



Corela

Cognition, représentation, langage

14-2 | 2016
Vol.14, n°2

Expression verbale du mouvement fictif et effectif

Aurélie BARNABÉ



Édition électronique

URL : <http://journals.openedition.org/corela/4641>

DOI : 10.4000/corela.4641

ISSN : 1638-573X

Éditeur

Cercle linguistique du Centre et de l'Ouest - CerLICO

Référence électronique

Aurélie BARNABÉ, « Expression verbale du mouvement fictif et effectif », *Corela* [En ligne], 14-2 | 2016, mis en ligne le 30 novembre 2016, consulté le 01 mai 2019. URL : <http://journals.openedition.org/corela/4641> ; DOI : 10.4000/corela.4641

Ce document a été généré automatiquement le 1 mai 2019.



Corela – cognition, représentation, langage est mis à disposition selon les termes de la licence Creative Commons Attribution - Pas d'Utilisation Commerciale - Partage dans les Mêmes Conditions 4.0 International.

Expression verbale du mouvement fictif et effectif

Aurélie BARNABÉ

Introduction

- 1 Le concept de « chemin », tel qu'il a été développé en linguistique cognitive, provient des recherches empiriques sur les relations spatiales menées par Talmy (1978, 1983) et Langacker (1976, 1987) dans les années soixante-dix, donnant lieu ensuite au concept de « schème-image du chemin », alternativement désigné « PATH schema » (Johnson, 1987 : 28) et « SOURCE-PATH-GOAL schema » (Langacker, 2000 : 55, Feldman, 2008 : 144 ; Johnson, 2007 : 141). Le nombre considérable d'études consacrées à la notion de chemin à celle du schème du chemin en linguistique cognitive (Lakoff, 1987a, 1987b ; Matsumoto, 1996 ; Lakoff et Johnson, 1999 ; Talmy, 2000a, 2000b ; Slobin, 1996a, 1997, 2003, 2004 ; Jackendoff, 1983, 2002) a fait ressortir de l'observation de plusieurs phénomènes langagiers la structure culturelle et sensorimotrice inhérente au chemin.
- 2 Parmi eux, l'expression du chemin par le truchement d'items verbaux et prépositionnels a initié une large littérature portant sur les différences inter-langagières associées à la structuration de la notion de trajectoire¹. On entend par trajectoire le déplacement effectif d'une entité repérée par rapport au positionnement d'une autre entité dans un espace donné. Dans le présent article, nous considérons la structuration de ce mouvement effectif comme décrivant un « chemin de non localisation », invoquant de fait la non localisation de l'entité en déplacement. Si de l'actualisation linguistique² du chemin sont issues plusieurs travaux sur les chemins de non localisation, peu d'attention, en revanche, a porté sur leur pendant conceptuel : les « chemins de localisation » qui décrivent, en contrepartie, le phénomène du mouvement fictif. Celui-ci impose la localisation d'une entité considérée dans un espace donné.
- 3 Ces itinéraires faisant état de l'immobilité effective d'entités dans un volume spatial, leur distinction par rapport aux chemins de non localisation se situe sur un plan

principalement conceptuel. Le but du présent travail consiste à précisément explorer les disparités sémantiques des deux types de chemins et les divergences linguistiques qu'elles invoquent, afin d'établir une typologie des différentes catégories de chemins jusqu'alors recensées par les travaux qui s'y rapportent. Plusieurs études ont jusqu'alors fait ressortir une typologie de chemins de localisation (Talmy, 2000a ; Jackendoff, 1983 ; Langacker, 2000 ; Matlock et Richardson 2007 ; Matlock, 2004), que nous proposons d'exposer dans le présent travail.

- 4 Dans une première partie, il s'agira de présenter le schème-image du chemin et la structuration linguistique qui en ressort. Un corpus électronique constitué de 500 occurrences³ permettra d'illustrer l'inscription langagière du mouvement fictif et effectif, et l'on exposera la typologie existante des « chemins de localisation » correspondant à l'actualisation linguistique du mouvement fictif. Une seconde partie mettra en valeur les distinctions morphosyntaxiques, sémantiques et conceptuelles qui distinguent les « chemins de non localisation » des « chemins de localisation ». On s'intéressera particulièrement à l'inscription verbale des « chemins de localisation » dans le but de compléter les différents modèles morphosyntaxiques d'ores et déjà établis. Dans une troisième partie, on exposera les limites sémantiques qu'imposent les schémas syntaxiques des « chemins de localisation » ; limites ayant de fait une incidence sur l'organisation linguistique desdits chemins.
- 5 Ce bilan des structures existantes associées au phénomène du mouvement fictif entre dans le cadre de travaux en cours portant sur les catégories encore non explorées qui se rapportent précisément au phénomène du mouvement fictif (Talmy, à paraître)⁴. L'actualisation linguistique de ce mouvement, inscrit dans différents types de chemins révèle en effet un processus complexe. Notre objectif consistera à évaluer les différentes structures dialogiques qui témoignent de la saisie linguistique d'un mouvement d'ordre conceptuel au travers des données langagières recueillies.
- 6 La linguistique cognitive accorde une place importante à l'appareil sensorimoteur tel qu'il s'inscrit dans les formalismes langagiers. C'est pourquoi l'évidence incertaine du mouvement, qui s'actualise dans des constructions morphosyntaxiques aux sens connexes sans toutefois être équivalents, mérite d'être approfondie à l'appui de bases de données variées. La présente étude, basée sur un échantillon d'occurrences, explore ainsi la capture manifestement récurrente de l'inscription linguistique du mouvement fictif.

1. Du schème-image à la structuration linguistique du chemin

1.1. Définition et actualisation langagière du chemin

- 7 Cet article propose d'examiner le réinvestissement dans la langue du schème-image relatif au déplacement d'une entité⁵ (in)animée d'un point de départ vers un point d'arrivée. La représentation géométrique du schème-image du chemin renvoie à la réalité physique d'une trajectoire dont nous avons l'expérience, par le truchement de notre activité motrice sur ce support spatial. Le schème-image du chemin est constitué de trois sous-schémas (*subschemas*) :

The source-path-goal image schema is manifest both in our felt sense of our own bodily movement and also in our tracking of objects through our perceptual field. [This schema], like all image schemas, is cross-modal, existing kinesthetically,

visually, tactilely, and auditorily. (Johnson, 1999 : 94) This from-to schema consists of three elements : a source point A, a terminal point B, and a vector tracing a path between them and a relation (specified as a force vector moving from A to B) ⁶. (Johnson, 1987 : 28)

- 8 Le quatrième composant de cette définition est représenté par le sous-schème de la direction (*DIRECTION subschema*), que Lakoff considère manifestement comme inhérent à la définition du schème du chemin (Lakoff, 1987a : 275).
- 9 La construction qui nous préoccupe sollicite des capacités cognitives fondamentales⁷ qui contribuent à façonner le schème-image ici étudié. Certains considèrent mouvement et chemin comme allant de pair (*Without a path verb or satellite or other path element, there is no motion event.*)⁸. D'un point de vue moins catégorique, on considère qu'il s'agit de deux concepts qui tendent à s'associer naturellement, de par l'activité mobile du premier (i.e. le mouvement) qu'invoque spontanément le support tangible du second (i.e. le chemin). Le mouvement est défini comme le « déplacement (d'un corps) par rapport à un point fixe de l'espace et à un moment déterminé » (TLF⁹, s.v. *mouvement*). Il est par conséquent relatif à l'expérience kinesthésique et à la motricité du schéma corporel¹⁰. L'expérience visuelle ou sensorielle du mouvement en constitue une deuxième approche, qui implique nos fonctions psychophysiologiques dans leurs différentes modalités.
- 10 Au-delà de son évidence incertaine, le chemin – « voie reliant un point de l'espace à un autre » (TLF, s.v. *chemin*) – dès lors conçu comme support spatial permettant le déplacement d'un corps – exclut toute perception corporelle. Alors que le mouvement consiste en une succession d'images, comme l'envisagent Georgescu et Goilan-Sandu (Georgescu et Goilan-Sandu, 2007 : 93-98) qui synthétisent la relation mouvement / regard au moyen d'un schéma similaire au carré sémiotique de Greimas (Greimas *et al.*, 1979 : 419), le chemin est lui figé spatialement. La structuration morphosyntaxique du chemin, malgré le caractère immuable de celui-ci, semble favoriser *a priori* l'activité motrice qui lui confère son état. Ainsi, les unités verbales qui s'inscrivent dans la structuration linguistique du chemin représentent pour l'essentiel le déplacement d'une entité à localiser (i.e. la figure) vers un point de référence (i.e. le fond)¹¹, ce qui renvoie à la disposition linguistique de l'acte de mouvement (*motion event*) que désigne Talmy :

The basic Motion event consists of one object (the *Figure*) moving or located with respect to another object (the reference object or *Ground*). It is analyzed as having four components : besides *Figure* and *Ground*, there are *Path* and *Motion*. (Talmy, 2000b : 25)
- 11 L'exemple (1) illustre l'acte de mouvement tel que le désigne Talmy :

1. Sam stepped into the kitchen. (NEWS, 412)¹²
- 12 La figure (*the Figure*) représentée par l'entité animée *Sam* est repérée par rapport au fond (*the Ground*) *kitchen*, par le biais du verbe *stepped*, qui marque le mouvement (i.e. *Motion*) de la figure vers le fond, précisant de surcroît la manière spécifique du déplacement de la figure. La préposition *into* signale ici le chemin (*Path*) suivi par la figure (*Sam*). Si la manière de mouvement n'est pas toujours précisée par le biais du verbe qui fait état de l'acte de mouvement, elle constitue néanmoins un élément majoritairement constitutif de la saillance sémantique des verbes des langues à cadrage satellitaire dont l'anglais fait partie.¹³ La manière, en priorité signalée par le verbe dans les actes de mouvements (Slobin, 2004 : 26 ; 2003 : 161), est complétée par l'indication du chemin (i.e. *Path*) qu'identifient les prépositions ou satellites¹⁴ (i.e. *into* en (1)).

- 13 Matsumoto (2011) distingue trois éléments, qui, dans l'expression lexicale du chemin, permettent d'identifier les distinctions inter-langagières de sa structuration linguistique. Parmi ces éléments, on compte :

– **le chemin** qui se réfère à la direction du mouvement telle que peuvent l'indiquer des items comme *to* ou *up*.

– **la deixis**¹⁵ qui constitue l'acte de référence spatiale dans un espace à trois dimensions, ancré dans un contexte situationnel et temporel, qui inclut la position spatiale des participants.¹⁶

– **la manière de mouvement** qui fait référence aux outils moteurs nécessaires à l'exécution du mouvement et à la dynamique des forces (Barnabé, 2012 : 35)

- 14 Le franchissement de frontière représente un élément supplémentaire participant à la structuration langagière du chemin, ce critère faisant écho à ce que Slobin désigne par *boundary-crossing* (Slobin, 2003a : 10 ; 1997 : 441). Luna Filipović (Filipović, 2007) observe: *There are some verbs, which, because of their meaning, are normally used in situations which are either boundary-crossing or non-boundary-crossing, but not both* (Ibid.: 83). Selon Filipović, le sémantisme des verbes impose ou non un franchissement de frontière. Cette question a été abordée de manière plus large par Barnabé (Barnabé, 2012 : 36/116), dont l'étude du schème du chemin a fait ressortir les critères conceptuels, sémantiques et syntaxiques des occurrences qui favorisent ou non l'expression du franchissement de frontière dans l'élaboration linguistique de la trajectoire.

- 15 Constitutive de l'actualisation linguistique de la trajectoire, la relation figure / fond a fait l'objet de nombreux travaux en sémantique et grammaire cognitives. Herskovits (1986) synthétise le phénomène de localisation qui régit les deux entités :

In the prototypical case where the purpose of the locative expression is to inform the addressee of an object's location, this choice is determined by which of the two objects' location is at issue. That entity is referred to in the subject position of the expression ; the entity whose location is taken for granted is referred to in the object position. [...] In summary, there are typical patterns of conceptual movability ; [...] The acceptability of certain Figure/Ground choice also varies with the preposition. (Herskovits, 1986 : 35-38) [nous soulignons]

- 16 Herskovits démontre que l'intention discursive du locuteur, à un niveau conceptuel, oriente nécessairement la disposition syntaxique de la figure et du fond de l'énoncé, la figure apparaissant en position sujet, tandis que le fond occupe le rang de complément, dans un cas prototypique, insiste Herskovits. Le présent article propose de traiter des phénomènes de localisation et de non-localisation des chemins tels qu'ils sont principalement véhiculés par les unités verbales inscrivant l'orientation effective des éléments représentés par la figure et par le fond dans les instances de mouvement du corpus examiné.

1.2. Structuration verbale des mouvements fictif et effectif

- 17 Décrire le phénomène de mouvement d'entités animées ou inanimées dans un espace donné sollicite différents indices lexicaux et morphosyntaxiques pour représenter la navigation spatiale des unités concernées. Les items verbaux sélectionnés dans la langue

anglaise révèlent de surcroît une précision lexicale singulière, compte tenu du lexique verbal anglais qui favorise l'expression de la manière de mouvement (Slobin, 2003, 2004) :

If a language provides fine-grained, habitual, and economical expression of manner of motion, references to manner of motion will occur frequently. (Slobin, 2003 : 9)
Consequently, learners will continue the cycle of attention to manner. (Slobin, 2004 : 28)

- 18 Slobin s'appuie sur différentes études récentes faisant état de la spontanéité lexicale relative à l'expression de la manière de mouvement, telle que l'expriment les unités verbales anglaises, comparées aux items verbaux appartenant aux langues à cadrage verbal citées *supra* (cf. I.1).
- 19 Outre la spécificité lexicale qui contribue à structurer l'acte de mouvement en anglais, l'objet qui nous préoccupe dans le présent article concerne l'instance de mouvement qu'invoquent les chemins langagiers. Ces derniers sont décrits par le truchement d'unités verbales qui permettent de localiser des entités sur une surface définie et ainsi structurer le déplacement desdites entités. Ces éléments correspondent majoritairement à la figure des actes de mouvement, en tant qu'unité localisée, s'opposant à l'élément localisant, i.e. le fond¹⁷ (Barnabé, 2012).

Spatial motion is change through time in the location of some entity. (Langacker, 1987 :167)

One of the most familiar human scenes involves moving an object : we [kick it], and it moves in a direction and lands somewhere. (Fauconnier et Turner, 2002 : 370)

- 20 Cette définition duelle du mouvement induit que le sémantisme du verbe structurant le déplacement d'une entité tangible vers un point de référence sous-tend un changement spatio-temporel. Les 119 verbes de l'échantillon d'exemples du présent article font référence à des modalités de mouvement divergentes correspondant chacune à une configuration spatiale spécifique¹⁸. Compte tenu du mouvement induit par les unités verbales considérées dans notre corpus, il semblerait logique que les occurrences incluant des verbes se rapportant à une motricité effective de la figure fassent état de leur déplacement manifeste, comme suit :

2. That guy ran out of the theater. (new, 320)

- 21 Par le déplacement effectif de la figure (i.e. *the guy*) par rapport au fond (i.e. *the theater*), nous qualifions, dans la présente étude, ce type de chemin par la désignation « chemin de non localisation », compte tenu du déplacement effectif de la figure (*the guy*), imposant de fait sa « non localisation » dans le chemin décrit (Barnabé, 2012). On opposera les « chemins de non localisation » aux chemins qualifiés « de localisation », qu'exemplifie l'occurrence (3) :

3. The palisade runs along both sides of the mountain. (fic, 350)

- 22 En (3), bien que le verbe *run* se réfère, entre autres, à une forme de mouvement physique comme celle invoquée en (2), la trajectoire tracée par la figure (i.e. *the palisade*) par rapport au fond (i.e. *both sides of the mountain*) ne fait en revanche pas état du mouvement effectif de *palisade*, exposant plutôt sa « localisation » effective. Talmy désigne ce phénomène langagier par *fictive motion* (Talmy, 2000a: 99-175): *People stimulate not just movement, but also visual scanning in processing fictive motion* (Matlock, 2004: 17). Dans l'exemple (3), l'échec d'une analyse strictement componentielle, commentée par Taylor

(Taylor, 2002 : 116), est ici mis au jour puisque la réalité physique du mouvement de la figure (i.e. *the palisade*) induite par *runs* ne s'avère pas représentative de la structuration verbale censée représenter ledit mouvement.

- 23 En effet, l'élément à localiser en (3) [i.e. *the palisade*] révèle une stabilité spatiale dont l'aboutissement locatif biparti (cf. *both sides of the mountain*) est indiqué par le syntagme prépositionnel introduit par *along*. Matlock (2004) souligne que le sémantisme des unités verbales inscrit dans des itinéraires décrivant un mouvement fictif suffit à signaler un changement d'état (par ex. *The road runs along the coast* [SPO, 133]). Il a été reconnu qu'un itinéraire fictif a une incidence extralinguistique directe et concomitante à notre lecture de ce type de chemin : *Simulating motion is part of a fictive motion understanding* (Matlock et Richardson, 2007 : 2). L'objectif de la prochaine section consiste à illustrer la typologie des chemins de localisation, exposant leur empan sémantique et leur structuration morphosyntaxique, soulignant de surcroît les limites constructionnelles qu'impose ce type de chemin.

2. Du « chemin de non localisation » au « chemin de localisation »

2.1. Origine conceptuelle du chemin de localisation

- 24 Talmy explicite ce modèle de chemin – phénomène non réel (*nonveridical phenomenon*) – comme résultat de différences et de similitudes entre plusieurs systèmes cognitifs (*overlapping systems*), en l'occurrence le système visuel et le système langagier, au sein d'une même organisation cognitive¹⁹ (Talmy, 2000a : 99). Une dichotomie cognitive opposerait deux représentations antagonistes d'une même entité. En (3), l'immobilité de *the palisade* serait estimée comme étant plus véridique²⁰ que son déplacement, tel qu'il est exprimé par *runs*. Talmy explique que la localisation (*stationariness*) de *the palisade* semble plus réelle que le mouvement qui en est décrit.
- 25 Selon lui, ces observations cognitives inverses ne relèveraient pas d'un conflit interne chez l'énonciateur, susceptible de les considérer comme deux perspectives alternatives (à un niveau que nous supposons pré-langagier et inconscient). La représentation irréaliste d'une entité physique signalée en termes de mouvement, (en (3), *the palisade*), serait fondée sur une représentation fictive, corollairement contrecarrée par la conviction véridique non lexicalisée d'une perception statique de cette même entité. L'explicitation de ce phénomène langagier, amplement commenté par Talmy, prend naissance dans l'observation suivante : *The individual "sees" the factive representation but only "senses" the fictive representation* (*Ibid.* : 102). Talmy impute le phénomène de mouvement fictif (*Ibid.* : 99-175) aux unités verbales et constructions morphosyntaxiques (*constructional fictive motion*), adjointes à la perception fictive du concept de mouvement, dont ressort la conceptualisation individuelle d'un mouvement irréal : *experienced fictive motion*. (*Ibid.* : 104)
- The demonstrations of at least constructional fictive motion will rely on linguistic forms with basically real-motion referents such as verbs like *throw* and prepositions like *into* and *toward*. (*Ibid.* : 106)
- 26 L'occurrence (3) peut en effet être paraphrasée comme suit :

4. The palisade **goes/zigzags/descends** along both sides of the mountain.

- 27 Cet énoncé fait écho à une structure de chemin qui s'inscrit dans une typologie d'itinéraires précisément définis par Talmy. Parmi ces chemins, le *coextension path* est représentatif des occurrences (3) et (4) :

A **coextension path** is a depiction of the form, orientation, or location of a spatially extended object in terms of a path over the object's extent. What is factive here is the representation of the object as stationary and the absence of any entity traversing the depicted path. What is fictive is the representation of some entity moving along or over the configuration of the object. *Though it is not specified, the fictively moving entity can often be imagined as being an observer, or the focus of one's attention, or the object itself.* (Ibid. : 138) [nous soulignons]

- 28 L'interprétation de Talmy (en italique) rejoint celle de Matsumoto, dans son commentaire des *coverage paths*²¹ :

Coverage paths are motivated by the need to scan the length of a spatially extended entity to compute its configuration or extent, and they describe such an entity as a path over which such motion takes place. (Matsumoto, 1996 : 370).

2.2. Du mouvement fictif au mouvement subjectif

- 29 Langacker attribue le mouvement exposé par les verbes *runs* (cf. (3)), *goes*, *zigzags* et *descends* (cf. (4)) à la subjectivité de l'énonciateur qui projette le mouvement fictif d'une entité le long d'une étendue donnée. Ce phénomène illustre le processus de *subjectification*²² (Langacker, 2000 : 327-328) :

Objective physical motion by the trajector is converted under subjectification to abstract subjective motion by the conceptualizer. (Langacker, 1991 : 217-218)
[souligné dans le texte]

- 30 Le mouvement subjectif se justifie par la manière de mouvement dont l'énonciateur choisit d'affecter l'unité verbale :

5. The hill rises to the Valley of the Kings. (FIC, 391)

- 31 La verticalité ascendante contenue par *rise* pourrait être glosée par sa contrepartie descendante comme suit :

- 32 6. The hill falls to the Valley of the Kings.

- 33 Le caractère fictif des chemins ci-dessus, s'il renforce la subjectivité illocutoire de l'énonciateur, n'en est pas moins idiomatique que le mouvement effectif qui caractérise les chemins de non-localisation. Si les verbes des chemins de localisation ne portent pas de charge sémantique spécifique, leurs sujets grammaticaux qui ont le rôle de figure, par leur complexité intrinsèque, i.e. *path-like objects* (Langacker, 2000 : 158), prédisposeraient le sujet parlant à élaborer des chemins de localisation. Ces derniers signalent donc des configurations spatiales statiques: [*In static configurations*], a *spatially-extended subject simultaneously occupies every location along such a path* (Langacker, 2000: 328).

- 34 Le point de vue de Langacker rejoint celui de Jackendoff: *The subject is asserted to occupy the entire path at a single point in time.* (Jackendoff, 1983 : 173). Pour définir les chemins de localisation, notamment par le *coextension path*, Talmy et Matsumoto insistent sur le mouvement hypothétique d'une entité le long de ce type de chemin tandis que Langacker et Jackendoff adoptent une vue synthétique de la même entité, considérant en premier lieu son immobilité. Le *coextension path* de Talmy semble se présenter au croisement de deux processus cognitifs que propose Langacker : le *summary scanning*²³, qui permet une

lecture holistique d'événements statiques, et le *sequential scanning*²⁴, qui retrace les différentes étapes d'une situation, conceptualisée de manière dynamique. Les chemins (5) et (6) mentionnés *supra* proposent la conceptualisation dynamique d'une scène entièrement statique.

2.3. Contraintes sémantiques des chemins de localisation

2.3.1. Access paths et Coverage paths : définitions

- 35 Avant que Talmy n'établît une typologie des chemins fictifs (Talmy, 2000a : 106-164), Matsumoto avait partiellement examiné l'incidence sémantique des éléments constitutifs de ces chemins sur leurs constructions morphosyntaxiques (Matsumoto, 1996 : 359-373). Dans son article (*Ibid.*), il se prête à une analyse des motivations fonctionnelles et cognitives qui orientent le choix morphosyntaxique entre *coverage paths*²⁵ et *access paths* :

[In **Access Path** expressions], the location of an entity is indicated in terms of a PP²⁶ representing the path of access to the object whose location is indicated. In this kind of expression, an entity whose location is indicated ("located entity") and an entity which is supposed to be moving ("moving entity") are different entities. (Matsumoto, 1996 : 364)

- 36 Matsumoto opère une répartition minutieuse des *coverage paths*, distinguant d'abord ceux sous-tendus par une absence de mouvement. L'exemple (7) ci-dessous (Type Ia) exprime un mouvement purement subjectif, suivi par le *mental tracing* du locuteur (*Ibid.* : 361) :

7. (Type Ia) The Rail Runner route goes from Santa Fe to Belen. (NEW, 343)

- 37 L'occurrence (8) (Type Ib), en revanche, suggère le mouvement hypothétique d'une entité se déplaçant à un moment arbitraire :

8. (Type Ib) The road enters the valley of the Yellowstone. (SPO, 30)

- 38 Matsumoto identifie ensuite les chemins sous-tendus par le mouvement effectif d'une entité à un moment donné (Type II). Ce mouvement reste toutefois implicite puisqu'il décrit le déplacement fictif d'une entité inanimée (i.e. *a road*), entité sur laquelle un individu (i.e. *I*) a une réelle expérience de mouvement, comme dans l'exemple (9) :

9. (Type II) I saw that a road went up the hill. as I proceeded (SPO, 344)

- 39 L'indication *as I proceeded* (que nous ajoutons) pourrait correspondre aux propos de l'individu se déplaçant sur *a road*.

2.3.2. Indication de la durée de mouvement

- 40 La nuance qui distingue les chemins des types I et II se confirme si l'énonciateur choisit de spécifier la durée du mouvement. Examinons :

10. (Type Ia) ? ?The Rail Runner route goes from Santa Fe to Belen for some time²⁷.

11. (Type Ib) The road enters the valley of the Yellowstone for a while.

- 41 L'exemple (10) du type Ia, dont l'entité en position sujet n'évoque aucune motricité effective possible, s'avère quasi-irrecevable lorsqu'il est doté d'une indication temporelle. En revanche, dans l'exemple (11), la précision temporelle *for a while* signalant la durée de

mouvement le long de *the valley of the Yellowstone* paraît acceptable (*Ibid.* : 362). Cette précision temporelle semble métonymiquement associée à la longueur de *the valley of the Yellowstone*. Cette entité demeurant immuable, des restrictions s'imposent quant à la précision de l'indication temporelle associée à ce type d'occurrence (*Ibid.* : 362).

12. ?The road enters the valley of the Yellowstone for fifteen minutes.

- 42 Le relief interprétatif de l'exactitude de l'information temporelle s'avère discutable, bien qu'il puisse sembler tout à fait acceptable à deux locuteurs inscrits dans une situation dialogale, dans l'attente d'indications spatio-temporelles conformes au cadre situationnel. L'ajout d'un indice temporel permettrait aux chemins de type Ib de revêtir une justesse informationnelle en contexte approprié. Compte tenu de la grammaticalité des occurrences (10) et (11), les restrictions qu'elles présentent semblent être d'ordre purement sémantique.
- 43 Le type II décrit par l'exemple (9) retrace un processus: *It evolves over a conceived time, i.e. time at which a conceived event takes place* (Matsumoto, 1996: 363). Dans cette occurrence, le déplacement effectif de l'entité animée *I* présente des liens contigus avec le mouvement fictif de l'entité inanimée, i.e. *the road*. Matsumoto précise que le type II des *coverage paths* permet que lui soient attribués des indications temporelles précises : *As far as temporality is concerned, motion in Type II expressions is essentially no different from a real motion [...], and allows relatively precise specifications of duration* (Matsumoto, 1996 : 363).

2.3.3. Origine conceptuelle du chemin de localisation

- 44 Le phénomène du mouvement fictif ne semble pas être limité aux verbes de mouvement et son emploi est loin de paraître sibyllin, compte tenu de la proportion non négligeable d'occurrences qui illustrent ce phénomène langagier dans nos données. Nous supposons alors que le caractère nébuleux de ce phénomène langagier est lié au choix de la figure en position sujet. Mais les avis divergent. Langacker attribue ce mouvement à la subjectivité de l'énonciateur, donc à la projection d'un mouvement hypothétique du locuteur. L'absence de motricité de l'entité sélectionnée, dont il écarte délibérément tout rôle sémantique, lui semble aller de soi : *The notions trajector and landmark are characterized in terms of prominence (figure/ground organization) rather than any specific semantic roles (in particular, the trajector need not to be a mover)* [Langacker, 1991 : 328].
- 45 Ce constat sous-entend que la figure a une configuration topographique statique. *When the conception of motion is realigned from the objective to the subjective axis, the objective situation that remains constitutes a single, static configuration* (*Ibid.*: 328). La subjectivité de l'énonciateur semble se révéler incompatible avec certaines figures, comme le démontre la transformation de l'exemple (13).

13. The fence runs all the way to the top of Cheviot. (NEW, 138)

14. ?The rain/the bottle runs all the way to the top of Cheviot.

- 46 L'appropriation subjective des éléments sujets en (14) est bien une forme de subjectivité qui s'avère rendre les occurrences potentielles très incertaines sur le plan sémantique. Par conséquent, les chemins statiques que nous examinons apparaissent inconciliables avec des entités mobiles comme en (14).

- 47 Fauconnier et Turner (2002) ont exploré la nature de l'élément sujet des chemins statiques ou chemins de localisation. Matlock et Richardson (Matlock et Richardson 2007 : 5 ; Matlock, 2004 : 396) qualifient les occurrences incluant la forme particulière des éléments sujets concernés de *figurative language*, comme en (15) :

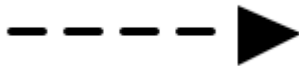
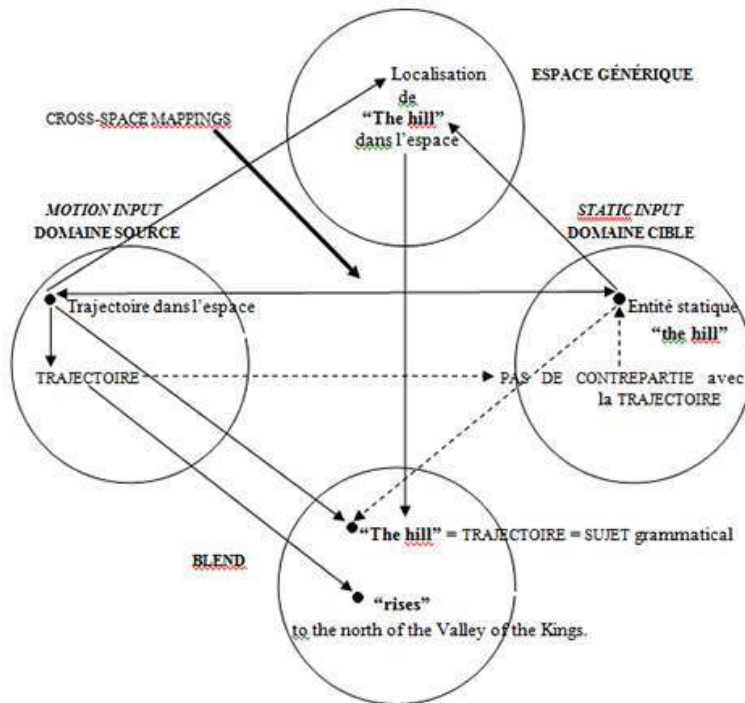
15. The hill rises to the north of the Valley of the Kings as high as c. 460 m above sea level. (FIC, 391)

- 48 La désignation de Matlock implique la possibilité d'appliquer à ce type d'exemple la théorie des espaces mentaux²⁸ de Fauconnier et Turner (Fauconnier, 1994, 997 ; Fauconnier et Turner, 2002), espaces mentaux que T. Oakley définit ainsi : Mental spaces are partial structures that proliferate as we think and talk, allowing for fine-grained partitioning of our discourse and knowledge structures (Oakley, 2009 : 163).
- 49 Si une projection réciproque s'opère d'ordinaire entre éléments du domaine source et éléments du domaine cible par les caractéristiques (d'identité, de transformation, de représentation, etc.) qui associent les deux domaines (Fauconnier et Sweetser, 1996 : 16-17), la projection effectuée en (15) révèle un transfert asymétrique entre domaine source et domaine cible, à l'intérieur d'un même domaine, ce qui illustre un cas de métonymie²⁹ (Barcelona, 2002 : 226). Celle-ci, par opposition à la métaphore, ne projette pas d'éléments (counterparts) reliant domaine source et domaine cible mais place l'un des deux domaines au premier plan tandis que l'autre est relégué au second plan (Ibid. : 226).

2.3.4. Espaces mentaux et intégration conceptuelle

- 50 En (15), le domaine source suppose le déplacement d'une trajectoire dans l'espace par *rise*, tandis que le domaine cible manifeste l'inertie d'un référent statique : *the hill*. Les domaines source et cible représentent les éléments non hiérarchiques d'un même domaine conceptuel, en l'occurrence, celui de la vélocité. La localisation statique d'une entité dans l'espace (*the hill*) et la mobilité d'une trajectoire lexicalisée par *rise* - notions à première vue antinomiques - appartiennent à différents degrés de vélocité, i.e. le stationnement (cf. *hill*) et le mouvement (cf. *rise*). Les espaces mentaux de Fauconnier dans la Figure n° 1 démontrent la saillance attribuée à la motricité du domaine source tandis que la localisation statique du domaine cible semble reléguée au second plan.
- 51 Le déplacement de l'unité lexicale qui suggère le mouvement dans le domaine source (cf. *rise*) ne répondant à aucune contrepartie dans la dimension statique révélée par le domaine cible, l'entité immobile - *the hill* - fait alors office de trajectoire dans l'espace d'intégration conceptuelle (*blended space*), et occupe la position de sujet grammatical (Fauconnier et Turner, 2002 : 378). En tant que trajectoire, *the hill*, jouxtant *rise* et le déplacement qu'il suggère, tend à ce que le sujet parlant (et l'interlocuteur) associe le thème (i.e. *the hill*) ou « premier argument de la relation prédicative » (Groussier et Rivière, 1996 : 193, s.v. *thème*)³⁰ au mouvement qu'évoque *rise*. C'est l'élément majeur qui ressort de l'espace d'intégration final (le *blend* sur la Figure n° 1) :

The fictive-motion blends take states as inputs and add motion [...] to produce the blended space. [...] Often, the path of motion in the blend is not available to real trajectors in the real world, but part of the emergent meaning in the blend is the possibility of this motion (Fauconnier et Turner, 2002 : 380).



52 : Désignation métonymique de l'entité statique, i.e. *the hill*.



53 : Projection d'un espace à un autre.

Figure n° 1 : Illustration du phénomène du mouvement fictif au travers de l'occurrence :

The hill rises to the north of the Valley of the Kings.

54 Introduire l'étiquette erronée de la trajectoire (i.e. *the hill*) en position sujet, suivi du verbe de mouvement *rise*, permet de topicaliser ce dont il est question dans l'énoncé tout en évoquant le thème (*the hill*) de façon métonymique. Le glissement métonymique de la trajectoire permet de créer un chemin dans le blend final, comme le soulignent Fauconnier et Turner : A simple, ideal path has been created along which there is motion (Fauconnier et Turner, 2002 : 378). Le niveau conceptuel sous-jacent à l'agencement syntaxique du blend final regroupe des éléments de la scène statique, décrits par le truchement de termes de la scène dynamique qu'il crée. Ce phénomène de mouvement fictif s'avère communément employé, comme le rappelle Talmy: The cognitive bias toward dynamism in language shows up not only in the fact that stationary phenomena are fictively represented in terms of motion more than the reverse (Talmy, 2000a: 171).

- 55 L'attraction pour le dynamisme que soutient Talmy corrobore le commentaire de Fauconnier sur le blend: It is more congenial for human beings to process a full, dynamic, intentional human-scale action than it is to process one apparently simple component of it (Fauconnier et Turner, 2002: 379). Les chemins créés comme en (15) ne véhiculent pas une contrainte imposée par la langue mais révèlent une tendance à conceptualiser³¹ les localisations en termes dynamiques. Jackendoff (Jackendoff, 2002) souligne que ces chemins, qui ne marquent pas de changement d'état constituent des relations atemporelles. De fait, précisent Matlock et Richardson (2007), les occurrences (16) et (17) ne sont pas incompatibles :
- 56 16. The road runs along the coast.
- 57 17. The road is near the coast.³²
- 58 Matlock (2004) approfondit les différents emplois du phénomène du mouvement fictif, précisant l'inclusion de constructions qui signalent la direction (par ex. *The road runs north to south* [NEW, 134]), la durée (par ex. *The road runs along the coast for another two hours* ([FIC, 133]), et l'extension mono-directionnelle d'une entité physique (par ex. *An extension cord snaked from the television into a local bakery* [NEW, 241]).

3. Structuration verbale des chemins de localisation

3.1. Verbes de mouvement

3.1.1. Chemins de localisation selon Talmy

- 59 Le caractère périphérique du phénomène du mouvement fictif a essentiellement été illustré par des verbes révélant un déplacement. Certains d'entre eux, par leurs constructions qui offrent une adaptabilité sémantico-référentielle relativement idiomatique, se trouvent davantage employés. On distingue parmi les verbes en question des items intransitifs comme *go* (par ex. *He goes from theater residency to theater residency* [NEW, 352]), désignés par Matlock *manner-neutral motion verbs*, et les verbes transitifs comme *cross* (par ex. *The Bridge crosses an old railway line* [SPO, 47]). La typologie des chemins fictifs, principalement élaborée par Talmy, rejoint les différents chemins parallèlement établis par Matsumoto (1996), Langacker (2000), Jackendoff (1983) et Taylor (2002).
- 60 Les chemins fictifs incluant des verbes de mouvement présentent une stimulation mentale effective qui semble imposer une compréhension instantanée du chemin irréel. Parmi eux, on distingue les *coextension paths*, qui comprennent – selon la répartition des différents types de verbes de nos données – (i) la catégorie de verbes de modalité moindre comme *go* (catégorie (4), cf. Annexe), mais également (ii) les verbes indiquant une manière précise de mouvement comme *roll* (catégorie (6) *id.*). Parmi ces verbes de manière de mouvement, on compte sans surprise le verbe *cluster*, définitoire de l'*advent path* défini par Talmy :
- An **advent path** is a depiction of a stationary object's location in terms of its arrival or manifestation at the site it occupies. The stationary state of the object is factive, whereas its depicted motion or materialization is fictive and, in fact, wholly implausible. (Talmy, 2000a : 134-135)
- 61 18. The trees clustered close to the building, the snow was up to the windows, about five feet deep. (FIC, 216)

- 62 L'occurrence (18) met en avant le mouvement fictif de *trees*, comme s'étant rassemblés autour du fond (i.e. *building*). Talmy fait une distinction parmi les *advent paths*, entre (i) ceux qui manifestent le mouvement fictif d'une entité comme en (18), i.e. *involving the fictive motion of the object to its site (site arrival)*, et (ii) ceux qui révèlent l'apparition ou la disparition d'une entité dans une localisation donnée, i.e. *not involving fictive motion but fictive change of the object at its site (site manifestation)*, comme dans l'occurrence (19) :

19. The trail is pretty clear, and after a half hour of rocky landscape, the volcano reappears. (NEW, 365)

- 63 Ce type de chemin se lexicalise principalement par des verbes de perception (cf. *reappear*)³³.
- 64 Le dernier chemin fictif comportant un verbe de mouvement signalé par Talmy correspond au *pattern path* :

The **pattern-paths** category of fictive motion involves the fictive conceptualization of some configuration as moving through space. [...] For the fictive effect to occur, the physical entities must factively exhibit some form of motion, qualitative change, or appearance/disappearance, but these in themselves do not constitute the fictive motion. Rather, it is the pattern in which the physical entities are arranged that exhibits the fictive motion. (Ibid. : 128-129)

- 65 20. Red spots progressed across her face. (SPO, 36)
- 66 *Progress*, qui exemplifie le *pattern path* dans l'exemple (20), est structuré par la catégorie de verbes dont le sémantisme met l'accent sur la direction, comme *follow* ou *enter* (catégorie (5), cf. Annexe). Ce chemin fait écho à l'*extended path* de Jackendoff qu'il définit comme suit :

A [THING] may extend over a [PATH] (Jackendoff, 1983 : 168).

- 67 L'illustration de ce dernier reste fort similaire à celle du *pattern path* de Talmy :
- 68 21. The sidewalk goes around the pond. (FIC, 355)
- 69 Ces deux chemins s'avèrent semblables sur le plan sémantique. Alors que Talmy insiste sur le phénomène de mouvement fictif qui ressort du *pattern path*, Jackendoff met l'accent sur l'étendue que suggère l'*extended path*, sans mentionner le phénomène de mouvement fictif qui lui confère son état. Ces chemins similaires sont donc désignés de manière distincte et commentés différemment par leurs auteurs. Par conséquent, le même type de chemin, élaboré par différents auteurs, à deux périodes distinctes paraît correspondre à différentes appréciations.
- 70 Les trois chemins désignés par Talmy ci-dessus, entrecroisent la construction morphosyntaxique des chemins commentés par Jackendoff, qui s'appuie davantage (à la différence de Talmy) sur les prépositions pour caractériser leur état. Toutefois, Jackendoff, fortement influencé par la théorie localiste de Gruber (1965), n'insiste pas sur la particularité conceptuelle du mouvement fictif. Il propose une division ternaire des chemins (Jackendoff, 1990 : 165) qui repose sur la mobilité effective du sujet.

3.1.2. Chemins de (non) localisation selon Jackendoff et Taylor

- 71 Parmi les chemins créés par Jackendoff, on distingue (i) les routes (*routes*) qui excluent les prépositions qui délimitent la trajectoire, insistant davantage sur le sous-schème du chemin (Barnabé, 2013) :

22. He told us after the boat passed through the tall grass along the river. (NEW, 50)

- 72 Talmy reprend les unités verbales dont le sémantisme indique une direction (cf. *pass*) pour illustrer un type de chemin fictif auquel il attribue la désignation *frame-relative motion* (Talmy, 2000a : 130-134). Ce type de chemin insiste sur le mouvement du sujet relatif à un environnement immobile, comme suit :

23. I rode along in the car and looked at the scenery we were passing through.³⁴

- 73 Ce chemin présente également une situation dans laquelle l'énonciateur, immobile, assigne aux alentours qu'il perçoit un mouvement fictif par rapport à lui, selon sa perspective :

24. Sitting in the armchair, I looked up and the stars seemed to fly past me so rapidly. (FIC, 334)

- 74 Une situation plus complexe révèle la localisation fictive de l'énonciateur qui désigne ses alentours dont il perçoit le mouvement fictif :

25. We took the Marrakech Express from Fez, eight hours of beautiful scenery passed by our first-class cabin windows on the train. (SPO, 53)

The question is whether such a subject will concurrently perceive a factive representation of herself as moving through stationary surroundings, and a fictive representation of herself as stationary with the surroundings as moving toward and past her. (Ibid. : 134)

- 75 Par l'exemple (25), on rejoint le phénomène de *subjectification* de Langacker (cf. II.3), dans laquelle un point dans l'espace est identifié par une construction subjective (*our first-class cabin*) qu'il désigne par *egocentric viewing arrangement* (Langacker, 2000 : 329).
- 76 Jackendoff crée une deuxième catégorie de chemins : (ii) ceux à bornes délimitées, i.e. les *bounded paths*, eux-mêmes divisés en *source-paths*, sous-schème du point de départ du chemin introduits par la préposition *from*, et *goal-paths* introduits par *to*, préposition du sous-schème du but. L'amalgame constructionnel des deux chemins représente ce que Jackendoff désigne par *cyclic paths* (par ex. *he went from the farm to the counting rooms of Portsmouth*, [FIC, 353]) qui font écho aux *source-goal paths* de Langacker (Langacker, 2000 : 55). Les *cyclic paths* nécessitent les prépositions *from* et *to* dans la même proposition, alors que les *bounded paths* sollicitent l'une ou l'autre de ces prépositions. La mobilité effective des figures des *bounded paths* s'apparente au mouvement fictif de la figure des *coextension paths* de Talmy, comme illustré en (26) :

26. The path zigzags to a flat rock above the pools. (NEW, 249)

- 77 La troisième catégorie (iii) représente les directions, i.e. *directions* (nous nous y référerons par *directional paths* pour maintenir une cohérence terminologique) dont les prépositions annoncent le but à atteindre sans que celui-ci le soit complètement (par ex. *toward*, *away from*, etc.). Les exemples de mouvement effectif proposés par Jackendoff trouvent leur corollaire sur le plan fictif (par ex. *The street runs away into a rough farm track*. [SPO, 132]). Taylor (2002) réunit les chemins constitués des prépositions *towards* et *into* – recoupant les *bounded paths* et les *directional paths* de Jackendoff – sous la désignation *directed path*. À l'instar de Jackendoff, il n'évoque pas le phénomène de mouvement fictif. Jackendoff

définit les chemins qui impliquent un franchissement de frontière (*boundary crossing*), phénomène amplement commenté par Slobin (Slobin, 1996b, 1991, 2003b, 2004). Jackendoff les désigne simplement par *traversed paths*, qui, à l'examen de nos données, s'avèrent davantage employés avec des verbes indiquant une manière précise de mouvement qu'avec des verbes signalant une direction :

78 27. He tiptoed out of his cabin.

*pursued

*followed

*approached

*reached (NEW, 253)

79 Si les *traversed paths* semblent incompatibles avec les verbes signalant une direction, c'est parce que le sémantisme de ces derniers exprime déjà une trajectoire, ce qui rend impossible l'ajout d'un franchissement de frontière. En revanche, on note une large complémentarité prépositionnelle qui affecte des verbes spécifiant une manière précise de mouvement pour signaler un franchissement de frontière dans les langues à cadrage satellitaire. Slobin observe: *boundary-crossing plays no role in the lexicalization patterns and associated syntax of S-languages*³⁵ (Slobin, 1997: 441). Cette citation résume la facilité des langues à satellites à structurer l'expression langagière du franchissement de frontière sans que cette caractéristique impose de modifications lexicales ou syntaxiques. Cette étude des verbes invoquant le mouvement se termine par le *potential path*, identifié par Taylor (Taylor, 2002 : 219). Ce chemin marque la position statique d'une entité s'associant à un mouvement fictif :

28. The gate leads into the garden. (Taylor, 2002 : 388)

80 Taylor fait ressortir de ce chemin la qualité d'un mouvement éventuel. On compte au total dix chemins de localisation structurés par des verbes de mouvement, comme l'indique le Tableau n° 1 :

Tableau n° 1 : chemins de localisation structurés par des verbes de mouvement.

Types de chemins	m. fictif	m. effectif	auteurs
COEXTENSION path	X		Talmy, 2000a
ADVENT path	X		Talmy, 2000a
PATTERN path	X		Talmy, 2000a
Frame-relative motion ³⁶	X	X	Talmy, 2000a
BOUNDED path		X	Jackendoff, 1983
CYCLIC path		X	Jackendoff, 1983

ROUTE		X	Jackendoff, 1983
EXTENDED path	X		Jackendoff, 1983
DIRECTIONAL path		X	Jackendoff, 1983
TRAVERSED path		X	Jackendoff, 1983
POTENTIAL path	X		Taylor, 2002

M. FICTIF : mouvement fictif – M. EFFECTIF : mouvement effectif

Le signe « X » signale si le chemin indiqué est impliqué par le mouvement fictif et / ou effectif.

3.2. Verbes de localisation

- 81 Si le mouvement fictif est souvent révélé par des verbes de mouvement, les verbes de localisation contribuent également à l'exemplifier, plaçant l'énonciateur dans une subjectivité accrue. Talmy définit les *prospect paths* et les *alignment paths* qu'il regroupe sous la catégorie ORIENTATION PATHS³⁷ :

Prospect path : The orientation that an object with a **face-type front** has relative to its surroundings can be conceptualized linguistically and perhaps perceived in terms of fictive motion. This prospect is characterized as if some intangible line or shaft emerges from the front and moves continuously away from the main object relative to the other object. (Talmy, 2000a : 107)

- 82 29. The cliff faces toward the water. (FIC, 114)

- 83 La configuration spatiale assignée aux entités *cliff* et *water* est contradictoire puisque l'énonciateur qui attribue un mouvement fictif à *cliff*, est, selon Talmy, convaincu de la localisation des deux entités, i.e. *cliff* et *water* (cf. *our belief that all the referent entities in the scene are static*). On observe l'explication d'ordre intuitif de Talmy concernant les chemins fictifs. Cette approche théorique s'oppose à celle de Fauconnier et Turner (2002) dont l'explicitation du mouvement fictif est strictement linguistique (Fauconnier et Turner, 2002 : 378). Talmy définit les *alignment paths* comme suit:

The **alignment path** type of orientation path pertains to a stationary straight linear object with a **point-type front**. The orientation of such a linear object is here conceptualized linguistically – and perhaps perceived – in terms of something intangible moving along the axis of the object, [and continuing] straight along a prepositionally determined path relative to some distal object. (Ibid. : 108) [nous soulignons]

- 84 30. The weapon is lying towards him. (FIC, 112)

- 85 Ce chemin, exemplifié par l'occurrence (30), est sujet aux mêmes réserves que les *demonstrative paths* et *targeting paths* (définis ci-dessous) sur la fréquence de leur emploi, puisque tous trois nécessitent une configuration géométrique particulière de la figure. L'exemple (31) illustre le *demonstrative path* et le *targeting path* de Talmy, qui incluent des verbes indiquant une direction (par ex. *point*, *direct*, etc.) :

31. Dr. Bishop shook Dr. Moriarty off, turned, and pointed the gun down at her. (NEW, 369)

The **demonstrative path** involves a linear object with a point-type front [such as an arrow or an extended index finger], from which an intangible line emerges. The

fictively moving line functions to direct or guide someone's attention along its path. (Ibid. : 109)

In a **targeting path**, an Agent intentionally sets the orientation of a front-bearing object so that the fictive line that is conceptualized or perceived as emerging from this front follows a desired path relative to the object's surroundings. (Ibid. : 109)

- 86 Jackendoff (Jackendoff, 1983) caractérise des exemples quasi-similaires à ceux de Talmy par la désignation *oriented path* qu'il exemplifie par la même unité verbale que Talmy :

32. The sign points to Philadelphia. (Ibid. : 168)

- 87 Les trois chemins de Talmy définis ci-dessus sont rassemblés en un groupe de chemins, relatifs au phénomène de mouvement fictif, sous la catégorie « ORIENTATION PATHS ». Certains d'entre eux sont constitués de verbes de position comme en (33), verbes explorés par Lemmens (Lemmens, 2004). *Lie*, *sit*, et *stand* traitent notamment des transferts désignatifs métonymiques qui associent éléments immobiles et trajectoires. L'exemple (33) illustre cet emploi spécifique des verbes de position :

33. The cliff stands 700 abrupt feet above the canyon floor. (NEW, 97)

3.3. Chemin complémentaire à la typologie existante

La quantité non négligeable de verbes de localisation (par ex. *stay*) et de position (par ex. *sit*, *stand*, *hang*) qui rendent ces transferts désignatifs métonymiques possibles pourrait donner lieu à la désignation *positional paths*³⁸, constitués de chemins incluant des verbes de position exclusivement. Cette appellation est en partie issue d'un chemin fictif de Talmy (i.e. *alignment path*), qui, sur le plan conceptuel, peut s'inscrire dans le *blend* final des trajectoires métonymiques décrites par Fauconnier : les espaces mentaux exposent des désignations synthétiques qui structurent le mouvement métonymique du domaine source (i.e le mouvement), pour garantir l'interprétation de localisation effective des entités statiques du domaine cible.

La fusion des théories de Talmy et de Fauconnier, reposant sur les verbes de position exclusivement, nous permet donc de proposer l'identification d'un autre chemin : le *positional path*. Toutefois, on envisage certaines réserves sémantiques quant à la nature de la figure. On constate, dans les données de notre corpus, que la plupart des figures des chemins fictifs semblent constitués d'éléments physiques tangibles revêtant une certaine surface (par ex. *hill*, *palisade*, *river* etc.), sans quoi la théorie de l'intégration conceptuelle peut s'avérer improbable sémantiquement, comme le démontre l'exemple (34) :

- 88 34. The valley/hill/mountain/cliff is sitting on a pool of magma.

?The breeze / ?light (SPO, 104)

- 89 Nos restrictions tendent à se situer au niveau de la sélection binaire de la figure et du fond. Taylor (2002) exemplifie les relations statiques généralement exprimées par des verbes de position dans un usage des plus idiomatiques.

- 90 35. The picture hangs above your chair. (SPO, 102)

- 91 36. In the box lies the severed finger of a woman. (SPO, 107)

- 92 L'attention est portée en (35) sur la localisation de la figure (i.e. *the picture*), qui renvoie à l'*agentive principle* de Langacker (Langacker, 2000 : 374). En d'autres termes, l'attention de

l'observateur est portée sur l'entité localisée (*the initial focus*) susceptible d'être déplacée dans l'espace. Si ce principe motive la disposition syntaxique figure / fond, il n'est pas garant de leur rôle sémantique. La figure – souvent sujet – n'a pas nécessairement un statut agentif ou mobile (cf. [34], [36]). Elle reste néanmoins une entité passible d'être déplacée. De surcroît, l'ordre des mots, en (35), renforce la saillance attentionnelle de *picture* puisque c'est le thème de l'occurrence.

- 93 En revanche, l'accès au chemin, en (36), consiste à mentionner en premier lieu le domaine de recherche ou *search domain*³⁹ (Langacker, 1991 : 9 ; 2000 : 375), i.e. *in the box*, propice à différentes évaluations locatives qui se réduisent à mesure que le sujet détecte sa cible (dans ce cas précis, la figure). L'autre alternative correspond au *locational principle*⁴⁰ (Langacker, 2000 : 375) qui fait écho à l'exemple (37) ci-dessous. Ce chemin est naturel (*natural path*), selon Langacker, qui le définit comme suit: *Its initial focus is the initial point of reference, the last focus being the target of search. (Ibid. : 375)*

37. The hotel is under the pitch-black sky, on the boardway in five minutes zigzaggy routes from the station. (SPO, 92)

- 94 Ce chemin exemplifie une doctrine amplement reconnue, relative à la perception visuelle: *That size does serve as a cue to the localization of objects in visual space is recognized by all writers on the subject* (Ittelson, 1961: 70; Gärdenfors, 2007: 169). Le Tableau n° 2 présente les chemins de localisation structurés par des verbes de localisation et de position.

Tableau n° 2 : chemins de localisation structurés par des verbes de position et de localisation.

Types de chemins	m. fictif	m. effectif	auteurs
prospect path	X		Talmy, 2000a
alignment path	X	?	Talmy, 2000a
demonstrative path	X	?	Talmy, 2000a
targeting path	X	?	Talmy, 2000a
access path	X		Talmy, 2000a
oriented path	X		Jackendoff, 1983
positional path	X		Barnabé, 2012

M. FICTIF : mouvement fictif – M. EFFECTIF : mouvement effectif

Le signe « X » signale si le chemin indiqué est impliqué par le mouvement fictif et / ou par le mouvement effectif.

Le signe « ? » indique que le type de mouvement est indéterminé dans les chemins signalés.

3.3.1. “Be” au croisement du mouvement et de la localisation

- 95 Taylor et Talmy démontrent la possibilité de localiser une entité physique reposant sur un phénomène de mouvement fictif par l'une des acceptions de *be*. Leur hypothèse, selon laquelle le sujet parlant perçoit un tout gestaltique référentiel induisant un chemin,

justifie la réalité de l'*access path* (défini en II.4.1.) :

38. The doughnut store is across the street from a Duane Reade. (NEW, 80)

96 Talmy précise que la particularité de ce chemin, construit à partir de prépositions, révèle que celles-ci sous-tendent le schème-image du mouvement : *this path could be followed physically by a person walking* (Talmy, 2000a : 137).

97 Matsumoto remarque que la temporalité (duration of motion) peut être indiquée dans les *access paths* structurés par *be* : Motion implicit in access path expressions does appear to have temporality : it is an event that occurs over a period of time (Matsumoto, 1996 : 367). Les NP⁴¹ *a few minutes* (cf. [39]) et *five minutes' drive* (cf. [40]) ci-dessous confirment l'hypothèse de Matsumoto. Structurés par *be*, les *access paths* pourraient être caractérisés par l'absence de manière de mouvement. Celle-ci est généralement dénotée par le verbe selon la typologie talmienne. Matsumoto signale que la manière peut effectivement être mentionnée dans les *access paths* par des PP (cf. [39] et [40]) :

39. Westhay Nature Reserve is a few minutes down the road by car. (SPO, 89)

40. School and hospital is only five minutes' drive down the road. (SPO, 90)

98 Les unités adjectivales sont également envisageables, avec quelques réserves toutefois :

41. The hotel is on the boardway in five minutes zigzaggy routes from the station. (SPO, 92)

42. The hotel is on the boardway in five minutes ?careful routes from the station.

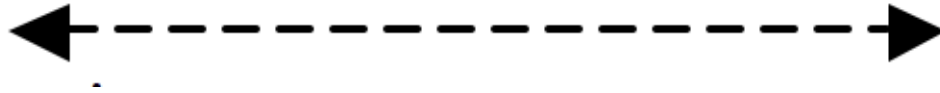
43. The hotel is on the boardway in five minutes ?? ?careless routes from the station.

99 En (41), *zigzaggy* définit l'état des routes à emprunter pour accéder à la localisation *the hotel*. Cet adjectif caractérise donc l'accès à la localisation du domaine de recherche. En revanche, *careful* et *careless* semblent inappropriés en (42), voire irrecevables en (43), puisqu'ils qualifient les propriétés d'une entité implicite en mouvement (entité implicite car hypothétique) et ne permettent donc pas de préciser les caractéristiques définitoires de l'accès à la localisation de l'entité recherchée, i.e. *the hotel*. Par les amalgames désignatifs métonymiques que suggère *careful*, cet adjectif paraît mieux convenir que *careless* : l'attention évoquée par *careful* peut être associée à une conduite plus lente donc plus prudente.

100 Ces considérations ont orienté Matsumoto vers la conclusion selon laquelle tout indice de manière attribué à l'*access path* ne trouve sa cohérence que s'il permet de localiser l'entité recherchée (Taylor, 2002 : 210-211), parallèlement aux *coverage paths* commentés précédemment (cf. II.1).

101 La localisation qui ressort des occurrences structurées par *be* ne fait aucun doute pour Jackendoff sur leur qualité manifeste de chemin. Il désigne ce type de chemins par *reference paths*, issus des *place/path concepts*, qui font dès lors partie intégrante de la taxonomie de chemins dont il fait état (Jackendoff, 1983 : 166) :

102 44. The house is {down the cliff [on the beach]}. (SPO, 83)



103 *Search domain*

104 Chaque syntagme prépositionnel du *reference path* constitue un segment particulier du chemin (Jackendoff, 1983 : 167). Les *nested locatives*⁴², tels que Langacker les désigne (Langacker, 2000 : 370), représentent un effet de *zooming in* (Ibid. : 370). *Be* réduit immédiatement la distance focale proposée à l'observateur de la scène et le premier syntagme prépositionnel de l'occurrence (cf. *down the cliff*) constitue dès lors l'étendue de recherche du second (cf. *on the beach*).

3.3.2. Verbes de perception

105 Talmy étend la catégorie des chemins fictifs reposant sur des variations de vitesse à des chemins sensoriels ou *sensory paths* (Talmy, 2000a : 115). Talmy atteste le bien-fondé de ce type de chemins et justifie la nécessité linguistique des *radiation paths* exemplifiés en (45) :

45. When the sun is shining into the room in a given direction, he will know it is 4 pm. (FIC , 383)

The linguistic conceptualization of a **radiation path** is of radiation emanating continuously from an energy source and moving steadily away from it. (Ibid. : 111)

106 Talmy précise qu'il est peu évident d'expliciter ce type de chemin à un niveau strictement linguistique.

Although physicists may tell us that photons in fact move from the sun to the irradiated object, we certainly cannot actually see any such occurrence. Since direct sight does not bring a report of light's motion, it must be other factors that lead to a conceptualization in terms of motion away from the sun. (Ibid. : 112)

107 D'un point de vue conceptuel, les *radiation paths* se distinguent à peine des *shadow paths* :

Shadow path : this is the linguistic conceptualization that the shadow of some object visible on some surface has fictively moved from that object to that surface. (Ibid. : 114)

108 La saillance de ce chemin porte sur un élément intangible que le verbe de mouvement insère dans la répartition des éléments constitutifs de la trajectoire, comme dans l'exemple (46) :

46. The tree threw its shadow on the wall. (FIC, 361)

109 Approfondissant l'analyse des chemins issus de phénomènes fictifs, Talmy étend sa typologie des chemins aux sens olfactif et auditif, qui font partie des *sensory paths* :

47. I don't think they can hear us from here. (FIC, 447)

110 Le chemin sensoriel de Talmy en (47) fait écho à l'*experiential path* de Langacker, qui pourrait presque être considéré comme l'extension des *sensory paths* de Talmy: *Experiencers tend to establish themselves as reference points, as one natural path leads from experienter to object of experience* (Langacker, 2000: 375). La spécificité casuelle des *experiential paths* est davantage illustrée par certaines langues synthétiques telles que l'allemand. Langacker donne l'exemple suivant :

48. Mir zittern die Hände.

< to me shake the hands >

< my hands are shaking > (*Ibid.* : 375)

- 111 Le procès⁴³ < *Ich - die Hände - zittern* > confère à *Hände* le rôle d'agent (*the moving hands*). Le datif fait apparaître l'expérient en position initiale (i.e. *Mir*), qui apparaît alors comme la source du chemin.

3.4. Chemins visuels

- 112 La théorie de Talmy sur les chemins visuels fait écho à celle de Slobin (2003), elle-même s'appuyant sur celle de Gruber (1967)⁴⁴. Gisborne évoque le *path of gaze* (Gisborne, 2010 : 250) dans sa thèse sur les verbes de perception. L'occurrence (49) illustre ce type de chemin :

- 113 49. Kurt called the other man breathlessly, "my friends can see us from my room." (FIC, 442)

Sensory paths include **visual paths**. This type of fictive motion involves the conceptualization of two entities, the **Experiencer** and the **Experienced**, and of something intangible moving in a straight path between the two entities in one direction or the other. By one branch of this conceptualization, the Experiencer emits a **Probe** that moves from the Experiencer to the Experienced and detects it upon encounter with it. (Talmy, 2000a : 115) [souligné dans le texte]

- 114 Slobin se réfère aux chemins visuels par les termes *Location of Perceiver (source)*, *direction (path)*, et *grounds (goal)* (Slobin, 2003 : 10). Talmy précise que différents verbes de perception visuelle impliquent des chemins dont la conceptualisation varie légèrement, comparée à celle des chemins de (non)-localisation. *Look* et *see* sont représentatifs de cette variation :

50. She looked up and back out on the street. (NEW, 432)

- 115 Cet exemple met en avant un seul fond, i.e. *the street*, le mouvement du regard étant, lui, signalé par les particules *up*, *back*, *out*, et par la préposition *on*. Ce chemin correspond ici au chemin complexe de type 1, désigné par Cc1 (Chemin complexe 1), et défini comme suit :

Les Cc1 (Chemin complexe 1) signalent une trajectoire « dense », associant un satellite (selon les termes de Talmy [Talmy, 2000b : 108]) et une préposition introduisant un PP (par ex. *They went down into the Old City* [FIC, 435]). (Barnabé, 2012 : 189)

- 116 Le Cc1 s'oppose, dans le domaine visuel - parallèlement au domaine spatial - au Chemin complexe de type 2 ou Cc2 :

Le second type de Chemins complexes (Cc2) présente plusieurs prépositions, chacune suivie d'un NP. Ces chemins comptent donc autant de NP que de prépositions (par ex. *The hill falls to a narrow valley floor on the northeast* [NEW, 253]). (*Ibid.* : 189)

- 117 51. I looked at the door and back to Terry. (FIC, 437)

118 On note deux fonds en (51), i.e. *the door* et *Terry*, chacun étant associé à une préposition : *at (the door)* et *to (Terry)*. Contrairement aux chemins exprimés avec *see*, Talmy considère le sujet grammatical de *look* comme agent et source de ce chemin visuel: *Here, the conceptualization appears to be that the Agent subject volitionally projects his line of sight as a Probe from himself as Source along the path specified by the preposition relative to a Reference Object* (Talmy, 2000a: 116). Par ailleurs, les occurrences (50) et (51) exemplifient ce que Slobin désigne par *complex path expressions* relatives aux verbes de vision, i.e. *look up and back out on X*, et *look at X and back to Y* (Slobin, 2003 : 7).

119 Si le mouvement rotatif du corps permet un champ de vision monodirectionnel et frontal, il est difficile de faire état d'un franchissement de frontière en rapportant un chemin visuel. Ainsi, Slobin explique qu'il n'a recensé aucun chemin formé de plus de deux fonds en anglais et dans les autres langues. Cet obstacle conceptuel constitue l'une des principales limites sémantiques des chemins visuels⁴⁵. La problématique des chemins visuels a consisté à déceler une éventuelle réciprocité constructionnelle entre chemins physiques et chemins visuels⁴⁶. La propension plus importante des langues à satellites à formuler des chemins visuels (cf. [50] et [51]), par comparaison aux langues à cadrage verbal, tend à confirmer la dichotomie qui oppose les deux familles de langues pour les chemins de vision. Slobin précise:

In satellite-framed languages such as English, a clause with a single verb can present a series of path elements. [...] The conceptual and linguistic equation of physical and visual paths seems to be universal, although expressed by various linguistic means in languages of different types. (Slobin, 2003a : 3)

120 Slobin s'est basé sur la définition de *look* dans le OED (deuxième édition) dont ressort la notion de chemin.

Look : 1. [with adverbial of direction] to direct one's gaze in a specified direction.

2. (look at/on) regard in a specified way.

3. (of a building or room) have an outlook in a specified direction.

121 La notion de chemin semble incluse dans la définition de *look*. On recense par ailleurs, grâce à l'OED et à une recherche dans COCA, un nombre considérable de prépositions employées avec le verbe *look*⁴⁷. Parmi elles:

about, across, against, along, among, around, aside, back, behind, below, beneath, between, beyond, down, downward, eastward, forth, in, inside, into, northwards, off, out, over, past, round, southwards, through, to, toward(s), under, underneath, unto, up.

3.4.1. Contraintes conceptuelles des chemins visuels

122 Matsumoto et Slobin commentent la divergence des contraintes qui s'appliquent à la structuration des chemins physiques et des chemins visuels dans les langues à satellites et celles à cadrage verbal. Ce qui oppose les deux familles de langues provient de l'autonomie verbale des langues à cadrage verbal, et de la variété de verbes dont le sémantisme spécifie la manière de mouvement dans les langues à satellites. Pour structurer des chemins physiques en anglais, un verbe peut être associé à plusieurs fonds et de fait inclure plusieurs prépositions, signalant par ailleurs des franchissements de frontière (*boundary crossing*). Toutefois, Slobin note que la complexité des chemins physiques ne correspond pas à celle des chemins visuels (Slobin, 2003a : 8), comme exposé *supra* (cf. Cc1 / Cc2). En effet, il n'existe pas de verbes pour encoder le mouvement visuel à

la manière de ceux qui signalent le mouvement physique en anglais : *There are no verbs with composite meanings such as “look+exit”* (Ibid. : 8). De surcroît, de réelles⁴⁸ contraintes surviennent pour structurer des chemins visuels, qui ne permettent pas de reproduire la complexité des chemins physiques :

Boundary-crossing is a change of state event for physical motion, but not for visual motion. This is because *trajectories of gaze are necessarily limited* in comparison to trajectories of physical movement. *Look* occurs in the same types of frames as motion verbs like *go*, but with *realworld constraints on the extent of visual paths* in comparison with physical paths. (Slobin, 2003a : 9-10) [nous soulignons]

- 123 Les contraintes physiques adaptées au déplacement réel d'une entité sont sans objet pour le mouvement visuel, mouvement *a fortiori* fictif : le changement d'état spatial et le franchissement de frontière qu'induit de déplacement physique ne trouvent pas de corollaire conceptuel dans le mouvement visuel. Par conséquent, les impératifs morphosyntaxiques qui s'appliquent pour structurer des chemins physiques se dissolvent lorsqu'il est question de chemins visuels, rompant ainsi la scission qui oppose langues à satellites et langues à cadrage verbal. En théorie, oui. Mais il semblerait que les langues à satellites maintiennent une formulation complexe des chemins visuels, comparées à leurs correspondantes à cadrage verbal.

3.4.2. Incidence des contraintes conceptuelles sur la syntaxe

- 124 Ce constat rejoint l'entrenchment⁴⁹ de Langacker (1987) et confirme le commentaire de Legallois et François (2006) à ce propos : *La structure d'une construction donnée est mémorisée comme un tout, de telle sorte que l'activation d'une partie provoque l'activation du reste de la structure* (Legallois et François, 2006 : 19). Le contexte visuel, à cet effet, permet, semble-t-il, de « décompacter » cette structure initiale acquise dans le domaine spatial et de lui redonner une complexité interne identique. De ce point de vue, c'est la performance, c'est-à-dire la régularité des occurrences et l'exposition d'un locuteur à ces occurrences qui crée la compétence (Ibid. : 26). Cette dernière est alors conçue comme un inventaire structuré d'unités récurrentes et non comme un système de production (Chomsky, 1965, 1986, 1995). Le Tableau n° 3 expose les chemins de localisation structurés par *be* et par des verbes de perception :

Tableau n° 3 : chemins de localisation structurés par *be* et par des verbes de perception.

Types de chemins	m. fictif	m. effectif	auteurs
reference path (<i>be</i>)	X		Jackendoff, 1983
radiation path	X		Talmy, 2000a
shadow path	X		Talmy, 2000a
sensory/visual path	X		Talmy, 2000a
experiential path	X	X	Langacker, 2000

M. FICTIF : mouvement fictif – M. EFFECTIF : mouvement effectif.

Le signe « X » signale si le chemin indiqué est impliqué par le mouvement fictif et / ou par le mouvement effectif.

3.5. Les différents modèles syntaxiques du chemin

- 125 Les différents modèles morphosyntaxiques analysés dans le présent article représentent la structuration des notions de déplacement et de localisation, qui illustrent 22 désignations langagières du chemin. Les chemins étudiés ont permis de révéler que les verbes de mouvement, de localisation, de position et de perception (cf. Annexe) peuvent signaler l'expression linguistique de la trajectoire. Le Tableau n° 4 regroupe tous les chemins exposés dans le présent travail.
- 126 Ce tableau récapitulatif révèle le traitement langagier du chemin, corollairement associé à celui de mouvement. On constate que les verbes suggérant un déplacement ne correspondent pas nécessairement aux profils sémantiques définis par les « chemins de non localisation », puisqu'ils peuvent également structurer des « chemins de localisation », invoquant alors le phénomène du mouvement fictif. Le Tableau n° 4 indique clairement que le chemin ne correspond pas forcément à une réalité physique stable ou au mouvement qu'il induit naturellement. La plasticité conceptuelle et syntaxique des unités verbales constitutives de certaines trajectoires leur permet de renvoyer alternativement au mouvement fictif et effectif, révélant ainsi les deux types de chemins évoqués *supra* (cf. chemins de localisation / de non localisation).
- 127 Les chemins cités dans la présente étude incluent des verbes de mouvement d'une modalité moindre (par ex. *go*), qui constituent une catégorie spécifique dans l'échantillon d'occurrences analysées (catégorie (4), cf. Annexe). Cette rubrique renvoie à des items verbaux quantitativement minoritaires (comparés aux unités verbales des autres rubriques), mais qui sont employés de façon conséquente de par leur adaptabilité constructionnelle à divers schémas syntaxiques. Leur adaptabilité favorise alors leur inscription dans une variété de structures syntaxiques, comme celles des (i) chemins de localisation qui révèlent un mouvement fictif et celles se rapportant aux (ii) chemins de non-localisation qui signalent un déplacement effectif.
- 128 Comparativement, les items verbaux dotés d'une manière de mouvement relativement précise (catégorie (6), cf. Annexe), correspondent à une classe de verbes, qui, sans surprise, est dominante dans la langue anglaise (cf. Slobin, 1996a, 1996b, 1991, 1997, 2004). Toutefois, l'imbroglio conceptuel sous-tendu par certains verbes de manière (par ex. *snake*, *tiptoe*, etc.) en réduit nécessairement les chances d'occurrences ; par conséquent, leur insertion dans les différents chemins ici considérés demeure peu fréquente.

TYPES DE CHEMINS	EXEMPLES	MVT. EFFECTIF	MVT. FICTIF	RÉALITÉ PHYSIQUE DU CHEMIN
1. BOUNDED path	They go to school. // They came from school.	x	-	-
	The road goes to the north side of the hill.	-	X	x

2. CYCLIC path	He went from the farm to the counting rooms of Portsmouth. <i>The Rail Runner route goes from Santa Fe to Belen.</i>	x -	- X	- x
3. DIRECTIONAL path	She is going toward the beach. <i>The fence is going toward Pennsylvania Avenue.</i>	x -	- X	- x
4. ROUTE	- The car is passing along Peddar Road.	x	-	-
5. TRAVERSED path	The officer ran into the house. <i>The highway runs into "North Park".</i>	x -	- X	- x
6. EXTENDED path	She extended a hand toward the roller. <i>The sidewalk goes around the corner.</i>	x -	- X	- x
7. POTENTIAL path	- A path leads into a barren courtyard paved with grey flagstone.	-	X	x
ORIENTATION paths:				
8. PROSPECT path	- The cliff faces toward the water.	-	X	x
9. ALIGNMENT path	- The placenta is lying towards your spine or towards the front of your stomach?	?	x	x
10. DEMONSTRATIVE path	- He pointed to the footballers he wanted for the team.	?	x	-
11. TARGETING path	- He pointed them into the corners of the room.	?	x	-
12. POSITIONAL path	- Kindlehill School sits on the hill above the lake at Wentworth Falls.	-	x	x
13. ORIENTED path	- At the third light, where a sign points to Ferry Road, turn left.	-	x	?/-
14. RADIATION paths:	- The sun is shining into the room in a given direction.	-	?	?
15. SHADOW path	- Victor's shadow fell across the ground before her.	-	x	?
16. PATTERN path	- Hard red spots progressed across her face.	-	x	x/?

17. ADVENT paths:				
17. a. Site arrival	- The great trees clustered around me, dark and silent, as I passed.	-	x	x
17. b. Site manifestation	- Gilded color soon reappears on the west side of the pass.	-	x	?

18. ACCESS path	type i [i] np (figure) = entité en mouvement - Thym's Supper Club is across Highway 23 from the motel.	-	x	x
	type ii [ii] np (figure) = entité localisée et en mouvement - The dog is over the river.	-/ x	x	-
19. COEXTENSION path	type i [i] sans mouvement effectif - Type Ia: The Rail Runner route goes from Santa Fe to Belen. (mental tracing)	-	x	x
	- Type Ib: The road enters the valley of the Yellowstone. (mouvement hypothétique)	-	x	x
	type II [ii] avec mouvement effectif - Type II: The road will enter Oloika Village. (uttered by the driver)	X	x	-
20. REFERENCE path	- The barn is up the hill from our cabin.	-	x	x/?
21. SENSORY/VISUAL path	- Your neighbors look at your garbage on the curb.	-	x	-
22. EXPERIENTIAL path	- My hands are shaking= <i>Mir zittern die Hände.</i> (*)	X	-	-

Tableau n° 4 : Typologie de chemins de localisation et de non-localisation.

129 Lecture du tableau :

130 – Les chemins employés en tant que chemin de localisation et de non-localisation, sont signalés par le signe ●

131 – Les chemins en italique représentent les chemins de localisation qui signalent un mouvement fictif. Ces chemins ont une réalité physique effective.

132 – Les unités lexicales en gras, dans chaque exemple, correspondent aux verbes et prépositions qui confèrent leur état aux chemins décrits.

133 – Toutes les occurrences qui illustrent les chemins sont issues de l'échantillon d'exemples extraits du corpus COCA, sauf l'occurrence n° 22, suivie du signe (*) : Langacker (2000 : 375).

134 Les rubriques « Mvt. effectif : mouvement effectif » – « Mvt. fictif : mouvement fictif » – et « Réalité physique du chemin » correspondent à la lecture suivante :

135 x POSITIF

136 - NÉGATIF

137 ? INDÉTERMINÉ

Conclusion

- 138 Il semblerait que le schème du chemin soit pour une large part issu d'un processus de construction mentale introspective, mais sa structure linguistique paraît rarement représentative de la réalité qu'il décrit. En effet, les co-occurrences de chemins de localisation de notre recueil de données démontrent que la structuration d'un chemin tangible, identifiable et permanent s'avère paradoxalement structuré par un verbe révélant une instance de mouvement. Celui-ci retrace le déplacement fictif d'une entité pour faire ressortir son stationnement effectif. On suppose donc que les verbes identifiant le phénomène de mouvement, dans leur structuration morphosyntaxique du schème étudié, s'emploient aussi bien pour représenter des situations statiques que des scènes exposant le mouvement effectif d'entités données.
- 139 Par ailleurs, parmi les 22 chemins identifiés, vingt d'entre eux décrivent un mouvement fictif. De fait, il semblerait que la structuration verbale du chemin de localisation invoquant le phénomène du mouvement fictif représente un intérêt tant sur les plans conceptuel que linguistique. L'évaluation conceptuelle du clivage mouvement fictif / mouvement effectif semble donc représenter une approche sémantique nécessaire pour aborder l'actualisation linguistique et en l'occurrence verbale du schème-image du chemin. Cet article insiste sur la diversité de trajectoires qui ont d'ores et déjà été définies pour structurer des chemins de localisation. Compte tenu du nombre conséquent de chemins de localisation recensés, on peut s'interroger sur le(s) type(s) de trajectoires les plus fréquemment employé(s) dans l'activité langagière des sujets parlants. Des recherches ultérieures précisément entreprises à ce sujet nous permettront de répondre à ce questionnement.
- 140 Pour l'heure, Barnabé précise (Barnabé, 2012) la prépondérance de l'emploi du schème-image du chemin révélant le mouvement fictif d'entités données au travers de chemins de localisation. Ces trajectoires, structurées par des verbes ciblant le mouvement, s'actualisent dans des contextes coupés de tout rapport avec une spatialité effective, affichant ainsi le glissement sémantique manifeste des verbes étudiés. Si de nombreux travaux ont été consacrés ces trente dernières années à la structuration linguistique du mouvement et à celle du chemin, les auteurs des typologies exposées *supra* reconnaissent eux-mêmes que des critères associés au phénomène de mouvement – qu'il soit d'ordre fictif ou effectif – restent encore aujourd'hui abscons puisque non explorés :
- “[...] research on the Motion typology has mainly addressed only Manner from the full set of framing relations, and only Motion from the full set of macro-event types. And research on fictive motion has addressed mainly coextension paths out of the full set of path categories. But researchers can use their strengths in diverse languages and empirical methods to examine the remaining parameter values”.
(Talmy, “Foreword : Past, present, and future of motion research”, à paraître.)⁵⁰.
- 141 Le présent article – par l'exposition des différentes catégories de chemins de localisation jusqu'alors identifiés faisant précisément ressortir le phénomène du mouvement fictif – présente une typologie (ré)actualisée des chemins de localisation, comme base d'investigations ultérieures d'un domaine de recherche large, et dont la clarté théorique de certains paramètres qu'il sous-tend reste encore en suspens.

Annexe

¹⁴² Notre recueil de données est composé de 500 occurrences, qui exemplifient l'usage de 119 verbes, uniquement employés dans leur acception spatiale. Ces unités verbales regroupent des verbes décrivant des modalités de mouvement variées (par ex. *run, go*), des verbes de position (par ex. *hang, lie*), des verbes de perception (par ex. *look*) et des verbes inchoatifs (par ex. *start*). Les items verbaux sont répartis selon dix catégories⁵¹. Les formes que revêtent ces rubriques sont exemplifiées comme suit :

- (1) Verbes de position : *be, face, hang, lie, sit, stand, stay*
- (2) Verbes de mouvement : *lead, leave*
- (3) Verbes inchoatifs / BEGINNING type⁵², et terminatif : *start, stop*
- (4) Verbes de mouvement de modalité moindre : *come, go, move*
- (5) Verbs signalant une direction: *advance, approach, arrive, back, circulate, cross, enter, follow, near, pass, progress, pursue, reach, remove, return, turn*
- (6) Verbes indiquant une manière précise de mouvement: *accelerate, amble, cluster, crawl, creep, dart, dash, dawdle, disperse, drag, edge, embark, escape, evade, extend, flit, flow, fly, hop, hurry, inch, lope, march, meander, pace, plod, prance, race, ramble, roll, run, rush, sashay, saunter, scamper, scurry, shuffle, slide, slip, slouch, slow, snake, spread, step, stretch, stroll, swagger, swing, tiptoe, track, trudge, tumble, twirl, waddle, walk, waltz, wander, wiggle, wind, zigzag, zoom*
- (7) Verbes signalant une verticalité ascendante: *bounce, climb, escalate, jump, jumpstart, leap, lift, mount, raise, rebound, rise, spring, surface*
- (8) Verbes signalant une verticalité descendante: *descend, drop, fall, plunge, shed, slump*
- (9) Verbes indiquant une projection : *point, reappear, shine, throw*
- (10) Verbes signalant une perception sensorielle : *hear, look, see, smell*

BIBLIOGRAPHIE

Barcelona, A. 2002. « Clarifying and applying the notions of metaphor and metonymy within cognitive linguistics: an update ». In R. Dirven et R. Pörings. *Metaphor and Metonymy in Comparison and Contrast*, 207-277. Berlin/New York : Mouton de Gruyter.

- Barnabé, A. 2013. « De l'expérience kinesthésique à la structuration prépositionnelle du schème-image du chemin » *Corela*, 11-1. URL : <http://corela.revues.org/2886>
- Barnabé, A. 2012. Corps, perception, déplacements : de l'expérience kinesthésique à la cognition linguistique. *Étude du schème du chemin en grammaire et sémantique anglaises et statut de ce schème en linguistique cognitive*. Thèse de doctorat soutenue publiquement sous la direction du Pr. J.-R. Lapaire, Université Michel de Montaigne – Bordeaux III – thèse ayant reçu la mention « très honorable avec les félicitations du jury ».
- Chomsky, N. 1965. *Aspects of the Theory of Syntax*. Cambridge, Mass.:MIT Press.
- Chomsky, N. 1986. *Knowledge of Language. Its Nature, Origin and Use*. New York: Praeger.
- Chomsky, N. 1995. *The Minimalist Program*. Cambridge, Massachusetts: MIT Press.
- Col, G. 2010. « Correspondance et mixage d'espaces mentaux dans la construction dynamique du sens ». In *Mémoires de la Société Linguistique de Paris*, vol. 18. Louvain, Peeters : 53-73.
- Croft, w. 1991. *Syntactic Categories and Grammatical Relations: The Cognitive Organization of Information*. Chicago: University of Chicago Press.
- Davies, M. 2002. *Corpus of Contemporary American English (COCA)*. 425 million word corpus of American English, 1990-2011. Disponible sur: <http://corpus.byu.edu/coca/>
- Dixon, R.M.W. 1991. *A Semantic Approach to English Grammar*. New York: Oxford University Press.
- Fauconnier, G. 1997. *Mappings in Thought and Language*. Cambridge: Cambridge University Press.
- Fauconnier, G. 1994. *Mental Spaces: Aspects of Meaning Construction In Natural Language*. Cambridge: Cambridge University Press.
- Fauconnier, G. et E. Sweetser. 1996. *Spaces, Worlds and Grammar*. Chicago: The University of Chicago Press.
- Fauconnier, G. et M. Turner. 2002. *The Way We Think. Conceptual Blending and the Mind's Hidden Complexities*. New York: Basic Books.
- Feldman, J. A. 2008. *From Molecule to Metaphor: A Neural Theory of Language*. Cambridge, Mass.: MIT Press.
- Filipović, L. 2007. *Talking about Motion – A Crosslinguistic Investigation of Lexicalization Patterns*. Amsterdam/Philadelphia: John Benjamins Publishing Company.
- Fontanier, P. 1997. *Les Figures du Discours*. Paris: Flammarion.
- Gallagher, S. 1986. « Lived body and environment ». In *Research Phenomenology*, 16: 139-170.
- Gärdenfors, P. 2007. « Representing actions and functional properties in conceptual spaces. » In T. Ziemke, J. Zlatev et R. M. Frank. (ed.). *Body, Language and Mind, Volume 1: Embodiment*, 167-195. Berlin : Mouton de Guyter.
- Georgescu, C.A. et L. Goilan-Sandu, 2007. « Le couple mouvement-regard dans la psychologie des personnages ». *Scientific Publishing and Information Online (SCIPIO)*, n° 2: 93-98.
- Gisborne, N. 2010. « Sound-class verbs ». In *The Event-Structure of Perception Verbs*, 239-271. Oxford: Oxford University Press.
- Greimas, A. J. et J. Courtés. 1979. *Sémiotique. Dictionnaire raisonné de la théorie du langage*. Paris : Hachette Université.
- Goussier, M.-L. et C. Rivière. 1996. *Les Mots de La Linguistique. Lexique de Linguistique Énonciative*. Paris : Ophrys.

- Gruber, J. S. 1965. « Studies in lexical semantics ». *MIT Working Papers in Linguistics*.
- Gruber, J. S. 1967. « Look and see ». *Language*, 43: 937-947.
- Herskovits, A. 1986. *Language and Spatial Cognition : An Interdisciplinary Study of the Prepositions in English*. Cambridge: Cambridge University Press.
- Ittelson, W. H. 1961. « Size as a cue to distance ». In F.P. Kilpatrick, 1961. *Explorations in Transactional Psychology*, 69-98. New York: New York University Press.
- Jackendoff, R. 2002. *Foundations of Language*. Oxford: Oxford University Press.
- Jackendoff, R. 1990. *Semantic Structures*. Cambridge, Mass.: MIT Press.
- Jackendoff, R. 1983. *Semantics and Cognition*. Cambridge, Mass.: MIT Press.
- Johnson, M. 2007. *The Meaning of the Body: Aesthetics of Human Understanding*. Chicago/London: The University of Chicago Press.
- Johnson, M. 1987. *The Body in the Mind. The Bodily Basis of Meaning, Imagination and Reason*. Chicago: University of Chicago Press.
- Lakoff, G. 1987a. *Women, Fire, and Dangerous Things*. Chicago: The University of Chicago Press.
- Lakoff, G. 1987b. « Cognitive models and prototype theory ». In U. Neisser (ed.). *Concepts and Conceptual Development: Ecological and Intellectual Factors in Categorization*, 63-100. Cambridge: Cambridge University Press.
- Lakoff, G. et M. Johnson. 1999. *Philosophy in the Flesh: The Embodied Mind and its Challenge to Western Thought*. New York: Basic Books.
- Langacker, R. 2000. *Grammar and Conceptualization*. Berlin/New York: Mouton de Gruyter.
- Langacker, R. 1999. « A dynamic usage-based model ». In M. Barlow et S. Kemmer. (ed.). *Usage Based Models of Language*, 1-63. Stanford, California: CSLI Publications.
- Langacker, R. 1991. *Foundations of Cognitive Grammar*, vol. 2. Stanford: Stanford University Press.
- Langacker, R. 1987. *Foundations of Cognitive Grammar*, vol. 1. Stanford: Stanford University Press.
- Langacker, R. 1976. « Semantic representations and the linguistic relativity hypothesis ». *Foundations of Language*, 14 : 307-357.
- Legallois, D. et J. François. 2006. « Autour des Grammaires de Constructions et de Patterns ». *Cahier du CRISCO n° 21*. Université de Caen.
- Legrand, D. 2010. « Le soi corporel ». In B. Andrieu. *Philosophie du Corps : Expériences, Interactions et Écologie Corporelle*. Paris : Librairie Philosophique J. VRIN.
- Lemmens, M. 2004. « Motion and location : toward a cognitive typology ». In Girard, G. (éd.) *Parcours Linguistique. Domaine Anglais*, 223-244. [Travaux 122 du Cierec]. Publications de l'Université de St Étienne.
- Marr, D. 1982. *Vision: A Computational Investigation into the Human Representation and Processing of visual Information*. New Jersey. : W. H. Freeman and Company.
- Matlock, T. 2004. « Fictive motion as cognitive simulation ». Teenie Matlock Stanford University Production, Number: C407. Manuscript number: 03-250s2, 1389-1400.
- Matlock, T. et D. Richardson. 2007. « The integration of figurative language and static depictions: An eye movement study of fictive motion ». In *Cognition* 102: 129-138.

- Matsumoto, Y. 1996. « How Abstract is Subjective Motion? A Comparison of Coverage Path Expressions and Access Path Expressions ». In A. Goldberg. *Conceptual Structures, Discourse and language*, 359-373. CSLI Publications.
- Oakley, T. 2009. « Mental spaces ». In Brisard, F., J.-O. Östman, et J. Verschueren. *Grammar, Meaning, and Pragmatics*, 161-178. Amsterdam/Philadelphia: John Benjamins Publishing Company.
- Sidnell, J. 2009. « Deixis ». In Verschueren, J., and J.-O. Östman. *Key Notions for Pragmatics*, 114-138. Amsterdam/Philadelphia: John Benjamins Publishing Company.
- Slobin, Dan I. 2004. « The many ways to search for a frog: Linguistic typology and the expression of motion events ». In S. Strömquist et L. Verhoeven (eds.) *Relating Events in Narrative: vol. 2. Typological and Contextual Perspectives*, 219-257. Mahwah, N. J: Lawrence Erlbaum Associates Publishers.
- Slobin, Dan I. 2003a. « Relations between Paths of Motion and Paths of Vision: A Crosslinguistic and Developmental Exploration ». In V. M. Gathercole (ed.), *Routes to Language: Studies in honor of Melissa Bowerman*, 197-222. A New York/London: Psychology Press.
- Slobin, Dan I. 2003b. « Language and Thought Online: cognitive consequences of linguistic relativity ». In D. Gentner et S. Goldin-Meadow (eds). *Language in Mind: Advances in the Study of Language and Thought*, 157-192. Cambridge: MIT Press.
- Slobin, Dan I. 1997. « Mind, Code, and Text ». In J. Bybee, J. Haiman et S. A. Thompson (eds.). *Essays on Language Function and Language Type*, 437-67. Amsterdam: John Benjamins.
- Slobin, Dan I. 1996a. « From 'thought to language' to 'thinking for speaking. ». In J.J. Gumperz and Stephen C. Levinson (eds). *Rethinking Linguistic Relativity*, 70-96. Cambridge: Cambridge University Press.
- Slobin, Dan I. 1996b. « Two ways to travel: Verbs of motion in English and Spanish ». In *Grammatical Constructions: Their Form and Meaning*, 195-217. In M. Shibatani and S.A. Thompson (eds). Oxford: Oxford University Press.
- Slobin, Dan I. 1991. « Learning to think for speaking: Native language, cognition, and rhetorical style ». *Pragmatics* 1: 7-26.
- Soanes, C. et A. Stevenson. 2006. *OED – Oxford Dictionary of English: Second Edition*. Oxford. Oxford University Press.
- Talmy, L. *Past, present, and future of motion research*, MIT Press à paraître
- Talmy, L. 2000a. *Toward a cognitive semantics: Concept Structuring Systems*. Volume.1. Cambridge, Mass.: MIT Press.
- Talmy, L. 2000b. *Toward a cognitive semantics: Typology and Process in Concept Structuring*. Volume.2. Cambridge, Mass.: MIT Press.
- Talmy, L. 1983. « How language structures space ». In Herbert L. Pick, Jr., et Linda P. Acredolo (eds). *Spatial Orientation: Theory, research, and application*, 225-282. New York: Plenum Press. Repris dans *Towards a Cognitive Semantics*, vol. 1, 2000. MIT Press.
- Talmy, L. 1978. « Figure and Ground in complex sentences ». In Joseph H. Greenberg (ed), *Universals of Human Language* (Vol. 4), Stanford, Calif.: Stanford University Press. Repris dans *Towards a Cognitive Semantics*. vol. 1, 2000. MIT Press.
- Taylor, J.R. 2002. *Cognitive Grammar*. Oxford: Oxford University Press.

Trésor de la langue française informatisé (TLFi). 2003. Dictionnaires XIXe et XXe siècles. Analyse et Traitement Informatique de la Langue Française (ATILF).

Vandeloise, C. 2006. De la Distribution à la Cognition. Paris : L'Harmattan.

NOTES

1. On fait ici référence au projet lancé par Slobin et Ruth Berman en 1980, intitulé *The frog-story project*, dont l'objectif a consisté à recenser les différentes structurations linguistiques effectives de la notion de trajectoire, à l'appui de corpus prenant en compte un nombre considérable de langues parlées dans les cinq continents.

2. On entend par « actualisation linguistique » le réinvestissement dans la langue du schème-image relatif au déplacement d'une entité (in)animée d'un point de départ vers un point d'arrivée.

3. Les 500 occurrences sont majoritairement extraites du corpus COCA (*Corpus of Contemporary American English*) – exposant des exemples issus de l'anglais britannique et de l'anglais américain – disponibles sur <http://corpus.byu.edu/coca/>, tandis que d'autres exemples sont directement issus des ouvrages à partir desquels certains auteurs défendent des points théoriques particuliers.

4. “Research on fictive motion has addressed mainly coextension paths out of the full set of path categories. But researchers can use their strengths in diverse languages and empirical methods to examine the remaining parameter values” (Talmy, “Foreword : Past, present, and future of motion research”, à paraître.). Cet extrait, issu d'un ouvrage à paraître, fait référence aux paramètres encore non explorés portant sur le phénomène de mouvement fictif, sujet à propos duquel le Professeur L. Talmy donnera des conférences entre les 15 et 19 mai 2017, à l'École Normale Supérieure de Paris.

5. Dans le présent travail, on considère une « entité » comme topologiquement individuable et stable (Col, 2010 : § 32).

6. Compte tenu du caractère abstrait du schème du chemin, l'expression langagière du « chemin » a fait l'objet de plusieurs approches théoriques qui présentent des traits similaires. On compte, parmi elles, celles de Lakoff (1987b), Matsumoto (1996a), Slobin (1996a, 1996b, 1991, 1997, 2003, 2004), Talmy (2000a, 2000b), Langacker (1991, 1999, 2000), Jackendoff (1983) et Taylor (2002), pour ne citer que les principales sources.

7. Traduction de *basic cognitive abilities* qui regroupent “directing and focusing of attention, the imposition of figure/ground organization and the capacity for mental scanning (...)» (Langacker, 2000 : 170).

8. Slobin (2004 : 17).

9. Version numérisée du *Trésor de la Langue Française*.

10. « Le schéma corporel n'est pas la perception de « mon » corps ; ce n'est pas l'image, la représentation, ni même la conscience marginale du corps » (Gallagher, 1986 : 549). Il correspond au corps tel qu'il fonctionne pour rendre la perception et l'action possible (Legrand, 2010 : 302).

11. Dans la présente étude, on emploiera les termes « figure » et « fond » pour désigner les entités alternativement désignées par *figure* et *ground* (Talmy, 2000a, 2000b), celles correspondant aux unités *trajector/landmark* (Langacker, 1991, 1999 ; Fauconnier & Turner, 2002), ou encore les éléments se rapportant à la *cible* et au *site* (Vandeloise, 2006).

12. Les exemples cités dans le présent article sont extraits du corpus COCA, i.e. *Corpus of Contemporary American English*. Les occurrences prises en compte dans ce recueil exemplifient des énoncés extraits dans COCA entre 2007 et 2015. Chaque occurrence est suivie du genre auquel appartiennent les exemples. Trois genres ont été sélectionnés dans le corpus sélectionné pour ces

recherches : la source journalistique (NEWS), le genre romanesque (FICTION), et l'anglais américain parlé (SPOKEN). Tous les exemples commentés dans cet article sont suivis, entre parenthèses, des trois premières lettres du genre auquel l'occurrence appartient (par ex. « NEW », « FIC », « SPO »), suivies du numéro précis de l'exemple des données [par ex., (NEW, 8)].

13. On opposera l'anglais parmi les langues à cadrage satellitaire – ainsi que l'allemand, le néerlandais, le russe, le mandarin, le chinois, les langues finno-ougriennes, l'ojibwa et le warlpiri – aux langues à cadrage verbal (cf. espagnol, français, italien, turque, hébreu, japonais, langues sémitiques, tamil, polynésien, bantou, quelques branches de la langue Maya, Nez Percé, langue Caddo).

14. Pour davantage de précisions sur la distinction entre satellites et prépositions, voir Barnabé (2012 : 48-54).

15. “The term ‘deixis’ from the Greek for pointing, refers to a particular way in which the interpretation of certain linguistic expressions (‘deictics’ or ‘indexical’) is dependent on the context in which they are produced or interpreted” (Sidnell, 2009 : 114).

16. Talmy commente le statut de la deixis : “The Deictic is thus just a special choice of Vector, Conformation, and Ground, not a semantically distinct factor, but its recurrence across languages earns its structural status” (Talmy, 2000b : 138).

17. Pour davantage d'information sur la symétrie qu'imposent les éléments figure et fond, qui peuvent parfois révéler un statut équivalent, voir (Barnabé, 2012 : 81-85).

18. Le recueil de données, composé de 500 occurrences, exemplifient l'usage de 119 verbes, uniquement employés dans leur acception spatiale. Par « acception spatiale », nous entendons un sens concret qui représente une réalité tangible. Les unités verbales regroupent des verbes de mouvement (par ex. *run*, *go*), des verbes de position (par ex. *hang*, *lie*), des verbes de perception (par ex. *look*) et des verbes inchoatifs (par ex. *start*), tous répartis selon dix catégories (cf. Annexe).

19. Talmy part donc du principe, par sa théorie des systèmes interférents, que les systèmes visuel et langagier font partie d'une même organisation cognitive.

20. Nous traduisons sciemment de façon littérale l'adjectif *veridical* qu'utilise Talmy, qui exprime sa préférence d'employer *veridical* plutôt que *true*.

21. Les *coverage paths* (suppléés par les *coextension paths* [Talmy, 2000a]) sont les premières désignations que Talmy attribue aux chemins se rapportant au phénomène du mouvement fictif, chemins également commentés par Matsumoto (1996).

22. Ce processus consiste à assigner à une entité, initialement construite objectivement, une construction subjective, imputable à des choix personnels de l'énonciateur. (Langacker, 1987, 2000 ; Langacker, 1991 : 554)

23. *Summary scanning* : A mode of processing in which a series of component states are activated successively yet cumulatively ; thus, after a *build-up phase*, all facets of a complex structure are coactivated and simultaneously accessible. (Langacker, 1991 : 554)

24. *Sequential scanning* : A mode of processing in which a series of component states are activated successively in non-cumulative fashion (i.e. a situation is followed in its evolution through conceived time, as in watching a film). (*Ibid.* : 553)

25. Talmy a remplacé la désignation *coverage paths* par celle de *coextension path*, défini ci-dessus (Talmy, 2000a : 138).

26. PP : abréviation de *Prepositional Phrase*.

27. Dans le présent passage ainsi que dans la suite de l'analyse, les exemples qui ont été modifiés et qui sont précédés de points d'interrogation, ont été évalués par un linguiste anglophone connaissant les enjeux théoriques de cette étude.

28. La théorie des espaces mentaux et de l'intégration conceptuelle représente la construction schématique qui sous-tend les unités lexicales d'une occurrence, à un niveau conceptuel. Ces espaces révèlent les associations métonymiques et métaphoriques. Ils se composent d'un espace

générique (*generic space*) qui inclut ce qui est commun aux deux espaces, i.e. le domaine source et le domaine cible. Ceux-ci présentent des liens manifestes tandis qu'un espace final (*blended space*) recueille les éléments des trois autres espaces auxquels s'ajoutent d'autres éléments qui ne sont pas issus de ces trois espaces. Il s'agit de l'espace d'intégration conceptuelle (*blend*). (Fauconnier et Turner, 2002 : 40-50)

29. Nous décrivons ici le processus de la métonymie dans le cadre de la construction conceptuelle du chemin de localisation. Dans le présent travail, nous ne ferons pas état de l'intégralité des tropes connus sous le nom de « métonymies », comme les présente P. Fontanier. (Fontanier, 1977 : 79-98).

30. Dans la présente étude, nous n'emploierons pas la définition qu'attribue Gruber au thème. "Theme : the object in motion or being located". (Gruber, 1965).

31. On entend par « conceptualisation » l'action d'attribuer une unité ou une combinaison d'unités lexicales et / ou grammaticales, pour décrire un état de fait. La conceptualisation, telle qu'elle est examinée dans cette étude relève de la description et de la catégorisation (Croft, 1991 : 101-103).

32. Les occurrences (16) et (17) ne sont pas incluses dans nos données ; ce sont celles utilisées par Matlock et Richardson dans leur démonstration (Matlock & Richardson, 2007 : 3).

33. Nous référant aux *advent paths*, nous considérerons, dans la suite de ce travail, qu'ils sont structurés par des verbes exprimant une occurrence de mouvement, ce qui correspond à la première acception de l'*advent path* définie dans la présente section.

34. Cet exemple est issu de la propre démonstration de Talmy (Talmy, 2000a : 131).

35. *S-languages : satellite-framed languages*, par opposition aux *V-languages : verb-framed languages*. (Slobin, 1997)

36. Le *frame-relative motion* ne sera pas pris en considération dans le reste de l'analyse puisqu'il s'agit d'un cas particulier du mouvement fictif, qui ne correspond pas à un type spécifique de chemin.

37. Nous maintenons la typographie utilisée par Talmy.

38. Nous conservons une terminologie anglaise par souci de cohérence avec les chemins précédemment cités.

39. Le *search domain* représente l'espace où est localisée une entité mobile ou statique. (Langacker, 2000 : 375)

40. *Locational principle* : "By way of narrowing the search, we may in fact access a series of reference points, and a series of progressively smaller search domains, until the target is finally located" (*Ibid.* : 375).

41. NP : Noun Phrase

42. "The essential feature of the *nested locatives* is that the search domain of one locative constitutes the immediate scope of the next (i.e. the spatial region in which the profiled relation is realized)" (Langacker, 2000 : 370).

43. On se réfère, par le terme « procès » au « complexe de relations primitives entre des places d'actants ou de lieux [...], intégrant ou non la propriété de stabilité et l'existence de bornes » (Groussier et Rivière, 1996 : 162, s.v. *procès*).

44. Gruber note que les verbes de perception apparaissent dans les mêmes constructions sémantico-syntaxiques que les verbes de mouvement. (Slobin, 2003a : 1)

45. La structuration morphosyntaxique des chemins visuels, associée au phénomène du mouvement fictif a fait l'objet de nombreuses études et continue de susciter l'intérêt des linguistes. D. Marr (1982) souligne que près de la moitié de l'activité cérébrale est consacrée à la vision (Marr, 1982 : 96).

46. Nous traduisons ici les termes de l'article de Slobin (2003a), qui explore les relations entre les *paths of Motion* et les *paths of Vision*, que nous désignons ici par « chemins physiques » et « chemins visuels ».

47. Toutes les prépositions recensées ne figurent pas nécessairement dans le recueil d'exemples de cette étude.
48. Nous entendons par « réelles » contraintes, celles qui se rapportent au franchissement de frontière.
49. "An event becomes more and more deeply entrenched through continued repetition" (Langacker, 1987 : 100).
50. Cet extrait est issu de l'ouvrage à paraître de Talmy, qui figure sur l'appel à communication de journées d'étude ayant lieu à l'École Normale Supérieure de Paris les 19 et 20 mai 2017, et au cours desquelles le Professeur L. Talmy donnera des conférences sur le thème suivant : *Neglected Aspects of Motion-Events Descriptions*.
51. Une minorité de verbes est exemplifiée par les occurrences commentées dans le présent travail, qui cible l'actualisation linguistique exclusive des chemins de localisation.
52. Dixon (1991 : 7).
-

RÉSUMÉS

Les phénomènes de mouvement fictif et effectif sont généralement structurés au travers d'items verbaux et prépositionnels qui s'inscrivent dans l'actualisation langagière de la notion de chemin.

Le « mouvement fictif » indique la position d'entités généralement immuables dans l'espace ; entités entre lesquelles un mouvement fictif peut donc être projeté par le sujet (e.g. *The valley goes from south to north*). Le « mouvement effectif » renvoie au déplacement concret d'une entité dans un espace donné (e.g. *The officer ran into the house*). Ces deux types de mouvement sont alternativement structurés par des « chemins de non localisation » qui renvoient au « mouvement effectif » – invoquant alors la non-localisation des entités en déplacement – et par des « chemins de localisation » retraçant le « mouvement fictif » d'entités données entre des éléments tangibles positionnés dans l'espace. Les deux types de chemins sont signalés par des schémas sémantico-syntaxiques similaires qui se distinguent toutefois par des emplois verbaux dont le sémantisme renvoie alternativement à l'expression du mouvement fictif et effectif. Si la nuance ténue qui oppose chemins de non localisation et chemins de localisation n'est pas directement perçue sur le plan linguistique, elle l'est davantage d'un point de vue conceptuel et sémantique. Peu d'attention a jusqu'alors porté sur les chemins de localisation en linguistique cognitive, c'est pourquoi le présent article, par une synthèse des études déjà réalisées, envisage d'actualiser la typologie existante desdits chemins. Leurs fondements tant conceptuel, sémantique que morphosyntaxique seront approfondis à partir d'un corpus électronique.

Verbal structuring of fictive and actual motion

Fictive and actual motion phenomena are generally structured via prepositional and verbal items which delineate the linguistic realisation of path constructions. The notion of "path" or "trajectory" refers to the motion of some entity which is located in reference to the position of some other entity in a spatial area. This phenomenon reveals the path followed by entities in motion, hence referring to their non-localisation. The units' motion is thus revealed through "non-localisation paths" (e.g. *The officer ran into the house*). By comparison, entities can be

linguistically structured through “localisation paths” (e.g. *The valley goes from south to north*), highlighting the stationary positions of entities in a given spatial area, on the basis of which a path can be (mentally) followed. These trajectories denote the entities’ localisation and their linguistic arrangement turns out to be fairly similar to that of non-localisation paths. So far, little attention has been paid to localisation paths. The present work aims to revise the existing typology relative to these specific paths. This study accounts for the conceptual, semantic, and syntactic characteristics pertaining to localisation paths, which differentiate them from non-localisation paths. Based on corpus analyses, the taxonomy suggested in this article highlights the divergent linguistic realisations which separate the structuring of fictive motion, closely associated to that of actual motion.

INDEX

Mots-clés : schème-image du chemin – mouvement fictif/effectif – constructions morphosyntaxiques – espaces mentaux – contraintes conceptuelles

Keywords : Path schema – fictive/actual motion – syntactic constructions – mental spaces – conceptual constraints

AUTEUR

AURÉLIE BARNABÉ

Université Blaise Pascal - Clermont-Ferrand

aurelie_barnabe@yahoo.fr