

## Expressions de trajectoire dans quelques langues atlantiques (groupe Nord)\*

Sylvie Voisin\*\*

Les travaux sur la spatialité sont relativement anciens, mais connaissent ces derniers temps un regain d'intérêt. Notre attention ici sera principalement axée sur l'encodage verbal de la trajectoire dans quelques langues du groupe Nord de la famille atlantique (phylum Niger-Congo). L'examen de ces langues et de l'expression de la trajectoire nous conduit à présenter trois systèmes différents. Le plus connu est celui des directionnels, ces morphèmes encodent la trajectoire et sont bien décrits depuis la typologie de Talmy (1985 [2007], 2000). Le système dit de «mouvement associé» découvert plus récemment, a, jusqu'à l'heure actuelle, fait l'objet de peu d'études. Les morphèmes de «mouvement associé» ont été décrits pour la première fois par Koch (1984) pour une langue d'Australie, et commencent à être décrits pour des langues amérindiennes (O'Connor, 2004 ; Guillaume 2006, 2009, 2012 ; Rose, soumis). Le troisième système que nous présentons est celui de morphèmes souvent étiquetés centrifuge et centripète, nommé ici marques d'orientation déictique dynamique.

Dans l'ensemble, les langues africaines sont généralement peu présentes dans les travaux typologiques sur l'encodage de la trajectoire. Il n'y a, par exemple, aucune langue subsaharienne dans l'article de 1985 de Talmy. Ces langues ne sont également pas insérées dans les travaux traitant des systèmes de directionnels, alors que l'on trouve dans les grammaires descriptives de ces langues des sections traitant de morphèmes dits directionnels. Il est vrai que, dans les langues subsahariennes, ces systèmes sont, le plus souvent, morphologiquement beaucoup plus réduits, et semblent sémantiquement moins complexes que ceux des langues amérindiennes.

Avec cet article, nous aimerions introduire pleinement les langues africaines dans ces travaux, notamment dans le cadre des morphèmes qui encodent une information de trajectoire dans le contexte des *motion events* et d'autres classes

---

\* Je tiens à remercier Antoine Guillaume et Jean-Michel Fortis pour l'attention qu'ils ont portée à ce travail, à leur relecture et à leurs commentaires très instructifs. Je remercie également Guillaume Ségéner, Marie Renaudier, Alain-Christian Bassène et Dominique Batoux pour leurs données et les discussions qu'elles ont entraînées. Merci également à Françoise Rose pour son aide.

\*\* Université d'Aix Marseille – DDL UMR 5596

Cet article a été réalisé grâce au soutien de l'ANR dans le cadre du projet Sénélangues ANR 09-BLAN-0326.

de verbes, et tenter de résoudre le paradoxe que pourrait représenter ces langues. En effet, si les langues africaines ont des morphèmes de type directionnels, comme indiqué dans différents ouvrages de description, alors d'après la typologie de Talmy, les langues africaines devraient être des langues à cadre satellite, que le système des directionnels soient composés d'adpositions verbales ou d'affixes. Or, toutes les descriptions ou travaux généraux sur la spatialité dans les langues subsahariennes s'accordent sur le fait que les langues africaines, ou au moins celles du phylum Niger-Congo, sont des langues à cadre verbal (Schaefer & Gaines (1997) ; Creissels (2006)).

Les langues qui font l'objet de cette étude sont des langues parlées au Sénégal. Elles font toutes partie du groupe Nord de la famille atlantique. Avant d'arriver à l'examen des différents systèmes mis en œuvre dans ces langues, quelques éléments théoriques nécessaires à l'étude de l'expression de la trajectoire vont être présentés. Dans une première partie, les termes spécifiques aux notions de spatialité et de l'encodage de la trajectoire seront introduits, suivis d'une présentation du système des directionnels, puis des marques d'orientation déictique dynamique et, enfin, du système de mouvement associé. Dans la deuxième partie, nous décrirons et analyserons différents systèmes de morphèmes en lien avec l'expression de la trajectoire et les verbes de déplacement dans quelques langues de la famille atlantique (phylum Niger-Congo). Les systèmes attestés dans ces langues sont assez variés pour pouvoir montrer les différentes tendances qui restent à être confirmées dans d'autres langues Niger-Congo. Ces analyses nous permettront de comprendre d'où provient le paradoxe énoncé précédemment. En conclusion, nous donnerons une place aux langues atlantiques dans les typologies actuelles.

## 1. ARRIÈRE-PLAN THÉORIQUE

### 1.1. Terminologie liée à la spatialité et à l'expression de la trajectoire

À la suite de la typologie de Talmy (1985 [2007], 2000) sur les événements de déplacement et de localisation (*motion events*), différentes critiques et analyses ont été proposées pour prendre en compte l'ensemble de la diversité de l'encodage de la trajectoire dans ce type d'événement dans les langues du monde ; et des analyses portant sur les notions propres à la trajectoire et au déplacement sont venues affiner et distinguer les différentes valeurs de ce type d'événement et celles qui peuvent leur être associées.

Afin de replacer les différents systèmes abordés ici dans la typologie de Talmy, il nous faut, d'une part, préciser que l'ensemble des morphèmes présentés dans cet article fait partie du complexe verbal. De ce fait, par rapport aux catégories pertinentes établies par Talmy, ces morphèmes devraient entrer dans la catégorie des satellites (affixes et adpositions verbales). D'autre part, il est important de noter que les particularités sémantiques des systèmes d'orientation déictique et de MA<sup>1</sup> sortent ces morphèmes du champ d'étude de Talmy. En effet,

<sup>1</sup> Dans la suite du texte, nous utiliserons MA pour Mouvement Associé.

l'objectif de ce dernier était de mettre en évidence les différents modèles qu'attestent les langues dans le liage entre les informations sémantiques liées aux *motion events* et les différents éléments morphosyntaxiques qui permettent de les encoder dans les langues. Son étude s'était donc attachée à l'examen des verbes qui encodent soit une localisation, soit un déplacement ou un changement d'état ; de fait seule la catégorie de morphèmes directionnels, qui sera abordée ici, a été prise en compte et a été largement détaillée et débattue dans les travaux de Talmy et ceux qui les ont suivis.

Cependant, la trajectoire (PATH) n'est pas une notion restreinte aux *motion events*, et il existe dans certaines langues des éléments qui viennent complexifier l'alignement dressé par Talmy. En effet, il existe d'autres morphèmes verbaux qui, sans pour autant être restreints aux *motion events*, ajoutent à l'énoncé un événement de déplacement complet. En d'autres termes, des morphèmes verbaux qui portent à la fois les informations de MOVE, de PATH et parfois même de FOND, c'est le cas des morphèmes de MA abordés dans cet article. On trouve, par ailleurs, dans les langues atlantiques, des morphèmes qui apportent une orientation déictique dynamique. Avec les verbes de mouvement, ces morphèmes qui fixent un point de visée (ou centre déictique) ont une incidence sur la lecture de la trajectoire de l'événement décrit.

Dans les sections suivantes, nous présentons ces trois systèmes. Comme, nous ne pouvons pas dresser ici l'inventaire de toutes les caractéristiques de chacun de ces systèmes, seuls les traits les plus importants, et certaines caractéristiques qui nous paraissent pertinentes pour l'introduction des langues atlantiques dans cette approche typologique, seront abordés. Nous commençons par les directionnels, puis nous présenterons les morphèmes d'orientation déictique dynamique et terminerons avec le système de MA.

### 1.2. Les directionnels

Ces morphèmes sont toujours présentés comme restreints à des classes de verbes particulières. Dans toutes les langues qui attestent ce type de morphèmes, on les trouve obligatoirement associés aux verbes de déplacement. Selon les langues, ils fonctionnent également avec les verbes de localisation et, dans d'autres, leur fonction s'étend même à des verbes qui possèdent de façon inhérente une trajectoire, même s'il n'y a pas de déplacement de figure (*fictive motion* de Talmy (1988, 1996 [1999])); il s'agit essentiellement des verbes de «perception» et de «locution»<sup>2</sup>. Dans tous les cas, les directionnels sont présentés comme venant compléter le sémantisme verbal en ajoutant des indications sur la trajectoire du mouvement réel ou fictif. Ces indications portent en premier lieu sur les différents axes d'orientation, à savoir l'axe vertical ; haut vs bas ; et sur l'axe horizontal : source et direction. Ainsi, avec les verbes de mouvement, les directionnels indiquent la direction que prend le mouvement (1) (trajectoire). Avec les verbes de localisation, ils apportent une précision sur l'endroit de la localisation (à l'intérieur, en haut...) (2).

<sup>2</sup> Cf. par exemple, le jakaltec (exemples 3 et 4).

Tzotzil, langue maya (Haviland 1991 : 23)

- (1) Ta ka ch-Ø-muy  
 on horse INCOMPLETE-3ABS-go.up<sup>3</sup>  
 'ech'el li y-ajval.  
 going.away.from.here the 3POSS-owner  
*The owners (of the horses) will go up away from here on the horseback.*

Jakalteq, langue maya (Grinevald, 2012 : 64)

- (2) Ahatoj no' ni'an konejo swi'te' chulul  
 Ay-ah-toj no' ni'an konejo s-wi' te' chulul  
 exist-DIR2-DIR3 CLF/animal small rabbit its-top CLF/plant interto\_tree  
*The little rabbit was [up.away] on the top of an interto tree.*

Si l'on se base sur la typologie de Talmy (1985 [2007], 2000), toutes les langues qui utilisent des adpositions verbales, des particules ou des affixes pour encoder cette information sont à cadre satellite. Généralement, dans ces langues, le verbe exprime un MOVE+MANNER, comme en anglais par exemple, des morphèmes verbaux additionnels libres ou liés (des satellites) sont eux nécessaires pour spécifier une trajectoire.

Il y a, en fait, beaucoup de richesse et de diversité dans les systèmes que l'on désigne par le terme de directionnel. Mis à part les langues qui possèdent un paradigme composé de deux morphèmes mutuellement exclusifs, comme par exemple les langues papoues kewa et yessan-mayo qui ont des morphèmes directionnels encodant uniquement une trajectoire de mouvement sur l'axe vertical (Foley 1986 :149), bien souvent les langues qui attestent ce type de morphèmes ont un système d'opposition plus complexe, et ces systèmes sont fréquemment composés d'au moins deux paradigmes. En effet, il y a généralement plusieurs paradigmes de directionnels dans les langues, et l'on peut faire des distinctions fonctionnelles pour ces différents paradigmes.

One of the characteristics of the Jakalteq directional system is the frequent combination of directionals. It is very common for verbs to bear two directionals, and occasionally three. (Craig [Grinevald] 1993 : 24).

<sup>3</sup> Liste des abréviations : 1 : 1<sup>ère</sup> pers. ; 2 : 2<sup>e</sup> pers. ; 3 : 3<sup>e</sup> pers. ; A : agent ; ABS : cas absolutif ; ACC : aspect accompli ; ALLER&FAIRE : mouvement associé ; APPL : applicatif ; ASP : marque d'aspect ; AUX : auxiliaire ; C5 : classe 5 ; CL : marque de classe nominale ; CLF : classificateur ; CONN : connectif ; CTF : centrifuge ; CTP : centripète ; DEF : défini ; DEM : démonstratif ; DIST : distant ; DISTR : distributif ; DUR : duratif ; DURAB : durablement ; E : classe nominale E ; EC : emphatique du complément ; ERG : cas ergatif ; ES : Emphatique du sujet ; EV : Emphatique du verbe ; EXCL : exclusif ; EXT : extended aspect ; GEN : génitif ; IMP : impératif ; INACC : aspect inaccompli ; INF : infinitif ; INTER : interrogatif ; INV2 : inversif2 ; LOC : localisation ; M : classe nominale M ; N : narratif ; NEG : négation ; O : objet ; PARF : aspect parfait ; PASS.REC : passé récent ; PC : past complete ; PERF : perfectif ; PL : pluriel ; POSS : possessif 3<sup>e</sup> pers ; PRES : présent ; PURP : purpose ; RDB : reduplication ; REC : réciproque ; REL.M : marqueur de relative ; REL : pronom relatif ; S : subject ; SD : sujet différent ; SG : singulier ; SIMUL : simulatif ; SS : same subject ; TAM : marque de temps-aspect-mode ; TEMP : temporairement ; VENIR&FAIRE : mouvement associé.

Ces systèmes plus complexes ont généralement, à côté de marques encodant la trajectoire sur les axes vertical et/ou horizontal, des morphèmes qui donnent une orientation déictique spécifique à cette trajectoire. Ils fixent un centre déictique en fonction duquel la scène est présentée. Généralement, ces deux types de morphèmes sont décrits sous la même étiquette de directionnel. Ceci s'explique, essentiellement, parce que les morphèmes dits directionnels amalgament parfois ces deux fonctions (cf. *alambak*, langue papoue).

Il nous paraît cependant intéressant d'introduire pour la suite une distinction entre les marques qui ont seulement pour une fonction d'orientation déictique<sup>4</sup> et celles qui ont des fonctions de directionnel, comme défini dans cette section, c'est-à-dire qui donnent, *stricto sensu*, une indication de trajectoire sur le mouvement lui-même (axe vertical et/ou horizontal). En effet, la fonction d'orientation déictique dynamique entretient, comme les directionnels, un lien étroit avec les verbes de *motion event*. Les directionnels décrivent la direction du déplacement fictif ou réel, la trajectoire. Par conséquent, les marques d'orientation déictique, dont la fonction est de fixer un point de visée sont essentielles à l'interprétation de cette trajectoire. Cette distinction est présentée à l'aide du système du jakaltec.

Grinevald (2012) répartit les directionnels en trois paradigmes selon leur fonction et leurs caractéristiques distributionnelles. Le chiffre attribué à chaque paradigme indique la position par rapport au radical verbal, plus le chiffre est élevé plus le suffixe est éloigné du radical.

DIR1	DIR2 <sup>5</sup>	DIR3
<i>spatial/ adverbial manner/ aspect</i>	<i>orientation in space</i>	<i>perspectivizing/ deictic</i>
- <i>pax</i> 'back, again'	-( <i>a</i> ) <i>h</i> 'up'	- <i>toj</i> 'away'
- <i>kan</i> 'still, for good'	-( <i>a</i> ) <i>y</i> 'down'	- <i>tij</i> 'toward'
- <i>kanh</i> 'upward, suddenly'	-( <i>e/i</i> ) <i>k</i> 'across'	
	<i>boundary crossing</i>	
	-( <i>o/e/i</i> ) <i>k</i> 'inward'	
	-( <i>e/i</i> ) <i>l</i> 'outward'	

Tableau 1. Les directionnels du jakaltec (Grinevald, 2012 : 63)

Dans cette langue, les événements avec lesquels ces marques fonctionnent sont les *motion events* et les déplacements fictifs (*fictive motion*).

Jakaltec (Grinevald 2012 : 66)

- (3) xkin hateniktoj yul karo  
 xk-in ha-ten-ik-toj y-ul karo  
 ASP-me you-move-DIR2-DIR3 its-IN truck  
*You pushed me into the truck (lit. you moved me in-away in the truck)*

<sup>4</sup> Pour plus de détails, cf. 1.3.

<sup>5</sup> On trouve dans les DIR2 deux paradigmes mutuellement exclusifs.

- (4) xkin hateniltij yul karo  
 xk-in ha-ten-il-tij y-ul karo  
 ASP-me you-move-DIR2-DIR3 its-IN truck  
*You pulled me out of the truck (lit. you moved me out-toward in the truck)*

Dans ces exemples, la même scène est décrite ; celle d'une personne située dans le camion et considérée comme étant le centre déictique. Le mouvement décrit par les directionnels DIR2 est différent (en l'occurrence des directionnels décrivant le franchissement d'une frontière vers une intériorité vs une extériorité), impliquant que le mouvement décrit est perçu comme se rapprochant (-*toj*) ou s'éloignant (-*tij*) du centre déictique placé à l'intérieur du camion. On voit ici que, comme indiqué précédemment, les directionnels encodant une information de trajectoire et ceux encodant une orientation déictique dynamique sont des morphèmes distincts entrant dans des paradigmes différents.

Autre exemple, en yimas<sup>6</sup>, les directionnels fonctionnent avec l'ensemble des *motion events*, ils indiquent soit la direction du déplacement, soit la localisation de la figure. Les verbes de déplacement doivent obligatoirement porter un second affixe qui vient spécifier l'angle de vue sous lequel le déplacement est perçu. Le point de référence est précisé ultérieurement ou est, par défaut, la position du locuteur au moment de l'énonciation. Ces différents paradigmes sont illustrés dans les exemples ci-dessous. Les préfixes *wi-* «up» et *il-* «down» encodent la trajectoire (directionnel *stricto sensu*), c'est-à-dire la direction du déplacement et les suffixes *-pu* et *-pra* indiquent l'angle de vue par lequel est présenté ce déplacement (orientation déictique dynamique).

Yimas, Foley (1986 : 148)

- (5) na-wi-impu-pu-t  
 S3SG-up-go\_by\_water-away-PERF  
*He went upriver (away from speaker/village)*
- (6) na-il-ŋka-pra-t  
 S3SG-down-go\_by\_land-toward-PERF  
*He came downhill (toward speaker/village)*

On peut noter que l'indication de l'orientation déictique varie selon les systèmes. Selon Foley, en yimas, les marques sont obligatoires avec les verbes de déplacement, mais elles ne le sont pas avec les verbes de localisation. En alambak<sup>7</sup>, seuls les déplacements ayant une trajectoire à niveau ou montante ont des formes différentes selon l'orientation déictique. Pour les autres types de trajectoire, il n'y a qu'une seule forme. Autrement dit, il n'y a pas de marque amalgamée d'orientation déictique pour ces derniers.

Nous proposons de distinguer les deux fonctions d'orientation déictique et d'indication de trajectoire en deux systèmes distincts. Même si dans certaines langues, les morphèmes portent les deux fonctions amalgamées, nous avons vu que dans d'autres langues (jakalteq et yimas, par exemple), la fonction

<sup>6</sup> Le yimas est une langue de la famille Ramu-Lower Sepik parlée en Papouasie Nouvelle-Guinée.

<sup>7</sup> L'alambak est une langue de la famille Sepik parlée en Papouasie Nouvelle-Guinée.

d'orientation déictique est portée par un paradigme propre. Par conséquent, nous parlerons par la suite d'orientation déictique et de directionnel, ce dernier devant être compris comme restreint à la stricte expression de la trajectoire (axe(s) vertical et/ou horizontal) prise par la figure indépendamment de l'angle de vue adopté par le locuteur. L'autre, le système d'orientation déictique, tel que nous l'entendons ici, n'a pas reçu de grande attention ; dans la section suivante, nous tentons d'en dresser les grandes caractéristiques.

### 1.3. L'orientation déictique dynamique

Nous avons vu dans la section précédente, qu'il existe des morphèmes dont la fonction est de donner une orientation à la scène décrite, i.e. des morphèmes qui fixent un centre déictique en fonction duquel la scène va être décrite. Ces morphèmes n'ont, pour l'instant, été présentés que dans le cadre des systèmes de directionnels, mais ils sont également attestés dans des langues qui n'attestent pas ce type de morphèmes.

Ces marques sont désignées ici sous l'étiquette d'orientation déictique dynamique. Fortis & Fagard (2010) les identifient comme des «directionnels dynamiques», Grinevald (2012 : 56) les désigne par *deictic anchoring*. Ils ont la particularité d'ajouter un centre déictique<sup>8</sup> à partir duquel la scène est décrite. L'orientation de la trajectoire, dans le cas des événements de déplacement, est alors vue et décrite à partir de ce point d'ancrage. On retrouve souvent les termes de centripète et centrifuge pour désigner ces morphèmes.

Bien que le terme d'orientation déictique soit repris à Vandeloise (1986), il ne correspond pas tout à fait à la définition qu'il en donne. Notre appréhension du système est plus proche de Levinson (1996) dans sa dissociation entre cadre de référence et deixis. Cependant, ces deux travaux abordent le problème de la spatialité dans des scènes statiques (*le chat est à gauche de la chaise, le vélo est derrière l'arbre...*). Or, le système d'orientation déictique dynamique tel que défini ici permet certes de décrire une scène en fonction de trois éléments, une figure (cible) par rapport à un site (ground) selon l'angle de vue d'un spectateur (le centre déictique)<sup>9</sup>, à la différence qu'ici, la figure est un événement qui se réalise dans le cadre d'un déplacement (*move*) en s'éloignant ou se rapprochant du centre déictique. Les informations encodées dans le système de l'orientation déictique dynamique correspondent à ce dernier. Autrement dit, l'orientation du déplacement est encodée par le verbe (ou un directionnel) (cadre relatif ; *l'enfant court vers l'arbre*), l'orientation déictique dynamique oriente cet ensemble selon un centre déictique particulier, le plus souvent le locuteur (cadre déictique : *ce déplacement s'effectue vers moi ou en s'éloignant de moi*, dans tous les cas *l'enfant court vers l'arbre*). Il y a dans ce type d'événement deux informations déictiques, celle contenue dans le cadre de référence (figure par rapport au site) et celle contenue dans le cadre déictique (la figure par rapport au centre déictique). La complexité des marques d'orientation déictique dynamique est que

<sup>8</sup> Nommé aussi parfois point de visée, point d'ancrage.

<sup>9</sup> Relation ternaire de Levinson (1996).

lorsqu'elles s'appliquent à des événements de déplacement, elles ajoutent une information à la trajectoire.

La suite de la présentation s'appuie sur des informations recueillies principalement dans Fortis & Fagard (2010). Elle est focalisée sur les événements impliquant un déplacement, c'est-à-dire ceux qui ont à exprimer une trajectoire. Nous portons une attention particulière aux langues qui ont des marques propres à l'orientation déictique dynamique, telle que définie ici, c'est-à-dire les langues dans lesquelles il existe des marqueurs dont la seule fonction est de donner un point de visée à partir duquel la scène est observée, cette visée ayant des incidences sur la trajectoire lorsque l'événement décrit est un déplacement.

Il existe un large spectre d'outils pour encoder l'orientation déictique dynamique. Les langues slaves, par exemple, ont à leur disposition plusieurs adverbes déictiques pour indiquer si le déplacement s'effectue vers ou à partir du centre déictique. D'autres utilisent des particules verbales (*hin* et *her*, en allemand par exemple), voire des affixes verbaux.

- (7) Er geht die Treppe zu Hans **hin**-auf.  
 3SG aller:PRES:3SG DEF escalier vers Hans CTF-DIR<sup>10</sup>  
*Il monte l'escalier vers Hans (en s'éloignant du centre déictique/locuteur).*

Cette dérivation peut fonctionner avec tous types d'événements (activité, localisation et déplacement), dans les cas de localisation ou d'activité, ces morphèmes indiquent si le lieu ou l'activité sont proches ou éloignés de la position qu'occupe le locuteur. Avec les verbes impliquant un déplacement, l'orientation déictique spécifie si le déplacement s'effectue en direction du centre déictique ou en s'en éloignant. On les retrouve ainsi souvent désignés comme *centrifuge* et *centripète*. Fréquemment, dans les langues ayant ce type de système, seul le centripète est marqué. Ce n'est pas le cas de l'allemand par exemple, où *hin* a la valeur de centrifuge et *her*, la valeur de centripète.

Nous avons vu également que ces marques sont amalgamées avec les morphèmes de directionnels ou constituent des paradigmes distincts. Nous verrons dans la section suivante que cette particularité se retrouve également avec le système des MA.

#### 1.4. Les morphèmes de mouvement associé (MA)

Ce type de morphèmes a été décrit pour la première fois par Koch (1984), et a largement été attesté par la suite dans d'autres langues d'Australie, notamment les langues de la famille arrandique (Wilkins 1991, 2006). Ces morphèmes sont depuis peu décrits pour des langues amérindiennes (Zavala 2000 ; Guillaume 2006, 2009, 2012). Ces morphèmes ont la particularité d'ajouter un procès de déplacement à l'événement décrit par le lexème verbal de la proposition. Dans le même temps, ils spécifient une relation temporelle entre le procès décrit par le verbe et le déplacement qu'ils encodent. Ainsi, à la différence des directionnels qui ne portent qu'une indication de trajectoire, la valeur de déplacement (MOVE) étant portée par le verbe, les morphèmes de MA ont la particularité de véhiculer

<sup>10</sup> Le directionnel *auf* donne une orientation verticale du bas vers le haut.



les deux informations à la fois. Par conséquent, si les directionnels sont par définition restreints essentiellement aux verbes de déplacement et de localisation, les morphèmes de MA fonctionnent avec tous types de verbe d'activité et de déplacement, à l'exception des verbes *aller* et *venir*. Wilkins (1991 : 208-209) a identifié des systèmes de MA dans plusieurs familles de langues, les langues aztèques et itzsmus zapotec, le hausa et l'atsugewi (Palaihnihan, hokan, Californie). Guillaume (2012) identifie des affixes de MA dans 31 langues de la région Sud-Ouest de l'Amazonie impliquant la présence de MA dans 15 unités génétiques différentes.

De la même façon que pour les directionnels, les marqueurs de cette fonction entrent dans le complexe verbal. Koch (1984) indique que le MA peut être exprimé selon les langues à l'aide des outils suivants :

- auxiliaires,
- verbes composés,
- verbes sériels,
- dérivation verbale,
- flexion aspectuelle,
- et/ou à travers une combinaison de flexion mouvement-temps.

On peut indiquer que, bien que les morphèmes de MA ajoutent un événement de mouvement, ces dérivations n'ont aucune incidence sur la structure argumentale du verbe ainsi modifiée. En effet, les adjoints possibles, y compris les obliques spatiaux, ne sont pas affectés par les MA.

Tous les morphèmes de MA portent une information sur la nature de la trajectoire du déplacement. Les paradigmes les plus fréquents dans les systèmes de MA sont liés aux sémantismes suivants, dans lesquels on peut voir l'importance de l'information de la relation temporelle :

- le déplacement ajouté est effectué avant l'action encodée par le verbe, (8),
- le déplacement ajouté est effectué après l'action encodée par le verbe, (9),
- le déplacement est un aller, ((8) et (9)),
- le déplacement est un retour, (10).

Cavineña (langue tacana, parlée en Bolivie) (Guillaume 2006 : 429)

- (8) [jayda mi-ra a-wa=ju] ike tawi-diru-chine  
 [ainsi 2SG-ERG faire-PARF=SD 1SG dormir-ALLER.DURAB-PASS.REC  
*Après que tu m'aies dit ceci, je suis allée dormir.*

Mparntwa arrenrte<sup>11</sup> (Wilkins, 1991 : 233)

- (9) ayenge ahentye-ne-tyekenhe ne-ke  
 Asgs desire-be-vb.Neg be-pc  
 meye tyenhe iwe-rlhe.lhe-tyeke  
 mother 1sgPOSS throw away-DO&GO-PURP  
*I didn't want to leave my mother behind. [Lit. Throw my mother away and then go]*

<sup>11</sup> Langue de la famille Pana-Nyungan, sous-groupe arrendique, parlée dans le centre de l'Australie.

- (10) aherre impatye are-ke-l-iperre re pertirre-rl.alpe-ke.  
 Kangaroo track see-pc-SS-AFTER 3sgs turn around-DO&GO\_BACK-pc  
*After seeing some kangaroo tracks, he turned and went back (to his camp to prepare for the hunt)*

Comme on peut le voir avec ces mêmes exemples, les informations concernant une «action réalisée avant ou après le déplacement» et de «aller / retour (venir)», i.e. de trajectoire du déplacement, peuvent être portées par un seul et même morphème. D'autres valeurs peuvent être véhiculées par les morphèmes de MA : le fait que le mouvement et l'action soient réalisés de façon simultanée, (11), que le mouvement et l'action soient réalisés de façon rapide, que le mouvement soit durable, (11), ou temporaire.

Cavineña (Guillaume 2009 : 196)

- (11) ... kiketere-aje-kware maju-diru=ishu  
 ...gémir-ALLER.TEMP.DISTR-PASS.REV mourir-ALLER.DURAB=BUT  
*(Le jaguar sur lequel je venais de tirer) gémissait par intervalles en s'éloignant de moi pour aller mourir un peu plus loin.*

En mparntwe arrernte, Wilkins (1991) indique que toutes les marques de MA simultanée sont divisées selon que la trajectoire est orientée vers le locuteur ou est seulement orientée plutôt que déictique.

Suite à cette rapide présentation, nous allons maintenant nous pencher sur les langues africaines et plus particulièrement sur celles de la famille atlantique.

Pour rappel, l'objectif de ce papier est double. Il s'agit d'une part d'introduire pleinement les langues subsahariennes dans les travaux sur la trajectoire. D'autre part, nous souhaitons décrire les systèmes présents dans ces langues à l'aide des travaux et connaissances actuels sur l'encodage de la trajectoire dans les langues, afin de comprendre d'où provient le paradoxe relevé qui survient des déclarations selon lesquelles les langues subsahariennes sont essentiellement des langues à cadre verbal tout en étant décrites avec des systèmes de directionnels. Par conséquent, nous allons commencer par observer les fonctions que l'on trouve dans les morphèmes qui expriment des notions spatiales dans les langues subsahariennes et plus particulièrement dans les langues atlantiques. Nous allons voir que ces langues attestent soit un système de MA, soit un système d'orientation déictique dynamique. Certaines de ces langues sont décrites avec un système polyfonctionnel : MA et orientation déictique dynamique. Mais aucune des langues atlantiques présentées dans cet article n'a de morphèmes directionnels tels que les DIR2 décrits pour le jakaltec (cf. tableau 1.). Après cette étape descriptive, nous reviendrons sur le classement de ces langues dans la catégorie des langues à cadre verbal selon la typologie de Talmy, et les insérerons dans une nouvelle typologie plus appropriée.

La section suivante se focalisera sur la description de quelques langues de la famille atlantique. Cette famille de langues entre dans le phylum Niger-Congo et ses langues doivent par conséquent être au moins dans la grande majorité des langues à cadre verbal. Nous verrons que, quelle que soit la conclusion sur ce point, cette famille permet de présenter des systèmes de morphèmes liés à une indication de trajectoire assez différents.

## 2. L'EXPRESSION DE LA TRAJECTOIRE DANS QUELQUES LANGUES ATLANTIQUES

Les langues de la famille atlantique se divisent entre langues du groupe Nord et langues mel (ou langues Sud). Les langues du groupe Nord sont souvent désignées comme possédant des morphèmes directionnels étiquetés rapprochant et éloignant. On trouve parfois, dans ces systèmes, des morphèmes désignés comme altri-locatifs ou distaux. Becher (2007) indiquent que la valeur rapprochante (ventive) reste cependant la plus fréquente.

Le tableau ci-dessous présente les différents paradigmes que l'on peut trouver dans quelques langues atlantiques du groupe Nord.

	pulaar	sereer	wolof	noon	bedik	basari	fogny	banjal	bijogo
RAPPROCHANT		-iid	-si	-d-oh	-Λd'	-u	-úl(o)	-úl(-o) ~ -ilo	-a
ELOIGNANT	-oy	-ik	-i						-am
DISTANT		-laan		-nee	-gu -ú	-Λx			

Tableau 2 : Suffixes dits «directionnels»  
dans quelques langues atlantiques du groupe Nord

Le bijogo et le wolof ont deux morphèmes, associés chacun à une valeur de «rapprochant» ou «éloignant», repris sous les termes de «centripète» et «centrifuge» en bijogo par Ségerer. Le sereer a, à côté de ces deux valeurs, une troisième forme qui indique que l'intervalle de distance est plus imprécis, renvoyant à un ailleurs. Quelques langues ont uniquement la valeur de rapprochant et un morphème à localisation non déterminée ou distante (noon, bedik, basari). Enfin, certaines langues n'ont qu'un morphème renvoyant soit au rapprochant (les deux parlers diola, fogny et banjal), soit au seul éloignant (peul).

On peut déjà remarquer que les systèmes, quelle que soit la fonction à leur rattacher, sont morphologiquement beaucoup moins complexes que ceux présentés dans les sections précédentes. Le système ne marque pas toujours l'opposition de façon visible, puisque certaines langues n'ont qu'une seule dérivation et les plus complexes ont une opposition seulement tripartite (sereer). On peut également noter que l'origine diachronique de ces suffixes dans les langues atlantiques n'est pas retraceable. Les morphèmes de directionnels et de MA ont très fréquemment comme origine des verbes de déplacement. Dans les langues atlantiques, il est plus probable que ces morphèmes étaient déjà des suffixes fortement grammaticalisés en proto-atlantique, et si une origine verbale est retrouvable, elle remonterait à des états antérieurs au proto-atlantique.

Les descriptions de ces langues ne développent pas toutes de la même façon les analyses de ces dérivations. Pour beaucoup, un examen plus approfondi doit être mené. Par conséquent, seules langues suivantes seront présentées par la suite le wolof, le noon, le peul (pulaar), le sereer, le bijogo et deux langues diola, le banjal et le fogny. Nous tâcherons pour chacune d'entre elles d'identifier auquel

des trois systèmes présentés ici les morphèmes dit *directionnels* se rattachent. Nous commençons par les langues où les morphèmes sont clairement des marques de MA.

### 2.1. Les systèmes de MA dans les langues atlantiques

2.1.1. *Wolof*: Il existe, en wolof, deux suffixes liés à une valeur de déplacement qui portent une indication de trajectoire. Ces morphèmes sont désignés sous les termes d'aditif / exitif (ou allatif) ; rapprochant / éloignant, et sont parfois rassemblés sous la désignation générique de «directionnel» (Church 1981 : 300). Sauvageot (1965 : 143-4) ne leur attribue aucun nom, mais indique que ces morphèmes ajoutent, au procès exprimé par le verbe auquel ils sont suffixés, un second procès. Ces caractéristiques permettent d'identifier ces dérivations comme des morphèmes de MA.

- (12) Dafa doon xataraayu ngir xeex-i.  
 EV3SG PASSE se débattre pour se\_battre-ALLER&FAIRE  
*Il se débattait pour aller se battre.*
- (13) Waa dëkk bépp a wall-si woon.  
 habitant du\_village tout ES secourir-VENIR&FAIRE PASSE  
*Tout le village était venu secourir.*

Comme on peut le voir dans les exemples (12) et (13), chacun des morphèmes *-i* et *-si* sont respectivement suffixés aux verbes d'action *xeex* «se battre» et *wall* «secourir». Aucun de ces lexèmes verbaux ne porte en eux de valeur de mouvement. Cette valeur est véhiculée par les dérivations *-i* et *-si*. L'information de trajectoire liée au procès de déplacement ajoutée par ces dérivations est différente selon le suffixe utilisé. Avec la dérivation *-i*, la source du déplacement est le locuteur et le mouvement ajouté s'éloigne de cette source. Avec la dérivation *-si*, la source est éloignée du locuteur et le mouvement s'effectue vers le locuteur. Autrement dit, les morphèmes de MA en wolof amalgament la désignation de la trajectoire et de l'orientation déictique. On peut remarquer que l'intervalle temporel entre le déplacement et le procès exprimé par le verbe est unique et correspond à un avant : ALLER/VENIR&FAIRE.

En wolof, les suffixes *-i* et *-si* s'appliquent à tous types de verbes, à l'exception des verbes de mouvement *aller* et *venir*. Sur les verbes d'action (cf. ci-dessus (12) et (13)) et de mouvement (14) et (15), ils ajoutent un procès de déplacement, le repère est toujours l'emplacement où se situe le locuteur. Dans le cas des verbes de déplacement (14) et (15), on a par conséquent l'expression de deux déplacements, celui encodé par le verbe et celui encodé par le MA.

- (14) Dafa dox-i ci tefes gi.  
 EV3SG marcher-ALLER&FAIRE LOC plage DEF  
*Il est allé marcher sur la plage.*
- (15) Foofa la jáll-e-ji dex gi  
 DEM.LOC EC3SG traverser-APPL-ALLER&FAIRE rivière DEF  
*C'est là-bas qu'il est allé traverser la rivière.*

Avec les verbes de perception, ces morphèmes ajoutent également un procès de déplacement. À la différence des directionnels dans les langues amérindiennes, telles que les langues maya (Haviland 1991 ; Grinevald 2010), ces morphèmes n'ajoutent pas une indication de direction au procès de perception (regarder vers le haut, vers le bas, cf. par exemple (3) et (4), mais ajoutent bien un déplacement associé au procès décrit par le lexème verbal.

- (16) Ndax aaju na ñu seet-i ko  
 INTER ê.nécessaire PARF3SG N1PL regarder-ALLER&FAIRE O3SG  
*Est-il nécessaire que nous allions le voir ?*

2.1.2. *Noon*<sup>12</sup> : Le suffixe «distal» *-nee* identifié par Soukka présente les mêmes caractéristiques que les suffixes *-i* et *-si* du wolof. Il porte à la fois une indication de mouvement et de trajectoire. Comme en wolof, le mouvement a toujours lieu avant le procès.

Soukka (2000 : 172)

- (17) Ya jom ki-heel-**nee** sookooñ  
 s/he should(AUX) INF-get-MOVE&DO firewood  
*She should go to get firewood.*
- (18) Daa ɓa lín-oh-**nee** ɗa úsaay-in lool  
 REL they cultivate-DUR-MOVE&DO REL.M be.distant.PERF very  
*Where they go to cultivate is very far away.*

Ce morphème apparaît également dans des constructions où un auxiliaire exprimant un déplacement est utilisé. La redondance de mouvement (dérivation et auxiliaire) implique obligatoirement que la distance à parcourir est longue. Sans la dérivation, cette distance est petite, voire quasi-inexistante (Soukka, 2000 : 173).

- (19) Mi kaɗ-in ki-jag-**nee** ga ɗək wiliis  
 I leave-PERF INF-study-MOVE&DO in town other  
*I have gone to study in another town.*

Cette particularité pour les morphèmes de MA de pouvoir être utilisés avec des auxiliaires encodant également un mouvement a été mise en évidence pour d'autres langues. Cependant, dans le cas des langues australiennes, l'effet est de mettre en avant le procès de déplacement. Dans Wilkins (1991), ce sont des propositions supplémentaires qui accompagnent la dérivation de MA, mais elles n'ajoutent pas de valeur supplémentaire ; il s'agit d'une simple redondance d'information.

La valeur de «distal» attribuée au morphème *-nee* du noon semble provenir du fait que malgré une prévalence pour la valeur d'éloignement, cette même dérivation peut avoir une valeur de rapprochant (20), ou plus exactement cette valeur est retrouvée par le verbe de déplacement de la proposition adjacente.

<sup>12</sup> Deux suffixes sont présentés dans le tableau 2 pour le noon. Cependant aucune information suffisante n'est présente dans les deux seuls travaux sur cette langue, celui de Soukka (2000) et celui de Lopis (1980), pour insérer le suffixe *d-oh* dans cette présentation.

Soukka (2000 : 173)

- (20) Hay-aa dii, fu taas-**nee** paam-fu  
 come-IMP DEM.LOC you answer-MOVE&DO father-POSS(2SG)  
*Come here and answer your father.*

Autrement dit, la dérivation *-nee* en noon entre dans la définition des morphèmes de MA, mais l'orientation du mouvement n'est pas spécifiée. Donc, à la différence du wolof qui possède deux marques avec une orientation centrifuge ou centripète, le noon n'a qu'une dérivation ajoutant un procès de déplacement, que nous avons par conséquent glosée MOVE&DO. L'orientation du déplacement est à retrouver par le contexte, via une proposition adjacente à la proposition contenant le verbe dérivé spécifiant l'orientation prise par le déplacement(20).

2.1.3. *Pulaar* : Le suffixe *-oy* du peul est défini par Becher (2007) comme altri-locatif ou distant. Sylla (1982) le décrit comme ajoutant au radical une valeur de déplacement. Cette dérivation, comme en wolof et en noon, est très productive. De la même façon qu'en wolof et en noon, le procès de mouvement ajouté par la dérivation précède le procès décrit par le lexème verbal.

Arnott (1970)

- (21) O sood-**oy**-i maafeji  
 S3S buy-ALLER&FAIRE-TAM vegetables  
*She went and bought vegetables.*
- (22) Mi jann-**oy**-ay Conakry  
 S1S teach-ALLER&FAIRE-TAM Conakry  
*I'll go to Conakry to teach.*
- (23) mi-daan-kin-**oy**-to  
 S1SS-asleep-SIMUL-ALLER&FAIRE-TAM  
*I'll go over there and pretend to be asleep.*
- (24) be-ndonnd-ootir-**oy**-ii  
 S3P-tie.up.a.big.load-REC-ALLER&FAIRE-TAM  
*They went and helped each other up with their loads.*

Cependant, si le morphème *-nee* du noon présente des caractéristiques différentes des morphèmes décrits précédemment pour le wolof, rien ne permet de justifier le rattachement de la dérivation *-oy* du pulaar à une valeur similaire à celle du noon. Les caractéristiques décrites pour cette dérivation la rattachent à la dérivation *-i* du wolof, éloignant.

Dans la section suivante, nous présentons deux langues diolas qui ont la particularité de montrer des marques qui n'ont que l'orientation déictique comme fonction.

## 2.2. Orientation déictique dynamique et langues diolas

En diola fogny, Hopkins étiquette le morphème *-ulo* INV2 pour «inversif 2», du fait de sa similitude de forme avec l'inversif. Cependant, cette marque

n'apporte que des informations d'orientation déictique. Le déplacement et sa trajectoire encodée par le verbe sont orientés en direction d'un centre déictique fixé par la dérivation, en l'occurrence dans les exemples ci-dessous le locuteur.

Hopkins (1995 : 44)

(25) na-laañ-**ulo**-laañ  
S3SG-retourner-INV2-RDB  
*Il est revenu. (quelqu'un avait quitté l'endroit où se trouve le locuteur et maintenant il est revenu)*

(26) nú-riiñ-**ulo**-riiñ  
S1PL.EXC-arriver-INV2-RDB  
*Nous (EXC) sommes arrivés ici.*

(27) b-ei nú-pur-**ulo**  
C5-quel S2SG-sortir-INV2  
*Quel endroit as-tu quitté pour venir ici ? Litt. "D'où es-tu sorti-CTP ?"*

Avec l'exemple(28), on voit que ce morphème ne fonctionne pas uniquement avec les verbes de déplacement. Avec le verbe de possession «avoir», la dérivation indique que l'objet possédé s'est déplacé vers le possesseur, autrement dit qu'il y a eu un transfert de possession vers l'argument sujet.

Diola fogny, Hopkins (1995 : 47)

(28) na-baj-**ulo**-baj  
S3SG-avoir-INV2-RDB  
*"il a obtenu"*

En conséquence, ce morphème apporte une précision sur l'angle de vue par lequel un déplacement ou un transfert, encodé par le verbe, est perçu.

Les exemples suivants viennent du diola banjal. Dans cette langue, comme en fogny, cette dérivation n'a qu'une valeur d'orientation déictique dynamique. Le système d'orientation est également composé d'une seule marque encodant une orientation en direction du centre déictique, généralement le locuteur (centripète).

Diola banjal, Bassène (cp)

(29) na-púr-e ni y-aŋ yayu  
S3SG-sortir-TAM LOC CL-case CL.DEM  
*Il est sorti de la case (j'étais dedans).*

(30) na-púr-**ulo** ni y-aŋ yayu  
S3SG-sortir-CTP LOC CL.case CL.DEM  
*Il est sorti dans la case (j'étais dehors).*

Dans la section suivante, nous présentons en détail le cas du bijogo et faisons un parallèle avec ce que Renaudier (2012) décrit pour le sereer.

### 2.3. Autre système

2.3.1. *Bijogo* : Contrairement à ce que laisse supposer le tableau 2, l'analyse des deux morphèmes du bijogo n'est pas similaire à celle effectuée pour le wolof.

Il existe, dans cette langue, deux morphèmes rangés sous le terme de directionnel, un centripète *-a* et un centrifuge *-am* (Segerer, 2002 : 213).

Ces dérivations ajoutent fixent un angle de vue à partir duquel le mouvement encodé par les verbes sont vus.(31).

- (31) \**-puŋ* "sortir"    *-puŋa* "sortir (ici)"    *-puŋam* "sortir (là)"  
 \**-dim* "tomber" *-dima* "tomber (d'un arbre)" *-dimam* "tomber (dans un puits)"  
 \**-juk* "entrer" *-juka* "entrer (maison)" *-jukam* "entrer (forêt)"<sup>13</sup>

Les traductions de ces verbes dérivés montrent que l'ajout de la dérivation, même si elle concerne une information de trajectoire, ne correspond pas à la trajectoire du déplacement encodé par le verbe. Autrement dit, quelle que soit la dérivation centrifuge ou centripète, le verbe signifie toujours «sortir de», l'information ajoutée par la dérivation donne une information sur l'orientation du déplacement par rapport à un point de référence. La fonction à attribuer à ces dérivations est donc celle d'orientation déictique dynamique. Cette langue est, comme les autres langues de la famille, à cadre verbal. Les informations de mouvement et de trajectoire sont encodées directement dans le verbe, les suffixes ajoutés, et apparemment obligatoires puisque la racine seule n'est jamais attestée, donnent eux des orientations déictiques différentes.

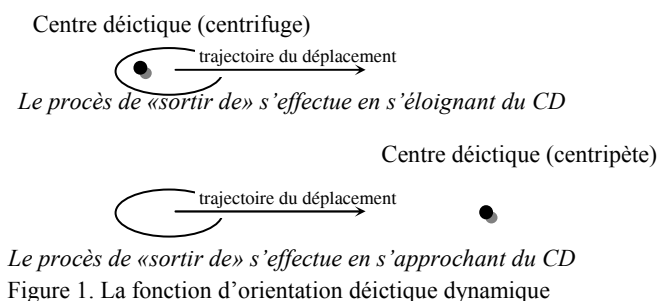


Figure 1. La fonction d'orientation déictique dynamique

Comme on peut le voir dans l'exemple (32), ces morphèmes n'ajoutent pas non plus de procès de mouvement au verbe *dit* «annoncer», mais oriente la trajectoire fictive de ce procès selon un certain angle de vue. L'acte d'annoncer se fait en direction du locuteur (centripète), ce qui donne *dire au locuteur* ; ou l'acte d'annoncer se fait dans une direction opposée à celle du locuteur (centrifuge), ce qui donne *dire à autrui*<sup>14</sup>.

<sup>13</sup> Certains verbes ne peuvent apparaître sans l'un de ces suffixes, et il est à noter que ces verbes ne sont pas restreints à la classe des verbes de mouvement, on trouve également :  
 donner : \**-d* ?    *-da* (donner au locuteur)    *-dam* (donner à autrui, offrir) ;  
 apporter : \**-r* ?    *-ra* (apporter (au locuteur)    *-ram* (apporter à autrui).  
 Segerer (2002 : 213)

<sup>14</sup> Cette fonction de substitut argumental se retrouve avec les directionnels dans différentes langues (cf. Fortis et Fagard 2010).



- |      |  |  |
|------|--|--|
| (32) | dit-a<br>annoncer-CTP<br><i>dire (au locuteur)</i><br><i>*venir annoncer</i> | dit-am<br>annoncer-CTF<br><i>dire (à autrui)</i><br><i>*aller annoncer</i> |
|------|--|--|

La particularité du système du bijogo tient au fait que, avec d'autres verbes, ces mêmes dérivations ajoutent un procès de mouvement, de la même façon que nous avons décrit les systèmes des langues wolof, noon ou pulaar précédemment. Ces marques ont donc aussi une fonction de MA. La répartition des fonctions de ces formes ne peut être faite sur la base du sémantisme verbal. En effet, on retrouve avec la fonction de MA des verbes de locution, (33), alors que ces mêmes dérivations ont une fonction d'orientation déictique dynamique avec le verbe «annoncer» (32).

- |      |   |  |
|------|---|--|
| (33) | ʔemm-a<br>interroger-CTP<br><i>venir interroger</i> | ʔemm-am<br>interroger-CTF<br><i>aller interroger</i> |
|------|---|--|

On peut remarquer que ces dérivations sont compatibles avec des verbes d'état. Cependant, on ne retrouve pas les valeurs d'orientation déictique, ni de MA. Dans le même temps, il s'agit du seul exemple donné par Segerer (2002) ; il est donc difficile de tirer des conclusions sur la fonction de ces morphèmes avec les verbes d'état.

- |      |   |   |
|------|---|---|
| (34) | te-a<br>ê.debout-CTP<br><i>se lever (le soleil)</i> | te-am<br>ê.debout-CTF<br><i>mettre, poser</i> |
|------|---|---|

Ainsi, le rattachement des morphèmes centripète et centrifuge tels que décrits par Segerer (2000) aux morphèmes de MA est possible avec quelques verbes. Cependant, leurs caractéristiques montrent qu'ils ont aussi une valeur d'orientation déictique dynamique avec les verbes de mouvement et avec les verbes impliquant trois participants.

Avec certains verbes, la dérivation semble porter sur l'objet du procès, sans que l'on puisse savoir précisément si la dérivation a une fonction de MA ou d'orientation déictique. Il est également possible que cette particularité soit due à un phénomène de lexicalisation.

- |      |                                      |                |          |
|------|--------------------------------------|----------------|----------|
| (35) | e-boatj                              | ε-bak          | e-we     |
|      | E-chien                              | E.ACC-atrapper | E-chèvre |
|      | <i>Le chien a attrapé la chèvre.</i> |                |          |
| (36) | ni-bak-a                             | n-jo           |          |
|      | 1SG.INACC-atrapper-CTP               | M-eau          |          |
|      | <i>Je tire de l'eau.</i>             |                |          |

En conclusion, les dérivations du bijogo attestent un système plus complexe dans lequel la répartition des fonctions est difficile à établir.

2.3.2. *Sereer* : On trouve en *sereer*, comme en *bijogo*, les deux systèmes de MA, (37), et d'orientation déictique dynamique, (38). Cependant, à la différence du *bijogo*, les fonctions des morphèmes *-iid* et *-ik* sont clairement distinctes selon les classes de verbes.

(37) tiit k-e a-ñaam-**iid**-aa kaaf k-e  
oiseau CL-PROX S.3-manger-ALLER&FAIRE-IPFV mil CL-PROX  
*Les oiseaux viennent manger le mil.*

(38) ten yen-**iid**-u ga-kall al-e [...]  
3SG tomber-CTP-FOC CL-bras\_de\_mer CL-PROX  
*Elle est tombée dans le bras de mer (en direction de l'île où se situe le locuteur).*

Renaudier (2012 : 95-98) indique ainsi que ces morphèmes ont un fonctionnement identique à celui des morphèmes de MA avec les verbes d'action et qu'ils ont une fonction d'orientation déictique avec les verbes de mouvement. Elle note également qu'avec les verbes d'état, le morphème *-iid* prend la valeur aspectuelle d'inchoatif. Ceci est également relevé pour le morphème *-si* en wolof (Voisin : 2010). Dans cette dernière langue, le suffixe *-i*, centrifuge, a également une fonction aspectuelle de prospectif avec les verbes d'état, ce qui n'est pas le cas du morphème *-ik* du *sereer*.

Le morphème *-laan* inclus dans le tableau et qui fait du *sereer* la seule langue à trois affixes est une dérivation qui semble avoir une fonction de localisation et d'orientation déictique dynamique. Elle fonctionne uniquement avec des verbes d'action et a la valeur de «faire X hors de chez soi», parfois traduit par «faire X ailleurs».

Des systèmes décrits dans la première partie, seul le système des directionnels encodant une information de trajectoire n'est pas attesté dans les langues atlantiques. Le système des MA a été décrit en noon, en pulaar et en wolof. Nous avons vu que le noon est la seule langue où les morphèmes de MA sont sans orientation déictique. À l'inverse, cette information est amalgamée aux MA en wolof, centrifuge et centripète ; en pulaar, la seule marque comprend l'orientation centrifuge. Les langues diolas ont un système d'orientation déictique dynamique composé d'une seule marque centripète. Enfin, le *bijogo* et le *sereer* ont des marques dont les fonctions se répartissent entre l'orientation déictique dynamique et le MA, selon les classes verbales en *sereer* et de façon beaucoup moins claire en *bijogo*, langue dans laquelle le système est peut-être moins productif.

L'absence de directionnels encodant la trajectoire devrait lever le paradoxe mis en avant dans cet article. Si l'on considère les langues diola, on voit en effet que l'information de trajectoire est bien encodée par le lexème verbal, les éléments affixés au verbe ajoutent seulement un angle de visée particulier à cette trajectoire. Ces langues collent ainsi à la description des langues à cadre verbal de Talmy. Il n'en va pas de même pour les langues qui ont des systèmes de MA ou des systèmes mixtes (*bijogo* et *sereer*), puisque les MA portent en eux des informations de trajectoire. Ces langues sont alors mieux décrites comme des langues à cadres multiples comme le proposent Fortis et Vittrant (2011).

## 3. INSERTION DES LANGUES ATLANTIQUES DANS LES TYPOLOGIES ACTUELLES

## 3.1. Les langues atlantiques sont des langues à cadre verbal

Dans ces langues, la trajectoire est encodée dans le sémantisme verbal et les verbes de déplacement connaissent souvent des restrictions que l'on a, à ma connaissance, rarement mises en évidence pour d'autres langues que des langues Niger-Congo. L'illustration qui va suivre s'appuie sur le wolof (Voisin 2011a, 2011b).

Avec les verbes de déplacement, la structure morphosyntaxique en wolof ne montre pas de catégorie équivalente à celles des satellites de Talmy. La structure syntaxique est équivalente à celle du français ; un verbe avec un SN introduit par une préposition locative.

- (39) ...mu jóg, dem ca gétt-u nag ya  
 ...N3SG se.lever partir LOC enclos-CONN vache DEF.PL  
 ...il se leva, partit vers l'enclos des vaches

Cependant, à la différence des prépositions du français, les prépositions, ou plus précisément la préposition *ci* en wolof n'a qu'une valeur locative très générale, glosée LOC, pouvant être interprétée comme une localisation, une source, une destination... La précision de la valeur est en fait contenue dans le sémantisme verbal. Autrement dit, l'information de trajectoire est encodée dans le verbe et il n'y a pas de redondance d'information à travers les prépositions.

Ainsi, en wolof, le verbe *ñëw* ~ *ñow* généralement traduit par *venir*, contrairement au français ou d'autres langues, a un syntagme prépositionnel qui ne peut exprimer qu'une destination («venir à» ; \* «venir de»).

- ñëw ~ ñow «venir à», \* «venir de»  
 (40) Mu daldi ñëw ca doom-i lëg ya,  
 N3SG ASP venir LOC enfant-GEN lièvre DEF.PL  
 Il vint auprès des petits du lièvre.  
 (41) Mu ngi sog di ñów Tokyo.  
 PRES3SG AUX INACC venir Tokyo  
 Il vient à Tokyo pour la première fois.

De la même façon, les verbes au sens de *aller* ont un SP de type destination.

- (42) Doxat-u gëlém, kow la jëm. (Prov.)  
 pet-GEN dromadaire haut EC3SG aller  
 Le pet du dromadaire va en montant.

Pour exprimer, l'équivalent de *venir de*, l'utilisation d'autres racines lexicales est nécessaire. Il existe trois verbes de déplacement dont le SP a une valeur de source ; on notera que ce sont tous des verbes dérivés :

- |                  |                |                                  |
|------------------|----------------|----------------------------------|
| <i>jóg-e</i>     | < <i>jóg</i>   | se lever-CAUS                    |
| <i>baw-oo</i>    | < <i>ba</i>    | laisser-MOY-CAUS ( <i>u-e</i> )  |
| <i>bàyyi-koo</i> | < <i>bàyyi</i> | laisser-MOY-CAUS ( <i>ku-e</i> ) |

Ces particularités valent pour beaucoup de langues Niger-Congo (cf., par exemple, Creissels (2006) pour le tswana). Une analyse précise et systématique des valeurs spatiales encodées par les verbes de déplacement doit être menée ainsi que les stratégies palliatives, comme le lexique ou la dérivation applicative (cf. Voisin 2002, 2006).

### 3.2. *Quelques langues atlantiques sont des langues à cadres multiples : cadre verbal et cadre satellite*

La mise en évidence de système de MA dans certaines langues atlantiques conduit à poser que ces langues encodent les informations de trajectoire sur plusieurs éléments de la construction (*loci*) : le verbe et les affixes de MA. Cette particularité nous conduit à adopter la typologie développée par Fortis et Vittrant (2011). Cette typologie considère que les langues à cadre unique sont plutôt des exceptions. Les langues à système de MA et à système mixte (bijogo et sereer) sont des langues à cadres multiples faisant intervenir le cadrage tête<sup>15</sup> et le cadrage satellitaire (dans la terminologie de Fortis & Vittrant), le cadrage tête restant le cadre dominant.

## 4. CONCLUSION

La plupart des langues atlantiques sont donc des langues à cadre tête (ou verbal) dominant, l'information de trajectoire étant lexicalisée dans les verbes. Les langues à système de MA peuvent également être définies comme des langues cadrage satellitaire, dans le sens où la trajectoire est également encodée via un affixe verbal. Nous avons également vu que l'orientation déictique dynamique est un élément important dans ces langues. L'information d'orientation déictique dynamique est amalgamée aux marques de MA (wolof, pulaar), comme elle peut être amalgamée avec les directionnels. Il arrive parfois que cette information soit la seule fonction portée par le morphème (langues diolas). Pour rappel, ces marques ne portent pas d'information de trajectoire, elles indiquent seulement d'où est observée la scène, elles fixent un angle de visée. Dans ce cas, les langues diolas seraient les seules langues à n'avoir qu'un cadrage tête, dans la limite des constructions abordées ici. La particularité des langues sereer et bijogo semble être une bonne piste pour comprendre les systèmes d'encodage de la trajectoire des langues atlantiques. Les caractéristiques morphologiques de ces marques nous conduisent à penser que l'origine de ces systèmes est à rechercher du côté de l'orientation déictique et même vers des marques de deixis plus traditionnelles. On sait depuis longtemps que l'information spatiale est très importante dans les langues d'une façon générale, mais les langues atlantiques sont à cet égard particulièrement intéressantes. Dans ces langues, l'information spatiale se retrouve à différents

<sup>15</sup> Ce terme est plus ou moins équivalent à cadre verbal, mais met en avant les propriétés de construction syntaxique tête-dépendant, plutôt que catégorielle, faisant remarquer que les satellites (dépendants) peuvent être des verbes.

niveaux et est, en fait, omniprésente dans les énoncés. L'expression de la deixis se retrouve dans le système nominal, dans le système verbal, comme nous venons de le voir, mais des informations de spatialité sont également marquées dans le TAM.

## BIBLIOGRAPHIE

- Arnott D., 1970, *The Nominal and Verbal System of Fula*, Oxford, Clarendon Press.
- Becher J., 2007, Verbal extension systems in Atlantic: Inventory and comparative analysis, communication présentée à l'International Workshop on «Atlantic Languages, Typological or Genetic Unit ?», Université d'Hambourg.
- Church E., 1981, *Le système verbal du wolof*, Dakar, Université Cheikh Anta Diop.
- Craig [Grinevald] C., 1993, Jakaltek directionals: their meaning and their function, *Languages of the World* 7, p. 23-36.
- Creissels D., 2006, Encoding the distinction between location, source and direction: a typological study, in M. Hickmann & S. Robert (eds), *Space in Languages: Linguistic Systems and Cognitive Categories*, Amsterdam/Philadelphie, John Benjamins, p. 19-28.
- Guillaume A., 2006, La catégorie du «mouvement associé» en cavineña: Apport à une typologie de l'encodage du mouvement et de la trajectoire, *BSLP* CI, p. 417-38.
- Guillaume A., 2009, Les suffixes verbaux de «mouvement associé» en cavineña, *Faits de Langues - Les Cahiers* 1, p. 181-204.
- Guillaume A., 2012, Complex associated motion systems of Southwestern Amazonia: descriptive, typological and areal perspectives, Symposium *The Language of Space in Latin American Indigenous Languages*, 54th International Congress of Americanists, Vienne, Autriche, 15-20 juillet.
- Grinevald C., 2012, On constructing a working typology of the expression of path, *Faits de Langues - Les Cahiers* 3, p. 43-70.
- Foley W.A., 1986, *The Papuan languages of New Guinea*, Cambridge, Cambridge University Press.
- Fortis J.-M. & Fagard B., 2010, Deixis, in *Space and language*, Leipzig summer school in typology, **A compléter?**,
- Fortis J.-M., Vittrant A., 2011, L'organisation morphosyntaxique de l'expression de la trajectoire : vers une typologie des constructions, *Faits de Langues - Les Cahiers* 3, p. 71-98.
- Haviland J.-B., 1991, The grammaticalization of motion (and time) in Tzotzil, *Working paper* 2, Cognitive anthropological Research Group, Nimègue, Max Plank Institute For Psycholinguistics, **A compléter?**,
- Hopkins B., 1995, *Contribution à une étude de la syntaxe Diola-Fogny*, *Cahiers de Recherche Linguistique* 4, Dakar, SIL.
- Koch H., 1984, The category of «associated motion» in Kaytej, *Language in Central Australia* 1, p. 23-34.
- Levinson S., 1996, Frames of reference and Molyneux's question: Crosslinguistic Evidence, in P. Bloom, M. Peterson, L. Nadel & M. Garrett (eds), *Language and Space*, Cambridge, Mass., The MIT Press **A compléter?**,
- Lopis J., 1980, *Phonologie et morphologie nominale du noon*, Thèse de Doctorat, Université de la Sorbonne/INALCO.

- O'Connor L., 2004, Going getting tired : «Associated motion» through space and time in Lowland Chontal, in M. Achard & S. Kemmer (eds), *Language, Culture and Mind*, Standford, CSLI, p.181-199.
- Renaudier M., 2012, *Dérivation et valence en sereer*, Thèse de Doctorat, Lyon, Université Lumière Lyon 2.
- Rose F., soumis, Associated motion in Mojeño Trinitario : Some typological considérations, in *Folia A compléter?*.
- Sauvageot S., 1965, *Description synchronique d'un dialecte wolof : Le parler du dyolof*, Mémoires de l'IFAN 73, Dakar, IFAN.
- Scheafer R. Gaines R., 1997, Toward a typology of directionnal motion for African Languages, *Studies in African Linguistics* 26/2, p.193-220.
- Segerer G., 2002, *La langue bijogo de bubaque (Guinée Bissau)*, Louvain, Peeters Publishers, Collection «Afrique et langage».
- Soukka M., 2000, *A Descriptive Grammar of Noon: A Cangin Language of Senegal*, Munich, Lincom Europa.
- Sylla Y., 1982, *Grammaire moderne du pulaar*, Dakar/ Lomé/ Abidjan, NEAS.
- Talmy L., 1985, Lexicalizations patterns: Semantic structure in lexical form, in T. Shopen (ed), *Language Typology and Syntactic Description*, Cambridge, Cambridge University Press, p. 57-149.
- Talmy L., 1988, The relation of grammar to cognition, in B. Rudzka-Ostyn (ed), *Topics in Cognitive Linguistics*, Amsterdam/ Philadelphie, John Benjamins [repris et modifié dans Talmy (2000), tome 1, p. 21-96].
- Talmy L., 1996, The windowing of attention in language, in M. Shibatani. & S. Thompson (eds), *Grammatical Constructions: Their Form and Meaning*, Oxford, Oxford University Press, p. 235-287.
- Talmy L., 2000, *Toward a Cognitive Semantics, Vol. II : Typology and Process in Concept Structuring*, Cambridge (MA)/ Londres, The MIT Press.
- Vandeloise C., 1986, *L'espace en français : sémantique des prépositions spatiales*, Paris: Editions du Seuil, Collection «Travaux Linguistiques».
- Voisin S., 2002, *Relations entre fonctions sémantiques et fonctions syntaxiques en wolof*, Thèse de Doctorat, Université Lyon2.
- Voisin S., 2006, Applicatif et emphase, in D. Lebaud, C. Paulin & K. Ploog (éds), *Constructions verbales et production de sens*, Besançon, Presses Universitaires de Franche-Comté, p. 155-170.
- Voisin S., 2010, Les suffixes -i et -si en wolof, *Sciences et Techniques du Langage, Revue du CLAD* 10, p. 21-34.
- Voisin S., 2011a, *L'applicatif en wolof*, Atelier morphosyntaxe, DDL UMR 5596, Lyon.
- Voisin S., 2011b, Expression de l'espace en wolof, Séminaire de Typologie, Université de Provence.
- Wilkins D., 1991, The semantics, pragmatics, and diachronic development of associated motion in Mparntwe Arrernte, *Working Papers in Linguistics, A compléter?*, p. 207-257.
- Wilkins D., 2006, Towards an Arrernte grammar of space, in S. Levinson & D. Wilkins (éds), *Grammars of Space : Explorations in Cognitive Diversity*, Cambridge, Cambridge University Press, p. 24-62.
- Zavala M. R., 2000, Olutec motion verbs: Grammaticalization under Mayan contact. *Annual Meeting of the Berkeley Linguistics Society* 26, Berkeley, p. 139-151.