en la orientación. Es el caso de las señas *mondays* (ØW<sub>v</sub><sup>v</sup>) y *wednesdays* (ØW<sub>⊥</sub><sup>v</sup>) (Stokoe et al 1965:100). Todo en ambas es idéntico, con excepción de la orientación. Desde una perspectiva estructuralista, es difícil de entender por qué Stokoe, que distinguió en su sistema los rasgos configuración manual y orientación al punto de asignarles símbolos independientes y de escribirlos en secuencia, no reconoció a la orientación el rango de parámetro. No voy a intentar dar respuesta a este asunto. Cerraré este punto mencionando una vez más que, al igual que Stokoe, Bébian también considera la forma de la mano y su orientación espacial como un único elemento.

**5.2. La “locación” en la *mimographie*:** Los **Ejemplos 7, 8 y 9** transcriben el órgano que articula como un compuesto formado por una parte activa (la mano) y otra pasiva (la cara o la cabeza) en relación con la cual actúa la primera: la mano está en contacto con ella al iniciar la seña (**Ejemplo 7**); la mano se acerca a ella y la toca (**Ejemplo 8**); la mano se acerca a ella sin tocarla (**Ejemplo 9**). Por lo que se infiere de la línea final de la nota al pie, es posible que ese rol pasivo sea también ejercido por la mano izquierda, y en tal caso pueden discriminarse en ella, por separado, los dedos (el pulgar como 1, el índice como 2, etc.) como locaciones con

<sup>13</sup> “the direction in which the fingers point”

<sup>14</sup> “the way the hand or hands are held (...) palm up (...or...) palm down”

[www.cultura-sorda.eu](http://www.cultura-sorda.eu), *Lenguaje*, 2009, 37 (2), 293-313

las que la mano derecha está en contacto al iniciar la seña; hacia las cuales se mueve y contacta; o hacia las cuales se mueve sin contactar. Bébian estaba transcribiendo, en estos tres ejemplos, un elemento equivalente a la locación de los sistemas modernos.

Esta interpretación permitiría entender por qué Bébian presentó también, entre los órganos que articulan, partes del cuerpo que son incapaces de movimiento voluntario (pecho, axilas, dientes, orejas). Cuando piensa en el órgano que se mueve no se limita a la parte del cuerpo que efectivamente se está moviendo, sino también a aquellas partes del cuerpo en relación con las cuales las primeras actúan. Esta visión es comparable a la de los primeros estudios fonéticos, que si bien reconocen que en la producción de los sonidos algunos órganos se mueven (la lengua, por ejemplo) mientras que otros no (los dientes, por ejemplo), no separan unos y otros en distintas categorías, sino que los clasifican juntos, oponiéndose como conjunto a la corriente de aire<sup>15</sup>. Las clasificaciones en las que el lugar de articulación se separa del modo parecen ser propias de la fonética moderna (cf. Jespersen, 1904).

¿Cómo entender que en los primeros ejemplos no aparezca esta parte pasiva del órgano y en estos, añadidos como al acaso, sí? Cuxac (2004) ofrece una interesante interpretación acerca de las incoherencias y errores de Bébian (1825). Voy a resumirla así: la *mimographie* fue un proyecto que Bébian desarrolló temprano, en sus primeros años en la escuela. Ya en 1817 publica un esbozo del sistema. En 1825 publicó su segundo libro sobre el tema, presionado por el Consejo de Administración de la escuela. En este libro dice:

*Por motivos ajenos al trabajo, me vi obligado a suspender este estudio que se encontraba ya muy avanzado, y el deseo expresado en el acta emanada de las sesiones del Consejo de administración, me llevaron a tomar la decisión de dar a conocer el resultado de mis investigaciones* (Bébian 1825:7).

---

<sup>15</sup> Cf., por ejemplo, las descripciones que ofrece el primer tratado de fonética española, que Juan Pablo Bonet publicó en 1620 para enseñar a leer y hablar a los sordos (ver Pablo Bonet, 1620, pp. 74 y ss).

Es posible pensar, así, que este libro contiene materiales que por años no habían sido revisados, y que debieron prepararse rápidamente para publicación. Esto explicaría que la obra abunde en incoherencias: caracteres y ejemplos no explicados o la mencionada limitación en los caracteres de la mano, por ejemplo. Bébian, con mucha probabilidad, no tenía ya interés en el proyecto. Por eso insiste en que el sistema no ha sido más que imperfectamente esbozado: “Estoy consciente de las fallas de este ensayo, pero sus rectificaciones quedan en manos de la dedicación y experiencia de los docentes, así como de la participación de todos los amigos de los sordomudos” (Bébian, 1825, p. 35).

A propósito del parámetro locación (**tab**) en la obra de Stokoe quiero hacer todavía una observación. En el prólogo que escribió para la reedición, en 1993, de su libro de 1960, afirma lo siguiente:

*A diferencia de aquellos que han añadido varios otros “parámetros” [esto se refiere principalmente a la separación de *dez* en los parámetros “configuración manual” “orientación”, seguida por todos los lingüistas posteriores] y “rasgos” a los tres aspectos de locación, configuración manual y movimiento, yo ahora incluso simplificaría ese análisis y afirmarí que una seña de una lengua de señas, sea esta ejecutada manualmente o no, únicamente tiene dos aspectos: qué está actuando, y qué hace [destacado de Stokoe].<sup>16</sup> (Stokoe, 1993[1960], p. iii-iv).*

No puedo reconstruir aquí la evolución del pensamiento de Stokoe en las tres décadas transcurridas entre la publicación de su sistema de notación y la de este prólogo. Sin embargo, es interesante ver el modo en que Stokoe cuestiona aquí dos principios esenciales de su modelo de 1960: la obligatoriedad del parámetro locación, por una parte, y el carácter

---

<sup>16</sup> *unlike those who have added several other “parameters” and “primes” to the three aspects of location, handshape, and movement, I would now simplify even that analysis and state that a sign of a sign language, whether it is manually executed or not, has only two aspects: what is acting, and what it does.*

exclusivo de la mano como articulador, por la otra. Esta afirmación de Stokoe, que acerca aún más sus ideas a las de Bébian, no ha llamado todavía la atención de ningún historiador.

### **5.3. El orden de aparición de los “aspectos” de la seña en la transcripción**

Si es válida mi interpretación del punto 5.2, las secuencias de caracteres de la *mimographie* podrían ser: **órgano articulador pasivo / órgano articulador activo – movimiento – expresión**. No encuentro en los textos de Bébian una explicación sobre el orden que dio a los caracteres. Pero es interesante compararlo con el que eligió Stokoe: “this order: tab, dez, sig, is used throught this paper. Although it corresponds to no certain time sequence in the occurrence of sign language phenomena” (Stokoe, 1993[1960], p. 47).

He argumentado antes en la **Sección 5.2** que en la *mimographie* es posible encontrar caracteres que refieren a emplazamientos (órgano pasivo) del cuerpo en relación con los cuales se define el movimiento de la mano u otro articulador (órgano activo). Estos dos elementos, que para Bébian eran parte de uno solo, se presentan en el mismo orden que los correspondientes parámetros **tab** (locación) y **dez** (configuración manual) en Stokoe. En la *mimographie* se escribe luego el movimiento, que en Stokoe corresponde al parámetro **sig**, y se escribe asimismo tras los dos anteriores. Si hacemos abstracción del hecho de que en Bébian puede añadirse aún otro elemento (la expresión), vemos que en ambos sistemas se presentan los símbolos en un orden similar.

## **6. Conclusiones**

**6.1. La *mimographie* sí permite transcribir la mano o partes del cuerpo como emplazamientos de la actividad de una seña:** Contrariamente a lo afirmado por Cuxac (2004), la *mimographie* sí dispone de convenciones para marcar partes del cuerpo o de una mano como articuladores pasivos (partes pasivas del órgano que articula). Estas se resumen

en los tres ejemplos finales de la *Planche III* (Bébian, 1825). Una serie de acentos, que se escriben encima del carácter de la parte pasiva del órgano, identifican a esta como tal, y especifican el tipo de interacción espacial existente entre la parte activa y la pasiva.

**6.2. La mimographie y el sistema de Stokoe presentan sus elementos esenciales siguiendo secuencias similares.** En la *mimographie*, los caracteres que representan la parte pasiva se escriben antes de los que representan la parte activa. Ambos caracteres corresponden al órgano que articula. La secuencia de elementos reconocidos por la *mimographie* puede escribirse entonces así: **(parte pasiva del órgano que articula)/parte activa del órgano que articula– movimiento –(expresión facial)**. Los elementos incluidos entre paréntesis son de aparición potestativa, dependen de la seña transcrita. Según esto, en algunas transcripciones de la *mimographie* aparecen ya los mismos tres elementos **tab-dez-sig** definidos por Stokoe, exactamente en ese orden.

**6.3.** La *mimographie* y el sistema de Stokoe reúnen bajo un mismo “parámetro” la información referida a la configuración manual y la orientación.

La *mimographie* espera todavía por un estudio en que se la ponga en contexto con las ideas lingüísticas de su época (Fischer, 1995). Sólo con tal estudio podremos comprenderla con justicia. Sin embargo, creo no equivocarme al suscribir la existencia de paralelismos esenciales entre la *mimographie* y el sistema de Stokoe, cuyo número y calidad permitirían pensar en la influencia directa de la primera sobre el segundo. Podemos considerar que Stokoe retomó las ideas de Bébian y las presentó a un público diferente, considerablemente cambiadas y mejoradas, bajo otras concepciones científicas y llevado por otros intereses. Sin embargo, lo esencial del primero sigue reconociéndose en el segundo. Bébian lo había preconizado ya:

*Aún cuando este ensayo sólo haya servido para demostrar que la escritura del gesto no es un intento quimérico, sentiré no haber perdido totalmente mi tiempo y que habré abierto el camino para otra persona más hábil: el bien llegará tarde o temprano*<sup>17</sup> (Bébian, 1825, p. 7).

## Referencias

- Battison, R. (1978). *Lexical Borrowing in American Sign Language*. Silver Spring: Linstok Press.
- Baynton, D. (2002). The curious Death of Sign Language Studies in the Nineteenth Century. En Armstrong, D., Karchmer M.A. & Cleve, J.V. van (eds.), *The Study of Signed Languages: Essays in Honor of William C. Stokoe*. (pp. 13-34). Washington, D.C.: Gallaudet University Press.
- Bébian, R.A.A. (1817). *Essai sur les sourds-muets et sur le langage naturel ou introduction à une classification naturelle des idées avec leurs signes propres*. Paris : J.G. Dentu.
- Bébian, R.A.A. (1825). *Mimographie, ou essai d'écriture mimique propre à régulariser le langage des sourds-muets*. Paris: Louis Colas.
- Bernard, Y. (1995). La Mimographie de Bébian (1789-1839). Le Signe est l'ombre de l'idée. *Liaisons*, (7), 34-76.
- Berthier, F. (1839). *Notice sur la vie et les ouvrages de Auguste Bébian, ancien censeur des études de l'Institute royal des sourds-muets de Paris, par Ferdinand Berthier, sourd-muet, son élève*. Paris : J. Ledoyen.
- Blanchet, Dr. A. (1850). *La surdi-mutité, traité philosophique et médical*. Paris: Labé.
- Pablo Bonet, J. de (1620). *Reducción de las letras y Arte para enseñar a ablar a los mudos*. Madrid: Francisco Abarca de Angulo.
- Cuxac, Ch. (2004). La Mimographie de Bébian: finalité et destin d'une écriture de la LSF". *Surdités* (5-6), 81-95
- Cuxac, Ch. (1983). *Le langage des sourds*. Paris: Payot.
- Fischer, R. (1995). The notation of sign languages: Bébian's mimographie. En Bos, H. F., Schermer, G. & Gertrude, M. (eds.). *Sign Language Research 1994: Proceedings of the Fourth European Congress on Sign Language Research* (pp. 285-302). Hamburg: Signum.
- Fischer, R. (1993). Language of action. En Fischer, R. & Lane, H. (eds.) *Looking back: A Reader of the History of Deaf Communities and Their Sign Languages* (pp. 429-455). Hamburg: Signum.
- Jespersen, O. (1904). *Phonetische Grundfragen*. Leipzig: B.G. Teubner.

---

<sup>17</sup> *Quand cet essai n'aurait servi qu'à prouver que l'écriture du geste n'est pas une tentative chimérique je ne croirais pas avoir tout fait perdu mon temps; j'aurais ouvert la voie à un plus habile, et le bien arriverait tôt ou tard.*

- Karakostas, A. (1993). Fragments of Glottophagia: Ferdinand Berthier and the Birth of the Deaf Movement in France. En Fischer, R. & Lane, H. (eds. ) *Looking back: A Reader of the History of Deaf Communities and Their Sign Languages*. (pp. 133-142). Hamburg: Signum.
- Klima, E. & Bellugi, U. (1979). *The Signs of Language*. Cambridge: Harvard University Press.
- Liddell, S. (1984). THINK and BELIEVE: Sequentiality in American Sign Language. *Language*, 60, 2, 372-399.
- Liddell, S. & Johnson, R. (1989) American Sign Language. The Phonological Base. *Sign Language Studies*, 64, 195-278.
- Oviedo, A. (2007). Roch Ambroise Auguste Bébian (\*1789 / †1839). Pionero de los estudios sobre la sordera. Consultado el 03 de octubre de 2009 en <http://www.cultura-sorda.eu/4.html>.
- Oviedo, A. (2001). *Apuntes para una gramática de la Lengua de Señas Colombiana*. Cali: Univalle/INSOR.
- Prillwitz, S., Leven, R, Zienert, H., Hanke, Th. & Henning, J. (1989). *HamNoSys Version 2.0. Hamburg Notation System for Sign Languages. An Introductory Guide*. Hamburg: Signum.
- Renard, M. (2004). *Écrire les signes. La Mimographie d'Auguste Bébian et les notations contemporaines*. Paris : du Fox.
- Stokoe, W.C. (1993 [1960]). *Sign Language Structure. An Outline of the Visual Communication Systems of the American Deaf*. Silver Spring: Linstok Press.
- Stokoe, W.C., Casterline, D. & Croneberg, C. (1965). *A Dictionary of American Sign Language on Linguistic Principles*. Silver Spring: Linstok Press.
- Mcburney, S. L. (2001). William Stokoe and the Discipline of Sign Language Linguistics. *Historiographia Linguistica*, 28 (1-2), 143-186.

## Indice de Figuras

**Figura 1:** Retrato de Bébian (detalle). Oleo de Marie Auguste Chassevent, sin fecha, que se conserva en un salón del *Institute National de Jeunes Sourds (INJS)*, nombre actual de la histórica escuela de sordos fundada por el Abad Charles Michel de l'Épée, y que desde 1794 está en la calle Saint Jacques de París. Fotografía: archivo del autor.

**Figura 2.** *Mimographie, Plancha III*, Bébian 1825. Ejemplar de la *Staatsbibliothek*, Berlín. Fotografía: archivo del autor.

**Figura 3.** *Mimographie, Plancha II*, Bébian 1825. Ejemplar de la *Staatsbibliothek*, Berlín. Fotografía: archivo del autor.