

PETER LANG



SYLVIE FREYERMUTH, DOMINIQUE KELLER & JEAN-FRANÇOIS P. BONNOT (DIR.)

Sémiotique du mouvement

DU GESTE À LA PAROLE

PRÉFACE

PRODUIRE LE MOUVEMENT, RECONFIGURER LES GESTES : DE L'ACTION COMME PROCESSUS SÉMIOTIQUE

Sylvie Freyermuth, Dominique Keller et Jean-François P. Bonnot

Ce qu'il y a à considérer icy, c'est que tous les fameux Prédicateurs n'emportent le dessus sur les autres, que parce qu'ils sçavent bien prononcer un Discours et que parce qu'ils sçavent bien pousser un mouvement.

René Bary, *Méthode pour bien prononcer un discours et pour le bien animer*, Paris, Denys Thierry, 1679, non paginé.

Le geste qui est l'autre partie qu'on rapporte à la prononciation n'est pas de petite importance, il ne suffit pas de bien dire, il faut animer ce qu'on dit. [...] La continuelle immobilité tient du niais, et la fréquente gesticulation tient du basteleur, il faut donc apporter quelque modération aux mouvemens. L'on doit accommoder l'action aux diverses flexions de la voix, et aux divers sens des paroles [...]. Quand l'on représente quelque naufrage, les bras élevez et abaissez et meus à droit et à gauche, en forme de cercle, doivent mettre devant les yeux le bouleversement des choses.

René Bary, *La rhétorique françoise ou pour principale augmentation l'on trouve les secrets de nostre langue*, Paris, Pierre Le Petit, 1665, pp. 110–111.

1. Mouvements et représentations

On ne peut réduire le mouvement à sa seule expression physique, même dans une perspective purement matérialiste et non téléologique ; ce serait couper irrémédiablement le *geste* de l'une de ses origines étymologiques latines, « gesta » (pluriel neutre substantivé) signifiant « actions » mais également « exploits », et plus tardivement, en latin médiéval, « récit, histoire ». Cette dimension de l'action suppose une temporalité – que celle-ci soit déterminée de manière interne au système ou qu'elle soit imposée de l'extérieur par des contraintes environnementales : l'image que se forme le producteur d'un mouvement est toujours

complexe, car le geste ne peut exister en dehors d'un ensemble de constituants à la fois hiérarchisés et interactifs ; en d'autres termes, le geste possède toujours une histoire, même s'il ne s'inscrit pas nécessairement dans un continuum prenant explicitement en compte un déroulement temporel linéaire du type passé → présent → futur. Comme le relève Orliaguet, dans des expériences dans lesquelles on étudie la perception visuelle de productions graphiques, en rapport ou non avec le langage, on constate que « le mouvement laisse [...] dans un dessin des indices spatiaux permettant de retrouver la façon dont il a été produit. [...] Les tracés contiennent donc des informations dynamiques récupérables par le système visuel. Par ailleurs, quand on demande de mémoriser un dessin représentant l'instantané d'un mouvement humain, on constate que les sujets ont tendance le plus souvent à mémoriser la position suivante, c'est-à-dire à anticiper le résultat du mouvement. Les mêmes phénomènes apparaissent pour des mouvements potentiels. [...] La perception des stimuli statiques fait [...] intervenir une représentation du mouvement intégrant les trajectoires, l'organisation temporelle de la séquence, les forces développées, c'est-à-dire des éléments relevant de la cinématique et de la dynamique des mouvements. » (2001, p. 237)

Pour mieux situer la question, on peut utilement partir des travaux du psychologue expérimentaliste Richard A. Schmidt, qui, dans une série de travaux classiques (1975, 1976, 1980 ; Schmidt et Wrisberg, 2008), a proposé – partiellement à la suite d'Adams (1971) – un modèle fondé d'une part sur un « schéma de rappel » (recall schema) et d'autre part sur un « schéma de reconnaissance » (recognition schema). La première composante est formée par la relation existant entre l'objectif réel et les spécifications de la réponse. Il se fonde sur l'expérience acquise antérieurement. Le schéma de rappel est à l'origine de l'émission des influx nerveux fournis à la musculature dans le but de produire ou de corriger un mouvement. Les paramètres du schéma de reconnaissance sont les conditions initiales, les conséquences sensorielles et l'objectif réel. Ce système est notamment chargé de l'évaluation du feedback – il faut distinguer entre mouvements très rapides, entièrement effectués sous le contrôle du « schéma de rappel », et mouvements « lents » associant, selon Schmidt, les deux types de schémas (Schmidt, 1976). Lorsqu'il y a production d'un mouvement, l'exécutant « sélectionne » d'abord l'ensemble des spécifications nécessaires. Il stocke ensuite les conditions initiales, c'est-à-dire tout ce qui concerne la localisation spatiale, la position relative des membres, ou, dans la parole, des divers organes susceptibles d'intervenir, et l'état de l'environnement au « moment zéro ». En troisième lieu, il met en mémoire l'objectif réel (évaluation de la trajectoire). Enfin, il détermine les conséquences sensorielles du mouvement. Bien que l'on puisse élever des objections, le modèle se révélant insuffisant pour rendre compte de certaines situations limites de production (la voix criée, par exemple ; cf. Bonnot et Chevrie-Muller, 1991 ; Bonnot, Chevrie-Muller et Crevier, 1991 ; Keller, Bonnot, Dufour, 1995/1996 ; Dufour, Bonnot, Keller et