

Alejandro Oviedo

Un estudio sobre la estructura de las señas de la  
LSV

Parte 2  
Los componentes orientación y ubicación

Mérida (Venezuela), Universidad de Los Andes

2000

## Parte 2

# Los componentes orientación y ubicación

Como se esbozó ya en la introducción, el análisis interno de las señas implica tres componentes: la postura de la mano, la ubicación que ésta recibe en el espacio y la orientación que adopta en relación con puntos de referencia tales como el cuerpo del señante, el suelo o la otra mano. Del primero de esos componentes se han ocupado las dos secciones anteriores. Del análisis de los dos últimos se ocupará esta tercera.

### El componente “ubicación”

Este segundo componente es el responsable de informar acerca del lugar y la posición de la mano <sup>1</sup>.

La ubicación de una seña comprende tres parámetros:

- **superficie de la mano:** informa qué parte de la mano articuladora apunta hacia el punto definido como la locación de la seña o está más cerca de él, ya se establezca dicha locación sobre el cuerpo del señante o en el espacio;
- **locación:** informa sobre cuál es la parte del cuerpo o la coordenada espacial en la que se verifica la articulación.
- **proximidad:** informa acerca de la distancia relativa entre el articulador y la locación.

Vamos a discriminar ahora uno a uno de tales parámetros:

Para definir el parámetro **superficie de la mano** debemos asignar una serie de etiquetas a las partes de la mano. Esas partes se señalan abajo:

---

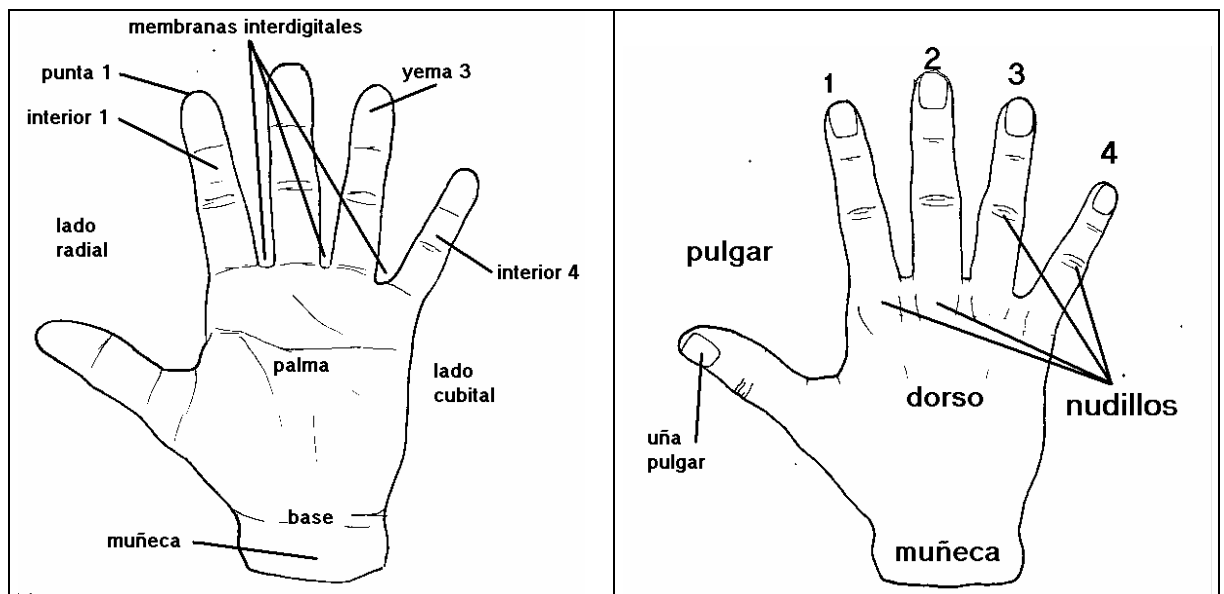
<sup>1</sup> Este componente corresponde al rasgo **tab** del modelo de Stokoe, aunque ha ganado mucha complejidad en las reformulaciones sufridas (cfr. Liddell y Johnson 1989, Prillwitz *et al.* 1989)

Partes de la mano
Pulgar
Indice [1]
Medio [2]
Anular [3]
Meñique [4]
Dorso
Palma
Base
Muñeca

Y cada una de esas partes puede recibir, para claridad de algunos casos, modificaciones que precisen qué sector particular de una parte de la mano se está refiriendo. La tabla que sigue muestra cuáles son esos modificadores:

Modificadores de las partes de la mano
Uña
Yema
Punta
Interior
Exterior
Cúbito
Radio
Nudillo
Membrana

Las siguientes figuras ilustran los valores de cada parte discriminada:



En la transcripción, la información acerca del rasgo “superficie de la mano” se presenta siempre seguida por las preposiciones “en” o “hacia”, cuyos términos son la

información ofrecida por el parámetro locación, y establecen la relación espacial existente entre la superficie de la mano y la locación.

El parámetro **locación** es el más complejo de los tres del componente “ubicación”. La locación ofrece marcas que precisan el punto en que se encuentra el articulador manual, bien sea sobre el cuerpo del señante, bien sobre el brazo, el antebrazo o la otra mano o bien en el espacio de las señas. Los rasgos de locación que se enumeran aquí se usan en la transcripción cuando el articulador hace contacto con un punto del cuerpo, brazos, etc. Esos puntos, con sus correspondientes ilustraciones, se muestran abajo. La información relativa a las locaciones de la otra mano se definen con los mismos rasgos que enumeré en el apartado “ubicación”:

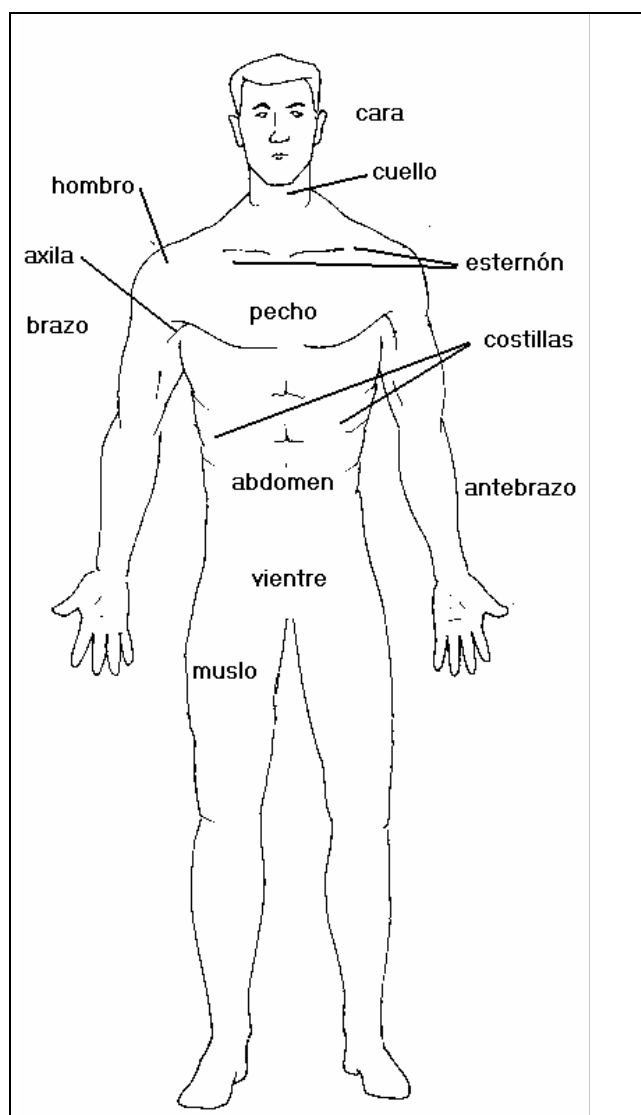
**locaciones sobre el cuerpo del señante:** Los rasgos de este grupo están definidos por una serie de puntos centrales, laterales y posteriores que van desde la coronilla hasta los muslos. Los brazos, antebrazos y manos reciben descripción aparte, pues sus superficies son usadas detalladamente con valor opositivo.

## Partes centrales

Coronilla
Frente
Nariz
Labios
Dientes
Barbilla
Cuello
Esternón
Pecho
Abdomen
Vientre

## Partes laterales

Ceja  
Sein  
Pómulo  
Oreja  
Mejilla  
Mandíbula  
Axila  
Hombro  
Esternón<sup>2</sup>  
Pecho  
Costillas  
Brazo  
Antebrazo  
Codo  
Muslos



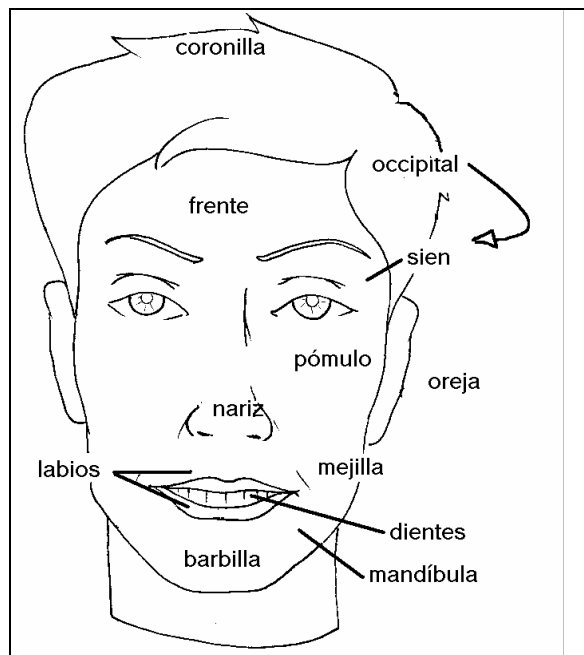
<sup>2</sup> El pecho y el esternón, por su amplitud, pueden ser definidos tanto en el grupo de partes centrales como en el de las laterales.

La mayoría de partes del cuerpo pueden recibir modificaciones para indicar de un modo aún más preciso la locación del articulador:

**Modificadores de las partes laterales y centrales del cuerpo**

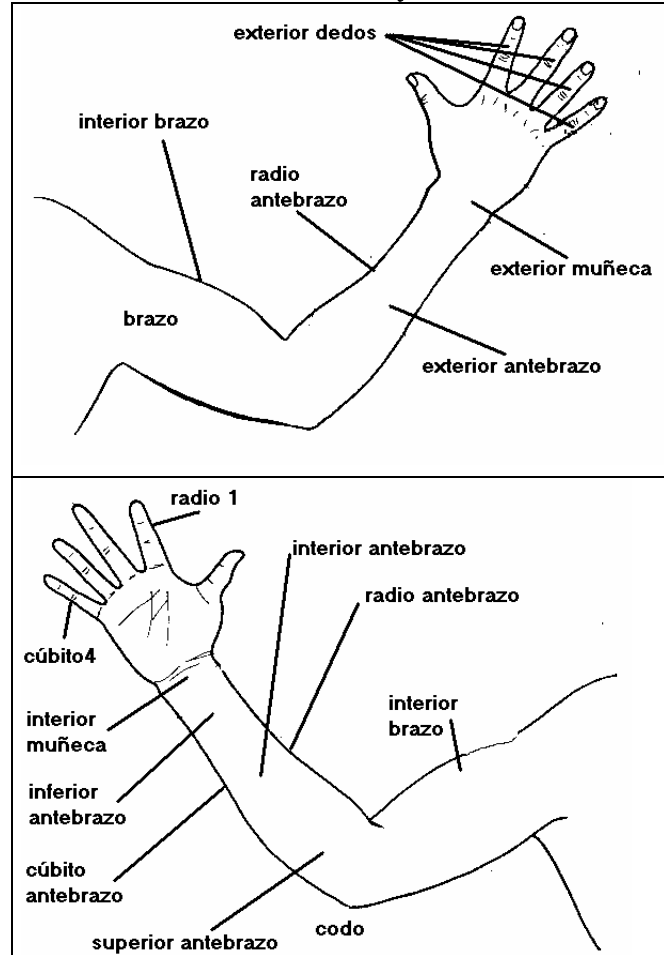
Modificador	Significado
Superior	parte alta de la locación señalada
Inferior	parte baja de la locación señalada
Ipsilateral	parte de la locación señalada que corresponde al lado de la mano articuladora
Contralateral	parte de la locación señalada que corresponde al lado contrario de la mano articuladora

**Locaciones en la cara y cabeza del señante:** Comprenden numerosos puntos distintos, que la LSV usa con valor distintivo:



**Locaciones sobre el brazo o el antebrazo:** la mano activa puede utilizar muy diversas locaciones sobre el brazo, el antebrazo o la mano pasivos. Estas locaciones, que pueden ser a su vez pueden ser modificadas por otras marcas locales que las hagan más precisas, son (las relativas a las manos son idénticas a las señaladas arriba para el parámetro superficie de la mano):

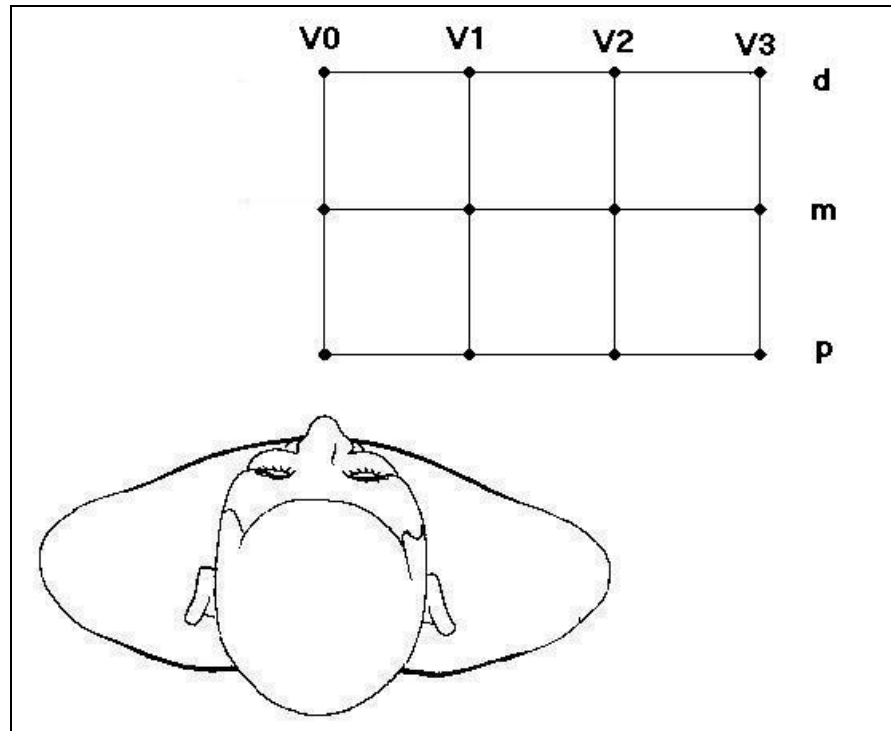
### Locaciones sobre el brazo y el antebrazo



**Locaciones definidas espacialmente:** Las ubicaciones espaciales se establecen a partir de un sistema de tres coordenadas que permiten ubicar cualquier posición de la mano que no contacte el cuerpo. Esas coordenadas dividen tridimensionalmente el espacio de las señas, desde puntos cercanos a cualquier parte del cuerpo hasta otros ubicados a la distancia que permiten los brazos extendidos. La siguiente figura<sup>3</sup> ilustra la segmentación del espacio de las señas, y permite hacerse una idea más precisa de los

<sup>3</sup> Esta figura sigue el modelo propuesto por Massone y Johnson 1994.

valores indicados en las tablas que le siguen (según el modelo de Massone y Johnson 1994):



La primera coordenada se establece respecto de la distancia entre el articulador y el cuerpo. Tiene tres valores:

**Coordenada definida por la distancia del articulador respecto del cuerpo**

Valor	Abreviatura	Significado
próximo	p	El articulador está muy cerca de alguna parte del cuerpo pero no la toca
medio	m	El articulador dista de alguna parte del cuerpo la distancia del antebrazo
distante	d	El articulador dista de alguna parte del cuerpo la distancia del brazo extendido

La segunda coordenada se establece por la ubicación relativa de la mano articuladora en relación con una serie de cuatro ejes verticales definidos a partir del centro del pecho y hacia cada uno de los lados del cuerpo:

**Coordenada definida por la ubicación en ejes verticales**

Valor	Abreviatura	Significado
Línea vertical central	V0	Línea vertical imaginaria que pasa por el centro del pecho
Línea vertical del torso	V1	Línea vertical imaginaria que pasa por el lado del pecho
Línea vertical de los brazos	V2	Línea vertical imaginaria que pasa por los brazos
Línea vertical exterior	V3	Línea vertical imaginaria que pasa más allá de los brazos

La tercera coordenada está establecida por una serie de variados ejes horizontales, que cortan el espacio a la altura de partes del cuerpo del señante, y corresponden a las

enumeradas páginas antes en la tabla “partes centrales”, además de algunas de las correspondientes a la zona de la cara y cabeza:

#### Coordenada definida por la ubicación en ejes horizontales

Valor	Significado
Coronilla	Líneas horizontales imaginarias que pasan por las locaciones señaladas
Frente	
Nariz	
Labios	
Barbilla	
Cuello	
Esternón	
Pecho	
Costillas	
Abdomen	
Ventre	
Muslos	



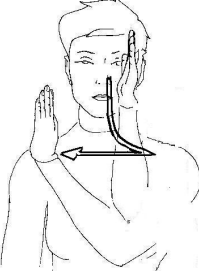
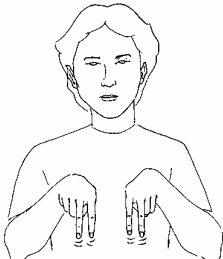

La **proximidad**, el último de los tres parámetros del componente ubicación, ofrece tres rasgos para describir la relación existente entre los parámetros superficie de la mano y locación, y está determinada por el comportamiento de la mano activa:

Rasgo	Significado
Contacto	la superficie de la mano está en contacto con la locación
Prensa	la superficie de la mano contacta y prensa la locación
Próximo	la superficie de la mano está cerca de la locación, sin tocarla

#### El componente orientación

La orientación corresponde al modo en que la mano activa se coloca en el espacio, y se define a partir de la especificación de un punto de referencia espacial (**plano horizontal**) y de la postura de los huesos del antebrazo.

- El primer parámetro que define la orientación de la mano es, así, el llamado **plano horizontal**. Para establecerlo, consideraremos la mano como un sólido compuesto por seis lados: la palma, el dorso, la base de la mano, las puntas de los dedos, el lado radial –corresponde al lado del dedo índice- y el lado cubital –que corresponde al lado del meñique. La posibilidad “radio hacia el suelo”, cuya articulación es bastante difícil, no forma parte de las señas de la LSV. Este aspecto comprende así cinco posibilidades, que se ilustran en la figura siguiente:

VER 	ESPAÑOL 	BENDECIR 	DOS-PERSONAS-CAMINAN-AL-FRENTE 	APUNTAR-CON-UN-ARMA 
<b>Palma al suelo</b> (posición final de la mano en la seña)	<b>Dorso al suelo</b> (posición inicial de la mano en la seña)	<b>Base al suelo</b>	<b>Puntas de los dedos al suelo</b>	<b>Lado cubital al suelo</b>

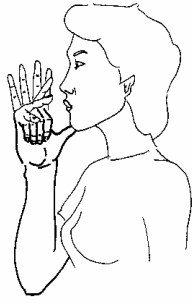
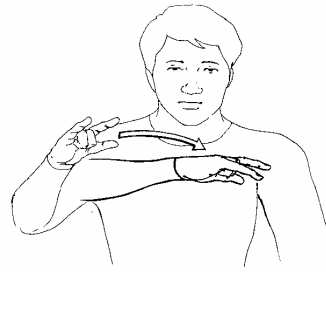
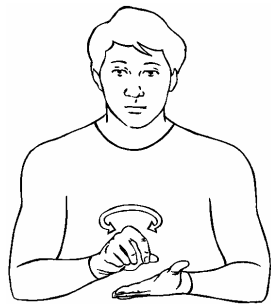
- El segundo parámetro que define la orientación es la **postura relativa de los huesos radio y cúbito (antebrazo)**. Esos huesos pueden adoptar tres distintas posturas, cada una de las cuales orienta de modo distinto a la mano en el espacio:

**posición neutra:** en la primera posición, ambos huesos se disponen paralelamente. Esa postura es la que adopta el antebrazo en reposo, de modo que se ubica al costado del cuerpo, y las palmas de las manos contactan el lado exterior de los muslos, de modo que se enfrentan una a la otra;

**posición prona:** en esta segunda postura ambos huesos se cruzan, y el radio se ubica sobre el cúbito. Las manos mostrarán entonces las palmas hacia el suelo, cuando los brazos están levantados, o hacia atrás, si cuelgan a los lados del cuerpo; y

**posición supina:** en la posición supina ambos huesos se cruzan, pero ahora el cúbito está ubicado encima del radio. En esa postura, las palmas de la mano miran hacia arriba al levantar los brazos, y hacia el frente, si los brazos cuelgan.

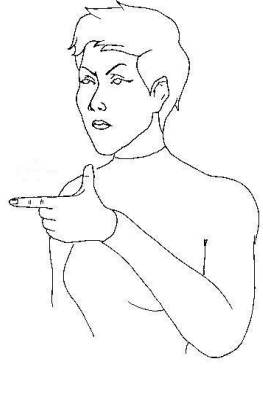
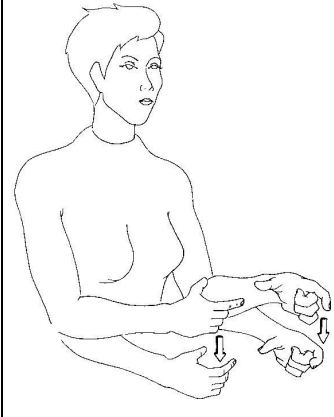
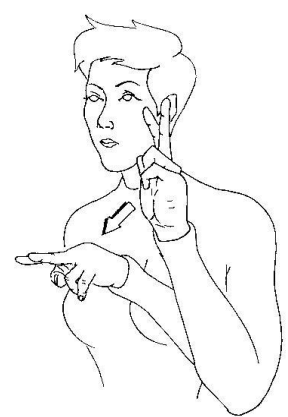
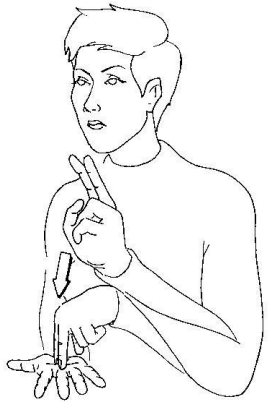
La figura siguiente ilustra las tres posibilidades:

NO-HABER	AVION	ESCRIBIR
		
<b>Posición neutra</b>	<b>Posición prona</b>	<b>Posición supina</b> (en la mano que permanece inactiva)

El aspecto orientación comprende, de este modo, 8 rasgos, que se pueden combinar libremente: por un lado **base, puntas, dorso, palma y radio al suelo**; y por otro, **posiciones neutra, prona y supina**.

### La transcripción de los componentes ubicación y orientación

Consideremos ahora la aplicación de los rasgos de estos dos componentes para describir algunas señas de la LSV:

			
<b>AMENAZAR- CON-PISTOLA</b>	<b>ENVASE- CILINDRICO-EN</b>	<b>VER</b>	<b>PARARSE</b>

La seña AMENAZAR-CON-PISTOLA muestra un único momento significativo: en él la mano, con la configuración manual 1+/a+, se encuentra ubicada a la altura del pecho del señante, a una distancia media (m) y más o menos en la línea vertical que designamos antes como V1 (es decir, el mismo lado del pecho que corresponde a esa

mano). La mano está orientada de modo tal que su lado cubital –el del dedo meñique- mira hacia el suelo, y los huesos del antebrazo están en la llamada “posición neutra”. Esa información se resume abajo:

### AMENAZAR-CON-PISTOLA

1+/a+	(forma adoptada por la mano)
mano en	(qué superficie de la mano se relaciona con la locación)
mV1Pecho	(cuál es la locación definida)
contacto	(cómo se relaciona la mano con la locación definida)
cúbito	(qué lado de la mano articuladora se orienta hacia el suelo)
neutra	(qué posición muestran los huesos del antebrazo)

Cuando se ha definido para la mano una locación espacial, como en la seña anterior, se suele asignar al parámetro “superficie de la mano” el rasgo “mano en”, y al parámetro “relación” el rasgo “contacto”. Se asume así que la mano toda –y no una parte específica de ella- se encuentra en contacto pleno con el punto del espacio de las señas definido en “locación” (cfr. Massone y Johnson 1994).

A diferencia de la seña anterior, la seña ENVASE-CILINDRICO-EN muestra dos momentos articulatorios, definidos por cambios en la locación. En esta seña participan ambas manos, que tienen idénticas actividades y posturas. Se trata de una **seña bimanual simétrica**. En tal caso, no se requiere especificar las posturas relativas a cada mano, sino que se lo hace con una sola de ellas, y se aclara, tras la transcripción, el tipo de seña que se describe:

### ENVASE-CILINDRICO-EN

Momento 1	Momento 2
1+°/o+	1+°/o+
mano en	mano en
<u>mV1Cos</u>	<u>mV1Abd</u>
contacto	contacto
cúbito	cúbito
neutra	neutra

#### Seña bimanual simétrica

Como puede verse en la transcripción anterior, el cambio de un momento a otro de la seña está definido por el cambio de la locación (que subrayé para destacarlo). En las transcripciones resulta redundante volver a escribir los rasgos que no cambian. De este modo, cuando no se especifique un valor para un determinado parámetro o componente, debe entenderse que esa casilla conserva las especificaciones marcadas inicialmente. La transcripción de la seña ENVASE-CILINDRICO-EN, una vez aplicado este criterio, luciría así:

### ENVASE-CILINDRICO-EN (sin información redundante)

Momento 1

Momento 2

1+°/o+

mano en  
mV1Cos  
contacto

mV1Abd

cúbito  
neutra

**Seña bimanual simétrica**

La seña VER muestra especificaciones de ubicación y orientación algo diferentes a las dos anteriores, pues en ella se inicia la actividad de la mano en contacto con una locación corporal (la punta del dedo índice toca el pómulo) y termina en una locación espacial. En esta seña ocurren cambios en varios de los parámetros de los dos momentos (que subrayo para claridad del lector). Definamos así los valores para nuestros dos componentes en esa seña:

### VER

Momento 1

Momento 2

12+sep/o-

12^sep/o-

puntaDedo1 en  
Pómulo  
Contacto

Mano en  
mV2Pecho

base  
prona

palma

La seña PARARSE, por último, muestra una estructura también distinta a las anteriores. En ella se observan también dos momentos bien definidos para ubicación y orientación.

En el primero de ellos la mano se encuentra en una locación espacial (aquí designada como **mV2Pecho**), y en el segundo, está ubicada sobre la mano pasiva. En este tipo de seña, que corresponde a las llamadas **bimanuales asimétricas**, deben especificarse por separado los valores para ubicación y orientación de cada mano. Y como se verá en la transcripción, cuando la mano activa contacta la pasiva, se definirá la locación de la activa en relación con la segunda. Para la mano pasiva no se define ningún momento, pues permanece en una misma postura durante toda la seña:

## PARARSE

### Mano activa

Momento 1

12+sep/o-

Mano en  
mV2Pecho  
contacto

base  
prona

Momento 2

12^sep/o-

PuntaDedo12 en  
Palma (de la mano pasiva)

punta

### Mano pasiva

CM 1234+sep/a+

UB Mano en  
mV0Abd  
contacto

OR dorso  
supina