



HAL
open science

Vers une décomposition des éventualités de déplacement strict du français : schémas spatio-temporels et composants de sens additionnels

Michel Aurnague

► To cite this version:

Michel Aurnague. Vers une décomposition des éventualités de déplacement strict du français : schémas spatio-temporels et composants de sens additionnels. 9e Congrès Mondial de Linguistique Française, ATILF - BCL - CRISCO - CLESTHIA - CLLE - DIPRALANG - HTL - ITEM - ICAR - LLL - LPL - Lattice - LT2D - LIDILEM - LiLPa - MoDyCo - PRAXILING - STL - STIH, Jul 2024, Lausanne (CH), Suisse. pp.12016, 10.1051/shsconf/202419112016 . hal-04650388

HAL Id: hal-04650388

<https://hal.science/hal-04650388>

Submitted on 16 Jul 2024

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.

Vers une décomposition des éventualités de déplacement strict du français : schémas spatio-temporels et composants de sens additionnels

Michel Aurnague*

Lattice, CNRS, ENS - PSL & Université Sorbonne Nouvelle, France

*michel.aurnague@ens.psl.eu

Résumé. A partir de recherches antérieures sur l'expression du déplacement strict en français (par des verbes tels que *arriver*, *partir*, *se rendre* et *sortir*, par exemple), cette étude fait un bilan onomasiologique des composants sémantiques permettant de construire des éventualités ou procès de cette nature. Sont d'abord recensés les composants partagés par l'ensemble des éventualités de déplacement strict du français et qui déterminent leur structure spatio-temporelle. Divers composants de sens additionnels, susceptibles de s'agréger à la structure spatio-temporelle ainsi élaborée, sont ensuite passés en revue. Outre cet inventaire descriptif, quelques éléments d'un système de représentation formelle et graphique des éventualités de déplacement strict sont également exposés.

Abstract. Towards a decomposition of strict motion eventualities in French: spatio-temporal schemata and additional meaning components. Drawing on previous research on the expression of strict motion in French (through verbs such as *arriver* 'to arrive', *partir* 'to go (away), to leave', *se rendre* 'to go to' and *sortir* 'to go out', for instance), this study provides an onomasiological assessment of the semantic components that make it possible to build eventualities of this nature. We begin by listing the components shared by all eventualities of strict motion in French, which determine their spatio-temporal structure. Various additional components of meaning that may aggregate to the spatio-temporal structure thus worked out are then reviewed. In addition to this descriptive inventory, some elements of a formal and graphical representation system for strict motion eventualities are also presented.

1 Introduction¹

Dès les années 1980 et les débuts des travaux systématiques sur la sémantique de l'espace, l'expression linguistique du mouvement et du déplacement a suscité l'intérêt de nombreux chercheurs, à côté des travaux plus spécialement dédiés à l'analyse des marqueurs de l'espace statique. Dans le domaine anglophone par exemple, la mise en évidence par Talmy (1985) de divers modèles de lexicalisation du déplacement a eu un énorme retentissement dans les études linguistiques et psycholinguistiques ultérieures, qu'elles aient porté sur l'anglais ou sur d'autres langues puisque le cadre proposé présente une visée typologique beaucoup plus large. L'analyse talmyenne a, en particulier, conduit à mettre l'accent sur l'opposition entre l'expression du déplacement à proprement parler – à travers la notion de « trajet » ou 'path' – et celle de la manière du déplacement. Dans le domaine francophone, l'approche du « lexique-grammaire » (Gross, 1975) a fourni, assez tôt, des inventaires imposants de verbes spatiaux dynamiques (Boons et al., 1976) qui ont, plus tard, servi de base aux analyses syntactico-sémantiques très élaborées de Boons (1986, 1987), pratiquement contemporaines de celles de Talmy. Comme ce dernier, Boons s'est intéressé à l'expression du déplacement à proprement parler mais en cherchant surtout à départager celui-ci de l'expression du mouvement plutôt que de celle de la manière. Boons s'est ainsi appliqué à dégager des tests et manifestations linguistiques permettant de distinguer les verbes téliques du français qui dénotent un changement de localisation d'une entité (déplacement strict ; ex : *accoster*, *déboucher*, *pénétrer*) de ceux dont le contenu sémantique ne permet pas, à lui seul, de déduire un tel changement vis-à-vis d'une entité localisatrice au terme du procès décrit (ex : *s'adosser*, *s'asseoir*, *se coucher*). Ces derniers verbes expriment une dynamique spatiale à minima (et du mouvement plutôt que du déplacement), leur incapacité à préciser si une entité localisée ou entité-cible (Vandeloise, 1986) se trouve ou non en relation avec une entité

localisatrice ou entité-site – avant et après le procès – ayant été qualifiée par Boons (1986) d'« effet Hamlet ».

Dans (Aurnague, 2008, 2011a), nous nous sommes, à notre tour, penché sur la caractérisation des verbes et éventualités² de déplacement strict en français. Malgré la rigueur des observations de Boons et les précautions qu'il déploie pour s'abstraire des pièges référentiels (en distinguant nettement le contenu sémantique des verbes des informations contextuelles et pragmatiques), nous avons montré que le dispositif forgé par l'auteur pour délimiter l'expression du déplacement strict n'est pas entièrement satisfaisant et doit être complété si l'on veut rendre pleinement compte des faits de langue. Cette nouvelle délimitation s'accompagnait de la mise en évidence des principales sous-classes de verbes et constructions du français susceptibles d'introduire des éventualités de déplacement strict. Le cadre posé dans (Aurnague, 2008, 2011a) a ensuite été mis en œuvre dans trois directions distinctes. Il s'est agi, d'abord, de comprendre un certain nombre de propriétés syntactico-sémantiques des verbes et constructions de déplacement strict au prisme de l'analyse proposée : articulation entre caractéristiques spatio-temporelles des verbes et aspect interne (Aurnague, 2012) ; possibilité d'utiliser un verbe sans groupe prépositionnel (GP) spatial explicite et combinaison de verbes et GP de « polarités » opposées (Aurnague, 2022 ; sur la notion de polarité, voir la section 2) ; plus généralement, « asymétrie » des verbes et constructions de déplacement strict (Aurnague, 2019). Deuxièmement, une focale complémentaire de ce premier ensemble d'études nous a amené à examiner en corpus deux sous-classes de prédicats de déplacement, en tentant de mettre en lumière ce qui fait leur unité aussi bien que leur diversité interne : *quitter* et *partir* et, plus récemment, *aboutir*, *accéder* et *parvenir* (ex : Aurnague, 2011b). Troisièmement, le dispositif théorique d'analyse du déplacement strict en français a été mis à l'épreuve dans le cadre de l'enseignement du lexique à l'école primaire (ex : Aurnague & Garcia-Debanc, 2016).

Ces recherches, principalement sémasiologiques, ont fait progressivement émerger les traits sémantiques qui sous-tendent les verbes et constructions de déplacement strict du français. Il nous a paru utile d'en faire un premier bilan en adoptant, cette fois-ci, une perspective onomasiologique qui recense les divers composants de sens pouvant entrer dans l'élaboration des éventualités de déplacement strict. C'est à un tel bilan onomasiologique qu'est consacré cet article. La section 2 se concentre sur les composants sémantiques partagés par toutes les éventualités de déplacement strict et qui forment, en quelque sorte, l'identité commune de cette catégorie de procès spatiaux dynamiques. Ces composants définissent la structure spatio-temporelle des éventualités considérées. Dans la section 3, nous passons en revue divers composants de sens additionnels des éventualités de déplacement strict ayant été mis en évidence au fil de nos observations. Ils peuvent s'articuler à la structure spatio-temporelle de l'éventualité de déplacement strict en fonction du verbe ou de la construction utilisés. Une fois ces éléments de sens recensés, la section 4 franchit une étape supplémentaire en esquissant les contours d'un système de représentation formelle et graphique des éventualités de déplacement strict du français.

2 Structure spatio-temporelle des éventualités de déplacement strict

Les types de verbes et constructions auxquels nous nous sommes intéressé au moment d'explorer l'expression du déplacement strict en français incluent, pour l'essentiel, des prédicats intransitifs – transitifs indirects compris – qui dénotent le déplacement autonome, c'est-à-dire non explicitement causé, d'une entité-cible. Les verbes *arriver*, *partir*, *se rendre* et *sortir* (parmi les transitifs indirects ; voir (1)) ou bien encore *avancer*, *courir* et *ramper* (parmi les intransitifs purs ; voir (2) dans son interprétation téléique) en font partie.

(1) *Luc est arrivé à Paris (pour assister au congrès)*

(2) *Luc a couru sur la terrasse (pour avertir Léa)*

Diverses notions sémantiques ont été proposées dans la littérature afin de délimiter la catégorie des verbes et procès de déplacement strict, dont celles de « changement de lieu » ('change of location/place' ; ex : Laur, 1991, Randall, 2010) et de « déplacement dirigé inhérent » ('inherently directed motion' : Levin, 1993 ; voir également Lamiroy, 1983). La notion de changement de lieu laisse supposer que les verbes (et

constructions) de déplacement strict ne sélectionneraient que des « lieux » comme entités localisatrices, ce qui est infirmé par les faits pour peu qu'ils soient mis en regard d'une catégorisation ontologique détaillée des entités spatiales dans la langue (Aurnague, 2004, 2008, 2011a). En réalité, de nombreux auteurs francophones ou anglophones utilisent cette notion sans définition précise, voulant simplement pointer l'existence d'un changement vis-à-vis de l'entité localisatrice ou entité-site associée au verbe – que cette entité soit ou non un « lieu ». La saisie des éventualités de déplacement strict fondée sur la notion de direction n'est pas moins discutable puisque, en particulier, la réalisation d'un déplacement selon une direction spécifique ne garantit pas l'existence d'un changement de localisation par rapport à un potentiel site.

Face aux écueils des délimitations disponibles, l'observation des verbes et constructions de déplacement strict du français nous a permis d'identifier deux composants conceptuels ou sémantiques systématiquement présents dans les éventualités dénotées (Aurnague, 2008, 2011a). Le premier composant sémantique est la notion de **changement de relation locative élémentaire** forgée par Boons (1987), dont on peut trouver une préfiguration chez d'autres auteurs (ex : Lyons, 1977). Selon Boons, le changement spatial décrit par un verbe est un changement de relation locative élémentaire (par rapport à une entité-site) si la relation sous-jacente (à ce changement) correspond au contenu d'une adposition statique, simple ou complexe, de la langue concernée – une préposition simple ou complexe dans le cas du français. Ainsi l'éventualité décrite par *sortir* consiste en l'affirmation puis la négation de la relation locative élémentaire d'inclusion/contenance *être dans* (cf. infra). Le deuxième composant sémantique caractéristique des éventualités de déplacement strict est la notion de **changement d'emplacement**, proche des concepts de « translocation » ('translocation' : Zlatev et al., 2010) ou de « mouvement/déplacement translationnel » ('translational motion' : Talmy, 1985, 2000) utilisés dans d'autres approches. Nous considérons qu'un changement d'emplacement se produit lorsque la position d'une entité-cible au sein du cadre de référence terrestre évolue au cours d'un procès spatial dynamique. Comme on le voit, ces deux composants sémantiques fondamentaux des éventualités de déplacement strict sont évalués à l'aune de « référents » distincts : le cadre de référence terrestre implicitement mis en jeu par un changement d'emplacement d'une part et l'entité-site associée à un changement de relation locative élémentaire d'autre part.

La délimitation de la catégorie des éventualités de déplacement strict au moyen des deux éléments sémantiques rappelés ci-dessus se double, en français, d'un test linguistique opérationnel permettant de déterminer si un verbe (ou une construction) réfère ou non à une telle éventualité. Ainsi, il apparaît que la modification d'une description spatiale dynamique au moyen d'un GP locatif en *par* ne donne lieu à une interprétation de type « trajet » de cette préposition (Stosic, 2002, 2007) que lorsque le verbe (ou la construction) présent dans la description introduit une éventualité de déplacement strict (Aurnague & Stosic, 2002). C'est le cas de l'exemple (3) mais pas de (4), qui fait appel à des verbes de simple changement d'emplacement (sans changement de relation locative élémentaire par rapport à un site) n'autorisant, en général (et au mieux), qu'une interprétation de *par* de type « localisation imprécise » (Stosic, 2002, 2007). Seul un sous-ensemble de verbes de simple changement d'emplacement (cf. (2) et section 3) ouvre la voie à la référence additionnelle à un changement de relation locative élémentaire – et donc à une éventualité de déplacement strict – dans le cadre de constructions spécifiques (ex : *Luc a couru sur la terrasse par le couloir*).

(3) *Max est sorti/arrivé par la rue St François*

(4) *(?)Max a déambulé/erré par (toute) la ville/les rues piétonnes*

Bien que ce ne fut pas l'objet de l'entreprise initiale, la caractérisation des éventualités de déplacement strict à travers les notions de changement de relation locative élémentaire et de changement d'emplacement présente l'avantage de structurer l'ensemble du domaine du mouvement/déplacement en français³. Outre les changements de relation et d'emplacement (déplacement strict : 3) et les simples changements d'emplacement (*déambuler* et *errer* en (4) mais aussi *marcher*, *nager*, *patrouiller*, *zigzaguer*...), il est ainsi possible de distinguer les simples changements de relation et les procès qui ne mettent en jeu ni un changement de relation ni un changement d'emplacement. Les éventualités basées sur un changement de relation locative élémentaire sans que celui-ci ne s'accompagne d'un changement d'emplacement sous-tendent, en particulier, les verbes faisant appel à la relation de support/contact *être sur* tels que *se poser* ou

se percher. Contrairement aux prédicats qui véhiculent un changement de relation de type « inclusion/contenance » – lequel est toujours associé à un changement d’emplacement –, ces verbes peuvent difficilement être combinés à un GP en *par* identifiant un trajet : *L’oiseau est entré dans/??s’est posé sur la maison par le jardin*. La quatrième et dernière catégorie d’éventualités (absence de changement de relation et de changement d’emplacement) correspond aux changements de disposition qu’illustrent, tout spécialement, les verbes de changement de posture comme *s’accroupir*, *s’asseoir* ou *se recroqueviller* (plusieurs tests linguistiques servent à départager les changements de posture ou structure des simples changements d’emplacement : Aurnague, 2008, 2011a).

Les deux composants sémantiques obligatoires des éventualités de déplacement strict – changement de relation locative élémentaire et changement d’emplacement – jouent un rôle de premier plan dans la détermination de leur structure spatio-temporelle. Un aspect complémentaire important a trait à la « polarité » du changement de relation : cette polarité est initiale ($r \dots \blacktriangleright \neg r$)⁴ quand la relation locative élémentaire est d’abord assertée puis niée (ex : *sortir*, être-dans $\dots \blacktriangleright \neg$ être-dans) et elle est finale ($\neg r \dots \blacktriangleright r$) dans le cas symétrique où l’« information positive » suit l’information négative (ex : *entrer*, \neg être-dans $\dots \blacktriangleright$ être-dans). Un changement de relation locative élémentaire de polarité médiane consiste en une information positive (assertion de la relation) précédée et suivie de la négation de la relation concernée ($\neg r \dots \blacktriangleright r \dots \blacktriangleright \neg r$). Les verbes et locutions décrivant un changement de relation et d’emplacement de polarité médiane semblent très peu nombreux en français (ex : *couper par*, *passer par*, *transiter*).

La polarité des changements de relation, la manière dont ils se combinent aux changements d’emplacement et le statut de ces éléments de sens au sein de l’éventualité (en particulier leur caractère présupposé ou directement dénoté) sont autant de critères de variation de la structure spatio-temporelle des déplacements stricts. L’approche sémasiologique développée dans nos travaux antérieurs nous a donné l’occasion de cerner, au moins en partie, cette variation. Les verbes et constructions qui indiquent un double changement de relation et d’emplacement étant mis de côté (du fait de leur caractère marginal ou de la référence à une mesure plutôt qu’à de véritables changements de relation)⁵, quatre schémas spatio-temporels principaux semblent ainsi mobilisés par l’expression des éventualités de déplacement strict en français. Les éventualités du Type 1 sont formées d’un changement de relation locative élémentaire initial associé à un changement d’emplacement concomitant : *partir*, *s’échapper* ou *sortir* sont des exemples de verbes désignant ce type d’éventualités. Les éventualités du Type 1’ correspondent à la configuration inverse, à savoir un changement de relation final auquel se superpose un changement d’emplacement (ex : *entrer*, *pénétrer*). Dans une structure ou schéma spatio-temporel du Type 2, un changement d’emplacement précède un changement de relation locative élémentaire final – qui peut, le cas échéant, être lui-même concomitant d’un autre changement d’emplacement. Les verbes et constructions répondant à ce schéma sont les plus nombreux en français : *aller à*⁶, *se rendre*, *venir*, *accourir* (de même que les constructions « tendanciennes » où un verbe de changement d’emplacement apparaît au côté d’un GP spatial adéquat ; cf. section 3.4 et note 8). Enfin, une dernière configuration spatio-temporelle (Type 3) peut être dégagée. Elle consiste à nouveau en un changement de relation final (avec changement d’emplacement concomitant) précédé d’un changement d’emplacement mais, plutôt que d’être directement dénoté, ce dernier est uniquement présupposé par le contenu sémantique. Le schéma spatio-temporel du Type 3 est caractéristique de verbes tels que *arriver*, *aboutir* ou *parvenir* qui réfèrent à un changement de relation et d’emplacement final tout en présupposant l’existence d’un changement d’emplacement antérieur.

Dans le panorama de l’expression de l’espace dynamique en français, les éventualités de déplacement strict (autonome) se caractérisent par le fait qu’elles associent un **changement de relation locative élémentaire** et un **changement d’emplacement**. Outre ces deux composants de sens fondamentaux – et à travers eux –, les éventualités de cette nature mettent également en jeu une **entité-cible** (autonome) et une **entité-site**. Le **cadre de référence terrestre** implicitement mobilisé par l’évaluation du changement d’emplacement pourrait, le cas échéant, être considéré comme un paramètre supplémentaire intervenant dans le fonctionnement des éventualités de déplacement strict. Ces quatre (ou cinq) éléments de sens constituent l’identité partagée de ces éventualités. Changements de relation locative élémentaire et changements d’emplacement jouent un rôle de premier plan dans la structuration spatio-temporelle des éventualités de déplacement strict. Leur mode de configuration (concomitance ou succession temporelle), la polarité des

changements de relation ainsi que le statut dénoté ou présupposé permettent, comme nous l'avons vu, de dégager les principaux schémas spatio-temporels s'instanciant dans les descriptions de déplacement strict du français. Divers composants de sens additionnels sont susceptibles de se greffer à ces structures spatio-temporelles pour construire l'intégralité d'une éventualité de déplacement strict telle qu'exprimée par un verbe ou une construction du français. C'est au recensement de ces composants de sens additionnels qu'est consacrée la prochaine section.

3 Autres composants sémantiques

Cette section passe en revue dix composants de sens optionnels pouvant intervenir dans l'élaboration d'une éventualité de déplacement strict (autonome), en complément des quatre éléments obligatoires déjà mis au jour à la section 2.

3.1 Animéité

Le caractère animé de l'entité-cible peut être requis par certains verbes ou constructions de déplacement strict autonome. Ceci se produit, bien sûr, lorsque le déplacement dénoté est intentionnel (cf. section 3.2) mais l'intervention de l'animéité dans les éventualités de déplacement strict du français ne se limite pas à ce cas de figure. Ainsi, les verbes *dérocher* et *dévisser* réfèrent-ils au déplacement non intentionnel d'une entité animée chutant d'une paroi rocheuse qu'elle escaladait. Animéité et intentionnalité doivent, par conséquent, faire l'objet d'un traitement indépendant dans l'analyse des éventualités de déplacement strict du français.

3.2 Intentionnalité

Contrairement à ce que l'on pourrait croire, le déplacement autonome d'une cible n'implique pas qu'il soit intentionnel. La participation intentionnelle d'une cible à une éventualité de déplacement strict est seulement exigée par un nombre restreint de verbes et constructions. C'est le cas, par exemple, des prédicats *accourir*, *s'exfiltrer* et *se rendre*. Mais l'intentionnalité peut aussi conditionner une éventualité de déplacement strict autonome à travers l'exigence de non-intentionnalité de ce déplacement telle qu'elle se manifeste, en particulier, dans les situations d'entraînement par une force (voir *dérocher* et *dévisser* en 3.1 ainsi que la section 3.6).

Conformément à Searle (1983), la saisie détaillée de la dimension intentionnelle d'une action (ici une action de déplacement) doit, au minimum, distinguer les intentions préalables à l'action, les intentions « en action » – découlant ou non d'intentions préalables – et les mouvements corporels qui résultent de ces intentions. De plus, appliquées aux éventualités de déplacement strict, les intentions sont susceptibles de porter sur des changements d'emplacement (généralement au cours de ceux-ci) ou sur des changements de relation locative élémentaire (durant ceux-ci ou avant qu'ils n'aient lieu). En termes d'interactions entre composants, il est à noter que l'intentionnalité agit parfois en relation plus ou moins étroite avec d'autres composants sémantiques additionnels répertoriés dans cette section tels que l'opposition à une force (section 3.7) ou le blocage (section 3.8).

3.3 Point de perspective, deixis

Un point de perspective peut être placé sur une entité-site avec, pour conséquence, la description du déplacement depuis ce point de vue spécifique. Il s'agit là de la déclinaison dynamique des phénomènes de deixis spatiale. La nature du point de perspective et les contraintes qui s'ensuivent varient de façon significative d'une langue à l'autre ainsi qu'au sein d'une même langue. Fillmore (1975) a ainsi mis en évidence trois modes majeurs d'installation et de fonctionnement de la deixis spatiale dynamique selon : que le locuteur ou l'allocutaire est situé au niveau du site au temps du discours ou à celui de l'événement (contrainte de deixis spatiale à proprement parler) ; qu'un lien particulier existe entre le locuteur ou

l'allocutaire et le site (ex : maison, lieu de travail) ; ou même que l'attention est portée sur le site au moyen du discours.

En français, les éventualités de déplacement strict autonome incorporent uniquement des points de perspective finaux à travers des verbes (de polarité finale) comme *venir* et *accourir* ou, dans un registre plus relâché, *s'abouler* ou *s'amener*. Contrairement à ce qui est régulièrement postulé, les verbes *partir* (initial) ou *arriver* (final) ainsi que *aller + Prép* (final) ne font intervenir aucune contrainte de deixis spatiale dans leur sémantisme. Autre chose est que *partir* ou *arriver* soient utilisables dans des contextes déictiques ou que *aller + Prép* acquière une coloration déictique par contraste cotextuel et/ou pragmatique avec *venir*⁷. Un autre fait tenant à la deixis spatiale et au déplacement strict a été assez peu noté en français. Il s'agit de la capacité de certains prédicats initiaux basés sur la relation d'inclusion/contenance (ex : *déboucher, jaillir, surgir, sourdre*) d'inclure, dans certains de leurs emplois, un point de perspective final situé à l'extérieur du site du déplacement strict (Cappelli, 2013).

3.4 Vitesse

La vitesse (rapide) est le quatrième composant sémantique additionnel ayant été mis en évidence. Cette propriété est véhiculée par des verbes de déplacement qui introduisent, par eux-mêmes, des éventualités de déplacement strict (changement de relation et d'emplacement ; ex : *accourir, dévisser, s'échapper, s'engouffrer*) mais elle opère aussi d'une autre manière, puisque son codage dans le sémantisme de prédicats de simple changement d'emplacement (ex : *courir, filer, foncer, galoper*) confère à ces derniers la capacité de désigner des déplacements stricts à l'intérieur de constructions particulières. Ainsi que l'illustrent les exemples (2) et (5), les constructions visées combinent un verbe de simple changement d'emplacement porteur de la propriété de vitesse et un GP spatial (statique) adéquat, l'une des deux interprétations de la description consistant en un changement de relation final qui succède au changement d'emplacement.

(5) *Max a couru/foncé/filé/galopé dans le couloir*

Trois autres composants de sens ont été identifiés comme conditions de déclenchement de constructions de déplacement strict lorsqu'ils sous-tendent le contenu sémantique de prédicats de simple changement d'emplacement (direction (voir section 3.5), entraînement par une force (section 3.6) et opposition à une force interne (section 3.7))⁸. Ces composants de sens ont un rôle clairement grammatical/syntaxique et les descriptions spatiales dynamiques qu'ils autorisent justifient que nous parlions, dans ce travail, de verbes et constructions de déplacement strict.

La propriété de vitesse agit parfois de pair avec l'entraînement par une force (cf. section 3.6) et le blocage (section 3.8).

3.5 Direction, déplacement linéaire orienté

En accord avec Sarda (1999), nous considérons que les verbes directionnels de déplacement autonome – et tout spécialement les verbes intransitifs examinés dans cette étude – réfèrent en premier lieu à des déplacements atéliques (ex : *L'expédition a avancé à travers la forêt (pendant des semaines)*). Cependant, comme dans le cas de la vitesse, l'encodage, par un prédicat de simple changement d'emplacement, du composant sémantique de direction (ou « déplacement linéaire orienté ») permet à celui-ci de dénoter une éventualité de déplacement strict (changement de relation et d'emplacement) quand il est combiné à un GP spatial approprié (ex : *Max a avancé dans le couloir* dans son interprétation télique). Le composant sémantique de direction ou déplacement linéaire orienté s'applique donc à des éventualités de changement d'emplacement qu'il prédispose au possible ajout d'un changement de relation final.

Les déplacements dans la direction verticale (ex : *monter, descendre*) sont généralement orientés par la gravitation alors que ceux fondés sur la direction frontale (ex : *avancer, reculer*) peuvent répondre à des contraintes plus complexes telles que la direction de la cible au début du changement d'emplacement et le non-retournement de celle-ci au cours des changements d'emplacement minimaux qui composent le

changement d'emplacement global. Cette complexité accrue des déplacements frontaux par rapport aux déplacements verticaux confirme, dans le domaine de l'espace dynamique, les observations déjà effectuées pour les marqueurs orientationnels statiques (ex : Piérart, 1979).

3.6 Entraînement par une force

Le composant sémantique d'entraînement par une force reflète le fait que le déplacement d'une cible découle de l'action d'une ou plusieurs forces qui agissent sur elle et l'entraînent. Ces forces sont, en principe, externes à la cible (ex : effet de la gravité, impact/impulsion, obstacle déstabilisant la cible statique ou mobile) mais elles peuvent se combiner à des facteurs plus internes (ex : forme ou consistance et plus généralement structure de la cible, élan), l'ensemble de ces paramètres créant les conditions d'un déplacement non contrôlé. Ce composant de sens va, bien sûr, de pair avec celui de non-intentionnalité du déplacement de la part de la cible.

L'entraînement par une force est véhiculé par plusieurs prédicats de simple changement d'emplacement du français (ex : *couler, dégouliner, dérapier, glisser*) et, comme d'autres composants de sens déjà listés (vitesse, direction), il autorise ceux-ci à désigner des éventualités de déplacement strict autonome (de polarité finale) au côté de GP spatiaux statiques. Mais ce composant sémantique est parfois présent dans le contenu de verbes qui réfèrent directement (i.e. hors d'une construction particulière) à une éventualité de déplacement strict tels que les prédicats de polarité initiale *dérocher* et *dévisser* – relevant du domaine de l'alpinisme.

3.7 Difficulté du déplacement

La difficulté du déplacement est un paramètre important de certaines éventualités de déplacement strict autonome. Cette dimension des déplacements autonomes se manifeste sous deux formes que nous saisissons à travers des composants sémantiques indépendants mais non exclusifs (dans la mesure où ils peuvent se cumuler).

Le premier type de difficulté correspond à l'**opposition à une force interne** (ou **difficulté rapportée à la cible**). Cette difficulté est, en effet, provoquée par une ou plusieurs forces liées à la cible et à son environnement immédiat. Elle survient lorsque le déplacement est rendu plus ardu par les circonstances dans lesquelles la structure et les parties de la cible fonctionnent (ex : puissance relative des parties motrices relativement aux parties plus passives/inertes dans des conditions de déplacement non canoniques) ainsi que par de possibles facteurs connexes (ex : frictions de la cible avec des surfaces porteuses, force gravitationnelle appliquée à la cible dans sa configuration avec un site). Une particularité importante de ce type de difficulté est qu'elle intervient tout au long du déplacement de la cible (i.e. elle suit/accompagne la cible de laquelle elle émane), indépendamment d'un changement de relation locative élémentaire. Il n'est donc pas étonnant que ce composant sémantique ait été repéré dans le contenu de verbes atéliques de simple changement d'emplacement tels que *ramper, se traîner, grimper* ou *se hisser* (ex : *Max a rampé sur le talus pendant cinq minutes*). L'intérêt de cette propriété est, ici encore, la capacité conférée au verbe de simple changement d'emplacement d'entrer dans une construction avec GP spatial statique pour référer à une éventualité de déplacement strict composée d'un changement d'emplacement suivi d'un changement de relation final (ex : *Max a rampé sur le talus* dans sa lecture finale). Dans ce dernier cas, l'opposition à une force interne ou difficulté rapportée à la cible est susceptible de s'associer à celle rapportée au site.

Le deuxième type de difficulté est qualifié d'**obstacle/difficulté rapporté au site**. Hormis les constructions tout juste mentionnées (où l'obstacle/difficulté rapporté au site s'articule à la difficulté rapportée à la cible), ce composant sémantique est encodé par un nombre significatif de verbes de déplacement strict du français : *s'extraire, se dégager, accéder, parvenir, s'infiltrer*... Il se distingue de la difficulté rapportée à la cible sur deux points importants puisque la ou les difficultés à l'œuvre peuvent provenir d'éléments totalement indépendants de la cible (ex : obstacle matériel externe) et qu'il est possible qu'elles n'affectent qu'un sous-intervalle de l'éventualité – du moins pour les éventualités « étendues » : *parvenir, accéder* (pas de continuité temporelle de la difficulté). L'aspect central de ce composant sémantique réside dans le fait

qu'une difficulté est susceptible d'apparaître pendant une éventualité de déplacement strict, si bien que le changement de relation locative élémentaire (par rapport à un site) que celle-ci contient pourrait se réaliser difficilement ou ne pas se réaliser du tout⁹.

Parce qu'elle suppose l'opposition à une force interne (non voulue), la difficulté rapportée à la cible s'accompagne des propriétés d'animéité et d'intentionnalité du changement d'emplacement. Du côté des éventualités de déplacement strict mobilisant le composant d'obstacle/difficulté rapporté au site, l'intentionnalité du changement de relation locative élémentaire peut être présente lorsque la cible est une entité animée.

3.8 Contrôle

La notion de contrôle – d'une entité par une autre – (Vandeloise, 1986, 2001) basée sur la dynamique des forces (Talmy, 1988, 2000) sous-tend plusieurs des composants sémantiques additionnels déjà listés (entraînement par une force ; difficulté : opposition à une force interne, obstacle/difficulté rapporté au site). Le contrôle à l'œuvre dans ces situations a ceci de commun que les forces opèrent au cours du déplacement et qu'elles en conditionnent l'existence – en le causant ou bien en le rendant plus difficile voire l'empêchant/entravant. Les deux cas de contrôle présentés dans cette section se distinguent des situations antérieures par l'une ou l'autre des caractéristiques citées, soit que les forces interviennent en dehors de l'éventualité de déplacement strict (en l'occurrence avant elle : blocage), soit qu'elles ne conditionnent pas son existence et se limitent à l'accompagner – sans le provoquer ou l'empêcher – en en déterminant certaines propriétés (guidage).

Le composant sémantique de **blocage** recouvre des configurations statiques dans lesquelles une cible est contrôlée par un site dans toutes les directions. La contenance (Vandeloise, 1986, 2001, Vieu, 1991) est emblématique de cette forme de contrôle mais d'autres relations spatiales peuvent aussi intervenir telles que l'« attachement » à un site. Le blocage est impliqué dans les éventualités de déplacement strict de polarité initiale que dénotent les verbes *s'échapper*, *s'enfuir* ou *se sauver*, dont il caractérise l'état statique antérieur au déplacement. Du fait des configurations de contrôle typiques mises en jeu – dans lesquelles un site est fonctionnellement conçu pour contrôler une catégorie de cibles –, il n'est pas rare que le blocage mobilise des couples cible-site spécifiques plutôt que contingents (détenu-prison, oiseau-cage...). De plus, contrairement au composant sémantique d'obstacle/difficulté rapporté au site (voir section 3.7), la soustraction de la cible à la situation de blocage ne comporte l'expression d'aucune difficulté, l'aspect qui importe ici étant la rupture de la relation fonctionnelle de contrôle. Indiquons que si les prédicats de déplacement strict intégrant la propriété de blocage sélectionnent couramment des cibles intentionnelles (composants sémantiques d'intentionnalité et d'animéité ; avec néanmoins des variations entre verbes), la vitesse est une autre propriété à laquelle ces prédicats font appel.

Le composant de **guidage** relève des cas où un contrôle se produit pendant le déplacement d'une cible mais, plutôt que de provoquer ou entraver ce dernier, il vise à le « canaliser ». Plus précisément, le guidage repose sur la limitation des mouvements latéraux de la cible – perpendiculaires à la direction du déplacement – au cours d'un changement d'emplacement (Stosic, 2002, 2007). Ce composant de sens s'associe à une éventualité de déplacement strict dans le sémantisme de verbes comme *aboutir* ou encore *atterrir* dans l'un de ses emplois (ex : *Max a atterri dans le centre-ville*). Même si, le plus souvent, le guidage résulte de l'effet d'un ou plusieurs sites/éléments matériels agissant sur la cible (sites de type « chemin » ou « conduit » (Stosic, 2002, 2007) par exemple), l'éventail des entités et phénomènes capables de guider une cible est, en réalité, plus large : entité mobile (autre que la cible), forces exercées sur la cible (y compris forces non contrôlées issues de cette dernière), directions immatérielles... Malgré les apparences, les éventualités de déplacement strict impliquant le guidage (ex : *aboutir*) ne supposent pas nécessairement la non-intentionnalité du changement de relation final faisant suite au changement d'emplacement, cette dimension non intentionnelle étant plutôt une conséquence pragmatique des déplacements guidés.

3.9 Synthèse

Dix composants sémantiques additionnels susceptibles de compléter les quatre composants obligatoires des éventualités de déplacement strict – et les schémas spatio-temporels construits à partir de ces derniers : section 2 – ont été répertoriés et décrits jusqu’ici : animéité, intentionnalité, point de perspective, vitesse, direction ou déplacement linéaire orienté, entraînement par une force, opposition à une force interne (difficulté rapportée à la cible), obstacle/difficulté rapporté au site, blocage, guidage. Ils ont tous été intégrés à la modélisation formelle et graphique dont nous donnons un aperçu à la section suivante.

L’étude du déplacement strict en français nous a permis de repérer sept propriétés de sens supplémentaires qui ne sont pas prises en charge par le cadre théorique actuel mais pourraient y être incorporées si celui-ci était étendu (Aurnague, 2024). La plupart d’entre elles relèvent des traits de manière du déplacement (Stosic, 2009, 2019).

4 Les schémas spatio-temporels comme ossature du déplacement strict : éléments de représentation formelle et graphique

Au-delà du recensement des composants sémantiques permettant de construire une éventualité de déplacement strict (autonome) en français (sections 2 et 3), le bilan onomasiologique de nos travaux antérieurs a eu aussi pour but de proposer un cadre formel et graphique de représentation de ce type d’éventualités. Du fait du statut – obligatoire/partagé ou optionnel – des différents composants mis en évidence, ce cadre représentationnel procède en deux étapes, en saisissant d’abord la structure spatio-temporelle des éventualités de déplacement strict, puis en rendant compte de la façon dont divers composants sémantiques additionnels se fixent (le cas échéant) sur cette ossature de base pour en compléter les informations et contraintes. Cette section offre un aperçu du dispositif de représentation mis sur pied. Une description détaillée de ce cadre formel et graphique est effectuée dans (Aurnague, 2024).

4.1 De l’ossature spatio-temporelle des éventualités de déplacement strict...

Quatre schémas spatio-temporels caractérisant les principales éventualités de déplacement strict autonome que dénotent les verbes (intransitifs, transitifs indirects inclus) et constructions du français ont été dégagés à la section 2. Les définitions formelles de ces schémas – en logique des prédicats – introduisent systématiquement un changement de relation locative élémentaire (avec sa cible autonome et son site) et un changement d’emplacement (avec sa cible autonome), la cible de ces deux sous-éventualités étant bien sûr la même¹⁰. Le cadre de référence terrestre utilisé pour évaluer le changement d’emplacement demeure implicite et n’apparaît pas dans les définitions. On retrouve ici les composants de sens mis en évidence à la section 2 en tant qu’éléments partagés par l’ensemble des éventualités de déplacement strict du français et au moyen desquels peut être spécifiée leur structure ou ossature spatio-temporelle.

Nous détaillons plus bas les définitions formelles des éventualités du Type 1 et du Type 2. Avant de présenter et commenter ces définitions, quelques précisions doivent être apportées, en particulier au sujet des opérateurs servant à saisir les rapports spatio-temporels entre les sous-événements de changement de relation et de changement d’emplacement (dans cette section et à la section 4.2). Ces opérateurs ont déjà été utilisés dans la littérature (ex : Asher, 1993, Asher et al., 1995, Kamp & Reyle, 1993). Les relations \sqsubseteq_t , \equiv_t et \supseteq indiquent respectivement l’inclusion temporelle, l’équivalence/identité temporelle et la précédence immédiate (ou « aboutement »). Les fonctions prestate¹¹ et poststate prennent un événement comme argument et fournissent l’état qui le précède (état antérieur) ou le suit (état résultant). Enfin, \oplus est une fonction à deux arguments qui, appliquée à des événements, délivre leur somme.

Une spécificité importante du cadre formel élaboré est, qu’outre les rapports spatio-temporels entre sous-éventualités d’un déplacement strict autonome, il fait aussi apparaître des relations causales liant ces sous-éventualités. En effet, nous considérons que, loin de se limiter aux éventualités de déplacement strict causé/provoqué dans lesquelles ils interviennent de manière explicite (ou « ouverte ») au niveau de la

langue, des liens causaux sont pareillement à l'œuvre dans les éventualités de déplacement autonome. Ces relations causales constituent même un élément central de la dimension fonctionnelle – i.e. pas seulement géométrique – des éventualités de déplacement strict autonome et des « trajets ». Deux relations causales distinctes sont utilisées à la suite de Goldman (1970) : $Gen(e1,e2)$ indique que la réalisation de l'éventualité $e1$ implique celle de $e2$ (relation de génération) alors que $Enab(e1,e2)$ signale que la réalisation de $e1$ ouvre la voie à celle de $e2$, sans toutefois l'impliquer (relation de « capacitation »).

Nous sommes maintenant en mesure d'explicitier les définitions formelles des schémas spatio-temporels du Type 1 et du Type 2. La définition en (6) précise qu'une éventualité e – véhiculée par l'item lexical ou expression « v » du français – constitue, avec les référents x et y , une éventualité de déplacement strict du Type 1 ($Ch-rel-plmt1(v(e),x,y)$)¹² : s'il existe deux sous-éventualités $e1$ et $e2$ concomitantes, dont e constitue la somme ($e1 \equiv e2$, $e = e1 \oplus e2$), telles que $e1$ est un changement de relation locative élémentaire ($Ch-rel(e1)$) ayant pour entité-cible autonome x et pour entité-site y ($target(e1)=x$, $landm(e1)=y$) et $e2$ est un changement d'emplacement ($Ch-plmt(e2)$) ayant également pour cible x ($target(e2)=x$) ; si, en outre, l'état antérieur au changement de relation correspond à l'affirmation d'une relation R_r entre la cible et le site ($prestate(e1)=R_r(x,y)$) ; R_r représente le contenu sémantique d'une relation spatiale statique « r » du français et l'état résultant de $e1$ correspond à la négation de cette relation ($poststate(e1)=\neg R_r(x,y)$) ; enfin, si une relation causale symétrique Gen s'établit entre les deux sous-éventualités $e1$ et $e2$ ($Gen(e1,e2)$, $Gen(e2,e1)$).

(6) Type 1 (ex : *partir, s'échapper, sortir*)

$$Ch-rel-plmt1(v(e),x,y) \equiv_{def} \exists e1,e2,R_r Ch-rel(e1) \wedge target(e1)=x \wedge landm(e1)=y \wedge Ch-plmt(e2) \wedge target(e2)=x \wedge e1 \equiv e2 \wedge e = e1 \oplus e2 \wedge v(e) \wedge prestate(e1)=R_r(x,y) \wedge poststate(e1)=\neg R_r(x,y) \wedge Gen(e1,e2) \wedge Gen(e2,e1)$$

La définition des éventualités de déplacement strict faisant appel à un schéma spatio-temporel du Type 2 est présentée en (7). Elle diffère de celle commentée ci-dessus par les aspects suivants : le rapport temporel entre le changement de relation locative élémentaire $e1$ et le changement d'emplacement $e2$ est un rapport de précédence immédiate ou aboutement ($e2 \supset_c e1$) et non de concomitance ; la relation spatiale statique mise en jeu par le changement de relation est d'abord niée ($prestate(e1)=\neg R_r(x,y)$) puis ensuite affirmée ($poststate(e1)=R_r(x,y)$) ; le lien causal entre $e1$ et $e2$ est du type $Enab$ plutôt que Gen ($Enab(e2,e1)$). Le schéma spatio-temporel du Type 2 précise par ailleurs que le changement d'emplacement $e2$ précédant le changement de relation final $e1$ est inclus dans l'état antérieur de $e1$ ($e2 \subseteq_t prestate(e1)$) c'est-à-dire que la cible n'est pas localisée au niveau du site au cours de $e2$.

(7) Type 2 (ex : *aller à, se rendre, venir, accourir*)

$$Ch-rel-plmt2(v(e),x,y) \equiv_{def} \exists e1,e2,R_r Ch-rel(e1) \wedge target(e1)=x \wedge landm(e1)=y \wedge Ch-plmt(e2) \wedge target(e2)=x \wedge e2 \supset_c e1 \wedge e = e1 \oplus e2 \wedge v(e) \wedge prestate(e1)=\neg R_r(x,y) \wedge poststate(e1)=R_r(x,y) \wedge e2 \subseteq_t prestate(e1) \wedge Enab(e2,e1)$$

4.2 ... à l'intégration de composants sémantiques additionnels

Les composants sémantiques additionnels recensés à la section 3 peuvent s'articuler à la structure spatio-temporelle des éventualités de déplacement strict pour enrichir leur contenu informationnel. La saisie formelle et graphique de cet enrichissement et des éventualités qui en résultent est illustrée dans cette section à travers plusieurs verbes et constructions du français.

4.2.1 S'échapper, s'enfuir

Les verbes *s'échapper* et *s'enfuir* décrivent une éventualité de déplacement strict ayant une structure spatio-temporelle du Type 1, à laquelle s'ajoutent les composants sémantiques de vitesse (rapide ; voir section

3.4) et de blocage (section 3.8). L'intégration de ces composants additionnels au schéma spatio-temporel est réalisée au moyen des « règles d'introduction » détaillées en (8) et (9).

$$(8) \quad \text{Ch-plmt}(e) \wedge \text{Rapid}(e)$$

$$(9) \quad \text{Ch-rel}(e) \wedge \text{target}(e)=x \wedge \text{landm}(e)=y \wedge \text{Ch-plmt}(e') \wedge \text{target}(e')=x \wedge e \equiv e' \wedge \exists s (\text{Blocks}(y,x,s) \wedge s \supset c e)$$

La partie des règles en caractères standard matérialise les éléments (du schéma spatio-temporel) auxquels les nouveaux composants de sens viennent s'articuler alors que le membre en italiques correspond au matériau incorporé¹³. La règle d'introduction du composant de vitesse en (8) nécessite ainsi la présence, dans le schéma spatio-temporel de l'éventualité, d'un changement d'emplacement dont on signale la rapidité (*Rapid(e)*). Lorsqu'un changement de relation locative élémentaire est concomitant/contemporain de ce changement d'emplacement, comme c'est le cas pour *s'échapper* et *s'enfuir*, le premier hérite de cette propriété de vitesse – qui n'a donc pas à être explicitée pour ce qui le concerne. La règle d'introduction du composant de blocage en (9) requiert, quant à elle, l'existence d'un changement de relation locative élémentaire et d'un changement d'emplacement concomitants (première partie en caractères standard) et stipule que le site *y* de ce changement de relation et d'emplacement bloque la cible *x* au cours d'un état *s* (*Blocks(y,x,s)*) qui précède immédiatement le changement de relation (*s ⊃ c e*).

Après unification et éventuel renommage des variables, l'application des règles d'introduction de la vitesse (8) et du blocage (9) au schéma spatio-temporel du Type 1 (6) fournit l'éventualité de déplacement strict présentée en (10) pour le verbe *s'échapper*.

$$(10) \quad \text{S'échapper}(e,x,y) \equiv_{\text{def}} \exists e1,e2,R_r \text{ Ch-rel}(e1) \wedge \text{target}(e1)=x \wedge \text{landm}(e1)=y \wedge \text{Ch-plmt}(e2) \wedge \text{target}(e2)=x \wedge e1 \equiv e2 \wedge e=e1 \oplus e2 \wedge \text{prestate}(e1)=R_r(x,y) \wedge \text{poststate}(e1)=\neg R_r(x,y) \wedge \text{Gen}(e1,e2) \wedge \text{Gen}(e2,e1) \wedge \text{Rapid}(e2) \wedge \exists s (\text{Blocks}(y,x,s) \wedge s \supset c e1) \wedge (R_r(x,y) \leftrightarrow R_{\hat{a}\text{-loc}}(x,y))$$

Hormis les deux composants sémantiques additionnels articulés au schéma spatio-temporel, la représentation formelle de l'éventualité de déplacement strict fait apparaître que la relation spatiale statique $R_r(x,y)$ sous-tendant le changement de relation locative élémentaire est la préposition *à* dans son emploi localisateur (Vandeloise, 1988) : $R_r(x,y) \leftrightarrow R_{\hat{a}\text{-loc}}(x,y)$. Une représentation plus étoffée pourrait sans doute inclure, en tant que propriétés optionnelles ou variables, l'animéité de la cible ainsi que l'intentionnalité du changement de relation (et d'emplacement) – via les règles d'introduction associées.

Parallèlement à la représentation formelle des éventualités de déplacement strict, des outils graphiques visant à synthétiser les composants sémantiques qui les composent ont été mis au point. Ces représentations graphiques ne constituent pas, à proprement parler, des équivalents des représentations formelles mais doivent plutôt être conçues comme un premier moyen de saisie des éventualités de déplacement strict, utilisable, par exemple, dans le contexte de recherches de terrain. La représentation graphique de l'éventualité véhiculée par *s'échapper* et *s'enfuir* est reproduite dans la Figure 1.

La moitié gauche (supérieure) de la Figure 1 signale, à travers une accolade, que l'éventualité de changement de relation (locative élémentaire) et d'emplacement $e^{(p)}$ consiste en un changement de relation de polarité initiale $e1$ ($e1: r \dots \blacktriangleright \neg r$) et un changement d'emplacement $e2^{(p)}$ concomitant (la concomitance est matérialisée par la ligne continue verticale). Le composant sémantique (additionnel) de vitesse caractérisant $e2$ est mentionné en-dessous. La moitié droite de la figure regroupe les autres propriétés de l'éventualité, en énumérant d'abord celles qui relèvent directement du schéma spatio-temporel spécifié dans l'accolade de gauche (cible et site) puis le composant additionnel de blocage ainsi que la nature de la relation locative élémentaire.

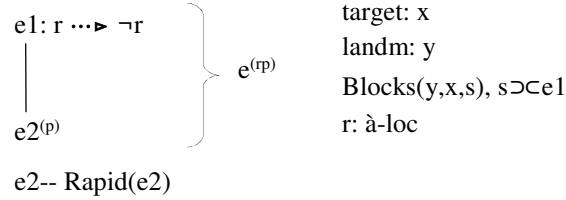


Figure 1. *S'échapper, s'enfuir*

4.2.2 Venir

L'éventualité de déplacement strict que dénote le verbe *venir* se fonde sur un schéma spatio-temporel du Type 2 complété par le positionnement d'un point de perspective au niveau du site du déplacement. En termes formels, l'enrichissement du schéma spatio-temporel par cette propriété de deixis spatiale s'opère à travers le recours à l'une des deux règles d'introduction du composant sémantique de point de perspective, qui situe celui-ci au niveau du site (et non à l'extérieur, dans son environnement immédiat ; voir section 3.3). Cette règle d'introduction apparaît en (11).

$$(11) \quad \text{Ch-rel}(e) \wedge \text{target}(e)=x \wedge \text{landm}(e)=y \wedge \text{Ch-plmt}(e') \wedge \text{target}(e')=x \wedge e' \supset c e \wedge \text{Enab}(e',e) \wedge \exists P \text{ Persp}(P,y,e')$$

Comme auparavant, l'intégration du composant additionnel s'appuie sur divers éléments supposés présents dans le schéma spatio-temporel hôte (caractères standard, contraintes d'articulation au schéma spatio-temporel), à savoir ici un changement de relation locative élémentaire e ($\text{Ch-rel}(e)$) et un changement d'emplacement e' ($\text{Ch-plmt}(e')$) qui partagent la même cible ($\text{target}(e)=x$, $\text{target}(e')=x$) et tels que le changement d'emplacement précède immédiatement le changement relation ($e' \supset c e$) tout en le rendant possible (capacitation : $\text{Enab}(e',e)$). Le matériau incorporé ($\text{Persp}(P,y,e')$; en italiques dans la règle) indique qu'un point de perspective P est associé au site du changement de relation locative élémentaire y , à partir duquel le changement d'emplacement e' est considéré¹⁴.

L'application de la règle d'introduction en (11) au schéma spatio-temporel du Type 2 (7) permet, après procédure d'unification/renommage, d'attribuer le contenu sémantique explicité en (12) au verbe *venir*.

$$(12) \quad \text{Venir}(e,x,y) \equiv_{\text{def}} \exists e1,e2,R_r \text{ Ch-rel}(e1) \wedge \text{target}(e1)=x \wedge \text{landm}(e1)=y \wedge \text{Ch-plmt}(e2) \wedge \text{target}(e2)=x \wedge e2 \supset c e1 \wedge e=e1 \oplus e2 \wedge \text{prestate}(e1)=\neg R_r(x,y) \wedge \text{poststate}(e1)=R_r(x,y) \wedge e2 \subseteq_p \text{prestate}(e1) \wedge \text{Enab}(e2,e1) \wedge \exists P \text{ Persp}(P,y,e2)$$

4.2.3 Dégringoler, dévaler + Prép

Les constructions/expressions combinant les verbes *dégringoler* et *dévaler* à une prépositions spatiale statique sont parfois susceptibles de référer à une éventualité de déplacement strict basée, elle aussi, sur un schéma spatio-temporel du Type 2. Nous nous bornons, cette fois, à exposer et commenter la représentation graphique mise au point pour ces expressions, lorsque *dégringoler* et *dévaler* sont utilisés dans leur emploi non intentionnel (Figure 2).

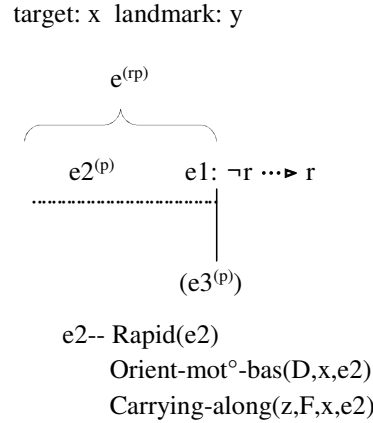


Figure 2. *Dégringoler, dévaler + Prép*

Contrairement aux changements de relation et d’emplacement du Type 1 (voir Figure 1), la structure spatio-temporelle de l’éventualité occupe la partie basse/centrale du graphique (acolade) où il est précisé que le changement de relation et d’emplacement $e^{(rp)}$ comprend un changement d’emplacement $e2^{(p)}$ qui précède (ligne horizontale en pointillés) un changement de relation locative élémentaire de polarité finale $e1$ ($e1: \neg r \dots \blacktriangleright r$). Les composants sémantiques additionnels caractérisant $e2$ – vitesse (rapide), orientation verticale inférieure et entraînement par une force – sont consignés au-dessous du schéma spatio-temporel alors que le reste des informations (cible et site dans le cas présent) est codé dans la partie supérieure du graphique.¹⁵

Rappelons que comme d’autres verbes pris en compte dans ce travail, *dégringoler* et *dévaler* sont avant tout des prédicats de simple changement d’emplacement qui peuvent, en présence d’un GP qu’introduit une préposition locative appropriée, dénoter des éventualités de déplacement strict de polarité finale (voir, à ce propos, la section 3.4 et la note 8). Cette interprétation possible du complexe verbe + préposition se traduit par la présence **en arrière-plan**, dans l’entrée lexicale de *dégringoler* et *dévaler*, d’un schéma spatio-temporel du Type 2 (Aurnague, soumis) – en lien avec les composants de sens additionnels de vitesse, orientation et entraînement par une force. L’éventualité représentée dans la Figure 2 correspond à ce contenu d’arrière-plan, lorsqu’il est activé dans le cadre d’une combinaison verbe + préposition/GP adéquate.

5 Conclusion

S’appuyant sur des recherches sémasiologiques antérieures, cette étude onomasiologique a proposé un recensement des éléments de sens qui permettent de construire une éventualité de déplacement strict autonome en français. Ce recensement suggère, comme on l’a vu, une décomposition en deux niveaux de ce type d’éventualité. Ont d’abord été isolés les quatre composants sémantiques partagés par l’ensemble des éventualités de déplacement strict (cible autonome, site, changement de relation locative élémentaire, changement d’emplacement), une partie desquels détermine leur structure spatio-temporelle. Dix éléments de sens additionnels ont été identifiés, susceptibles de s’agréger au schéma spatio-temporel de l’éventualité en fonction du verbe ou de la construction de déplacement strict autonome considérés : animéité, intentionnalité, point de perspective, vitesse, direction ou déplacement linéaire orienté, entraînement par une force, opposition à une force interne (difficulté rapportée à la cible), obstacle/difficulté rapporté au site, blocage, guidage. Sept propriétés supplémentaires pourraient être impliquées, plus secondairement, dans la sémantique des verbes et constructions de déplacement strict du français (Aurnague, 2024).

Sur la base de cet inventaire, un cadre formel et graphique de représentation des éventualités de déplacement strict a été élaboré, dont nous avons tracé les principaux contours. Le nombre significatif de composants de

sens considérés et la prise en compte de leur mode d'agrégation (en deux niveaux : ossature spatio-temporelle vs. composants additionnels) font du cadre ainsi mis en place un puissant outil d'analyse et de décomposition des éventualités de déplacement strict autonome en français. Ce dispositif pourrait sans doute servir à l'étude de l'expression du déplacement dans d'autres langues, en particulier celles qui, comme le français, sont qualifiées de « langues à cadrage verbal » ('verb-framed languages') dans la typologie talmyenne (Talmy, 1985, 2000).

Références bibliographiques

- Asher, N. (1993). *Reference to abstract objects in discourse*. Dordrecht : Kluwer.
- Asher, N., Aurnague, M., Bras, M., Sablayrolles, P. & Vieu, L. (1995). De l'espace-temps dans l'analyse du discours. *Sémiotiques*, 9, 11-62.
- Aske, J. (1989). Path predicates in English and Spanish: a close look. In : K. Hall, M. Meacham & R. Shapiro (éds.), *Proceedings of the 15th Annual Meeting of the Berkeley Linguistics Society*. Berkeley, CA : Berkeley Linguistics Society, pp. 1-14.
- Aurnague, M. (2004). *Les structures de l'espace linguistique : regards croisés sur quelques constructions spatiales du basque et du français*. Leuven - Louvain : Peeters.
- Aurnague, M. (2008). Qu'est-ce qu'un verbe de déplacement ? : critères spatiaux pour une classification des verbes de déplacement intransitifs du français. In : J. Durand, B. Habert & B. Laks (éds.), *Actes du Congrès Mondial de Linguistique Française, CMLF'08*. Paris : ILF & EDP Sciences, 1905-1917 (cd-rom), <https://doi.org/10.1051/cmlf08041>
- Aurnague, M. (2011a). How motion verbs are spatial: the spatial foundations of intransitive motion verbs in French. *Linguisticae Investigationes*, 34(1), 1-34.
- Aurnague, M. (2011b). *Quittant tout, nous partîmes : quitter et partir à la lumière des changements de relation locative*. *Journal of French Language Studies*, 21(3), 285-312.
- Aurnague, M. (2012). De l'espace à l'aspect : les bases ontologiques des procès de déplacement. *Corela, HS-12*, <https://doi.org/10.4000/corela.2846>
- Aurnague, M. (2019). About asymmetry of motion in French: some properties and a principle. In : M. Aurnague & D. Stosic (éds.), *The semantics of dynamic space in French: descriptive, experimental and formal studies on motion expression*. Amsterdam : John Benjamins, pp. 31-65.
- Aurnague, M. (2022). Implicit landmarks and opposite polarities in French motion predicates. In : L. Sarda & B. Fagard (éds.), *Neglected aspects of motion-event description: deixis, asymmetries, constructions*. Amsterdam : John Benjamins, pp. 125-148.
- Aurnague, M. (2024). *Autonomous strict motion in French: elements of semantic modelling*. Rapport de recherche. Lattice, Montrouge, <https://hal.science/hal-04501600v1>
- Aurnague, M. (à paraître). Searching for the conceptual bases of motion eventualities in French: an alternative to the path vs. manner approach. In : E. Corre & L. Sarda (éds.), *Neglected aspects of motion-event description: deconstructing motion events*. Amsterdam : John Benjamins.
- Aurnague, M. (soumis). Telic motion constructions in French and the notion of tendentiality.
- Aurnague, M. & Garcia-Debanç, C. (2016). Enseignement du lexique à l'école primaire et modélisations linguistiques : exemples d'activités portant sur des verbes de déplacement strict. *Pratiques*, 171-172, <https://doi.org/10.4000/pratiques.2990>
- Aurnague, M. & Stosic, D. (2002). La préposition *par* et l'expression du déplacement : vers une caractérisation sémantique et cognitive de la notion de « trajet ». *Cahiers de Lexicologie*, 81, 113-139.
- Bach, E. (1986). The algebra of events. *Linguistics and Philosophy*, 9, 5-16.
- Boons, J.P. (1986). Des verbes ou compléments locatifs « Hamlet » à l'effet du même nom. *Revue Québécoise de Linguistique*, 15(2), 57-88.

- Boons, J.P. (1987). La notion sémantique de déplacement dans une classification syntaxique des verbes locatifs. *Langue Française*, 76, 5-40.
- Boons, J.P., Guillet, A. & Leclère, C. (1976). *La structures des phrases simples en français : constructions intransitives*. Genève : Droz.
- Cappelli, F. (2013). *Etude du mouvement fictif à travers un corpus d'exemples du français : perspective sémantique du lexique au discours*. Thèse de Doctorat, Université de Toulouse-Le Mirail.
- Cappelli, F. (2019). Fictive motion in French: where do the data lead? In : M. Aurnague & D. Stosic (éds), *The semantics of dynamic space in French: descriptive, experimental and formal studies on motion expression*. Amsterdam : John Benjamins, 217-246.
- Fillmore, C.J. (1975). *Santa Cruz lectures on deixis 1971*. Bloomington, IN : Indiana University Linguistics Club.
- Goldman, A.I. (1970). *A theory of human action*. Englewood Cliffs, NJ : Prentice-Hall.
- Gross, M. (1975). *Méthodes en syntaxe : régime des constructions complétives*. Paris : Hermann.
- Kamp, H. & Reyle, U. (1993). *From discourse to logic*. Dordrecht : Kluwer.
- Lamiroy, B. (1983). *Les verbes de mouvement en français et en espagnol*. Amsterdam : John Benjamins.
- Laur, D. (1991). *Sémantique du déplacement et de la localisation en français : une étude des verbes, des prépositions et de leurs relations dans la phrase simple*. Thèse de Doctorat, Université de Toulouse-Le Mirail.
- Levin, B. (1993). *English verb classes and alternations: a preliminary investigation*. Chicago : The University of Chicago Press.
- Lyons, J. (1977). *Semantics I*. Cambridge : Cambridge University Press. [Traduction française de J. Durand (1978) : *Eléments de sémantique*, Paris, Larousse]
- Piérart, B. (1979). Genèse et structuration des marqueurs de relations spatiales entre trois et dix ans. *Cahiers de l'Institut de Linguistique de Louvain (CILL)*, 5 (1-2), 41-59.
- Randall, J.H. (2010). *Linking: the geometry of argument structure*. Dordrecht : Springer.
- Sarda, L. (1999). *Contribution à l'étude de la sémantique de l'espace et du temps : analyse des verbes de déplacement transitifs directs du français*. Thèse de Doctorat, Université de Toulouse-Le Mirail.
- Searle, J. (1983). *Intentionality: an essay in the philosophy of mind*. Cambridge : Cambridge University Press.
- Stosic, D. (2002). *Par et à travers dans l'expression des relations spatiales : comparaison entre le français et le serbo-croate*. Thèse de Doctorat, Université de Toulouse-Le Mirail.
- Stosic, D. (2007). The prepositions *par* and *à travers* and the categorization of spatial entities in French. In : M. Aurnague, M. Hickmann & L. Vieu (éds.), *The categorization of spatial entities in language and cognition*. Amsterdam : John Benjamins, pp. 71-91.
- Stosic, D. (2009). La notion de « manière » dans la sémantique de l'espace. *Langages*, 175, 103-121.
- Stosic, D. (2019). Manner as a cluster concept: what does lexical coding of manner of motion tells us about manner?. In : M. Aurnague & D. Stosic (éds.), *The semantics of dynamic space in French: descriptive, experimental and formal studies on motion expression*. Amsterdam : John Benjamins, pp. 141-177.
- Talmy, L. (1985). Lexicalization patterns: semantic structure in lexical forms. In : T. Shopen (éd.), *Language typology and syntactic description* (vol. 3): *grammatical categories and the lexicon*. Cambridge : Cambridge University Press, pp. 57-143.
- Talmy, L. (1988). Force dynamics in language and cognition. *Cognitive Science*, 12, 49-100.
- Talmy, L. (2000). *Toward a cognitive semantics* (vol. 1 & 2). Cambridge, MA : MIT Press.
- Vandeloise, C. (1986). *L'espace en français : sémantique des prépositions spatiales*. Paris : Seuil.
- Vandeloise, C. (1988). Les usages statiques de la préposition *à*. *Cahiers de Lexicologie*, 53, 119-148.

- Vandeloise, C. (2001). *Aristote et le lexique de l'espace : rencontres entre la physique grecque et la linguistique cognitive*. Stanford, CA : CSLI.
- Vieu, L. (1991). *Sémantique des relations spatiales et inférences spatio-temporelles : une contribution à l'étude des structures formelles de l'espace en langage naturel*. Thèse de Doctorat, Université Paul Sabatier, Toulouse.
- Wilkins, D.P. & Hill, D. (1995). When GO means COME: questioning the basicness of basic motion verbs. *Cognitive Linguistics*, 6 (2/3), 209-259.
- Zlatev, J., Blomberg, J. & David, C. (2010). Translocation, language and the categorization of experience. In : V. Evans & P. Chilton (éds.), *Language, cognition and space: the state of the art and new directions*. Londres : Equinox, pp. 389-418.

1 Le bilan onomasiologique établi dans ce travail a été pour partie réalisé au sein du projet ANR SALTA 'Spatial Asymmetries across Languages: a Typological Approach' (n° ANR-20-CE27-0015).

2 Le terme « éventualité », emprunté à Bach (1986), désigne, comme le terme « procès », la catégorie générique des entités situationnelles/actionnelles, elle-même subdivisée en sous-catégories (ex : événements, états) par le mode d'action ou Aktionsart.

3 Par ailleurs, la nature des référents vis-à-vis desquels sont évalués les changements d'emplacement et les changements de relation locative élémentaire (cadre de référence terrestre **implicite** pour les premiers, entité-site de la description spatiale pour les seconds ; cf. supra) se reflète directement dans la structure argumentale des verbes intransitifs de déplacement autonome mobilisant l'un et/ou l'autre de ces deux concepts (Aurnague, 2011a, à paraître).

4 '...►' signale une transition entre états.

5 Les verbes exclus de la présente analyse spatio-temporelle des déplacements stricts sont ceux de double changement de relation à saillance initiale ou finale (ex : *déménager, émigrer, s'exiler, immigrer*) qui s'avèrent en petit nombre et possèdent, de plus, des propriétés référentielles spécifiques (typage sémantique du site, moindre ancrage référentiel : Aurnague, 2008, 2011a, Cappelli, 2013, 2019). Nous écartons, de même, les constructions qui comprennent un verbe de déplacement et un double GP spatial de type *de (Dé) N1 à (Dé) N2* ou bien un GP en *depuis* ou *jusque* (ex : *Max a couru de la médiathèque à la mairie ; Max a couru depuis la médiathèque ; Max a couru jusqu'à la mairie*) car elles visent davantage à indiquer une mesure qu'à introduire de véritables changements de relation locative élémentaire ou changements d'état locatif (Aske, 1989, Aurnague, 2012, soumis).

6 *Aller* apparaît avec une préposition *car*, outre son emploi qui dénote un simple changement d'emplacement (ex : *Elle était allée par tout le village, de chemin en chemin...* (M. Van der Meersch, *Invasion 14*, 1935)), ce verbe se combine très souvent avec des prépositions spatiales statiques (en particulier *à*) avec lesquelles il tend à former de véritables locutions verbales introduisant un changement de relation et d'emplacement de polarité finale. Simultanément, et à la différence des verbes de changement d'emplacement dont le contenu sémantique intègre la notion de « tendencialité » (voir section 3.4 et note 8), l'emploi de *aller* indiquant un simple changement d'emplacement – illustré ci-dessus – est essentiellement littéraire et assez peu répandu en français contemporain.

7 Au-delà du français, il semble que, dans de nombreuses langues, seuls les déplacements finaux donnent naturellement lieu à l'encodage d'un point de perspective (final) par des marqueurs dédiés (Wilkins & Hill, 1995). En outre, il n'est pas rare que les marqueurs déictiques supposément initiaux reposent, en réalité, sur un point de vue éloigné ou global de l'éventualité de déplacement décrite (plutôt que sur une perspective réellement initiale), du moins dans leurs emplois de base ou d'origine.

8 Dans (Aurnague, 2008, 2011a), nous avons proposé de regrouper ces trois propriétés et celle de vitesse au sein d'une ressemblance de famille sous-tendant la notion de « tendencialité ». Le fonctionnement des verbes de changement d'emplacement dont le sémantisme intègre une ou plusieurs propriétés constitutives de la tendencialité a récemment été étudié en corpus (Aurnague, soumis) afin d'observer en détail les interprétations disponibles et de déterminer plus précisément les mécanismes de référence à une éventualité de déplacement strict. Le codage de la tendencialité par un verbe de simple changement d'emplacement se traduit par l'intégration, dans son contenu lexical, d'un schéma spatio-temporel du Type 2 (cf. section 2) placé en arrière-plan.

9 L'hypothéticité de l'obstacle/difficulté rapporté au site est importante à prendre en compte dans le traitement de ce composant sémantique. Cette dimension hypothétique est la conséquence de la nature contingente de l'obstacle/difficulté mais aussi de son caractère « relatif », en lien avec la capacité de la cible à le surmonter.

10 Si, dans le cadre actuel, les changements de relation locative élémentaire et les changements d'emplacement sont traités au travers de prédicats « primitifs », des définitions formelles de ces prédicats seraient sans doute envisageables.

La définition d'un changement de relation locative élémentaire devrait, entre autres, garantir que la relation spatiale r sous-jacente appartient bien à l'ensemble des relations locatives statiques du français. Un changement d'emplacement minimal se caractériserait, quant à lui, par le fait que le « référent spatio-temporel » (Vieu, 1991) de l'entité-cible avant et après ce changement détermine des « positions » voisines mais non équivalentes vis-à-vis du cadre de référence terrestre. Un changement d'emplacement (non nécessairement minimal) inclurait un ou plusieurs changements d'emplacement minimaux.

11 Les prédicats, relations et fonctions de notre cadre formel ayant été nommés en anglais, nous les maintenons tels quels dans les définitions qui suivent pour des raisons évidentes de cohérence.

12 Les prédicats $Ch\text{-}rel\text{-}plmt$ en (6) et (7) peuvent directement prendre l'événement e comme premier argument, sans précision de l'expression dénotatrice « v » à ce niveau (ni à l'intérieur de la définition). C'est, de fait, cette version des schémas spatio-temporels qui sera activée à la section 4.2.

13 Notons que l'on n'a pas affaire ici à de la compositionnalité guidée par la syntaxe mais à des mécanismes d'enrichissement infra-lexicaux.

14 Du fait de la délimitation des schémas spatio-temporels possibles (section 2), le changement d'emplacement précédant le changement de relation locative élémentaire garantit, d'une certaine manière, que celui-ci est de polarité finale, raison pour laquelle cette contrainte n'est pas reprise au niveau de la règle d'introduction (bien qu'elle pourrait l'être). Ajoutons que divers axiomes pourraient expliciter les rapports entre le point de perspective P et le site y ainsi qu'entre la direction du point de perspective et celle du changement d'emplacement e' .

15 Un changement d'emplacement $e3^{(p)}$ contemporain du changement de relation locative élémentaire de polarité finale $e1$ peut aussi intervenir mais sa présence n'est qu'optionnelle. A propos des composants sémantiques additionnels, les relations $Orient\text{-}mot^{\circ}\text{-}bas(D,x,e2)$ et $Carrying\text{-}along(z,F,x,e2)$ se lisent de la manière suivante : la direction verticale inférieure D oriente le déplacement de x au cours de $e2$ (pour la première) ; l'élément z produisant la force F entraîne x au cours de $e2$ (pour la seconde).