

EPISTEMOLOGÍA E HISTORIA DE LA CIENCIA

SELECCIÓN DE TRABAJOS DE LAS XIX JORNADAS

VOLUMEN 15 (2009)

Diego Letzen
Penélope Lodeyro

Editores



ÁREA LOGICO-EPISTEMOLÓGICA DE LA ESCUELA DE FILOSOFÍA
CENTRO DE INVESTIGACIONES DE LA FACULTAD DE FILOSOFÍA Y HUMANIDADES
UNIVERSIDAD NACIONAL DE CÓRDOBA



Esta obra está bajo una Licencia Creative Commons atribución NoComercial-SinDerivadas 2.5 Argentina



Acción, percepción e inferencia

*Daniel Kalpokas**

“En el principio era la acción”

Goethe, *Fausto*

1-

En *Action in Perception*, Noë desarrolla su llamado “enfoque enactivo” sobre la percepción. Si bien es cierto que este enfoque articula aportes provenientes de distintas escuelas y tradiciones (desde la fenomenología hasta las ciencias cognitivas), debido al énfasis que pone en la acción, también puede asociárselo al pragmatismo norteamericano¹. Su idea fundamental es simple: percibir es una forma de actuar. Percibir no es algo que nos pasa, sino algo que hacemos. Más específicamente, ser un agente que percibe es entender implícitamente cómo varían los estímulos sensoriales en virtud de nuestros movimientos en el mundo (por ejemplo, es comprender las variaciones de tamaño de un objeto visto según nos acerquemos o alejemos de él). La tesis central del enfoque enactivo sostiene que nuestra capacidad para percibir no sólo depende, sino que está *constituida* por la posesión del conocimiento sensorio-motor que vincula nuestros movimientos con las apariencias de las cosas.

En este trabajo quiero examinar un problema específico que enfrenta esta teoría, a saber, el llamado “problema de la presencia perceptiva”. Este problema surge cuando trata de explicarse en qué sentido son percibidos los aspectos de los objetos que no están en el centro de nuestra atención. Distanciándome de Noë, sostendré que, para hacer frente a él, es preciso postular procesos inferenciales involucrados en la percepción que vinculan los movimientos de nuestro cuerpo con los resultados perceptivos de tales movimientos. Al mismo tiempo, dicha postulación permitirá aclarar cuál es la naturaleza del conocimiento sensorio-motor que opera en la percepción.

La estructura del trabajo es la siguiente: primero, caracterizo sintéticamente el enfoque enactivo [2]; en segundo lugar, presento la respuesta de Noë al problema de la presencia perceptiva [3]; finalmente, expongo mis reparos para con su propuesta y esbozo mi propio punto de vista [4].

2-

A diferencia de la teoría de los datos sensoriales, que afirma que en la experiencia inmediata se nos presentan meramente sensaciones², el enfoque enactivo sostiene que en la experiencia experimentamos objetos sólidos tridimensionales que ocupan un cierto lugar en el espacio. Antes que representar el mundo, la experiencia nos lo presenta directamente³.

Con todo, Noë reconoce un núcleo de verdad en la teoría de los datos sensoriales, a saber, que percibimos cómo es el mundo percibiendo cómo se nos *aparece* (cómo se ve, cómo suena, cómo se siente, etc)⁴. Esas propiedades aparentes que constituyen la base de nuestra comprensión perceptiva del mundo (llamadas “propiedades perspectivísticas” o “propiedades-P”) no son

* UNC-CONICET-UBA

meras sensaciones subjetivas, sino propiedades objetivas -aunque relacionales- de la percepción⁵. Las propiedades-P dependen de las relaciones entre el cuerpo del sujeto perceptor y los objetos percibidos⁶.

Así pues, si bien Noë reconoce que la percepción es directa y no inferencial, también sostiene que la percepción de los objetos está basada en la percepción de sus apariencias⁷. No sólo experimentamos cómo son las cosas, sino también cómo las cosas aparecen desde la posición en que estamos. Experimentamos que un plato *es* redondo -por ejemplo- y que *se ve* de forma elíptica desde aquí. El que se nos aparezca de forma elíptica es una propiedad genuina del plato, pero es una propiedad relacional, que depende de dónde estemos situados. El contenido perceptivo posee, pues, este aspecto dual: por un lado, la percepción nos presenta el mundo tal como es independientemente de toda perspectiva; por otro, sin embargo, nos lo presenta siempre desde cierta perspectiva particular⁸. Lo que articula estos dos aspectos del contenido perceptivo es lo que Noë llama “conocimiento sensorio-motor”, esto es, el conocimiento práctico de cómo varían las apariencias de las cosas de acuerdo a nuestros movimientos frente a ellas. Es en virtud de este conocimiento que comprendemos implícitamente que algo circular puede aparecernos de forma elíptica desde cierta perspectiva. Y al revés, aprehendemos cómo las cosas son en virtud de cómo se nos aparecen.

Como dije, la tesis de Noë sostiene que el percibir está *constituido* por el ejercicio de un amplio espectro de habilidades prácticas. Es el ejercicio de estas habilidades -en interacción con el mundo- lo que constituye el contenido de lo que percibimos. La mera estimulación sensorial no constituye, por sí misma, una experiencia. Para ello es preciso entender esa estimulación. En este punto, la idea de Noë es que el conocimiento sensorio-motor provee una forma de comprensión conceptual no judicativa que hace de la mera estimulación sensorial una experiencia en la que se nos presenta el mundo como siendo de un modo u otro⁹.

3-

Ahora bien, cuando percibimos un objeto -por ejemplo, un tomate- no percibimos todos sus detalles, puesto que nuestra vista sólo puede posarse sucesivamente en diferentes lugares del objeto. No percibimos lo que hay en la periferia de nuestro campo visual con la misma claridad con que percibimos aquello que está en el centro ni percibimos la cara oculta del objeto¹⁰. Sin embargo, Noë sostiene que todos los detalles de lo percibido están presentes *virtualmente*, están presentes como ausentes¹¹. Pero, ¿en qué sentido percibimos esos detalles que no se encuentran en el foco de nuestra atención? ¿En qué sentido esos rasgos están presentes en nuestra experiencia? Este es el llamado “problema de la presencia perceptiva”¹².

Consideremos el ejemplo del tomate. Al verlo, sólo veo -hablando estrictamente- una cara del tomate. La otra permanece oculta a mi visión. Si tuviera que describir lo que veo, diría, no obstante, que veo un tomate. Pero, ¿cómo es que, percibiendo estrictamente una cara del tomate, *experimento* el tomate en su totalidad? Según Noë, la cara oculta del tomate está presente perceptivamente en el sentido de que es perceptivamente *accesible* para nosotros¹³. En este sentido -dice Noë- está *virtualmente presente*¹⁴. El fundamento de dicha accesibilidad reside en nuestra posesión de las habilidades sensorio-motoras. El sentido de la presencia perceptiva de la cara oculta del tomate consiste en mis *expectativas* de que, moviéndome de tal y cual forma, veré los aspectos del tomate que ahora no puedo ver. A pesar de que percibimos sólo una cara del

tomate, percibimos el tomate como un todo porque *comprendemos implícitamente* que, si nos moviéramos de cierta forma, nuevas apariencias del tomate entrarían en nuestro campo visual¹⁵. Nuestra relación con las caras no vistas del tomate está mediatizada por los patrones de nuestra habilidad sensorio-motora¹⁶. Así pues, la solución que Noë ofrece al problema de la presencia perceptiva es que la percepción está constituida, no sólo por los patrones sensorio-motores del sujeto receptor, sino por el hecho de que el sujeto *sabe* (tiene expectativas, comprende implícitamente) que su relación con el entorno está mediada por ese conocimiento¹⁷.

4-

En lo que sigue, quiero discutir esta respuesta al problema de la presencia perceptiva. Sin cuestionar la tesis principal del enfoque enactivo, sugeriré una forma de entender cómo es posible la percepción de un objeto completo al percibir sólo algunas de sus apariencias. Contrariamente a lo sostenido por Noë, pienso que una solución satisfactoria de este problema debe implicar el recurso a algún tipo de inferencia.

Como vimos, los aspectos ocultos de los objetos nos son accesibles en virtud de nuestro conocimiento sensorio-motor. Sin embargo, Noë niega que inframos los aspectos no vistos de las cosas a partir de los directamente percibidos. Por ejemplo, cuando vemos un gato detrás de una pared, “uno experimenta las partes no vistas del gato como presentes perceptivamente, y no meramente como una presencia inferida”¹⁸. La base de esta sensación de la presencia perceptiva es –como queda dicho– nuestro conocimiento de las contingencias sensorio-motoras. Este tipo de conocimiento es práctico, no proposicional. Cuando experimentamos algo cúbico –por ejemplo– lo experimentamos como aquello cuya apariencia variará de maneras precisas según nos movamos de un modo u otro en relación a él. Poseemos un dominio implícito de esos patrones de cambio; pero ese dominio no es un conocimiento proposicional. En particular, Noë sostiene que el conocimiento sensorio-motor no está constituido por un conocimiento proposicional –ni siquiera *tácito*– de contrafácticos del tipo “Si me muevo de tal y cual forma, mi experiencia cambiará de tal y cual manera”. Una de las razones que aduce para esto es que los contrafácticos mismos suponen una aprehensión previa del contenido perceptivo¹⁹. Si esto es así, no pueden estar en la base de nuestra experiencia.

Por mi parte, sostengo que el recurso a ciertos procesos inferenciales resulta imprescindible a la hora de explicar el problema de la presencia perceptiva. Supondré que: a) en la percepción, aprehendemos directamente los objetos físicos tridimensionales; b) el conocimiento sensorio-motor es esencial para la constitución del contenido perceptivo; y c) la percepción humana no supone usualmente el conocimiento proposicional de contrafácticos que vinculen nuestras acciones con sus efectos. Sin embargo, quiero sostener que alguna suerte de inferencia interviene en la percepción, y que los contrafácticos mencionados podrían explicitar de manera conveniente tales procesos inferenciales.

Al intentar explicar en qué sentido las caras ocultas de un objeto están virtualmente presentes, Noë sostiene, a veces, que están presentes en el sentido de que ellas nos son *accesibles*, y, otras veces, en el sentido de que tenemos *expectativas* con respecto a ellas²⁰. Y, si bien afirma que la accesibilidad y las expectativas están fundadas en el conocimiento sensorio-motor, no aclara cuál es la estructura de este conocimiento, ni cómo las expectativas están

vinculadas con las apariencias efectivamente percibidas. Este es el hueco explicativo que pretendo llenar.

En mi opinión, a menos que se apele a algún tipo de inferencia, no veo cómo podrían elucidarse las nociones de “expectativa” y “presencia virtual”. En efecto, tener una expectativa perceptiva supone algún tipo de representación acerca de lo que percibiremos si actuamos de un modo u otro. Intuitivamente, esperamos ver la otra cara de un tomate si lo damos vuelta. La sorpresa —el fracaso de nuestras expectativas— surge cuando lo efectivamente percibido no coincide con lo que esperábamos. En ciertas circunstancias, lo que motiva nuestras acciones es justamente la expectativa de aquellos aspectos del objeto que ahora no estamos percibiendo. Es esta correlación entre nuestras acciones y los efectos esperados la que involucra, en mi opinión, algún tipo de inferencia. *Tácitamente* inferimos que, si realizáramos tales y cuales acciones, percibiríamos tales y cuales aspectos de un objeto²¹. Esta estructura inferencial constituye el contenido de nuestras expectativas perceptivas. Quien ignora completamente qué aspectos de un objeto podrían percibirse si realizara ciertas acciones, ignora qué objeto está percibiendo. Esto se debe a que el significado de los objetos (y no sólo el modo en que los conocemos) viene dado por las consecuencias causales a las que podrían dar lugar si interactuasen con otros objetos (incluidos nosotros mismos)²². Por ejemplo, entendemos qué es un tomate cuando advertimos cómo afecta (o podría afectar) nuestros sentidos (cómo se ve, cómo sabe, cómo huele, etc) y qué efectos se desprenderían de su interacción causal con otros objetos (pongamos por caso, con un cuchillo). Lo que sostengo, pues, es que el conocimiento sensorio-motor posee una estructura inferencial que nos permite concluir cierto tipo de efectos esperados a partir de cierto tipo de acciones. Así pues, si es cierto que el conocimiento sensorio-motor es constitutivo del contenido perceptivo, las inferencias antedichas son, más específicamente hablando, constitutivas de tal contenido. El que percibamos un objeto completo al experimentar sólo uno de sus aspectos se explica —según lo que vengo diciendo— por el hecho de que, en el contenido perceptivo mismo, al aspecto del objeto percibido se hallan asociadas implícitamente un sinnúmero de inferencias que vinculan nuestros movimientos posibles con los rasgos esperados de ese objeto. El sentido de lo que percibimos depende, así, tanto de lo que nos es dado estrictamente como de lo que inferimos tácitamente a partir de eso que nos es dado²³.

¿Implica esto que aprehendemos tácitamente proposiciones contrafácticas que vinculan nuestras acciones en el antecedente con ciertas apariencias de los objetos en el consecuente? En este punto, me parece plausible sostener —como hace Noë— que, al menos en situaciones ordinarias, el conocimiento proposicional de contrafácticos no está en la base de la percepción. Sin embargo, pienso que aquello que *podría* ser explicitado por tales contrafácticos es esencial a la percepción. ¿De qué tipo de inferencia se trata entonces? Mi sugerencia es que inferimos efectos a partir de sus causas. En este caso, inferimos la percepción de ciertas apariencias a partir de ciertas acciones. Este tipo de inferencia no precisa un soporte proposicional (aunque pueda explicitarse proposicionalmente). Todo lo que se requiere es que podamos vincular ciertos efectos perceptivos (la cara oculta del tomate) a partir de ciertos sucesos en el mundo (nuestras acciones). En efecto, así como podemos inferir la existencia de fuego a partir de la percepción del humo, así también podemos concluir la percepción de ciertos aspectos de los objetos a partir

de la percepción efectiva de una de sus caras y de nuestras posibilidades motoras. En ninguno de los dos casos se precisan proposiciones.

Este proceso inferencial no presupone la experiencia misma –como dice Noë con respecto a los contrafácticos–, pues, antes de que podamos hacer tales inferencias no podemos saber qué tipo de objeto estamos percibiendo. La exploración de las posibles vinculaciones causales que pueden establecerse entre nuestras acciones y las apariencias de los objetos van conformando *al mismo tiempo*, tanto el sentido del objeto cuanto los lazos inferenciales que podrían instanciarse entre nuestras acciones y las apariencias del objeto.

Si esto es correcto, no resultará sorprendente que tales inferencias puedan explicitarse mediante proposiciones contrafácticas. Así como podemos decir que, si hubiera fuego, habría también humo, así también podemos ahora decir que, si nos moviéramos de tal y cual forma, percibiríamos tal y cual aspecto de un objeto²⁴. La expresión lingüística de los lazos inferenciales entre nuestras acciones y sus efectos perceptivos sólo explicita aquello que, implícitamente, está presupuesto en el sentido de lo que percibimos. Por tanto, mientras que el conocimiento proposicional de tales contrafácticos no es necesario para percibir algo, el conocimiento implícito del tipo de inferencias que he destacado sí lo es.

En síntesis, concediendo la tesis principal de Noë, he tratado de aclarar el fenómeno de la presencia perceptiva de los aspectos no experimentados de los objetos que percibimos. Como dije, pienso que cierto tipo de inferencias (que no involucran un conocimiento proposicional) es esencial a dicho fenómeno. Al mismo tiempo, ello arroja luz acerca de cuál es el tipo de estructura que posee el conocimiento sensorio-motor que vincula nuestras acciones con sus resultados perceptivos.

Notas

¹ Cf Dewey (1952) y (1986); y Lewis (1929)

² “Ideas”, “impresiones” o “datos sensoriales” son otros tantos nombres para nombrar esas misteriosas entidades.

³ En las p. 80 y 81 Noë se ocupa del argumento de la ilusión (una de las principales razones a favor de la teoría de los datos sensoriales). Allí apela a los conocidos argumentos de Austin (1962) contra el supuesto carácter indistinguible de las experiencias ilusorias y las verídicas.

⁴ Cf Noë, (2004), p. 81

⁵ “Las propiedades-P son objetivas en el sentido de que son determinadas y no dependen de las sensaciones y sentimientos”, Noë, (2004), p. 83.

⁶ Y, al menos en el caso de la visión, del entorno.

⁷ “La percepción [...] es directa y no inferencial. No conjeturamos o inferimos cómo son las cosas a partir de cómo se ven. [...] *directamente* encontramos cómo son las cosas”, p. 85

⁸ En p. 168 Noë se refiere a estos dos aspectos del contenido perceptivo como “la dimensión fáctica” y “la dimensión perspectivística”. Para una crítica de este punto, Cf Kelly (2008)

⁹ “La mera estimulación sensorial *se convierte* en experiencia con un contenido que presenta el mundo *gracias a que* el sujeto percceptor posee habilidades sensorio-motoras”. Noë (2004), p. 183

¹⁰ Esta es una de las principales razones que aduce Noë en contra de las teorías que sostienen que la visión nos provee de algo así como una fotografía interna del mundo.

¹¹ Cf la comparación de la virtualidad perceptiva con la virtualidad del contenido de una página web en p. 50.

¹² Cf Noë (2004), p. 59.

¹³ Cf en este punto la objeción de Martin (2008).

¹⁴ Noë (2004), p- 63

¹⁵ Noë (2004), p. 63

¹⁶ Se pueden hacer a esto dos objeciones inmediatas: 1) aunque no veo la habitación de al lado, ella me es tan accesible (según mis patrones sensorio-motrices) como la cara oculta del tomate. En consecuencia, si se podía decir que veía el tomate completo porque me era accesible, también puede decirse que veo la habitación de al lado. 2) si se dice que, en cierto sentido, percibimos la cara oculta del tomate, ¿en qué sentido mi relación con la cara oculta es visual? Pues, por ejemplo, ciertamente no puedo ver el gusano que está atravesando la cara no vista del tomate. Para responder a 1), Noë distingue dos diferentes tipos de relaciones sensorio-motrices: una relación que es “dependiente del movimiento”, y otra que es “dependiente del objeto”. Mi relación con la habitación de al lado no es perceptiva, aunque sea “dependiente del movimiento”. En cambio, mi relación con el tomate es “dependiente del movimiento” y “dependiente del objeto”. Con respecto a 2), Noë se limita a decir que esa es una consecuencia deseable de su teoría: después de todo, el gusano no está presente perceptivamente. Cf p. 64 y 65.

¹⁷ Noë (2004), p. 65

¹⁸ Noë (2001), p. 51

¹⁹ La otra razón que aduce es que no es posible, ni siquiera en principio, establecer en términos proposicionales lo que un sujeto sabe cuando es capaz de percibir. Creo que esto es verdad en cierto sentido, y que es falso en otro. En cualquier caso, no dispongo de espacio para discutir este punto aquí.

²⁰ Cf, por ejemplo, p. 63, 66, 119. Pienso que, en la vida diaria, tales expectativas usualmente no son concientes, aunque forman parte de la estructura –por así decirlo– de nuestras acciones. Sólo cuando nuestro interés es cognoscitivo, tales expectativas pueden hacerse concientes.

²¹ No estoy completamente seguro del adverbio “tácitamente”. En estos contextos, el conocimiento tácito suele aludir a la idea de procesos que tienen lugar al margen de la conciencia. Rock, que también ha destacado la importancia de la inferencia en la percepción, habla de inferencias “inconscientes”, “no-conscientes” e “implícitas”. Cf Rock (1982).

²² Pretendo estar adaptando aquí la máxima pragmática de Peirce. Al respecto, Cf Kalpokas (2005), cap. 9 y (2008)...

²³ Quizá pueda argumentarse a favor de la tesis de que la inferencia es esencial a la percepción en los siguientes términos. Noë sostiene que “Debemos pensar en las habilidades sensorio-motoras como ellas mismas conceptuales”, p. 183. Pues bien, si toda experiencia ha de involucrar conceptos –en nuestro caso, los que proveen las habilidades prácticas mencionadas– es razonable concluir que la experiencia ha de suponer inferencias, pues los conceptos mismos, que conceptos, deben estar vinculados inferencialmente entre sí.

²⁴ No he podido extenderme acerca del papel que podrían desempeñar los contrafácticos en cuestión dentro de la percepción. En mi opinión, hay tres instancias en las que resultan fundamentales: 1) en la explicitación de la estructura inferencial del conocimiento sensorio-motor; 2) en la formulación de expectativas o hipótesis perceptivas en las situaciones en las que nos topamos por primera vez con un objeto desconocido (situaciones de “percepción radical”), y 3) en la explicación de la conducta de otros (por ejemplo, cuando vemos que una persona da la vuelta a un objeto para verlo del otro lado).

Bibliografía

- Austin, J., (1962), *Sense and Sensibilia*, Oxford, Oxford University Press.
- Dewey, J., (1952), *La busca de la certeza. un estudio de la relación entre el conocimiento y la acción*, México, FCE.
- Dewey, J., (1986), *La reconstrucción en la filosofía*, Barcelona, Planeta-Agostini.
- Kalpokas, D., (2005), Richard Rorty y la superación pragmatista de la epistemología, Bs As, Ediciones del Signo.
- Kalpokas, D., (2008), “Pragmatismo, empirismo y representaciones. Una propuesta acerca del papel epistémico de la experiencia”, aparecerá en *Análisis Filosófico*.
- Kelly, S., (2008), “Content and Constancy: Phenomenology, Psychology, and the Content of Perception”, *Philosophy and Phenomenological Research*, vol. LXXVI, No 3
- Lewis, C.I., (1929), *Mind and the World Order*, New York, Dover Publications.
- Martin, M., (2008), “Commentary on Action in Perception”, *Philosophy and Phenomenological Research*, vol. LXXVI, No 3
- Noë, A., (2001), “Experience and the Active Mind”, *Synthese*, 129.
- Noë, A., (2004), *Action in Perception*, Cambridge, The MIT Press.
- Rock, I., (1982), “Inference in Perception”, *Proceedings of the Philosophy of Science Association*, 2, reimpreso en Schwartz, R., (2004), *Perception*, Oxford, Blackwell Publishing.