



Universidad de Concepción

Dirección de Postgrado

Facultad de Humanidades y Arte – Programa de Magíster en Filosofía

**RELACIONISMO PERCEPTUAL Y LA PERCEPCIÓN DEL CAMBIO:
EL ENACTIVISMO SENSORIOMOTOR DE ALVA NOË Y LOS ESTADOS
“OCURRENTES” DE MATTHEW SOTERIOU.**

Tesis para optar al grado de Magíster en Filosofía

CARLOS MARCELO SOTO MOLINA

Concepción - Chile

2024

Profesor de Guía de Tesis: Dra. Claudia Muñoz Tobar

Dpto. Filosofía, Facultad de Humanidades y Arte

Universidad de Concepción

Quiero agradecer al Dr. Sebastián Sanhueza por guiarme y acompañarme en gran parte de esta investigación, a la Dra. Claudia Muñoz por su exhaustiva revisión y guía en el final de este proceso, y a Camila Riquelme por su amistad y brillante compañía en la práctica filosófica.

A mi mamá, a George y a mis gatos les agradezco por su tierno amor.

A mis compañerxs teatristas porque regalan su vida a este arte perceptivo y emotivo.

Al misterio tras la existencia.



Índice

RESUMEN	5
PREFACIO	5
Capítulo I.	
La representación interna y su dificultad para dar cuenta del problema de la presencia en la percepción.	9
1. La percepción es percepción del cambio	9
2. La noción de representación interna y la teoría computacional de la visión de Marr	12
3. Teoría de la visión pura, una crítica a la representación interna del mundo	13
4. El problema de la presencia	14
5. De 2D a 3D para representacionistas y sus críticos	15
6. Antecedentes al uso de representaciones en la percepción: La caracterización semántica de Sellars	16
7. La relación entre intencionalidad y representación, según Tye	17
8. La ventaja del valor de verdad en las percepciones, según Lycan	18
9. La falacia pictórica	20
10. La ilusoria riqueza de la percepción y la aparente continuidad de la conciencia	22
Capítulo II.	
La propuesta relacionista de Soteriou: estados perceptivos “ocurrentes” y una relación de familiaridad perceptual.	25
1. La percepción del cambio es percepción temporal	25
2. Los dos puzzles de Soteriou: la extensión temporal y el presente concurrente	27
3. Modelos representacionistas de la percepción temporal	29
4. Presencia temporal	32
5. El estado perceptivo “ocurrente”	35
6. La diacrónica unidad y continuidad de la conciencia	38
7. La relación de familiaridad perceptiva	41
8. El relacionismo de Soteriou	45
Capítulo III	
Relacionistas: conocimiento perceptual de objetos y eventos. Encuentros y desacuerdos entre Soteriou y Noë.	48
1. Enactivismo y su enfoque sensoriomotor	48
2. El problema de la presencia II	49
3. Patrones de dependencia sensoriomotora	50
4. La presencia como virtualidad de la percepción	51
5. Conocimiento sensoriomotor	52
6. Perfil sensoriomotor	54
7. La percepción temporal de los patrones de dependencia sensoriomotora	56
8. Las propuestas relacionistas de la percepción de Noë y Soteriou	59

9. La relación de conocimiento con el mundo externo	60
10. Los ejemplos análogos, no iguales y el uso de representaciones en ellos	62
11. Los acuerdos de Noë y Soteriou con Dennett	66
12. La percepción activa y la percepción receptiva	69
CONCLUSIONES	73
BIBLIOGRAFÍA	75



RESUMEN

El objetivo de esta investigación es analizar y vincular las propuestas de los filósofos Alva Noë y Matthew Soteriou en lo que respecta a percepción. Noë está enfocado en la percepción espacial y el volumen de los objetos, y Soteriou en la percepción temporal y la extensión temporal de los eventos. Ambas propuestas fundamentan una relación de conocimiento que tienen el individuo percipiente con el mundo, por lo que las propuestas son descritas como relacionistas, y esta definición las contrapone a las propuestas representacionistas que los autores rechazan. Las críticas se fundamentan en que el uso de representaciones es de una noción estática y no dinámica de la experiencia perceptiva y además implica una idea centralizada de la percepción que no considera el desarrollo co-evolutivo que ha tenido el aparato perceptual con la capacidad motora y agente del cuerpo del individuo percipiente. Los argumentos de las propuestas relacionistas de Noë y Soteriou justifican sus diferencias a través de la caracterización de la relación de conocimiento, y proporciona matices distintos para las interrogantes perceptuales.

PREFACIO

En el capítulo I de esta investigación se analiza la noción de representación interna del mundo externo y su dificultad para dar cuenta del problema de la presencia en la percepción de un individuo. La percepción es una percepción del cambio. Esta aseveración se presenta al inicio de este capítulo, donde se expone que al parecer existe un común acuerdo entre distintas tradiciones filosóficas sobre su veracidad. La noción de representación interna del mundo es utilizada por las teorías representacionistas de la mente. La versión de ella que se introduce en esta investigación es la formulada por la teoría computacional de la visión (Marr, 1982). También se introduce la crítica de la teoría de la visión pura, que es una crítica a la teoría de Marr, por la ausencia de influencias no visuales en su caracterización del proceso de visión (Churchland, Ramachandran, Sejnowski, 1993). El problema de la presencia (Noë, 2004) se presenta como una dificultad que tienen las teorías perceptivas para dar cuenta de las características desatendidas de una escena percibida visualmente. Por ejemplo, se menciona que el volumen de un objeto requiere la presencia de partes de ese objeto que en la percepción visual que se tiene de él están ocluidas. El enactivista Noë emplea influencias no visuales para explicar la

tridimensionalidad. Por otra parte, se expone que la teoría computacional de la visión de Marr y su noción de representación interna del mundo, construyen la tridimensionalidad del objeto solo a partir de la información que se recibe en la retina del individuo. Se introduce el antecedente de la caracterización semántica de la percepción (Sellars, 1956), o sea, que la percepción puede ser tratada como una proposición. Se presentan 2 ideas de filósofos exponentes del representacionalismo en la percepción, con el objetivo de dar contexto a la noción de representación interna del mundo: el vínculo de la representación con la intencionalidad (Tye, 1995) y la ventaja de que una representación puede tener un valor de verdad frente a otras teorías perceptivas (Lycan, 2019). La percepción que tiene un individuo puede ser verdadera o falsa. El valor de verdad es utilizado para diferenciar las percepciones visuales verídicas y no verídicas y de esa manera explicar fenómenos perceptivos como las alucinaciones. Sin embargo, más allá del uso de representaciones con condiciones de verdad, el filósofo Matthew Soteriou (2013) plantea que necesitamos una relación de conocimiento para dar cuenta de la percepción. Noë sugiere una relación de conocimiento para solucionar el problema de la presencia. La tridimensionalidad, el volumen y la presencia de un objeto requieren de influencias no visuales, como el sistema motor del cuerpo del individuo percipiente. Finalmente, se expone la crítica de Noë a la teoría computacional de la visión de Marr. La noción de representación interna y su caracterización pictórica de la visualidad tiene dificultad para dar cuenta del problema de la presencia, pues implica los errores perceptivos de la falacia pictórica, la aparente continuidad de la conciencia y la ilusoria riqueza de la percepción visual.

En el capítulo II se explica la nueva entidad ontológica propuesta por Soteriou denominada estado perceptivo “ocurrente”, y uno de sus objetivos es dar cuenta de la percepción de la presencia en el tiempo de un acontecimiento. En el inicio de este capítulo se expone la afirmación de que la percepción del cambio es una percepción temporal, a través del ejemplo de la percepción de la desaparición de un objeto. Si la percepción del cambio es una percepción temporal, entonces tiene el mismo desafío que la explicación de cómo se experimenta la percepción de intervalos de tiempo. Se explica este desafío por medio de dos puzzles temporales. Una teoría de la percepción temporal debe dar cuenta al mismo tiempo de (1) la extensión temporal de un evento o acontecimiento, y (2) su concurrencia en el presente: la percepción de un presente permanente que se renueva. Se presenta el segundo puzzle: la concurrencia perceptiva como una dificultad que solo surge por la asunción de que los estados perceptivos son

homogéneos. En tal caso, la renovación del presente, que conlleva el paso del tiempo en la percepción, sería la sucesión de tales estados homogéneos. El modelo cinematográfico de la percepción temporal se expone como ejemplo de un representacionalismo que asume que los estados perceptivos son homogéneos. Se presenta la idea de presencia temporal a través de la comparación de Soteriou, entre la presencia temporal y la presencia espacial de algo. Luego se introduce su nueva propuesta ontológica llamada estado perceptivo “ocurrente”, que se caracteriza por (1) obtenerse durante el intervalo de tiempo que dura el evento ocurrente y (2) por ser dependiente de una relación de conocimiento que tiene el individuo percipiente de ese evento. La propuesta se caracteriza también por dar cuenta de una diacrónica unidad de la conciencia, una caracterización que no permite la individualización de los estados perceptivos “ocurrentes” con una percepción específica, ni la división de la experiencia perceptiva en partes temporales en la que a cada estado perceptivo “ocurrente” le corresponde una parte. Además, se explica la relación de familiaridad perceptual de la que depende el estado perceptivo “ocurrente” y por la cual también Soteriou puede decir que su descripción de la percepción logra dar cuenta de la idea de que la percepción es en una especie de corriente que fluye, una caracterización que no se logra por medio de una sucesión de estados representacionales o de un estado único prolongado. Finalmente, se caracteriza la propuesta de Soteriou y Noë como relacionismo perceptivo. En otras palabras, las propuestas requieren de una relación de conocimiento no representacional. Se concluye también que pueden establecerse más vínculos si se flexibiliza la ubicación corporal de los estados perceptivos “ocurrentes” de Soteriou, y si se especifican las implicancias temporales necesarias para dar cuenta de la virtualidad de la percepción espacial por parte de Noë.

En el capítulo III, la primera parte está dedicada a presentar la relación de conocimiento sensoriomotora y otros conceptos del enfoque sensoriomotor del Enactivismo. La segunda parte está dedicada a exponer las diferencias y similitudes que tienen las propuestas relacionistas de la percepción —propuestas en las que la percepción depende de una relación de conocimiento con el mundo externo— de los filósofos Soteriou y Noë. El objetivo de la vinculación es la visibilización del uso de una relación de conocimiento no representacional, para dar una explicación a la percepción del cambio en un objeto y la caracterización dinámica de su experiencia perceptiva en el tiempo. El capítulo II presentó la propuesta de los estados perceptivos “ocurrentes” de Soteriou. La dificultad que enfrenta la propuesta es cómo un

individuo tiene la percepción de eventos con extensión temporal y a la vez también la actualidad de los momentos temporales del mundo. Soteriou critica que la actualidad no puede percibirse como instantes que se sucedan. Más bien la pregunta es ¿cómo los estados perceptivos “ocurrentes” pueden extenderse en el tiempo? A este problema lo denominé el problema de la presencia temporal: ¿cómo los estados perceptivos ocurrentes permiten dar cuenta de la percepción de eventos o acontecimientos que se extienden en el tiempo?, ¿cómo un individuo percibe la presencia en el tiempo de un evento o acontecimiento? En este tercer capítulo también se enfrenta el problema de la presencia, pero desde su dimensión espacial: ¿cómo un individuo percibe un objeto tridimensional y con total presencia, aun cuando solo percibe una parte de él y la otra está ocluida? La línea Enactivista revisada en el primer capítulo de esta investigación considera una crítica de Noë a las teorías representacionistas de la percepción por el uso de la noción de representación interna para dar cuenta de la percepción del volumen de un objeto. Noë desarrolla una noción de percepción con un enfoque sensoriomotor que no utiliza representaciones internas del mundo. La propuesta explica que la percepción visual tenga el volumen de un objeto, aunque la información del ojo sea en dos dimensiones y que además tenga la presencia del objeto completo, a pesar de que existen partes de este objeto que están ocluidas visualmente por él mismo. La percepción de la presencia espacial y temporal de Noë es posible porque el individuo tiene conocimiento sensoriomotor sobre el objeto y el evento. El marco conceptual Enactivista que se desarrolla en este capítulo corresponde a los conceptos que componen esta relación de conocimiento. En la segunda parte del capítulo III, se exponen las diferencias y similitudes entre las propuestas relacionistas de la percepción de Soteriou y Noë. Se introducen los tópicos comunes entre ambas propuestas que, a pesar de ser propuestas muy distintas, las ubica bajo la corriente relacionista de la percepción. Se exponen las diferencias y similitudes de la relación de conocimiento entre el individuo y el mundo, que consideran necesaria para la percepción exitosa de un individuo. Se expone la análoga percepción de las propuestas de Soteriou y Noë a través de la descripción de lo análogo de la percepción de objetos y la percepción de eventos. Ambas propuestas tienen la dificultad de dar una explicación de la presencia en el tiempo (extensión temporal) y en el espacio (volumen) que tiene un individuo. Se expone la crítica a las teorías representacionistas de la percepción por el uso de representaciones para dar cuenta de la percepción de la presencia en el tiempo y en el espacio de objetos y eventos. Se describen los acuerdos que tanto Noë como Soteriou sostienen con Dennett

(1991) con el objetivo de criticar el centralismo cerebral que implica el uso de representaciones en la percepción. Por último, se diferencian las propuestas de interdependencia de la percepción que hacen Noë y Soteriou por la forma en la que obtienen la actualidad temporal de la percepción. Yo propongo una diferenciación en términos de una percepción relacionista activa de Noë y una percepción relacionista pasiva de Soteriou.

Capítulo I.

La representación interna y su dificultad para dar cuenta del problema de la presencia en la percepción.

1. La percepción es percepción del cambio

Yo veo una habitación blanca con una forma cuadrada. Esto último, de que sea cuadrada, no lo veo en el instante que recién mencioné, lo sé porque he visto esta habitación antes, es mi propia casa. Una casa que he visto muchas veces. Ahora, en este momento, en el que escribo, no veo la habitación entera, pues como yo estoy en medio de ella, solo veo la mitad hacia dónde se dirige mi mirada. A ratos, miro un poco más arriba de mi computador, donde escribo esto, y veo una ventana. De hecho, esa ventana es lo que está en mi foco de visión, casi inmediatamente aparte de este texto en la pantalla de mi computador. Puedo ser más preciso. No es cierto que mire demasiado la ventana. El foco cuando miro es lo que está tras la ventana, el patio de mi casa y, específicamente, mi gato que descansa oculto del sol. Si yo desvío un poco la mirada hacia la izquierda, veo una puerta blanca que da hacia mi patio, y también otra ventanita. Esta otra ventana es más pequeña y permite que entre más luz del sol a la habitación, luz que cae en el lavaplatos de la cocina. Aunque toda esta descripción parece estar llena de imágenes que reviven mi percepción, nada de lo que yo percibo y describo aquí está en una completa quietud. La luz del sol cambia con el paso de las nubes y también la luz dentro de mi habitación. Mi gato respira tras la ventana y mueve sus orejas. La línea vertical intermitente con forma de I —indicador del lugar donde aparecerá el siguiente carácter que escribas— parpadea en la pantalla de mi computador. La percepción descrita es percepción del cambio. Cierro mis ojos y por la cantidad de luz solar que hay en la habitación, veo algo de un color blanco, es una mancha, una mancha de color blanco difícil de describir. A pesar de que tengo los ojos cerrados, puedo ver algo, esa

mancha blanca es un vestigio de la mañana soleada sobre mi casa en Talcahuano. Incluso esa mancha no es una imagen estática, sino un flujo de cambios de color a medida que mis ojos se ajustan a la nueva condición de luz que le proporciona tener los ojos cerrados.

La percepción de un individuo es personal. Lo que percibe de manera visual, auditiva, etc., es solo accesible para el propio individuo. Sin embargo, suponemos que dentro de ciertos parámetros los individuos de la humanidad deben tener una percepción bastante similar, pues la percepción de un individuo depende de las posibilidades de percepción que tiene la especie del individuo. Los humanos no podemos ver lo que ve un murciélago, en cambio, un individuo de la especie humana podrá percibir más o menos de la misma forma que su madre. Si yo caracterizo mi propia percepción como percepción del cambio, esta caracterización aplica a todo el que perciba como yo, a toda mi especie. Por ejemplo, si un individuo está leyendo este texto, quizás lo hace desde una pantalla o en un papel. Si lo hace, yo puedo afirmar que ambos sabemos lo que es personalmente ver este texto y percibir el cambio. Un individuo que lea este texto en un papel no verá que el papel cambia, pero sí verá el cambio en la medida que focaliza palabras con los movimientos de sus ojos —llamados movimientos sacádicos—, que son los que le permiten a él y a mí ir accediendo a las ideas presentes en el texto. Si es una persona ciega la que accede a este texto podría escuchar la información de algún otro individuo o de algún dispositivo que la reproduce, o también podría leerla en braille. Incluso podría existir algún sistema hipotético perceptivo que le permite verla de una manera en que yo no pueda verla. Una persona ciega que escucha el texto, que lo lee en braille o que lo percibe por otro medio, percibirá cambio. El cambio de los sonidos que escucha, de las diferentes formas de las letras que toca, o de los estímulos que le entrega el sistema hipotético perceptivo. A través de mis facultades visuales no accedo al mundo de la misma manera que lo hace alguien que accede a él a través de otras facultades perceptivas o a través de medios no-perceptivos. Sin embargo, aunque no accedemos al mundo de la misma manera, si hay algo que tienen en común todas las percepciones como el escuchar, el ver o el leer en braille, es que perciben el cambio. Incluso en casos perceptivos extremos también existe alguna forma de cambio, por ejemplo, si una persona observa un filtro homogéneo que no cambia, de todas formas, la percepción de este filtro tendrá cambios, aunque sean casi imperceptibles. Estos cambios serán dados por los movimientos sacádicos o por el flujo de sensaciones internas del individuo, que le permitirán distinguir fases en dichos eventos perceptivos. ¿Qué explicación podría tener el hecho de que toda percepción parece implicar la

percepción del cambio? La percepción es una actividad de la vida. Los seres vivos desarrollaron sus percepciones como una habilidad de navegación por el mundo. La habilidad de navegación le da mayores posibilidades al individuo de sobrevivir desde una perspectiva evolutiva. Le permite alimentarse de forma efectiva y huir de ser alimento de otro ser vivo. La vida percibe el cambio en su entorno para interactuar con él. La percepción del cambio para el individuo es una actualización del presente y en nuestro caso de humanos, esta actualización no deja de ocurrir desde que despertamos hasta que dormimos. El punto evolutivo explica la complejización del aparato perceptivo, el desarrollo de órganos perceptivos especializados y el complemento que varios de estos órganos logran entre sí, para tener una percepción que asegure la supervivencia de una especie de individuos.

Si bien casi todas las tradiciones filosóficas coinciden en que la percepción es percepción del cambio, la dificultad se encuentra en la pregunta ¿en qué sentido cambio? Encontraremos, en las distintas descripciones de la percepción, desacuerdos en ciertas características del fenómeno. La explicación del fenómeno perceptivo es fundamental para la filosofía, pues la información que provee es una de esas fuentes primeras de la realidad. La fuente de la experiencia y de mucho de lo que llamamos vida. Gran parte de estar vivo, la experiencia de vivir, es percibir. Las preguntas sobre la percepción que son necesarias para responder en qué sentido nos referimos al cambio son: ¿qué es la percepción del cambio?, y ¿Cómo percibimos el cambio? Para efectos de esta investigación nos centraremos en la segunda pregunta. La noción de representación interna es una de las respuestas que se ha dado a lo largo de la historia de las teorías perceptivas de cómo percibimos el cambio. La percepción es de aquellas escasas cosas de las que un filósofo podría postular que puede estar seguro dentro de su existencia. Cada respuesta de cómo percibimos el cambio es propia de su época y de las teorías científicas de su momento. Existe una enorme diferencia entre postular que algo así como el alma es lo que verdaderamente percibe, el cerebro o el animal entero. Las tres caracterizaciones perceptivas a las que me referiré en esta tesis son las teorías del dato sensorial, las teorías representacionistas y las teorías relacionistas actuales. Son contemporáneas y están principalmente desarrolladas en el siglo XX y XXI. Me enfocaré en las 2 últimas, dedicando este primer capítulo a dar cuenta de las teorías representacionistas y, específicamente, de su noción de representación interna.

2. La noción de representación interna y la teoría computacional de la visión de Marr

El uso de las representaciones en la percepción llegó a mí por primera vez cuando leía una teoría relacionista, es decir, que mi primera impresión de él fueron críticas y reproches, principalmente, a la idea de representación interna. En pocas y sencillas palabras, una representación interna es la noción de que hay algo así como una cuasi-fotografía de nuestro alrededor —una representación pictórica— cuando miramos o percibimos visualmente (Noë, 2004, p. 35). La representación interna es una representación del mundo externo, que experimenta el individuo percipiente, y que le permite navegar por él. La representación interna forma parte de las nociones utilizadas por las teorías representacionistas de la mente y su principal dificultad para dar cuenta de la percepción del cambio es que las representaciones, y los estados con los que describen las percepciones, son elementos no-dinámicos.

La teoría computacional de la visión de David Marr (1982) es el ejemplo de una teoría representacionista, en la cual el neurocientífico Marr presenta la visión como un proceso que consiste en la construcción de un modelo interno y unificado del mundo por medio de representaciones, siendo estas necesarias para la percepción de un individuo. El modelo interno y unificado del mundo es una representación interna del mundo externo. La noción de representación interna participa dentro de la teoría de Marr y tiene una relación con los estados y procesos mentales. En sus palabras:

Las teorías representacionales modernas conciben la mente como si tuviera acceso a sistemas de representaciones internas; los estados mentales se caracterizan por afirmar lo que especifican actualmente las representaciones internas, y los procesos mentales por cómo se obtienen dichas representaciones internas y cómo interactúan. (1982, p. 6)

La propuesta de Marr describe la visión como un proceso de mapeo entre una representación y otra, en el cual la representación inicial consiste en matrices de valores de intensidad de imagen detectados por los fotorreceptores de la retina (1982, p. 31). En otras palabras, la imagen que llega a través de la retina es la primera información del proceso de visión, o sea el *input*, el conjunto de datos o de información que entra a un sistema. La imagen que llega a la retina es el *input* de la teoría computacional de la visión. El *output* de la visión, o sea, la información que se obtiene luego de un procesamiento de los datos, es la noción de

representación interna del mundo. El proceso de ver no tendrá el mismo *output* para cada especie de animales porque no utiliza la visión para los mismos fines, no es la misma representación interna del mundo la que experimenta una mosca, una araña o un ser humano. La teoría representacional de la visión de Marr funciona de la siguiente forma: Si en mi campo visual veo la puerta de mi habitación, puedo afirmar que tal puerta está representada en mi percepción. ¿Cómo la puerta se representa en mi percepción? La representación de la puerta proviene de la información obtenida por mis ojos. La imagen que tengo de ella en la retina —el *input*—, que luego mi cerebro es capaz de procesar por medios que no son relevantes para esta investigación y que culminan en una representación interna de mi habitación —el *output*— la cual incluye la representación de la puerta.

3. Teoría de la visión pura, una crítica a la representación interna del mundo

Los investigadores de la mente Churchland, Ramachandran y Sejnowski (Churchland et al., 1993) utilizan la teoría de Marr como ejemplo de teoría de la visión pura: la caracterización que presenta a la visión como un proceso por el cual se genera una representación interna detallada del mundo visual, a partir solo de la información disponible en la retina (1993, p. 24). El argumento de la crítica va en la misma línea que el de las teorías relacionistas de la percepción como el Enactivismo. El origen de la dificultad de una caracterización representacional radica en no considerar más aristas del punto evolutivo en el desarrollo de la percepción, como por ejemplo el control motor del cuerpo del animal. Marr menciona que la representación interna debe ser distinta para cada individuo percipiente, por los distintos usos que le dan los individuos a la visión. No detalla qué otros factores también intervienen para hacer más eficiente la interacción que el individuo tenga con el mundo y que, por tanto, también afecten la utilización de la visión, como las influencias no visuales del sistema motor. En palabras de los investigadores:

La visión, al igual que otras funciones sensoriales, tiene su fundamento evolutivo en la mejora del control motor. Aunque, por supuesto, los organismos pueden ver cuando están inmóviles o paralizados, el sistema visual del cerebro tiene la organización, el perfil computacional y la arquitectura que tiene para facilitar que el organismo prospere en las cuatro Fs: alimentación, huida, lucha y reproducción. Por el contrario, un visionario puro diría que el sistema visual crea un modelo del mundo totalmente elaborado en el cerebro, y que el sistema visual puede estudiarse

y modelarse sin preocuparse demasiado por las influencias no visuales sobre la visión. (Churchland et al., 1993, p. 25)

El proceso de visión requiere de otros sistemas sensoriales, según los críticos de la teoría de la visión pura. Por ejemplo, la transformación que tiene la imagen bidimensional recibida en la retina del ojo, a la imagen tridimensional que ve el individuo, requirió del paralelo desarrollo del aparato perceptivo y del control motor. La aproximación sensoriomotora del Enactivismo es una teoría relacionista en términos de la percepción que también desarrolla este argumento y lo introduce a través del problema de la presencia. La dificultad es que la representación interna del mundo externo deberá dar cuenta de todo el apoyo que proporcionan las influencias no visuales, solo con el proceso computacional de la visión que propone Marr, por ejemplo, en la percepción de la tridimensionalidad.

4. El problema de la presencia

La percepción tridimensional de un objeto implica la percepción del volumen de tal objeto. La percepción tridimensional requiere de la presencia de aquellas partes que no vemos del objeto, que son las características de la percepción desatendidas. El filósofo enactivista Alva Noë dice que “debemos explicar cómo es que podemos disfrutar de la experiencia perceptiva de características desatendidas de una escena. Llamemos a esto el problema de la presencia perceptiva” (2004, p. 59). El problema de la presencia requiere de una explicación acerca de cómo la percepción puede ser percepción de aquello que no está representado. Por ejemplo, imaginemos que tocamos una botella con los ojos cerrados, tenemos la sensación de la presencia completa de la botella, sin embargo, solo tocamos algunos puntos. ¿Cómo puede ser que ocurra esto? Este mismo problema puede ser apreciado también al ver un gato tras una reja. Podemos ver al gato tras una reja, pero solo vemos algunas partes del gato realmente, ¿cómo puede ser que tengamos la experiencia perceptual del gato completo? Una forma de contestar esta pregunta es suponer que la experiencia perceptiva utiliza en este caso las habilidades conceptuales, de manera que cuando vemos las partes del gato, tenemos el concepto de gato y, por tanto, suponemos que el gato está ahí en su totalidad. Sin embargo, Noë reconoce que este no puede ser todo el caso, que no es un pensamiento del tipo juicio o creencia lo que ocurre con el gato o la botella. Noë quiere probar que la presencia es parte del sentido perceptual. Mi sentido de presencia de todo el gato detrás de la reja consiste, precisamente, en mi conocimiento, en mi

implícito entendimiento de que el movimiento de mis ojos, cabeza o cuerpo me permitirá ver lo que por el momento permanece oculto.

5. De 2D a 3D para representacionalistas y sus críticos

La caracterización de la transformación que tiene una imagen bidimensional a una imagen tridimensional es de las más distintivas diferencias entre los críticos de la teoría de la visión pura, en conjunto con los enactivistas, y los representacionalistas de la teoría computacional de la visión. En el caso de los críticos y enactivistas, la visión tridimensional de un objeto es generada a partir de la información de la retina y a través del cambio de forma, del contraste de luz y de otras cualidades que cambian en el objeto cuando el animal mueve sus ojos o se desplaza por el espacio. El volumen de un objeto se consigue por medio del proceso de visión y de otros procesos perceptivos, sensibles a la percepción del cambio en un objeto, como cuando el animal percipiente mueve sus ojos o se desplaza por el espacio. Los distintos procesos perceptivos no visuales, junto con la visión, logran juntos dar la sensación de presencia tridimensional al individuo mientras percibe un objeto, y quiero enfatizar que no solo la visión. A diferencia de los críticos de la teoría de la visión pura y los enactivistas, Marr plantea que la tridimensionalidad de un objeto es el resultado de un proceso en el cerebro, en el cual el *output* del proceso de visión es la representación interna tridimensional del mundo. La representación interna es el resultado de un proceso por el cual el cerebro humano realiza la modelación de una representación 3-D a partir de la organización espacial del objeto (1982, p. 37). La tridimensionalidad de un objeto es representada por medio de valores primitivos, que este objeto tiene en su forma bidimensional al llegar a la retina del animal, y que luego representan el volumen cuando la información recibida por el ojo es procesada en el cerebro. La diferencia con los críticos de la visión pura y el Enactivismo es que el representacionalismo visual de Marr solo considera la información que tiene el objeto en la retina para conseguir la tridimensionalidad que tiene el animal. El volumen se representa en los objetos por medio de un proceso en el cerebro del individuo que crea una imagen tridimensional del mundo para su percepción personal, con los ejes de la imagen bidimensional de la retina. La noción de representación interna es el *output* del proceso de visión y del proceso que ocurre en el cerebro. La noción de representación interna es la representación interna del mundo tridimensional. El objetivo de este capítulo no es desacreditar el proceso de visión computacional, sino explicar las dificultades que tendría la

noción de representación interna del mundo externo, para dar cuenta de la percepción del cambio y su caracterización dinámica. La noción de representación interna del mundo tridimensional es el resultado u *output* del proceso perceptivo de visión computacional de Marr. ¿Es esta explicación suficiente para resolver el problema de la presencia? Considero que la noción de representación interna adeuda dificultades para dar cuenta de una caracterización dinámica de la percepción. La propuesta conserva ideas filosóficas anteriores que implican errores perceptivos. ¿Por qué se empieza a utilizar esta noción de representación interna?

6. Antecedentes al uso de representaciones en la percepción: La caracterización semántica de Sellars

En los siguientes párrafos revisaré apreciaciones de autores que anteceden a la de Marr, o emplean la noción de representación interna, con el objetivo de dar un contexto de la utilización de representaciones para dar cuenta de la percepción del cambio. Wilfrid Sellars ha elaborado ideas que son un antecedente de las teorías representacionistas de la percepción. Sellars (1956) es un crítico de las teorías que presentan a la percepción como algo irrepresentable y que propone, en cambio, algún otro conocimiento para dar cuenta de la percepción, además del que puede proporcionar una descripción. Su crítica hace referencia a la diferenciación entre lo conceptual y lo sensorial, a la distinción popularizada por Russell entre conocimiento por familiaridad y conocimiento por descripción (Russell, 1992). Por un lado, está lo percibido por un individuo, por ejemplo, la percepción visual del color en un cuadro; en este caso, el individuo tiene un conocimiento por familiaridad con el cuadro. Por otro lado, tenemos lo dicho por una proposición, por ejemplo, “la sangre es de color rojo”; en este caso se trata de un conocimiento por descripción. Se sugiere una descripción en la que predico el color rojo de la sangre. Ambos conocimientos no son intercambiables, pues tener la percepción del color rojo no es y nunca equivaldrá al conocimiento que da una proposición a un individuo. Sellars no está de acuerdo con el hecho de que no sean mutuamente reemplazables y critica que el conocimiento perceptivo sea independiente de los procesos conceptuales o de las proposiciones que resulten en la percepción de un objeto. Entre sus múltiples aportes en el campo filosófico, a raíz de estas críticas, quiero destacar dos ideas que evidencian que su trabajo es un antecedente de las teorías representacionistas de la percepción. La primera idea de Sellars es la posibilidad de aplicar categorías semánticas a los episodios internos perceptivos, es decir, que la percepción puede ser

tratada como una proposición. Así como “El rey de Francia es calvo” es una proposición falsa porque no hay algo en el mundo que sea el rey de Francia, un episodio interno perceptivo tiene también valor de verdad, al igual que una proposición. Por ejemplo, un individuo que está en medio del desierto tiene la percepción ilusoria de ver un charco de agua. Tal percepción es falsa, al igual que “el rey de Francia es calvo”. Ninguna de las dos cosas es real, en el sentido que tenga una referencia verdadera en el mundo externo. Otro antecedente de la noción de representación interna en Sellars son las impresiones personales que tiene un animal cuando percibe, que serían algo así como réplicas internas de aquello que está en el mundo. En las palabras del filósofo “el modelo es la idea de un dominio de réplicas internas que, cuando se producen en condiciones estándar, comparten las características perceptibles de su fuente física.” (Sellars 1956, p. 323). Los episodios internos en los que se nos aparecen las cosas, por ejemplo, las impresiones de un triángulo rojo, son representaciones o réplicas internas de una fuente en el mundo externo, y son réplicas en los individuos percipientes. La noción de “réplica interna” es similar a la noción de representación interna, por el hecho de que ambas suponen que los modelos internos tienen características perceptibles, tales como forma o color, provenientes del objeto que es la fuente física de la impresión personal perceptiva. En resumen, estas dos ideas de Sellars: (1) la aplicación de categorías semánticas a los episodios internos y (2) la descripción de las impresiones perceptivas como réplicas internas del mundo externo, son antecedentes que nutrieron el desarrollo de las ideas representacionistas y del representacionismo en la percepción. Testimonio de todo lo anterior es que importantes filósofos representacionistas reconocen a Sellars dentro del desarrollo de sus teorías. Por ejemplo, Michael Tye (1995) lo menciona en su teoría adverbial de la sensación y la experiencia (1995, p. 74). Según él, se requiere de la caracterización semántica de la percepción, pues utiliza el valor de verdad de la percepción.

7. La relación entre intencionalidad y representación, según Tye

La segunda apreciación relevante para dar cuenta de un contexto del uso de la representación es la relación entre representación e intencionalidad. En palabras del filósofo Pierre Jacob, lo que se entiende por intencionalidad cuando hablamos de la mente humana “... es el poder de las mentes y los estados mentales de ser, representar o representar cosas, propiedades y estados de cosas” (Jacob, 2023, p. 1). Al percibir, la mente humana representa los objetos

percibidos. La estrecha relación entre intencionalidad y representación también lo es con la percepción. Michael Tye es un teórico representacionalista que se caracteriza por proponer un representacionalismo fuerte, lo que significa que para que un individuo tenga una percepción, basta con algo que se pueda representar. Por ejemplo, cuando un individuo ve figuras u objetos. Estas visiones son representadas en los ojos por medio de formas y líneas en la retina (Tye 2012, p. 198). En cambio, en el caso de los colores y los estados de ánimo que puede percibir un individuo, la representación tendrá relación con la afección de alguna zona del cerebro. Un estado mental o intencional, para Tye, puede ser un pensamiento proposicional, un estado de ánimo o un estado perceptivo, ya que son ejemplos de representaciones de algo. En sus palabras:

... un estado es un estado intencional, un estado que tiene contenido intencional... En mi opinión, los estados de ánimo, las emociones y las sensaciones corporales son como mapas de nuestro funcionamiento físico interno, guías de nuestros estados corporales internos, representaciones gráficas de lo que ocurre dentro (y hacia) nuestra piel. Las experiencias perceptivas son representaciones del mismo tipo, pero se centran en el mundo exterior, en el terreno externo. (Tye 1995, p. 94)

Las experiencias perceptivas son representaciones gráficas e internas del mundo exterior, y un estado perceptivo de esa experiencia es un estado intencional que implica una noción como la de representación interna del mundo externo. En el proceso de la visión se obtiene un estado intencional que es representación gráfica unificada de lo que ocurre afuera de nuestra piel. Los estados de ánimo, las emociones y sensaciones corporales son una representación de nuestro funcionamiento interno.

8. La ventaja del valor de verdad en las percepciones, según Lycan

Las teorías que usan representaciones en la percepción tienen ventaja frente a otras teorías perceptivas, como la teoría del dato sensorial, gracias a la caracterización semántica y el valor de verdad de los fenómenos perceptivos que les permite explicar algunos sucesos como la alucinación. La explicación procede de la independencia que tiene la representación interna del mundo externo con relación a los datos sensoriales que percibe el individuo del objeto. La alucinación se produce cuando los datos sensoriales reales no se corresponden con la representación interna y, por el contrario, una percepción verídica es aquella que sí puede dar

cuenta de esa correspondencia. Sin embargo, la explicación sobre cómo se formuló el error en la percepción, que puede haber ocurrido durante el proceso de visión o en medio del proceso cerebral, que llevó al individuo a percibir falsamente, es otro tema que no podemos abordar en esta investigación. El asunto aquí es que una percepción puede ser considerada verdadera o falsa bajo una teoría representacionalista de la mente. William Lycan (2019), teórico representacionalista lo enuncia de la siguiente forma:

Distinguimos entre experiencias visuales, verídicas y no verídicas. ¿Por qué? Es bastante indiscutible que la experiencia de Bertie es como la de una mancha verde y tiene el verde como objeto intencional, y que lo que la experiencia informa es falso... Si, por el contrario, se aceptan los datos sensoriales russellianos y se considera que la propia imagen posterior es un individuo real e independiente —de hecho, uno de los componentes básicos del mundo—, no es necesario considerarla también como representacional. Pero entonces habrá que dar una explicación oblicua de la noción de veracidad (Lycan 2019, p. 4).

Lycan expresa que quien quiera enfrentarse a la teoría representacionalista tendrá que proponer algo que pueda explicar la alucinación y su relación con una percepción verídica. La explicación representacionalista es un arma de doble filo, pues si bien logra dar cuenta de una diferencia por medio de la distinción entre percepción verdadera y percepción falsa, pareciera también unir las a ambas como un mismo fenómeno, solo que con diferencias en el valor de verdad de la percepción. Si lo pensamos bien, ¿es una alucinación similar a la percepción de algo?, ¿realmente podemos considerar la alucinación como un fenómeno semejante al de una percepción? Matthew Soteriou (2013) afirma que un teórico representacionalista puede estar de acuerdo en que hay un sentido en el que las percepciones verídicas y las alucinaciones pueden considerarse experiencias perceptivas de distinto tipo (Soteriou 2013, p. 86). Además, al igual que el enactivista Noë, Soteriou considera que no está simplemente determinada por una percepción con condiciones de verdad, sino que necesitamos también una relación de conocimiento. Por eso ambos son considerados relacionistas, pues critican el uso exclusivo de representaciones para dar cuenta de una caracterización dinámica de la percepción. Más allá de la posesión por parte de la percepción de condiciones de verdad, el relacionismo es una postura que requiere de una relación psicológica no-representacional cuya obtención contribuye a lo que es para el individuo tener la percepción (2013, p. 87). El Enactivismo critica la utilización de representaciones en la percepción, también apelando a una relación de conocimiento no

representacional, para que un individuo tenga una percepción. Sobre esta relación de conocimiento profundizo en el capítulo III.

En resumen, el empleo de las representaciones para entender la percepción tiene antecedentes en la caracterización semántica de la percepción (Sellars 1956). Además, las teorías representacionistas (Tye 1995, Lycan 1996) y sus nociones perceptivas de representación interna del mundo tienen una relación directa con las nociones de estado mental e intencionalidad. Asimismo, poseen una ventaja sobre otras propuestas perceptivas por la caracterización semántica. Por ejemplo, dan explicación a fenómenos perceptivos como la alucinación, pues son capaces de referirse a la percepción con valores de verdad, de tal forma que una percepción puede ser verdadera o falsa, y esta última forma tendría la alucinación.

9. La falacia pictórica

La falacia pictórica es una dificultad de la noción de representación interna del mundo, que consiste en una errada caracterización de la visión al imaginar que la percepción de un objeto es como una imagen interna del tipo fotográfico del objeto y su alrededor. La idea de la percepción visual como una representación interna del mundo, de la misma forma que una fotografía, es un vestigio de las ideas cartesianas. El residuo intelectual de René Descartes ha sido reconocido como antecedente por propuestas y autores contemporáneos, los principales a mencionar son: el fantasma de la máquina (Ryle, 1949), la falacia homuncular (Kenny, 1971) y el Teatro Cartesiano (Dennett, 1991) y se suma también la falacia pictórica (Noë, 2004). Cada una de estas apreciaciones aluden al error de imaginar el acto de percepción visual, que tiene un individuo, como una especie de fase interna de proyección de lo visto en un cine mental, en la cual la mente del individuo ve lo percibido en condiciones similares a las que una especie de yo mental vería en un escenario. Esta descripción reduce la percepción visual a un observar de otro (fantasma, homúnculo o espectador) que está dentro de mí y que observa lo que yo veo.

La falacia pictórica consiste en que la mente experimenta, en su percepción, imágenes como representaciones visuales. Esta falacia es presentada tradicionalmente con un dibujo (ver *Ilustración 1*) del influyente físico y psicólogo austriaco Ernst Mach (1886). La dificultad de una representación como la de Mach es que no es cierto que lo percibido del campo visual esté representado. De otra forma, no podrían existir juegos como *Buscando a Wally* o *Encuentre las 7*

diferencias, pues si la percepción fuera como una imagen, encontraríamos de inmediato lo que estamos buscando en un gran paisaje, pues al estar representada esa información debería ser accesible al individuo percipiente de inmediato. Sin embargo, esto no ocurre, en vez de eso jugamos el juego y movemos nuestros ojos hasta encontrar a Wally. La percepción visual no es como el dibujo de Mach emulando la vista desde el ojo izquierdo; su imagen no es una representación fidedigna de la percepción en primera persona de un hombre recostado en una habitación. La falacia pictórica es una crítica a la representación interna

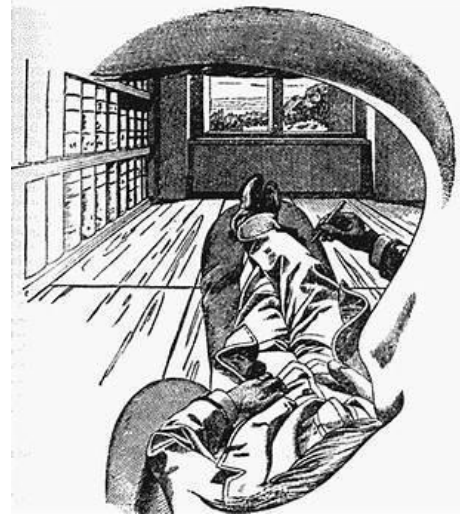


Ilustración 1. Vista desde el ojo izquierdo, Ernst Mach 1886.

del mundo que propone la ilustración de Mach y la dificultad es que el acceso a los detalles de la imagen no es inmediato, requiere del movimiento de los ojos o de la cabeza del animal. No es cierto que todo está representado como una fotografía. La visión caracterizada como un proceso que solo depende de los ojos y el cerebro es un error para los críticos de la visión pura y los enactivistas. Las habilidades de mover los ojos y la cabeza son necesarias de considerar como influencias no visuales en el proceso de visión. Para los críticos de la teoría computacional de la visión de Marr, es necesario tomar en cuenta las incidencias no visuales. El cuerpo del animal por entero tiene una percepción visual y es un cuerpo que tiene y tuvo la capacidad de moverse durante millones de años. Tiempo suficiente para que la percepción visual de un individuo también se modifique con la habilidad. Noë (2004) piensa que no se necesita que la percepción visual de un individuo esté representada, pues el sistema de percepción visual dispone de la capacidad motora del cuerpo del individuo para obtener aquello que no está representado aún. La percepción ha evolucionado con el animal y su movimiento por el mundo. Asimismo, la percepción del cambio ha evolucionado junto al sistema motor del animal. Las teorías representacionistas que usan una representación interna del mundo para la percepción no consideran la arista motora del individuo percipiente.

El Enactivismo rechaza la idea de representación interna del mundo. Ni la fotografía, ni el teatro son buenas analogías para explicar la percepción, pues implican la idea de algo así como un individuo que percibe, pero más pequeño. Un homúnculo que observa la fotografía o la obra de teatro del mundo externo. Si se imaginan que una percepción es como una fotografía,

tendremos además la errónea idea de que toda la percepción está realmente representada. El uso de una representación interna del mundo para entender la percepción implica la idea de que una percepción ocurre entre los ojos y el cerebro, sin considerar otro tipo de influencias que descentralizan el proceso de visión. En palabras del enactivista Alva Noë:

Una ... implicación del enfoque enactivo es que debemos rechazar la idea, muy extendida tanto en filosofía como en ciencia, de que la percepción es un proceso cerebral mediante el cual el sistema perceptivo construye una representación interna del mundo (Noë 2004, p. 2).

A través de la línea crítica de la falacia pictórica, el Enactivismo propone que no es posible que exista una representación interna del mundo cuando tenemos una percepción, porque parte de esa percepción es virtual (2004, p. 52) y parte de la virtualidad tiene su origen en la evolución conjunta de la percepción y el control motor del individuo. Es decir, cierta parte de la percepción está presente virtualmente en el sentido de que con algunos movimientos de nuestro sistema motor podemos acceder a ella. El Enactivismo recurre al conocimiento por familiaridad para dar cuenta de la percepción virtual. El conocimiento de la percepción es un conocimiento primitivo que se produce en presencia de algo, y que se distingue del conocimiento por descripción que entrega una proposición. Al Enactivismo no le basta una representación interna del mundo que tenga valor de verdad, pues en su caracterización virtual de la percepción también se requiere una relación de conocimiento por familiaridad. En el tercer capítulo se profundiza en cómo este conocimiento es una parte importante de la caracterización dinámica de la percepción del cambio y también en el problema de la presencia y su caracterización espacial, por la tridimensionalidad de un objeto, en la propuesta de Noë (2004), y temporal, por la extensión en el tiempo de un evento, en la propuesta de Soteriou (2013).

10. La ilusoria riqueza de la percepción y la aparente continuidad de la conciencia

La caracterización de la percepción como una fotografía ha sido desmentida por estudios contemporáneos. El error ocurre al atribuir a la conciencia y la percepción visual dos características: (1) la ilusoria riqueza de la percepción visual y (2) la aparente continuidad de la conciencia (Noë 2004, p. 54).

(1) Acerca de la primera, la ilusoria riqueza de la experiencia visual, Susan J. Blackmore y su equipo de investigación trabajó sobre la “Memoria transacádica”, un proceso neuronal que permite al ser vivo experimentar la vida en términos de percepción como una cuestión unificada. Los movimientos sacádicos son los rápidos movimientos de los ojos, la cabeza u otra parte del animal, que le permiten acceder a una nutrida información de su entorno por medio de un paneo de la percepción visual al mundo externo. La memoria permite al ser vivo unir la información de los movimientos sacádicos en una sola experiencia. Sin los movimientos sacádicos de los ojos, la visión no tendría la riqueza que posee. La vista sin la movilidad ocular reduce la capacidad de captar en detalle la riqueza del entorno. Los movimientos sacádicos son tan necesarios para la percepción que, sin ellos, el comportamiento cotidiano del individuo percipiente no ocurre. Susan J. Blackmore y sus colegas concluyen, entonces, que “la riqueza de nuestra percepción visual es una cualidad ilusoria” (1995, p. 1075).

(2) Sobre la continuidad de la conciencia, la segunda característica, Daniel Dennett (1991, p. 356) considera que es necesaria para crear la presencia de los objetos en la percepción visual. Para mostrarlo, usa el ejemplo del papel tapiz con rostros de Marilyn Monroe. La ilusoria riqueza de la percepción visual y la aparente continuidad de la conciencia permiten al individuo percibir en el papel tapiz rostros de Marilyn Monroe en su totalidad. Sin embargo, no es cierto que exista una representación interna del papel tapiz con cada uno de los rostros de Marilyn Monroe en el individuo. El ejemplo agudiza las dificultades que presentaba la falacia pictórica sobre la noción de representación interna, en sus palabras:

Considere cómo el cerebro debe lidiar con el papel tapiz, por ejemplo. Suponga usted que entra en una habitación y observa que el papel tapiz es una matriz de cientos de ... retratos fotográficos idénticos de Marilyn Monroe. Para identificar una imagen como un retrato de Marilyn Monroe, tienes que focalizar la imagen: la imagen tiene que caer en las foveas de alta resolución de tus ojos... Sin embargo, sabemos que si entraras a una habitación cuyas paredes estaban empapeladas con fotos idénticas de Marilyn Monroe, verías “instantáneamente” que este era el caso. Verías en una fracción de segundo que había “montones y montones de idénticos, retratos detallados y enfocados de Marilyn Monroe”. Desde tus ojos sacádicos cuatro o cinco veces por segundo como máximo, podrías focalizar solo una o dos Marilyns en el tiempo que te lleva saltar a la conclusión y acto seguido para ver cientos de Marilyn idénticas (1991, p. 354).

Este es el problema de la presencia: ¿Cómo es posible que sin focalizar cada retrato de Marilyn podamos percibir inmediatamente la presencia del papel mural completo? El individuo que percibe el papel mural, lo percibe en su totalidad, aunque tenga una conciencia discontinua. Dennett (1991, p. 355) ilustra el problema en cuestión: “hay, de hecho, cientos de Marilyn idénticas ahí en la pared, y las estás viendo. Lo que no es el caso, sin embargo, es que hay cientos de Marilyn idénticas representadas en tu cerebro”. ¿Cómo es posible que suceda tal cosa? La explicación se encuentra en la diferencia entre la visión foveal —la visión central y nítida— y la parafoveal —la visión periférica y sin nitidez—, de un individuo. Esta diferencia es una evidencia de que la percepción dispone del control motor del individuo para acceder a la visión periférica y obtener la nitidez. Aunque gran parte del papel tapiz no esté en mi visión central y nítida, tengo la “presencia” de este papel por entero, pero no se tiene representado todo el papel tapiz en la mente, ¿qué sucede entonces? La visión parafoveal es una vista sin riqueza, pero que requiere de un entrenamiento. Lo que vemos con nitidez es la visión foveal y es a esta a la que nos referimos cuando conocemos un objeto. Si algo inesperado aparece en la visión parafoveal, realizaremos algún movimiento sacádico para ubicarlo en el rango de la visión foveal. En este sentido, la percepción es virtual, pues su detalle estará accesible con un movimiento del sistema motor. Noë utiliza los argumentos de la falacia pictórica, la ilusoria riqueza de la percepción visual y la aparente continuidad de la conciencia contra una explicación de la percepción que utilice la noción de representación interna del mundo. El Enactivismo de Noë emplea un enfoque sensoriomotor de la relación de conocimiento para explicar la virtualidad de la percepción y el problema de la presencia. Veremos más sobre este conocimiento en el capítulo III.

Sumariamente, revisé la noción de representación interna del mundo externo en la teoría computacional de la visión de Marr. Expuse la diferencia entre las caracterizaciones de la tridimensionalidad en la percepción desde una posición representacionalista y desde la posición de los críticos de la teoría de la visión pura. Presenté tres perspectivas de autores que anteceden y usan representaciones en sus teorías de la percepción, con el objetivo de dar contexto a la noción de representación interna. Finalmente, expuse la crítica enactivista a la noción de representación interna que utiliza los argumentos de la falacia pictórica, la ilusoria riqueza de la percepción visual y la aparente continuidad de la conciencia para mostrar el error de la explicación representacionalista. El próximo capítulo está orientado a desentrañar el problema de la presencia, pero de la presencia temporal: la percepción de un objeto en el tiempo, la percepción

de su extensión temporal. La crítica al uso de representaciones en la percepción temporal se debe a que los estados son entidades no-dinámicas. Matthew Soteriou (2013) propone los “estados ocurrentes” que se obtienen en el tiempo y dependen de una relación de conocimiento por familiaridad. En el capítulo III expongo los enfoques sobre la percepción sugeridos por Noë y Soteriou, para resolver el problema de la presencia de manera espacial o temporal.

Capítulo II.

La propuesta relacionista de Soteriou: estados perceptivos “ocurrentes” y una relación de familiaridad perceptual.

1. La percepción del cambio es percepción temporal

Yo veo a mi gato que despierta en el patio, pues no soporta más el sol que llega justo al lugar donde toma su siesta. Se levanta, desplaza sus cuatro patas y camina por entre los pastos hasta encontrarse en un sitio sin luz solar. Se echa en el sitio, se lame el cuerpo y retoma el sueño. Un individuo como yo acaba de experimentar la percepción de un evento en el que un gato despierta y cambia el sitio de su siesta para evitar el sol. La percepción en este caso es un ejemplo de percepción de un cambio en el mundo (el cambio de sitio de un gato) y también de la extensión del tiempo que ha durado todo ese cambio. El evento ha tenido etapas, pero yo lo he experimentado como un mismo evento, con una cierta duración en el tiempo. Incluso este evento ha tenido tal extensión temporal que, cuando finalizó, sentí que llevaba un rato distraído de escribir este texto. Me pregunté cuánto tiempo había estado observando a mi gato y, teniendo en consideración la hora que marca el reloj del computador, fueron al menos un par de minutos. La percepción del evento en el que participa mi gato ha durado todo ese tiempo. Yo pude percibir la presencia temporal del evento, porque percibo su extensión temporal: su desarrollo en el tiempo. Un ejemplo similar, en el que se percibe el desarrollo de un evento en el tiempo, es la desaparición de un objeto. En la desaparición de algo, no es cierto que uno vea la desaparición como un momento, lo que ocurre es que se percibe la ausencia del objeto. No hay un instante en el tiempo en el que veamos desaparecer el objeto. Lo que se percibe es que: el objeto está y luego no está. La desaparición de algo es la percepción del intervalo de tiempo que integra ambos estados de la presencia del objeto. En palabras de Soteriou:

Si percibes el acontecimiento instantáneo de la desaparición del objeto, entonces tu percepción de ese acontecimiento debe haber sido también una percepción del objeto *y de* su ausencia, por lo que tu percepción del acontecimiento instantáneo requiere la percepción de algo que no es instantáneo: requiere la percepción de algo, en este caso la escena que tienes ante ti, que perdura durante un *intervalo* de tiempo, un intervalo de tiempo que abarca tanto la presencia del objeto como su ausencia. Se podría decir que por eso el acontecimiento de la desaparición de un objeto se puede grabar en vídeo, pero no fotografiar, a pesar de que ocurre en un momento (Soteriou, 2013, p. 96).

La percepción de algo (un cambio) que no es instantáneo lo es de algo que perdura durante un intervalo de tiempo. La percepción de la desaparición de algo no es instantánea, pues dura el intervalo de tiempo en que el objeto está y no está. La desaparición como tal no es un instante real en el tiempo de la percepción. Más bien la desaparición de algo es el cambio en la percepción de ese algo, en términos de estar presente o no en la percepción, no es algo así como una desaparición degradé. La percepción de un cambio, en la presencia de algo, dura el intervalo de tiempo que dura el cambio entre que ese algo está y no. La desaparición de algo es, por lo tanto, el cambio que ocurre entre algo que aparece en la percepción y la ausencia de la aparición de ese algo. La desaparición de algo es ejemplo de una percepción que dura intervalos de tiempo y también de percepción de cambio. La desaparición de algo es además un ejemplo de una percepción temporal, pues dura el tiempo existente entre la presencia y la ausencia de ese algo.

Si pensamos en animales, como nosotros los humanos, todos los individuos requieren el paso del tiempo para experimentar algún cambio en la percepción visual, sea en un objeto o en el entorno. En otras palabras, algún cambio que sufra un objeto o el entorno en alguna de sus cualidades o características solo será apreciable en la medida en que el individuo que percibe tal cambio perciba también el antes y el después de las cualidades o características del objeto. Por ejemplo, si un objeto cambia su posición o cambia de color, en ambos casos el cambio será apreciable para el individuo solo si es capaz de percibir el antes y el después de la ubicación o pigmentación del objeto. Incluso en casos extremos, la percepción del cambio es siempre una percepción temporal. En este sentido, Soteriou (2013) cita a O'Shaughnessy que se refiere a la experiencia de un individuo para el que no cambia lo que experimenta de la percepción —como alguien que mira una pared en la que no cambia la luz—, pero sí su percepción en otros aspectos. La percepción se renueva y esto se debe a que las experiencias perceptivas y la percepción son

acontecimientos, o procesos, que continúan a lo largo del tiempo. O'Shaughnessy afirma que, si un individuo tiene la percepción de una escena estática frente a él, su percepción inmutable de ese mundo fijo tiene una continuidad del tipo procesiva en el tiempo, es decir, la percepción se renueva a sí misma, pues va cambiando su temporalidad a medida que el reloj interno de la conciencia sigue su marcha (Soteriou, 2013, p. 137). La desaparición de algo es una percepción del cambio de presencia de ese algo. El cambio de presencia es una percepción temporal, pues implica la percepción de un intervalo de tiempo entre la presencia y la ausencia. Durante ese tiempo, la percepción del individuo renovó su presente, permitiéndole percibir el cambio de presencia a ausencia que implica la desaparición de algo. Estoy de acuerdo con que toda percepción del cambio es percepción temporal.

2. Los dos puzzles de Soteriou: la extensión temporal y el presente concurrente

Si la percepción del cambio es percepción temporal, para dar cuenta de ella se debe enfrentar el desafío de explicar la percepción de intervalos de tiempo. Soteriou presenta el desafío en términos de dos puzzles temporales: (1) la “percepción de la extensión temporal”: la percepción de eventos o acontecimientos que tienen una presencia en el tiempo, o sea una prolongación temporal en intervalos de tiempo, y (2) la “conurrencia en el presente de la percepción”: la percepción que tiene el individuo de una actualidad en el presente, que es inmediata a la percepción y que se renueva. ¿Cómo puede la percepción tener esas dos características que parecen no convivir? Pues, algo que se desarrolla y dura en el tiempo no es algo inmediato en el presente. Una teoría de la percepción requiere de una caracterización que concilie las dos cualidades de un evento o acontecimiento que perdura en el tiempo. ¿Cómo se puede explicar la percepción de un evento con presencia en el tiempo, o sea, una percepción con extensión temporal y la percepción de ese mismo evento, al mismo tiempo, en un presente que fluye instante por instante? Es decir, ¿cómo dar cuenta de la percepción de un evento concurrente en el presente?

Las teorías representacionistas ofrecen tres modelos que resuelven los dos puzzles de la percepción temporal: el modelo extensional (Dayton, 2000), el modelo retencional (Lee, 2014) y el modelo cinematográfico (Chuard, 2017). Por ejemplo, el modelo cinematográfico explica la percepción de la extensión temporal de un evento y de su conurrencia en el presente en esa

misma percepción, a través del modelo de la sucesión de representaciones perceptuales instantáneas. Cada una de las representaciones comparte la misma ubicación temporal (el presente) del mundo externo que representa. La sucesión de estas representaciones daría cuenta de la extensión temporal de la experiencia perceptiva, al igual que una sucesión de fotogramas hacen de una película una entidad dinámica, o sea, que dura en el tiempo (2017, p. 124).

La crítica de Soteriou a las teorías representacionistas de la percepción no está dirigida hacia un modelo temporal en particular, sino a las preconcepciones que implica la asunción de uno de los puzzles temporales como algo verdadero. El segundo puzzle trata la actualidad de la percepción, es decir, su concurrencia o renovación permanente y asume, erróneamente, que los estados perceptivos deben ser homogéneos hasta en sus instantes. Por ejemplo, la percepción de la desaparición de algo, corresponde a la percepción del cambio en un objeto o su entorno, pero también a su percepción temporal. Cuando un objeto desaparece, la percepción de su desaparición debería extenderse durante la presencia y la ausencia de ese objeto. Sin embargo, se tiende a imaginar el antes y el después de la desaparición como dos momentos inmediatos y sucesivos, que son también concurrentes en el presente del individuo. Soteriou (2013, p. 96) dice: “Porque si no ves el objeto, no puedes verlo desaparecer; y si no ves la escena sin el objeto, aún no lo habrás visto desaparecer”. El segundo puzzle asume la percepción de la desaparición de un objeto como una secuencia de fotografías instantáneas del antes y el después, que tiene al menos dos fotografías, una de la presencia y otra de la ausencia del objeto. Ambas fotos son las unidades perceptivas básicas de la desaparición de algo y constituyen en conjunto la percepción de un cambio de presencia inmediato de ese algo, pues el momento mismo de la desaparición no es un instante real en el tiempo. Según las teorías representacionistas de la percepción, la desaparición ocurre, pero no es un instante en el intervalo de tiempo, sino una sucesión de dos momentos homogéneos (las fotografías), que un individuo percibe concurrentes en su presente. La desaparición de algo no sería el primer instante de la ausencia del objeto, sino el intervalo que involucra la presencia y la ausencia del objeto. Sin embargo, la idea de la concurrencia presente de los momentos perceptuales obliga a las teorías representacionistas a pensar en este intervalo como una secuencia de unidades instantáneas, como fotografías que se suceden, y esto es un error. En la percepción de la desaparición de un objeto, se debe tener la percepción durante el intervalo de tiempo de la presencia y la ausencia de ese objeto, pero no como dos instantes fotográficos capaces de ser secuenciados. Soteriou (2013, p. 96) dice: “El acontecimiento de la

desaparición de un objeto se puede grabar en vídeo, pero no fotografiar, a pesar de que ocurre en un momento”. La percepción de la desaparición de algo supone la percepción de algo que perdure porque la desaparición de un objeto es algo que tiene una extensión temporal. No puede tener unidades básicas homogéneas. Pero el segundo puzzle asume que, para que la percepción de ese presente instantáneo continúe siendo concurrente e instantáneo, los estados perceptivos de la presencia y ausencia deben sucederse tal como se suceden los fotogramas de una película. El puzzle se presenta así como una dificultad creada cuando se asume que los estados son homogéneos y que la renovación del presente, que conlleva el paso del tiempo en la percepción, ocurre por la sucesión de tales estados. En una percepción temporal los estados no son homogéneos, o sea idénticos, siendo cada uno una pequeña unidad o instante igual a su predecesor y sucesor en el tiempo. Los estados pueden, de alguna forma, mantener una presencia en el tiempo. El problema tiene más relación con la extensión temporal de los estados, que con la sucesión de unidades homogéneas perceptivas de ellos. Si los estados tuvieran extensión temporal, incluso se explicaría el primer puzzle, pero el problema es justamente que los estados no son el tipo de cosas que se desarrolla en el tiempo.

3. Modelos representacionalistas de la percepción temporal

El modelo cinematográfico es un ejemplo de todo lo criticado mediante el segundo puzzle, pues propone estados perceptivos homogéneos hasta los instantes. El modelo da cuenta de la extensión temporal de un evento por medio de la sucesión de representaciones instantáneas de la percepción visual. Las representaciones instantáneas, que no se desarrollan en el tiempo, son casos de representación interna del mundo externo, noción revisada en el primer capítulo de esta investigación. La explicación del desarrollo en el tiempo de las representaciones instantáneas, entendidas como los fotogramas de una película, necesita la idea de sucesión entre ellas. En el primer capítulo se expuso el consenso filosófico sobre la percepción y su caracterización dinámica. La percepción es como la corriente de un río, se renueva en su flujo. En las teorías representacionales de la percepción, las representaciones instantáneas se suceden para dar cuenta de ese flujo. El modelo cinematográfico explica cómo una sucesión de representaciones homogéneas produce la experiencia del flujo de la percepción en el tiempo (Chuard, 2017, p. 126). Sin embargo, para dar cuenta del carácter dinámico de la percepción temporal, no es necesaria la sucesión de estados. La asunción de que los estados mentales son

homogéneos hasta en sus instantes, tiene su origen en una definición de lo que es un estado, formulada por el filósofo del lenguaje Zeno Vendler (1957). Soteriou cita a la lingüista Susan Rothstein para explicar las clasificaciones que hace Vendler de los verbos de estado, logro, actividad y proceso. Dice Rothstein:

A grandes rasgos, los estados son situaciones no dinámicas, como ser feliz o creer; las actividades son procesos abiertos, como correr; los logros son acontecimientos casi instantáneos que terminan tan pronto como empiezan, como darse cuenta; y las realizaciones son procesos que tienen un punto final natural, como leer el libro (2004, p. 6).

Ser feliz y creer en alguna cosa son situaciones no dinámicas, porque son estados que dan cuenta del momento en que se definen. Yo soy feliz, puedo seguir siendo feliz; sin embargo, cuando cambie mi estado de felicidad, este será otro estado con otra intensidad. Si los estados son situaciones no dinámicas, la única manera de que los estados de un individuo se extiendan por el tiempo es que perduren. Un día dejaré de ser feliz y luego seré triste. El ejemplo de la creencia es similar, no se desarrolla, perdura o cambia. Si cambia, por más mínimo que sea ese cambio, es ya otra creencia. Vendler piensa que correr es una actividad que realiza un individuo y que es un ejemplo de una situación dinámica, porque se desarrolla en el tiempo; por el contrario, una situación que no es dinámica puede perdurar en el tiempo, pero de forma estática, sin desarrollarse, sin cambiar, como una fotografía. Una fotografía da cuenta de un instante que no evoluciona si no es por medio de una secuencia de otros instantes. La dificultad de los modelos representacionales para dar cuenta de la percepción de eventos con extensión temporal, es que utilizan estados mentales, que son situaciones no dinámicas. Por ejemplo, si un estado mental perceptivo es el estado de una representación interna del mundo externo, esa representación también sería una situación no dinámica. Las representaciones de los estados perceptivos en el modelo cinematográfico son estáticas, las representaciones son como los fotogramas de los que está hecha una película cinematográfica, unidades homogéneas y estáticas, que para poner en movimiento hace falta su sucesión. En el caso de la película, esa labor la realiza el proyector. ¿Quién hace esa sucesión en los modelos representacionales de la percepción temporal? El cerebro. En el modelo representacional de la percepción temporal, un individuo que tiene una percepción del cambio de presencia, como, por ejemplo, la desaparición de un objeto, requiere de una sucesión de representaciones internas que explique la fluidez de su percepción, y que además

sea capaz de experimentar la percepción de situaciones dinámicas, situaciones que se desarrollan en el tiempo. El único modelo que no necesita la sucesión de representaciones es el modelo extensional, que propone una experiencia única y extendida en el tiempo. Esta propuesta es defendida por el filósofo representacionalista Michael Tye, que la define como:

Una corriente de conciencia es solo una experiencia temporalmente extendida que representa un flujo de cosas en el mundo. No tiene experiencias más cortas como partes. De hecho, no tiene experiencias como partes propiamente dichas (Michael Tye, 2003, p. 106).

La experiencia perceptiva de Tye es única y extendida, no tiene partes. El modelo extensional es una propuesta representacionista que evade la crítica de que los estados mentales no se desarrollan en el tiempo (Sanhueza, 2022, p. 73). La crítica al modelo extensional es que es imposible sostener que en la experiencia única exista un gran y único estado con todos los contenidos representacionales percibidos durante el día (Soteriou, 2013, p. 40). Sin embargo, a pesar de la crítica, a Soteriou le interesa la caracterización que hace Tye (2003) de la experiencia como algo indivisible. La experiencia perceptiva extensional no tiene partes debido a la unidad diacrónica de la conciencia con la que es caracterizada, es decir, no se puede individualizar parte de un estado perceptual con un momento específico del tiempo. El rescate que Soteriou hace de esta característica en su propuesta es una estrategia, pues la unidad de la conciencia proporciona una justificación para su caracterización dinámica de la percepción. Soteriou (2013), a diferencia de Tye, acepta que los estados perceptivos pueden compartir un intervalo temporal de ocurrencia de una experiencia única, pero gracias a la unidad de la conciencia no es posible la identificación de un estado perceptivo con un instante en el tiempo, de tal forma que tampoco es posible que a cada estado perceptivo le corresponda un momento en el tiempo del que se pueda tener identificación. Si esto es cierto, y aunque se pueda afirmar la existencia de varios estados perceptivos en la percepción del cambio de un objeto, nunca se tendrá la idea representacionista errónea que se presentaba en la percepción de la desaparición de algo, como dos estados perceptivos y dos momentos temporales que se suceden, tal como lo harían dos fotogramas en una película, pues dada la unidad diacrónica de la conciencia, aunque los estados puedan ser compartir un intervalo temporal de una experiencia, no es posible su identificación con los estados perceptivos (2013, p. 149). Los estados perceptivos de la propuesta de Soteriou no se suceden como los estados del modelo cinematográfico, sino que se obtienen durante el

tiempo que ocurre un evento y son parte de una experiencia perceptiva, la cual recibe su unidad de la unidad diacrónica de la conciencia. El apartado seis de este capítulo está dedicado a dar una explicación más acabada de esta característica.

4. Presencia temporal

No es necesario postular una sucesión de unidades básicas e instantáneas para dar cuenta del flujo de la percepción. No es necesario que los estados perceptivos sean homogéneos. Si no son homogéneos deben durar algún intervalo de tiempo. El siguiente paso es, al parecer, dar una respuesta al primer puzzle, ¿cómo percibimos la extensión temporal de un evento? La percepción de algo que dura en el tiempo es la percepción de la presencia de ese algo durante un intervalo de tiempo. Soteriou dice:

La idea de que puede parecerle a un sujeto que algo tiene partes temporales anteriores y posteriores, mientras que todas esas partes temporales le parecen al sujeto que están, al mismo tiempo, temporalmente presentes. Creo que no tiene por qué haber incoherencia en el punto de vista, si pensamos en la “presencia temporal” como la selección de un intervalo de tiempo que incluye el momento en que el sujeto está teniendo esa experiencia (2013, p. 93).

La pregunta acerca de cómo percibimos la extensión temporal de algo, o sea, cómo percibimos su presencia en el tiempo, es lo que denominaré “el problema de la presencia temporal”. La percepción del cambio en un objeto, o en el entorno, tiene la dificultad de la percepción de la presencia de algo en el tiempo, porque el cambio dura un intervalo de tiempo. Por ejemplo, la desaparición de algo es un acontecimiento que tiene una presencia en el tiempo, su percepción dura intervalos de tiempo. En otras palabras, en el momento en que se tiene la percepción de la desaparición de algo, se tiene la presencia de un cambio en ese algo, durante un intervalo de tiempo. La propuesta de Soteriou debe poder explicar cómo un individuo es capaz de experimentar la percepción de un acontecimiento o evento con extensión temporal. Se debe tomar en cuenta que los estados mentales perceptivos son situaciones no dinámicas, que no se desarrollan en el tiempo. Mi estrategia de nominar problema de la presencia temporal al de la explicación de la extensión temporal en la propuesta perceptiva de Soteriou, tiene como objetivo hacer referencia al problema de la presencia de Noë, que se revisó en el capítulo I, como una dificultad de la percepción espacial.

La diferencia entre ambas perspectivas sobre el problema de la presencia es que Soteriou busca una explicación de la extensión en el tiempo, mientras que la enactivista de Noë se dirige a la percepción espacial de un objeto, con énfasis en su tridimensionalidad y volumen. El afán de mi investigación es vincular estos enfoques —el temporal de Soteriou y el espacial de Noë— por medio del problema de la presencia. Mi interés surge a raíz de la analogía de Soteriou entre la percepción temporal y la percepción espacial, y de la similitud de la descripción espacial con la percepción sensoriomotora de Noë. Soteriou (2013) dice que cuando se percibe un acontecimiento con extensión temporal, se puede atender a una parte temporal, sin atender a todas sus partes temporales. Por ejemplo, un individuo que escucha solo el primer minuto de una canción que dura seis minutos, atiende a la parte temporal que corresponde a ese minuto, no al resto de las partes temporales de la canción. Además, cuando el individuo percibe esa parte temporal, percibe el minuto, de manera que necesariamente atiende a una parte temporal que se extiende en el tiempo, ya que es imposible que un individuo atienda solo a un instante de un acontecimiento. Aunque el individuo escuche un microsegundo de la canción, nunca atendería a un instante sin extensión temporal. La percepción de algo siempre implica un fragmento con extensión temporal, por más pequeña que sea. Soteriou plantea que no se puede escuchar algo por instantes, porque no podemos atender a los instantes, todo lo percibido tiene una extensión temporal (2013, p. 89). Lo particular de esta afirmación no es solo que refuerce que los estados homogéneos, hasta en los instantes, son imposibles, puesto que se percibe extensión temporal, sino que ofrezca un ejemplo análogo para la percepción espacial. Así como sucede con la percepción temporal, en la que hay una percepción de las partes, así también ocurre con la percepción espacial. En sus palabras:

Una afirmación análoga que puede hacerse sobre la experiencia de los objetos espaciales, a los que uno parece estar atendiendo en la introspección del carácter consciente de su experiencia, es que a uno no le parece que esté atendiendo a todas las partes espaciales del objeto. Sin embargo, a uno le parece que no puede atender al objeto sin atender a alguna parte espacial del objeto y, además, a alguna parte espacial del objeto que tiene extensión espacial. Se podría sugerir que los sucesos instantáneos también forman parte del carácter consciente de la experiencia (por ejemplo, el suceso de que un objeto empiece a moverse), pero si es así, a uno le parece que no puede prestarles atención sin prestar atención a algo que tiene extensión temporal (por ejemplo, el objeto que se mueve). Una afirmación análoga que puede hacerse sobre la fenomenología espacial de la

experiencia es que a uno le parece que no puede atender al límite espacial de un objeto de experiencia sin atender por ello a alguna parte espacial del objeto que tiene extensión espacial (2013, p. 89).

La percepción temporal parcial de un acontecimiento y su extensión completa en el tiempo, tienen una relación análoga a la percepción espacial parcial de un objeto y su volumen, en el sentido de que la percepción parcial, en cualquiera de los dos casos, también lo es de una extensión temporal o espacial respectivamente. En otras palabras, la percepción de la extensión temporal y espacial tienen una similitud, debido a que ambas se dan también, como parte de la experiencia consciente, cuando se percibe una parte del objeto, parte que no puede darse como instantánea o inmediata. Incluso lo que parece instantáneo, como la desaparición o el movimiento de algo, tendrá una extensión temporal, como se revisó anteriormente. Si se asume que en la percepción se puede percibir el límite espacial o temporal de un objeto o evento (un instante o como instantáneo), esto no puede ocurrir sin percibir también alguna parte espacial o temporal de ese objeto o evento. El acceso perceptivo es limitado en cuanto a la extensión temporal de un evento, pues nunca es por entero, no se puede atender a un objeto o a un evento de manera completa, siempre será por partes y estas partes deben tener una extensión, sea temporal o espacial.

En el capítulo anterior se revisó la crítica enactivista de Noë al uso de la noción de representación interna en la percepción, por al menos tres dificultades: la aparente continuidad de la conciencia, la falacia pictórica y la ilusoria riqueza de la percepción visual. El objetivo de dar cuenta de estas dificultades es desacreditar las teorías de la percepción que utilicen la noción de representación interna del mundo externo. Por ejemplo, la teoría computacional de la percepción visual de Marr (1982), usa la noción de representación interna del objeto, para explicar la generación de la visión tridimensional del objeto. Por otro lado, también se revisó la posición enactivista sobre la creación del volumen tridimensional en la percepción visual. Noë (2004) propone la virtualidad de cierta parte de lo percibido, es decir, que las partes ocluidas en la percepción visual de un objeto —como la espalda de un individuo con el que uno charla— están virtualmente presentes, dando la sensación tridimensional del objeto. La virtualidad de la percepción es accesible a través de influencias no visuales del proceso de visión, como el sistema motor del cuerpo del individuo. La virtualidad permite al Enactivismo dar una explicación a la

tridimensionalidad de un objeto, sin el uso de una representación interna. Las partes no atendidas del objeto tienen, de todas maneras, presencia en la percepción, porque son accesibles. Un ejemplo es la presencia de la parte ocluida del cuerpo de individuo, en la percepción que tiene otro individuo al verlo de frente. La parte ocluida tiene presencia virtual en la medida en que el individuo percipiente tiene el conocimiento de la utilización de su sistema motor para desplazarse por el espacio y acceder a la percepción virtual. Se señaló que Noë entiende la virtualidad como la consecuencia de una relación de conocimiento sensoriomotora entre el individuo y el objeto. Es esta virtualidad a la que propongo que Soteriou (2013) se refiere cuando describe como análogas la percepción del tiempo y la percepción del espacio en la experiencia perceptiva consciente a la que accedemos instrospectivamente. Un individuo no puede acceder al límite espacial de un objeto (su instante), porque ese límite no tiene una extensión real en el espacio. Al igual que un individuo, no puede tener acceso al límite entre la presencia y la ausencia de un objeto, en el acontecimiento de su desaparición. Siempre se atiende a una extensión espacial o a una extensión temporal. Aquello que está más allá de lo percibido, por ejemplo, lo ocluido del objeto, está presente en la percepción de forma virtual, pues la relación de conocimiento que se tiene con el objeto permite su presencia por entero en la percepción, incluyendo su percepción tridimensional. La relación de conocimiento permite completar la percepción porque el cuerpo sabe cómo conseguir tal percepción. La relación es un tipo de conocimiento, como el de una habilidad, y tanto para Soteriou, como para Noë, la relación de conocimiento es fundamental para entender la percepción, de la presencia espacial como de la presencia temporal. Esto no es solo una coincidencia, sino que vincula lo análogo de ambas percepciones. Abordaremos con más detalle esta vinculación y las relaciones de conocimiento análogas en ambas propuestas, en el capítulo III.

5. El estado perceptivo “ocurrente”

La nueva propuesta ontológica de Soteriou es la del estado perceptivo “ocurrente” y se caracteriza por (1) su obtención durante el intervalo de tiempo que dura el evento ocurrente percibido, y (2) su interdependencia de una relación de conocimiento que tiene el individuo percipiente con el evento del mundo externo. La caracterización de los estados perceptivos “ocurrentes” proviene de la reflexión de Soteriou sobre los dos puzzles de la percepción temporal que se revisaron en este capítulo. Soteriou se pregunta “¿cuál es la conexión entre la idea del

‘paso del tiempo’ y la idea de la ‘actualidad’ de los momentos temporales?” (2013, p. 138). Más allá del rechazo de Soteriou a la homogeneidad de los estados perceptivos, el segundo puzzle temporal corresponde al problema de la actualidad del presente de la percepción. Por otro lado, el primer puzzle remite al problema del paso del tiempo para el individuo percipiente, puesto que para que este perciba un evento con extensión temporal, la percepción debe ocurrir en el mismo tiempo de duración de dicho evento. El estado perceptivo “ocurrente” de Soteriou le permite acomodar ambas ideas, porque el “paso del tiempo” en el individuo va renovando la “actualidad” de los momentos temporales en la medida en que el estado perceptivo “ocurrente” se obtiene durante la ocurrencia de un evento. ¿Cómo es posible que la propuesta articule ambas ideas? ¿Qué significa que los estados se obtengan? ¿De qué forma la obtención del estado perceptivo “ocurrente” hace posible la percepción del paso del tiempo y con ello la renovación de su actualidad?

Anteriormente, se revisó la principal dificultad que enfrentan las teorías representacionistas de la percepción para responder la pregunta de ¿cómo es que se percibe el paso del tiempo? Los estados perceptivos con los que se describe la percepción temporal, por el hecho de ser estados, son situaciones no-dinámicas, o sea, no se desarrollan en el tiempo. Soteriou (2013) dice: “Los estados se obtienen, no se desarrollan por el tiempo” (p. 143). Los estados perceptivos “ocurrentes” se obtienen durante el tiempo en que se desarrolla el evento o el acontecimiento, pero no durante todos los instantes del tiempo que dura dicho evento. Más bien los estados perduran durante el intervalo. Esta afirmación puede ser apreciada, nuevamente, en el ejemplo de la desaparición de algo. Soteriou dice:

... el hecho de que exista un intervalo de tiempo en el que eres consciente de que la escena que tienes ante ti perdura durante un intervalo de tiempo, no se explica por el hecho de que estuvieras en ese estado de consciencia en cada uno de los instantes que componen ese intervalo de tiempo. Tu consciencia de que la escena perdura durante un intervalo de tiempo, abarca tanto la presencia como la ausencia del objeto. Lo anterior no se explica por el hecho de que exista un momento en el que eres consciente tanto de la presencia como de la ausencia del objeto (2013, p. 106).

En otras palabras, para que un individuo tenga la percepción de la desaparición de un objeto, no se necesita tener la percepción de un estado en cada instante del intervalo de tiempo en el que ocurre la desaparición del objeto. El estado perdurará en la conciencia de ese individuo,

primero el estado de presencia de ese algo, hasta que cambie en un instante al estado de ausencia, que también perdurará un intervalo de tiempo. El individuo obtiene un estado perceptivo “ocurrente” que perdura durante el tiempo que ocurre el evento, porque su conciencia de lo que ocurre perdura por intervalos de tiempo. La percepción de la desaparición de un objeto es la percepción de un intervalo de tiempo en el que se percibe la presencia, la ausencia y la desaparición de ese objeto. El estado perceptivo “ocurrente” de la desaparición de un objeto no es un estado en el cual eres consciente de la presencia y de la ausencia a la vez, más bien Soteriou dice que es “la idea de que estos momentos de tiempo están sucesivamente presentes” (2013, p. 139). La percepción de la desaparición de un objeto dura un intervalo de tiempo, pues tiene momentos en el tiempo que están sucesivamente presentes, pero no son estados sucesivos. La sucesión de los momentos de tiempo es la del acontecimiento ocurrido en el mundo externo. Con el objeto de graficar aún más su idea, Soteriou ofrece como ejemplo una persona que duerme y que no tiene sueños. La persona no puede referirse temporalmente a los momentos en los que dormía sin sueños. No experimenta un ahora, una actualidad, ni tampoco tiene percepción de la extensión temporal o del paso del tiempo en que ella dormía sin sueños. La persona que duerme sin sueños no tiene estados perceptivos “ocurrentes”, pues estos dependen de momentos que están sucesivamente presentes en el mundo y que permiten al individuo tener la experiencia perceptiva de la extensión temporal de un evento o un acontecimiento. En palabras de Soteriou:

Esta propuesta tiene en cuenta el hecho de que el sujeto de la experiencia sensorial consciente parece ser consciente del “paso del tiempo” de un modo que no ocurre con el durmiente sin sueños. Porque tiene en cuenta el hecho de que el sujeto de la experiencia sensorial consciente parece ser consciente de momentos “sucesivamente presentes” al tener esa experiencia (2013, p. 142).

En resumen, la nueva propuesta ontológica de Soteriou apela a la obtención de estados perceptivos “ocurrentes” que dependen de momentos sucesivamente presentes. Los estados se obtienen en el tiempo y comparten la ubicación temporal con los momentos sucesivamente presentes, y de esa forma el individuo puede tener la experiencia del paso del tiempo. La percepción temporal, o sea, la percepción de eventos o acontecimientos con extensión temporal, es posible para el individuo, gracias a los estados perceptivos “ocurrentes” que se obtienen y

perduran durante el intervalo de tiempo que dura el evento. El estado perceptivo “ocurrente” depende de momentos “sucesivamente presentes” en el mundo externo, que dan el paso del tiempo y la actualidad en la percepción del individuo, así como, por ejemplo, la percepción de la desaparición de un objeto tiene sucesivamente presente la presencia y la ausencia de ese objeto, porque su estado perceptivo ocurrente depende de la ocurrencia del cambio en la presencia del objeto.

6. La diacrónica unidad y continuidad de la conciencia

Naturalmente, se puede pensar que la percepción de la desaparición de algo es fragmentable de manera que se pueda realizar la asociación de un estado perceptivo “ocurrente” con un instante o momento específico en el tiempo. Sin embargo, los estados perceptivos “ocurrentes” no son divisibles como partes temporales de una gran y única experiencia perceptiva. Los estados perceptivos “ocurrentes” están superpuestos entre sí y comparten su obtención en el tiempo con otros estados perceptivos “ocurrentes”. No es posible la individualización de la percepción de un evento con un estado, en un momento específico en el tiempo. Esta caracterización de la experiencia perceptiva se denomina “diacrónica unidad”. La diacrónica unidad es una noción que Soteriou rescata de Tye (2003) para describir su propuesta, pues los estados perceptivos “ocurrentes”, que surgen de la experiencia perceptiva, no pueden ser individualizados en el tiempo. Tye (2003) propone un modelo de percepción temporal representacional no cinematográfico, que no requiere la sucesión de representaciones. Se trata de un modelo de experiencia única y temporalmente extendida, que es indivisible, porque es una diacrónica unidad. Tye dice “Considere una experiencia visual ordinaria y suponga que es exclusivamente visual. ¿Cuándo comenzó? ¿Cuándo terminará?” (2003, p. 97). Tye piensa que la división de la experiencia perceptiva visual no refleja precisamente lo que es la experiencia perceptiva visual, que va y viene como una corriente. Afirma también que: “una corriente de conciencia es solo una experiencia temporalmente extendida que representa un flujo de cosas en el mundo. No tiene experiencias más cortas como partes. De hecho, no tiene experiencias como partes propiamente dichas” (2003, p. 106). Tye cree que la experiencia perceptiva es una única experiencia desde que te despiertas en la mañana, hasta que te vas a acostar para dormir. Soteriou critica que en una experiencia única se presente solo un gran estado perceptual que abarca una duración de todo un día. Desde que un individuo se despierta vive distintas circunstancias, por lo

que existen cambios en sus creencias, deseos, intenciones y percepciones. Una única experiencia con un solo estado perceptivo no capta la idea de flujo en, por ejemplo, la percepción de un cambio en algo, un objeto o evento. No existe un único estado perceptivo “ocurrente” para Soteriou, más bien los estados perceptivos “ocurrentes” se superponen y comparten intervalos de ocurrencia. La diacronía, en la diacrónica unidad de la conciencia, se da porque la identificación de un estado perceptivo con un instante en el tiempo es imposible. La unidad, en cambio, se da porque la división es imposible. Soteriou afirma:

El estado perceptivo “ocurrente” que se obtiene cuando un sujeto se despierta, no se obtiene durante todo el período de tiempo en el que el sujeto permanece despierto, sino que el sujeto se encontrará en una serie de estados perceptivos ocurrentes distintos durante ese período de conciencia. Pero la ocurrencia perceptiva consciente, de la que depende constitutivamente un estado perceptivo ocurrente, puede compartir una parte temporal con la ocurrencia perceptiva consciente de la que depende constitutivamente un estado perceptivo ocurrente posterior. (2013, p. 153).

La unidad de la experiencia perceptiva imposibilita su división en partes. Sin partes temporales, no es adecuado ningún tipo de modelo temporal en el que se deban suceder partes temporales, tal como se suceden los fotogramas en una película. La diacrónica unidad de la experiencia perceptiva es una característica que da sentido a la idea de continuidad y flujo en la percepción. Si la experiencia perceptiva no se puede dividir en partes temporales, sus estados perceptivos no pueden ser homogéneos. Los estados perceptivos “ocurrentes” de Soteriou se obtienen y perduran en el tiempo, no son homogéneos, duran lo que dura la ocurrencia del evento, o sea, dependen temporalmente de la ocurrencia del evento. Por otro lado, la imposibilidad de la asociación de estados perceptivos a instantes en el tiempo está relacionada con la idea de flujo y continuidad de la percepción de la siguiente forma: En la tradición de las teorías representacionistas, cuando se habla de la corriente de la conciencia y del flujo que tiene la percepción de un cambio en algo del mundo externo, como la desaparición de algo, se tiende a dar explicaciones que implican representaciones que cambian sucediéndose. Sin embargo, si la experiencia no puede ser individualizada en estados como una película en fotogramas homogéneos que se suceden, no son adecuadas las explicaciones de la percepción del cambio de un objeto a través de representaciones que cambian, pues, si así fuera, cada representación tendría que ser similar a un fotograma homogéneo. Soteriou afirma que la

percepción del cambio en el tiempo se logra por medio de la representación del cambio, no por representaciones que cambian. La percepción consiste, entonces, para Soteriou, en una serie de representaciones que se extienden en el tiempo y que por eso son capaces de representar el cambio. Como ya lo vimos anteriormente, la propuesta de definir la percepción del cambio como la de representaciones que cambian requiere una explicación en términos de una sucesión de las representaciones, para dar cuenta del paso del tiempo. En cambio, si se entiende la percepción del cambio como algo que se obtiene por medio de la representación del cambio, no es necesaria la idea de sucesión. En palabras de Soteriou:

Dada esta explicación, será un error pensar que podemos identificar el estado representacional perceptivo en el que se encuentra un sujeto simplemente especificando el momento en el que se obtiene y luego preguntar por el contenido de ese estado. Por ejemplo, ya no podemos preguntar simplemente en qué estado representacional perceptivo se encontraba S en T3. Así pues, reconocer que los estados perceptivos con contenido representacional se obtienen en virtud de la ocurrencia de sucesos y procesos podría explicar qué hay de erróneo en pensar que debe haber alguna forma de determinar si, en un momento dado, se produce un cambio en el contenido representacional en lugar de un contenido que representa el cambio (2013, p. 145).

Los estados perceptivos “ocurrentes” a diferencia de los estados homogéneos, pueden representar el cambio, pues son estados que se obtienen y perduran en el tiempo. La temporalidad de la percepción es un flujo que para Soteriou depende de la ocurrencia de un evento. Por otro lado, que las representaciones cambien y se sucedan para dar cuenta del paso del tiempo en la percepción, propicia una idea estática de instantes en el tiempo que se suceden, a cada uno de los cuales, además, le corresponde una representación. De esta manera, la verdadera dificultad de una explicación de la percepción del cambio como una sucesión de representaciones, es que supone la homogeneidad de los estados perceptivos. De acuerdo con la crítica de Soteriou a la tesis de que los estados perceptivos son representaciones y que estas deben sucederse para producir la percepción del cambio, es que la idea de sucesión no permite apreciar realmente lo que significa el paso del tiempo, el flujo y la continuidad de la corriente de la percepción. Nuestra percepción del tiempo no es similar a una película, pues su continuidad no depende de sucesiones, sino de algo que se extiende en el tiempo. La percepción de un individuo, además de ser una representación del mundo externo con condiciones de veracidad, también depende de una relación de conocimiento que se extienda en el tiempo.

7. La relación de familiaridad perceptiva

Cuando se habla de caracterización dinámica de la percepción, se quiere decir que la percepción es una especie de corriente que fluye. La idea de que la percepción fluye como una corriente sugiere la de paso del tiempo y de la continuidad de la percepción de un individuo en ese tiempo. Si la percepción de la extensión temporal de un evento ocurriera por medio de fragmentos y partes que se suceden, no podría explicarse la continuidad. La percepción de la presencia en el tiempo del evento es continua, su duración depende de la duración del evento. La caracterización dinámica de la percepción y la idea de flujo, sin embargo, todavía sigue siendo opaca. Hasta el momento se ha revisado la dificultad de los estados —ya que son situaciones no dinámicas— para dar cuenta de la percepción bajo una caracterización dinámica, es decir, dar cuenta de la fluidez con que se nos da la percepción consciente, la que implica su duración y la facultad de percibir la extensión temporal de un evento o acontecimiento. Precisamente, la dificultad consiste en la contradicción que nos presenta la idea de estado, en tanto se asocia más a una noción estática de fragmentos temporales que necesitan sucederse. La percepción no se siente como si se tratara de fragmentos perceptivos, sino como una corriente que fluye, sin sucesiones que delimiten capítulos en ella. Soteriou propone la noción de estados ocurrentes, lo que le permite superar la dificultad de los estados como situaciones no dinámicas para dar cuenta del carácter dinámico de la percepción del cambio. En sus palabras:

... cuando un sujeto percibe con éxito el mundo, se obtiene un estado perceptivo fenoménicamente consciente «ocurrente», y la naturaleza de ese estado fenoménicamente consciente debe especificarse, al menos en parte, en términos de una relación psicológica no representacional de conocimiento perceptivo que se obtiene entre el sujeto y las entidades independientes de la mente que el sujeto percibe. (2013, p. 167).

Los estados perceptivos “ocurrentes” son estados que se obtienen y perduran en el tiempo, y dependen de una relación de familiaridad perceptiva con el evento percibido. La localización temporal de los estados perceptivos “ocurrentes” dependen del evento ocurrente por la naturaleza del estado. Soteriou apela a que los estados perceptivos “ocurrentes” tienen una interdependencia con el evento o acontecimiento ocurrente, o sea, no pueden ser descritos ni especificados temporalmente si no es a través de una relación no representacional de conocimiento con la ocurrencia del evento del cual son percepción. Soteriou dice de la relación:

La relación es una relación con el acontecimiento, y la relación con el acontecimiento se obtiene solo si el acontecimiento ocurre; además, la localización temporal de la obtención de la relación con el acontecimiento le parece al sujeto que depende de, y está determinada por, la localización temporal del acontecimiento en particular, la relación con el acontecimiento es una que le parece al sujeto que se obtiene solo cuando el acontecimiento ocurre (2013, p. 100).

La relación de familiaridad perceptiva es una especie de relación perceptiva primitiva que los seres vivos establecen con su entorno. La relación es primitiva porque la ubicación temporal es una característica fundamental de la percepción y esta ubicación depende de la relación. El individuo tendrá estados perceptivos “ocurrentes” solo cuando el acontecimiento ocurre y exista esta relación de conocimiento con él. Soteriou también justifica la caracterización dinámica de su propuesta por esta relación de familiaridad perceptiva. La idea de que la percepción es una corriente que fluye se justifica por medio de la diacrónica unidad y continuidad de la conciencia que imposibilita la identificación de partes temporales con estados perceptivos “ocurrentes”. Todos los estados dependen y están determinados por la relación de familiaridad perceptiva con el evento o acontecimiento del mundo y su actualidad depende de la actualidad de este evento o acontecimiento. Sin la relación de conocimiento no habría explicación de cómo un individuo puede saber la actualidad temporal de su percepción. El individuo es sensible al tiempo por la relación de familiaridad perceptiva. Volviendo al ejemplo de la persona durmiente sin sueños. La diferencia entre la persona durmiente sin sueños y la persona que está percibiendo despierta, es que esta última tiene una relación de conocimiento o familiaridad con el acontecimiento que está ocurriendo. Por esta razón, una persona puede tener la percepción del paso del tiempo y saber la ubicación temporal de sus percepciones en un intervalo de tiempo. Soteriou dice:

...(la) diferencia entre el durmiente sin sueños y el sujeto de la experiencia sensorial consciente, en términos de la idea de que el sujeto de la experiencia consciente se encuentra en estados perceptivos “ocurrentes” cuya obtención depende constitutivamente de la ocurrencia de eventos/procesos fenoménicamente conscientes cuya continuidad es de carácter procesivo. (2013, p. 142).

Soteriou dice en general que su propuesta sobre la percepción apela a la obtención de estados perceptivos y también a la ocurrencia de acontecimientos/procesos fisiológicamente conscientes cuya continuidad es de carácter procesivo. (2013, p. 143). El evento o

acontecimiento es un proceso del mundo, se extiende temporalmente y tiene continuidad en el tiempo. Le permite al individuo que percibe tener un estado perceptivo “ocurrente” y conocer la ubicación temporal del evento o acontecimiento ocurrente en un intervalo temporal. La relación existirá siempre y cuando el evento ocurra y el estado perceptivo ocurrente estará determinado y solo podrá ser especificado en términos de esta relación.

La caracterización dinámica de la percepción está asociada a su flujo y continuidad. La continuidad de un acontecimiento es temporal y de carácter procesual. La continuidad en el tiempo de una percepción puede describirse en términos del paso del tiempo que implica para el individuo percipiente la extensión temporal de un evento o acontecimiento. Nuestra experiencia perceptiva no es fragmentada, es continua. La ubicación temporal de una percepción, o sea la actualidad de lo que se percibe del mundo externo, depende de la relación de familiaridad perceptiva con el evento o acontecimiento ocurrente. La idea de Soteriou es desarrollar un vínculo entre algo no-dinámico como un estado, y algo dinámico como un evento del mundo, de forma que los estados perceptivos “ocurrentes” sean dinámicos, porque dependen de una ocurrencia de carácter procesivo. Los estados perceptivos “ocurrentes”, además, son obtenidos y perduran durante el tiempo, se superponen unos a otros y comparten partes temporales con otros estados perceptivos “ocurrentes”. No pueden ser homogéneos. Además, como estos estados solo pueden ser especificados en torno a esta relación de familiaridad perceptiva, su ubicación temporal siempre será la de la ocurrencia. Si se propone que la percepción de un evento o acontecimiento solo requiere de estados perceptivos que tengan la posibilidad de ser verdaderos o falsos, no se podría explicar por qué la ubicación o localización temporal de una percepción parece ser siempre la misma ubicación o localización temporal de la ocurrencia que se percibe. Si nuestras percepciones tienen la ubicación temporal del evento o acontecimiento que ocurre y esta ubicación no puede ser distinta a la de este, se debería, siguiendo a Soteriou, a que los estados perceptivos dependen y solo pueden ser especificados en términos de una relación de conocimiento perceptivo. Acerca de la solución que lo explica, dice Soteriou:

La solución, sugerí, es aceptar una explicación relacionalista de nuestra experiencia sensorial consciente de los acontecimientos, según la cual el estado fenoménicamente consciente que se obtiene cuando un sujeto tiene una experiencia sensorial consciente le parece que depende de la obtención de una relación de conocimiento perceptivo. Esta relación psicológica es una relación

con el acontecimiento percibido, y es una relación que se obtiene solo cuando el acontecimiento ocurre. Según este punto de vista, dado que el acontecimiento percibido es algo que tarda un intervalo de tiempo en ocurrir, la obtención del estado fenoménicamente consciente del sujeto durante ese intervalo de tiempo le parece al sujeto que depende de la ocurrencia de algo que tarda ese intervalo de tiempo en ocurrir (2013, p. 140).

En resumen, los estados perceptivos “ocurrentes” dependen de una relación de conocimiento con la ocurrencia del acontecimiento o evento que, como Soteriou afirma, tiene un carácter procesivo. Los estados perceptivos “ocurrentes” dependen y se determinan por la relación que se tiene con el acontecimiento ocurrente. En otras palabras, un estado que es una situación no dinámica, está determinado por una relación con un acontecimiento que es un proceso dinámico. ¿En qué sentido la relación de conocimiento hace posible tener conocimiento de un proceso del mundo externo? Soteriou explica que la relación de familiaridad perceptiva con un evento o acontecimiento tiene una cualidad temporal: “una característica estructural de esta relación psicológica es la posesión de un campo sensorial temporal” (2013, p. 140). Por esta razón, la persona que duerme sin sueños no puede tener la ubicación temporal de su experiencia de dormir sin sueños, en cambio, una persona que está despierta tiene estados perceptivos “ocurrentes” que tienen la ubicación temporal del evento ocurrente. Esto solo es posible porque la persona tiene también una relación de familiaridad o conocimiento perceptivo, que es una relación con sensibilidad al paso del tiempo.

El protagonismo que tiene la relación de familiaridad perceptiva en la propuesta de percepción temporal de Soteriou puede explicarse por la influencia de algunos filósofos como, por ejemplo, Michael Martin, para quien la percepción requiere más que contenido representativo con valores de verdad, pues también depende de una relación de conocimiento. Soteriou recibe también la influencia de otros dos teóricos que defienden teorías del dato sensorial como G. E. Moore y B. Russell. Soteriou (2013) dice que “en parte por la influencia de Moore es que se volvió ortodoxo suponer que la experiencia sensorial consciente involucra una relación psicológica” (p.14). Russell sostiene que la experiencia perceptiva está constituida de una relación psicológica que es relación de “familiaridad” o “conciencia” (Russell, 1992, p. 38). De ahí el apellido de la relación de conocimiento de la que dependen el estado perceptivo “ocurrente”. Russell sostiene que la sensación es una “familiaridad” o “conciencia” de

particularidades dadas como simultáneas con el sujeto, de ahí que la percepción tenga la misma ubicación temporal que la ocurrencia. Russell afirma que la “sensación debe ser una relación espacial de sujeto y objetivo, diferente de cualquier relación donde no se muestra que el objeto está en el tiempo presente” (1992, p. 64) y Soteriou recoge esta cita con el objeto de caracterizar la relación de familiaridad perceptiva como una relación sensible al paso del tiempo y dependiente del conocimiento de un proceso del mundo externo.

8. El relacionismo de Soteriou

Tanto teóricos relacionistas como representacionalistas en cuanto a la percepción pueden coincidir en que un individuo obtiene algún tipo de relación de conocimiento cuando tiene una percepción exitosa del mundo. Pero Soteriou cree que la diferencia está en que para el relacionista los estados mentales perceptivos —que son estados sensoriales conscientes— no pueden ser especificados de manera independiente y dependen necesariamente de la relación de familiaridad perceptual (Soteriou, 2013, p. 99). Critica las teorías representacionalistas, pues considera los estados perceptivos como casos no-dinámicos de la percepción, es decir, define como los estados como tipos de cosas que no se desarrollan por el tiempo. Sebastián Sanhueza Rodríguez (2022) resume la crítica de Soteriou a la percepción temporal representacionalista de la siguiente forma: “la sensación de sucesión o cambio prolongado, no tiene cabida ni en una sucesión de estados representacionales, ni en un único estado prolongado que represente una sucesión temporalmente extendida” (Sanhueza, p. 72). La sucesión de estados representacionales y el único estado prolongado son descripciones de modelos representacionalistas de la percepción temporal: los modelos cinematográfico y extensional, respectivamente. La percepción no se parece a una película en la que fotogramas o representaciones estáticas del mundo se suceden, y tampoco es un único estado prolongado durante la vigilia de un individuo. Existen múltiples cambios en los acontecimientos del mundo que este individuo percibe durante un día y cuando ocurren, también cambian los estados que él tiene. ¿Cómo percibimos la extensión temporal o la presencia en el tiempo de un evento? En la propuesta de Soteriou, revisada en este capítulo, un individuo tiene una percepción temporal exitosa del mundo cuando obtiene un estado perceptivo “ocurrente” que perdura durante el intervalo de tiempo en el que ocurre un acontecimiento, y ese estado perceptivo depende de una relación de familiaridad o conocimiento perceptual que se obtiene entre el sujeto y el acontecimiento ocurrente. En este

sentido, la propuesta de Soteriou es relacionista: los estados perceptivos “ocurrentes” dependen de la relación de familiaridad perceptual. La percepción no existe si no es por esta relación.

También la propuesta enactivista de Noë, en tanto asume que es necesaria una relación de conocimiento para que un individuo tenga una percepción exitosa, es relacionista. En el siguiente capítulo se intenta vincular las propuestas relacionistas de Soteriou y Noë. Consideramos que ambas se hacen cargo del problema de la presencia en la percepción, pero desde ángulos distintos: el tiempo en Soteriou y el espacio en Noë. La percepción de la presencia temporal de algo, al igual que la percepción de la presencia espacial de algo, requieren de una relación de conocimiento para una percepción exitosa del volumen y de la extensión temporal de ese algo. Como señalamos, tanto Soteriou como Noë son relacionistas en cuanto a percepción, porque fundamentan la percepción del cambio en una relación de conocimiento con lo percibido del mundo externo. Las dos propuestas relacionistas son críticas de las teorías representacionistas de la percepción, ya que consideran que suponer representaciones en la percepción temporal no permite dar cuenta de su carácter dinámico. Para los teóricos relacionistas la relación de conocimiento es la garantía de que el dinamismo de los eventos y acontecimientos del mundo externo, que tienen carácter procesual, sea percibido por el individuo. La relación de familiaridad perceptiva es sensible al campo temporal. Sin embargo, el Enactivismo (el de Noë) presenta significativas diferencias con la propuesta de los estados perceptivos “ocurrentes” de Soteriou, aun cuando ambos autores consideran la relación de conocimiento como elemento fundamental para una percepción exitosa. En la propuesta de Noë, la percepción no es algo que le ocurre a los individuos, sino algo que ellos hacen. La percepción es una actividad y está determinada por nuestras capacidades de interactuar con el mundo. Por ejemplo, para el caso de una percepción visual, el Enactivismo no necesita recurrir a estados perceptivos, ni representaciones internas, porque estas nociones no suponen otros factores en la actividad perceptiva, como, por ejemplo, la manera en que los aspectos no visuales impactan en la percepción visual. No considera la capacidad de moverse que tiene el individuo al utilizar la vista ni, en general, cómo el movimiento del cuerpo afectó al desarrollo evolutivo de esta percepción. Soteriou, al igual que los teóricos representacionistas de la percepción, propone estados mentales perceptivos que ocurren exclusivamente en el cerebro. La teoría representacionista y computacional de la visión de David Marr no considera la influencia del sistema motor en lo percibido. La percepción exitosa para Marr (1982) no depende de una relación de conocimiento, sino de un estado

representacional con condiciones de veracidad. ¿Y para Soteriou? ¿Con qué se compromete al proponer la dependencia de los estados perceptivos “ocurrentes” de una relación de familiaridad perceptual? ¿Podría aceptar que tal relación de conocimiento implica el uso del cuerpo del individuo y no solo del cerebro? Al menos Noë es bastante abierto a la propuesta de Soteriou de los estados perceptivos “ocurrentes”, y aunque no los necesita en su propuesta sensoriomotora, sí reconoce que existen. La crítica de Noë al representacionalismo no significa que para el Enactivismo no haya nada representado en la percepción o que no ocurra parte importante de ella en el cerebro. En sus palabras:

Sin duda, la percepción depende de lo que ocurre en el cerebro, y es muy probable que existan representaciones internas en él (por ejemplo, estados internos portadores de contenido). Sin embargo, la percepción no es un proceso cerebral, sino una especie de actividad hábil del animal en su conjunto. (2004, p. 2).

La mente no está en el cerebro, sino en todo el cuerpo. Los procesos mentales son procesos corporales, pues la mente es todo el cuerpo. De cualquier manera, Noë considera muy probable que existan representaciones internas dentro del cerebro, con estados internos, al estilo de los estados perceptivos “ocurrentes” de Soteriou, pero lo que no podría ocurrir, desde la postura de Noë, es que la percepción dependa sólo de ellos, puesto que se necesita también una relación de conocimiento. En el siguiente capítulo se presentan indicios de que las influencias no visuales en la percepción son tomadas en cuenta en la descripción de Soteriou de la relación de familiaridad perceptual. De acuerdo con esta descripción, mostrarían que la percepción es un proceso corporal, no exclusivo del cerebro. Por otra parte, en este mismo capítulo, se explica el rol de la relación de conocimiento sensoriomotor en el problema de la presencia según Noë. Buscamos aclarar la relación de la percepción virtual de Noë con el paso del tiempo, es decir, de qué manera el acceso del individuo a la percepción virtual de un objeto depende de que la actividad de la percepción se extienda por el tiempo.

Capítulo III

Relacionistas: conocimiento perceptual de objetos y eventos. Encuentros y desacuerdos entre Soteriou y Noë.

1. Enactivismo y su enfoque sensoriomotor

El concepto de “Enactivismo” comenzó a ser utilizado por personalidades como Eleanor Rosch, Evans Thomson, y Francisco Varela a finales de los años 80 y principios de los 90. A más de 30 años desde su origen, el Enactivismo es un importante enfoque de las ciencias cognitivas corporizadas, y es compartido por filósofos, psicólogos, neurocientíficos y artistas. En términos generales, la noción se opone a la idea de que la mente está en el cerebro, pues sugiere que la mente está en todo el cuerpo del individuo. Lawrence y Spaulding (2021) clasifican el enfoque Enactivista en tres tipos u orientaciones: Enactivismo Autopoiético (Varela, Thompson y Rosch 2017; Di Paolo 2005); Enactivismo Sensoriomotor (O'Regan and Noë 2001; Noë 2004; Di Paolo, Burhmann, Barandarian 2017); y Enactivismo Radical (Hutto y Myin 2013; Chemero 2011).

El Enactivismo Sensoriomotor asume que la percepción es una activa exploración del entorno, que instaura patrones de dependencia entre los movimientos del individuo percipiente, sus sensaciones y su agencia en el mundo. Este enfoque es parte del desarrollo de las inquietudes originales del Enactivismo. En su origen en el texto de Varela, Thompson y Rosch (1991), titulado “The Embodied Mind”, los científicos plantean una insatisfacción con las limitaciones que presenta la metáfora computacional para la percepción. Los Enactivistas critican la teoría representacional de la mente debido al uso de representaciones internas del mundo para dar cuenta de la percepción. No basta solamente con un procesamiento de la información recibida como lo hace un computador —a través de representaciones— para dar cuenta de la complejidad perceptiva de un organismo animal. El Enactivismo rechaza el uso de representaciones internas para dar cuenta de la percepción, pues considera que es una formulación pasiva, que no considera las influencias no perceptivas, como las capacidades motoras y de agencia del organismo, que co-evolucionaron con la percepción. En vez de tal representación, la percepción es una actividad que reconoce patrones sensoriomotores, y no una recepción de información, sino una relación de conocimiento interdependiente individuo-agencia-mundo.

2. El problema de la presencia II

En el primer capítulo se revisó el problema de la presencia a través del ejemplo del papel tapiz con rostros de Marilyn Monroe. Noë resume la problemática que presenta el ejemplo de la siguiente forma: “debemos explicar cómo es que podemos disfrutar de la experiencia perceptiva de las características desatendidas de una escena.” (2004, p. 59). ¿Cómo puede un individuo tener la presencia completa del papel tapiz, sin las características desatendidas, o sea sin que todas las Marylins estén representadas en su percepción? El problema de la presencia es una interrogante sobre por qué un individuo percibe la presencia de un objeto por entero, a pesar de que solo perciba parte del objeto. El investigador de la percepción visual Ronald Rensick se pregunta: “¿Por qué sentimos que en alguna parte de nuestro cerebro hay una completa y coherente representación de la escena entera?” (2000, p. 28). Por ejemplo, un individuo que toca una botella con los ojos cerrados tiene la sensación de la presencia completa de la botella, sin embargo, solo toca algunos puntos de ella. Lo mismo ocurre con la percepción visual del gato tras la reja, pues percibimos al gato como un todo, a pesar de que la reja solo deja a la vista algunas partes del gato ¿cómo puede ocurrir esto? Una respuesta posible es la suposición de que la experiencia perceptiva utiliza en este caso las habilidades conceptuales, de manera que cuando un individuo ve las partes del gato (o siente los puntos de la botella), tiene el concepto de gato (o de botella) y, por tanto, supone que el gato (o la botella) está ahí en su totalidad. Noë considera que lo que ocurre con la percepción de la presencia del gato o de la botella no es un pensamiento del tipo juicio o creencia. La presencia está en sentido perceptual, no por medio de otras habilidades del pensamiento. La presencia del gato se encuentra en el conocimiento de un individuo de que a través del movimiento de sus ojos, cabeza o cuerpo podrá ver lo que por el momento no ve. La presencia también se diferencia de otro suceso perceptivo popular que los psicólogos denominan “percepción amodal”, el que puede ser ilustrado con el triángulo de Kanisza (ver *Ilustración 2*). En la figura el triángulo está presente en la percepción de manera amodal: está presente sin ser realmente percibida. El individuo tiene la percepción de un triángulo que está demarcado por la

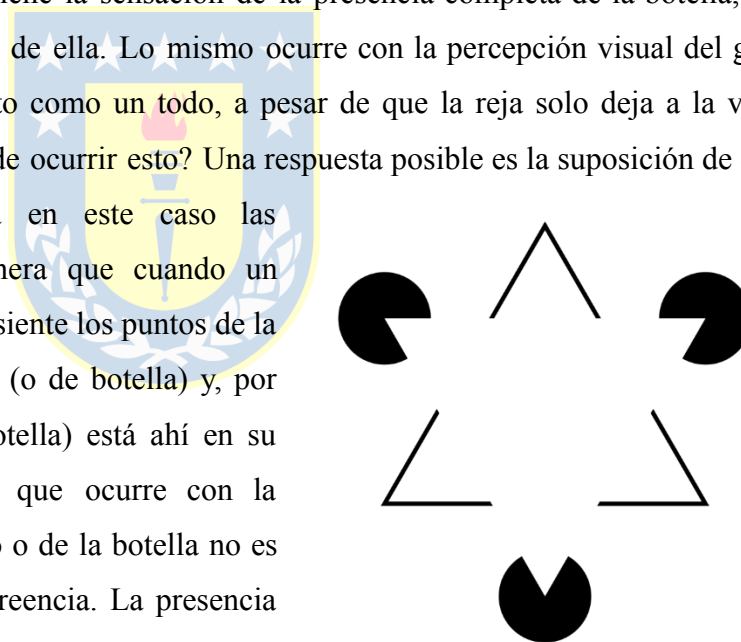


Ilustración 2. Triángulo de Kanisza, Gaetano Kanisza 1955

ausencia de ciertos fragmentos del otro triángulo y de los círculos. El efecto resulta del sacado tipo pac-man de los círculos y la falta de una porción de aristas en cada lado del triángulo. La percepción del triángulo así conseguido es una ilusión, porque se ven bordes ilusorios. No es igual al ejemplo de la presencia de la botella o el gato detrás de la reja. La percepción de la presencia del gato y de la botella ocurren también con cada percepción de volumen de un objeto y no son ilusiones. Si fuera así, el mundo entero tendría que ser tratado como una ilusión y no es el caso.

3. Patrones de dependencia sensoriomotora

El ejemplo que utiliza Noë para dar cuenta del marco conceptual de su enfoque sensoriomotor del Enactivismo es la percepción de un tomate. Cuando un individuo ve de frente un tomate solo ve una cara de él, pero lo percibe en su total presencia. Nadie que vea un tomate dice encontrarse frente a solo un fragmento de tomate. A pesar de que el individuo ve una porción de tomate, tiene su presencia completa. El individuo percibe la total presencia del objeto a pesar de que esté ocluido por sí mismo. ¿Cuál sería la diferencia entre la percepción de la presencia de la parte posterior de un tomate y la de la presencia de la habitación contigua, que tampoco podemos ver, pero sabemos que está ahí? Son dos tipos de presencia distintos. La diferencia radica en que el individuo que tiene la percepción del tomate tiene los patrones de dependencia sensoriomotora del tomate, en cambio, de la habitación contigua no se tiene nada. Los patrones de dependencia sensoriomotora son regularidades de la percepción visual, auditiva, etc. El individuo aprende el reconocimiento de las regularidades perceptivas de los objetos, a través de la identificación del cambio de esos patrones. Si el individuo percipiente se mueve junto a un grupo de tomates, cambiarán la luz y otros factores en su percepción. El individuo no solo aprende los patrones de dependencia sensoriomotora de los objetos, sino también sus variaciones cuando el individuo está en movimiento. En el caso de la habitación contigua, el individuo no tiene ninguna relación perceptual, o sea, no tiene patrones de dependencia sensoriomotora con los que pueda interactuar por medio de su percepción. Lo que sea que el individuo tenga respecto de la habitación contigua, no se parece a la percepción de la presencia del tomate. En palabras de Noë:

Esto se explica por el hecho de que su relación (del individuo) con la habitación de al lado no está mediada por los tipos de patrones de dependencia sensoriomotora, de la misma manera que lo está su relación con el tomate y el gato y el entorno detallado (2004, p. 64).

El tomate se ve, la habitación contigua no. La visión tiene patrones que dependen de la regularidad entre la sensación y el movimiento del cuerpo del individuo. El individuo tiene conocimiento de que puede moverse, para tener acceso a la percepción del fragmento que está oculto del tomate. No es el mismo conocimiento que tiene alguien que sabe que existe una habitación contigua. El individuo que sabe que existe una habitación contigua, se parece al conductor de un automóvil que viaja hacia el horizonte, y sabe que tiene que haber más espacio donde conducir. No es el mismo tipo de relación de conocimiento que cuando se está visualizando un objeto que se ocluye consigo mismo.

4. La presencia como virtualidad de la percepción

El conocimiento de estos patrones de dependencia sensoriomotora permite al individuo tener una maestría de sus habilidades perceptivas y motoras con las que desarrolla su navegación por el entorno. El conocimiento y dominio de estas habilidades también implica algo así como “expectativas” del individuo sobre su interacción con el mundo. Yo escribo “expectativas” entre comillas, porque no son iguales a las expectativas que tiene un individuo de lo bueno que estará un evento, o que mañana saldrá el sol. Las “expectativas” del individuo sobre el objeto son perceptuales y son consecuencia del conocimiento de los efectos que tiene un movimiento de su cuerpo en los patrones de dependencia sensoriomotora con el objeto. La virtualidad de la percepción propuesta por Noë responde a este tipo de expectativas perceptuales. La presencia de la parte de atrás del tomate es virtual, o sea, no existe la percepción de una magnitud física de la parte de atrás del tomate, pero sí existe su presencia. Los conocimientos sensoriomotores del individuo le permiten moverse por el espacio y acceder a esa percepción virtual. Si las expectativas perceptuales no son cumplidas, el individuo se llevará una sorpresa, por ejemplo, si al moverse se da cuenta de que el tomate no era más que una fachada hecha de cartón pintado, sin una verdadera parte de atrás. El conocimiento en este caso no fue acertado y la presencia de esa virtualidad era solo una ilusión. Acerca de la virtualidad de la presencia, Noë señala lo siguiente:

El contenido de la experiencia perceptiva es virtual. Este punto va más allá de la propuesta de que el sistema visual utiliza representaciones virtuales; la afirmación es que el contenido experiencial es en sí mismo virtual. De acuerdo con el enfoque enactivo, el otro lado del tomate, las porciones ocultas del gato y el detalle ambiental invisible están presentes para la percepción virtualmente en el sentido de que experimentamos su presencia debido a nuestro acceso a ellos basado en la habilidad. La reflexión fenomenológica sobre el carácter de la presencia perceptual sugiere que las características están presentes como disponibles, más que como representadas. El mundo está al alcance de la mano y está presente solo en la medida en que sabemos (o sentimos) que lo está. (2004, p. 67).

Un individuo que ha trabajado toda su vida con tomates. Ha desarrollado una maestría en su percepción para reconocerlos entre varias frutas, e incluso desde lejos puede reconocer cuál tomate está más maduro que otro. La textura del tomate es un lenguaje perceptual que sus ojos han aprendido. Cada vez que ve un tomate tiene expectativas perceptuales, algo así como un proto-juicio que él espera que se cumpla por el conocimiento de lo que ha percibido (o ha experimentado) antes. El individuo espera que la parte que no ve —la espalda del tomate—, en cuanto a forma, textura y color, sea como siempre ha sido con relación a su conocimiento. El individuo espera que la parte que ve, a través de los patrones de dependencia sensoriomotora, tengan un asidero y coherencia en el fragmento que no ve. El individuo tiene la presencia del tomate por completo, debido a que basa lo que percibe virtualmente de la espalda del tomate en lo que percibe de la parte de enfrente. El individuo podrá desarrollar la habilidad de reconocer si los tomates están podridos, según ciertos patrones de dependencia sensoriomotora, pues estas regularidades le supondrán información sobre el lado que no ve. La expectativa perceptual de la presencia virtual de un objeto es consecuencia de la relación de conocimiento sensoriomotora que tiene el individuo del mundo.

5. Conocimiento sensoriomotor

El reconocimiento de un tomate como maduro o podrido requiere, por parte del individuo percipiente, de una maestría sobre su habilidad perceptiva visual, un dominio y conocimiento de la experiencia de los patrones de dependencia sensoriomotora de los tomates en general. La habilidad que implica el rápido reconocimiento de tomates maduros y podridos está también disponible frente a cualquier objeto que genere en el individuo percipiente una expectativa

sensoriomotora que se asemeje a la de un tomate. Si esa expectativa perceptual no se llega a cumplir, por ejemplo, si el individuo se encuentra con un tomate que del otro lado tiene un color azul o una textura inesperada, una sorpresa porque reconoce la limitación de su propia habilidad perceptiva. Las expectativas que tenía no se cumplieron y su maestría sensoriomotora no sirvió como conocimiento. Noë llama “conocimiento sensoriomotor” al reconocimiento de regularidades o contingencias sensoriomotoras del objeto, que es el tipo de relación de conocimiento que caracteriza la percepción Enactivista. El “conocimiento sensoriomotor” de los patrones de dependencia sensoriomotora y sus variaciones en el tiempo, que permite al individuo “tener” la presencia de la parte ocluida por los objetos, lo que no se logra a través de una representación. La relación de conocimiento sensoriomotor que propone Noë, es la habilidad mediante la cual el individuo accede a la presencia de las partes ocluidas de un objeto, habilidad que considera la capacidad de movimiento de su cuerpo. La percepción de la presencia de un objeto con volumen es una consecuencia de la relación de conocimiento sensoriomotora del individuo (experiencia corpórea fundada en ésta con los objetos) que incluye la presencia de las partes ocluidas. A veces este conocimiento puede estar equivocado, si no fuera así, los individuos no tendrían sorpresas perceptivas como la de descubrir que el tomate era una fachada de cartón. Además, el conocimiento sensoriomotor de las partes ocluidas permite al individuo comprender las formas tridimensionales que se le presentan o percibir el volumen de un objeto, a pesar de que nunca pueda ver esas formas enteras o percibir la figura por todos sus ángulos al mismo tiempo. No existe una figura tridimensional que no sea ocluida por sí misma. La presencia en tres dimensiones de un objeto requiere del conocimiento de los patrones de dependencia sensoriomotora de su forma y, además, la presencia de su parte ocluida. Noë afirma que si no fuera por esa relación de conocimiento, no se podría tener el concepto de una figura en tres dimensiones, como lo semiesférico de un tomate, o un cubo. En sus palabras:

La comprensión que nos da la presencia tridimensional del cubo es un tipo de comprensión sensoriomotora. De este modo, nuestra posesión del conocimiento sensoriomotor es la base de nuestra posesión del concepto observacional cubo (2004, p. 207).

La determinante relación entre el movimiento del cuerpo de un individuo y su percepción tridimensional en el enactivismo de Noë no significa que una persona paralítica no pueda ver los objetos en tres dimensiones. La relación de conocimiento necesaria para la experiencia

perceptiva de un individuo considera las posibilidades de movimiento del cuerpo para su especie, en correspondencia con las cuales evolucionó el aparato perceptivo en los animales, como los ojos y los oídos. Si un individuo toca con los ojos cerrados un objeto que desconoce, por más que lo haga no le será posible identificar su forma, no tendrá la comprensión sensoriomotora del objeto total, su presencia tridimensional completa. Noë afirma: “Lo que se descarta es la posibilidad de que alguien que carezca de toda comprensión sensoriomotora tenga experiencias con contenidos espaciales (o, para el caso, con cualquier contenido)” (2004, p. 91). Lo que ocurre con la percepción táctil, también ocurre la percepción visual. La comprensión sensoriomotora es necesaria para la percepción (consciente) de la presencia del volumen de un objeto. En ambos casos (comprensión sensoriomotora y percepción del volumen) se trata de percepciones activas —actividades que se realizan con el entorno— y que tienen la misma transparencia. Nadie diría que el tacto no es una experiencia transparente, el individuo toca directa y efectivamente lo que toca. Noë sugiere que quizás a esto apunta Merleau-Ponty con su afirmación de que “la visión es una palpación con la mirada” (1962, p. 134). No por nada es un filósofo de gran relevancia para el pensamiento Enactivista.

6. Perfil sensoriomotor

Dentro del marco conceptual Enactivista es posible dar respuesta a las interrogantes que Dennett planteaba mediante el ejemplo del papel tapiz de múltiples rostros de Marilyn Monroe. Un individuo que tiene la percepción del papel tapiz, tiene la presencia de él por entero, a pesar de que muchos de los rostros de Marilyn sean catalogables como virtuales. No todas las Marylins están representadas en la percepción del individuo. Tal como con el tomate, nadie diría que solo ve un fragmento del papel tapiz, o sea la parte que tiene al frente, sino que el individuo tiene la presencia del papel tapiz entero. La mayoría de los rostros de Marilyn están en la visión periférica del individuo, sin mucho detalle, pero el individuo tiene el conocimiento de que, si se desplaza o mueve sus ojos, accederá a la percepción de los otros rostros de Marilyn Monroe. El papel tapiz tiene una presencia total como objeto, porque el individuo tiene conocimiento de los patrones sensoriomotores del papel tapiz. A pesar del cambio en estos patrones, algo en ellos no cambia. Noë lo denomina “perfil sensoriomotor” del objeto. El tomate, el papel, tapiz y la botella tienen un perfil sensoriomotor que el individuo reconoce cuando percibe los patrones de dependencia sensoriomotora y sus cambios por el entorno. El conocimiento de percepciones

anteriores que lo han dotado de experiencia ante estos patrones le permite interactuar con el tomate sin mayor sorpresa y con maestría frente al cambio de sus regularidades sensoriomotoras. En palabras de Noë:

El perfil sensoriomotor de un objeto es la forma en que cambia su apariencia a medida que te mueves con respecto a él (estrictamente hablando, es la forma en que varía la estimulación sensorial a medida que te mueves) (2004, p. 78).

Noë utiliza el ejemplo de un plato apostado en una mesa. La percepción que tenga un individuo de ese plato tendrá múltiples cambios mientras él se mueve junto al plato. Si el individuo percibe un cambio en la forma del plato y ya no lo ve como un círculo, sino como una elipse, sabrá que es el mismo plato, solo que percibido desde el punto de vista en que se lo aprecia con una forma elíptica, de manera que el individuo percipiente reconocería el perfil sensoriomotor del plato a través de los cambios en los patrones de dependencia sensoriomotora de su forma. Ha visto el plato antes y reconoce la variación en su forma, o sea, las variaciones de su perfil. Mientras más puntos de vista se tenga y varíe la posición espacial con respecto al objeto en cuestión, más chances tendrá el individuo percipiente de reconocer el perfil sensoriomotor. Esta es la razón por la que algunos objetos son reconocidos solo luego de que un individuo los observa desde varios lugares. El cambio en la relación de conocimiento sensoriomotora, por medio de la variación de sus regularidades sensoriomotoras, dará más información al individuo que, por tanto, tendrá un mejor entendimiento del perfil.

En resumen, la forma de un objeto es uno de los tantos patrones de dependencia que componen el perfil sensoriomotor de un objeto. La relación de conocimiento sensoriomotora que se tiene de este perfil depende de las posibilidades de movimiento de la especie de individuo. La virtualidad de las partes ocluidas corresponde a una presencia diferente a la del fragmento del objeto del que se tiene patrones de dependencia sensoriomotora. Sin la presencia de estas oclusiones no se percibiría la presencia completa del objeto. Cuando un individuo camina por entre una villa de casas, o en un bosque, o en un valle, entre cerros, o en la playa, y mira a su alrededor, verá el volumen con el cual se presentan las cosas en el entorno. El individuo observa estructuras, paredes, techos, cortezas, troncos y copas, riscos, montañas, planicies y horizontes, y todo lo percibe con volumen. El objeto y el entorno tienen volumen debido a la percepción de las regularidades y variaciones de los patrones de dependencia sensoriomotora en sus sentidos. Noë

dice que “los sentidos son modos de conciencia de uno en el mismo medio ambiente mediado por diferentes patrones de contingencia sensoriomotora” (2004, p. 109). Los sentidos son modos de conciencia que tiene el individuo percipiente de él mismo en el medio ambiente. La habilidad que tiene el individuo percipiente de reconocer los perfiles sensoriomotores de los objetos en el medio ambiente es la consecuencia del conocimiento de los sentidos. El objetivo de los sentidos es ayudar al individuo percipiente en su interacción en el mundo.

7. La percepción temporal de los patrones de dependencia sensoriomotora

Andy Clark (2006) critica la idea de que el acceso a la presencia de un objeto ocurra debido a una habilidad sensoriomotora del individuo, y utiliza el siguiente ejemplo: una cantante de ópera sostiene una nota por un intervalo de tiempo, en medio de un concierto. El individuo que escucha la nota, en su debido momento, adquiere la percepción de su extensión temporal: siente que la nota lleva sonando un tiempo. Clark dice que, en este caso, el individuo no accede a la presencia del evento por medio de una habilidad sensoriomotora. No existen patrones de dependencia sensoriomotora de la nota sostenida en el pasado. El pasado sonoro es inaccesible para el individuo, sin embargo, algo así como la presencia de la nota pasada es lo que permite la percepción de la extensión temporal. ¿Cómo el pasado está en la percepción del presente, si no es por una relación de conocimiento sensoriomotora? ¿Qué implicancias tiene para la percepción temporal un enfoque sensoriomotor de la percepción? La respuesta de Noë es que la percepción de la nota sostenida en el tiempo por la cantante no corresponde al mismo tipo de acceso a la presencia de los objetos ocluidos por sí mismos. Noë sugiere que en la percepción de la presencia espacial —de las partes ocluidas de un objeto que permiten su percepción tridimensional— y en la percepción de la presencia temporal —de la extensión en el tiempo de un evento— se accede a la presencia de maneras distintas. Igualarlas es un error. De lo que hay que preocuparse es de cómo la actualidad de los momentos temporales permite al individuo tener la presencia de una extensión temporal, sin implicar el pasado como presente. En palabras de Noë:

Más bien, lo que hay que explicar es que la nota que oyes ahora suena como si hubiera estado sucediendo durante mucho tiempo. Es decir, lo que necesitamos es una forma de dar cuenta de la cualidad perceptible de la extensión temporal sin suponer, incoherentemente, que el pasado está presente ahora, o que ahora tenemos acceso a lo que ya ha sucedido. Plantear que se trata de la

presencia cualitativa de los sonidos ya transcurridos es un error y distorsiona la fenomenología (2006, p. 28).

La clave del asunto es que los objetos y los eventos son diferentes. Los objetos son atemporales en el sentido de que existen enteros en los momentos de un intervalo de tiempo. En cambio, los eventos o acontecimientos nunca están completos en el espacio, solo se presentan enteros en un intervalo de tiempo. La presencia temporal y la presencia espacial son distintas. En el caso de la presencia espacial del tomate, por ejemplo, la percepción incluye la virtualidad de lo ocluido, en cambio, el pasado de la presencia temporal de la nota que la cantante sostiene durante un intervalo de tiempo no está de manera virtual en la actualidad de la percepción de la nota. No es necesario que un individuo tenga el acceso al pasado de los sonidos para tener la percepción de una extensión temporal. Noë dice que la actualidad de la nota sostenida tiene un patrón de dependencia sensoriomotora que es reconocido por el individuo como la continuidad de la nota del pasado, sin que esta nota pasada este presente. Lo que oye el individuo tiene una trayectoria o arco, un patrón de continuidad que permite una percepción con extensión temporal. El arco o la trayectoria del patrón de dependencia sensoriomotora apunta hacia el pasado y hacia el futuro. Noë dice “oyes los sonidos actuales como surgiendo del pasado. Los oyes como una continuación” (2006, p. 29). El patrón de dependencia sensoriomotora en el caso de la nota sostenida es un patrón de continuidad en el tiempo. De acuerdo con esto, Clark se equivoca al querer igualar la percepción de la presencia temporal con la de la presencia espacial, es decir, al entender la percepción de un evento (que tiene un carácter temporal) como si se tratara de la percepción de un objeto (que tiene un carácter espacial). Su propuesta puede quizás ser válida para la percepción de la presencia de las partes ocluidas de un tomate, en la que la parte delantera que ve el individuo dirige a la percepción de la parte trasera ocluida. El sonido que se sostiene en la actualidad de la nota, en cambio, tiene una estructura temporal que se dirige hacia atrás y adelante del tiempo. No obstante, no se tiene una magnitud física real, ni de la parte posterior de un tomate, ni de la extensión temporal de una nota sostenida. La presencia espacial de la parte ocluida de un tomate y la presencia temporal de la nota sostenida dependen de los patrones de dependencia sensoriomotora vinculados al objeto y el evento. Los patrones son el frente del tomate y el momento actual de la nota sostenida por la cantante. La diferencia entre la presencia en uno y el otro radica en que el individuo que percibe el tomate sí tiene la presencia de la parte ocluida, es decir, la percepción de la presencia del tomate por entero y con total volumen. En

cambio, el individuo percipiente de la nota solo tiene el patrón de dependencia sensoriomotora del momento actual de la nota sostenida en el tiempo, no la presencia del pasado sino la presencia de la extensión temporal. El individuo reconoce los patrones que se perciben como continuidad. Noë compara la percepción de la continuidad de la nota con la percepción del lenguaje en los seres humanos. Las palabras que escucha un individuo duran un intervalo temporal. Los patrones de dependencia sensoriomotora percibidos tienen una regularidad en el tiempo que le permite al individuo percibir la palabra por entero. El individuo reconoce los patrones y reconoce la palabra y su significado. En el caso de una nota sostenida, el individuo reconoce los patrones de la continuidad de esa nota. No se percibe la propiedad acústica del sonido de una nota que se repite en la actualidad de la percepción. El individuo percibe la continuidad del canto. Al igual que cuando se percibe el habla de un individuo, tampoco se escuchan las acústicas del sonido, se entiende el habla. Noë dice: “En el caso lingüístico, se oyen los significados en sí, se oye lo que se dice. En el caso de la cantante, lo que realmente se oye es a la propia cantante, su voz, su acción vocal, lo que está haciendo” (2006, p. 29). La continuidad de su canto es lo que tipifica la acción vocal como un evento o acontecimiento. Los individuos no identifican cualquier patrón de dependencia sensoriomotora como un evento. La cantante tiene la técnica vocal para que el individuo reconozca el patrón de la continuidad de la nota sostenida y el evento y su presencia en el tiempo. Algo análogo ocurre con la percepción de objetos, la distinción de la presencia espacial de un objeto frente a la presencia de otros objetos requiere del reconocimiento de los patrones de dependencia y del perfil sensoriomotor del objeto. Más allá de esta relación análoga se entra en un área que no es posible abarcar en esta investigación, pues, se debe determinar si influye en el reconocimiento del perfil de un tomate el concepto “tomate”. Noë no quiere entrar en ese asunto, porque no existe una línea clara que divida la comprensión implícita del conocimiento sensoriomotor y otros conocimientos que utilizan la experiencia. Noë afirma: “En la medida en que oímos el lenguaje o lo vemos, la percepción lingüística depende de nuestra posesión de habilidades sensoriomotoras, auditivas y visuales” (2006, p. 30). Esta investigación no trata este punto, pero entiende que la percepción es una actividad no mediada por representaciones. Noë afirma:

Nos parece natural pensar que las experiencias son representaciones. Pero, en este sentido, las experiencias no son actos; no son representaciones; son actividades, acontecimientos en sí mismos; son patrones temporalmente extendidos de compromiso hábil. Cuando percibimos el

desarrollo de un acontecimiento, no es como si ocupáramos un punto de observación adimensional. Vives un acontecimiento acoplándote a él. Lo que experimentas es el acontecimiento tal y como se desarrolla en el tiempo. Se experimenta la canción de un cantante, el juego de un jugador de béisbol o el baile de una bailarina siguiendo su evolución en el tiempo. La propia experiencia es un logro mundial de control y atención. (2006, p. 32).

Los patrones de dependencia sensoriomotora están extendidos temporalmente, porque el acontecimiento del cual dependen tiene una presencia por el tiempo. La relación de conocimiento sensoriomotora del individuo con el acontecimiento se extiende en el tiempo porque la percepción es una actividad y las actividades son el tipo de cosa que se desarrolla en el tiempo. Noë (2006) sostiene que el individuo percipiente se acopla al acontecimiento y experimenta perceptualmente su desarrollo temporal. El acoplamiento con el acontecimiento es lo que permite al individuo tener la percepción de la actualidad de los momentos temporales de ese acontecimiento, porque la ubicación temporal de la percepción del acontecimiento depende del propio acontecimiento. El acoplamiento temporal con el acontecimiento descrito por Noë consiste en el entrelazamiento de la ubicación temporal de la percepción del individuo y la ubicación temporal del acontecimiento.

8. Las propuestas relacionistas de la percepción de Noë y Soteriou

Revisaremos ahora los alcances y diferencias de las propuestas de Soteriou y Noë. Los puntos de encuentro están en las temáticas que definen a ambas como parte de las teorías relacionistas de la percepción. Ambas postulan una relación de conocimiento con el mundo, critican las teorías representacionistas y citan el trabajo filosófico de Dennett. Por otra parte, sus principales diferencias se encuentran en la comprensión de la relación de conocimiento entre el individuo y el mundo. Sus críticas a las teorías representacionistas de la percepción abordan temáticas distintas también. Noë rechaza el uso de representaciones internas en teorías de la visión, como la del neurocientífico David Marr, e introduce la relación de conocimiento sensoriomotora para dar respuesta a las dificultades pictóricas asociadas a esa propuesta representacionista. Por otro lado, Soteriou se enfoca en las dificultades de los modelos temporales representacionistas, que recurren a la sucesión de estados representativos para dar cuenta del paso del tiempo en la percepción y propone la noción de estados perceptivos “ocurrentes”, estados que no se desarrollan, sino que se obtienen durante el tiempo. Soteriou

establece que los estados perceptivos “ocurrentes” dependen y solo pueden ser especificados en términos de una relación de familiaridad perceptual. Tanto Soteriou como Noë sostienen que de la relación de conocimiento depende la existencia de una simultaneidad de la actualidad —de la percepción y de lo percibido—, la ubicación temporal de la percepción del individuo es la ubicación temporal del acontecimiento. Sin embargo, no coinciden en la descripción de esta característica, pues Soteriou piensa que la percepción recibe pasivamente la ubicación temporal del acontecimiento, mientras que Noë considera que el individuo la encuentra activamente reconociendo patrones de dependencia sensoriomotora. A continuación, se profundizan las similitudes y diferencias de las propuestas relacionistas de la percepción.

9. La relación de conocimiento con el mundo externo

La percepción sensoriomotora de Noë y de estados “ocurrentes” de Soteriou, son propuestas relacionistas en la teoría de la percepción, que se diferencian de las teorías representacionistas porque hacen depender la percepción exitosa de un individuo de una relación de conocimiento con el mundo. Pero Soteriou y Noë utilizan este concepto de manera distinta. Soteriou considera la relación de conocimiento para dar cuenta de la percepción temporal de los acontecimientos, mientras que Noë la considera fundamental para dar cuenta de la percepción espacial de los objetos. Más allá de esta diferencia, en los dos casos la relación de conocimiento es una relación psicológica no representacional entre el individuo y los acontecimientos del mundo que tienen un carácter procesual. La idea de una relación no representacional entre el individuo y el mundo tiene su justificación en que la postulación de representaciones en la percepción impide dar cuenta del carácter procesual de los acontecimientos. El proceso es un acontecimiento dinámico. Los acontecimientos o eventos se extienden en el tiempo como en una especie de flujo o corriente, semejante a la corriente de un río. La percepción del individuo también es dinámica, pues integra el paso del tiempo y tiene la actualidad de los momentos temporales del acontecimiento percibido. Los individuos percipientes tienden a describir su percepción visual como si fuera un flujo de imágenes representativas del mundo. La dificultad de las representaciones para dar cuenta del dinamismo de la percepción es que estas imágenes carecen de extensión temporal. Las teorías representacionales tienden a explicar la idea de flujo y corriente en la percepción a través de

estados representacionales que se suceden, lo que ni para Noë ni Soteriou resulta satisfactorio, por lo que recurren a la relación con el mundo.

Noë utiliza un enfoque sensoriomotor para la descripción de la relación de conocimiento individuo-mundo. La sensoriomotricidad es un conocimiento personal del individuo que se usa para navegar por el mundo. ¿Cómo sabe un individuo cómo mover su brazo? La realiza desde que era un niño, en una práctica activa. La percepción visual y la percepción auditiva son habilidades sensoriomotoras, el conocimiento de las cuales se produce con la práctica activa desde la infancia. La relación de conocimiento sensoriomotora que el individuo establece con los objetos provoca en él expectativas perceptuales, que de no ser cumplidas lo sorprenderán. Las expectativas perceptuales en la visión tienen que ver con la presencia de las partes ocluidas de un objeto. La presencia de la parte ocluida permite al individuo la sensación de estar ante la percepción del cuerpo completo de un objeto y no una fachada. Gracias a la presencia de las partes ocluidas, el individuo tiene también la percepción tridimensional del volumen de los objetos. La parte ocluida en una percepción virtual, está presente en su ausencia. La relación de conocimiento le permite al individuo saber que si se mueve puede tener acceso a la parte ocluida.

En cambio, la relación de familiaridad perceptiva de Soteriou, es una relación de conocimiento del individuo y el mundo que tiene como principal característica la sensibilidad al paso del tiempo. La relación de conocimiento permite explicar por qué la actualidad de los momentos temporales en la percepción del individuo es también la actualidad de los momentos temporales del acontecimiento. Se trata de actualidades simultáneas y en esto Soteriou recurre a Russell, quien afirma: “La simultaneidad no debe ser un mero hecho, sino que debe ser deducible de la naturaleza de la experiencia implicada en la sensación” (1992, p. 63). En la propuesta de Soteriou, los estados perceptivos “ocurrentes” dependen de la relación de familiaridad perceptiva que el individuo percipiente tenga con el acontecimiento percibido. La ubicación temporal de la percepción es simultánea respecto de la ubicación temporal del acontecimiento, porque los estados perceptivos “ocurrentes” dependen del acontecimiento con el cual el individuo percipiente establece una relación de conocimiento. La relación de familiaridad perceptiva, entonces, otorga a los estados perceptivos “ocurrentes” la ubicación temporal, pues los estados temporales solo pueden ser especificados en términos de esta relación de conocimiento.

Soteriou y Noë caracterizan la relación de conocimiento en función del tipo de extensión que considera más interesante para su explicación de la percepción: el tiempo y el espacio, respectivamente. La relación de familiaridad perceptiva permite a Soteriou dar cuenta de la presencia temporal de los acontecimientos. La relación de familiaridad perceptiva proporciona al individuo la actualidad de los momentos temporales del acontecimiento. La relación de conocimiento sensoriomotora permite a Noë dar cuenta de la percepción del volumen de los objetos. La relación de conocimiento sensoriomotora facilita la sensación de tridimensionalidad de los objetos, porque dota de presencia a las partes ocluidas del objeto, de forma de que estén virtualmente en la percepción para ser accesibles en la medida en que el individuo percipiente se mueva. La principal similitud entre las caracterizaciones de Soteriou y Noë de la relación de conocimiento en la percepción es que consideran que la simultaneidad de la actualidad temporal de la percepción y el acontecimiento percibido es propiciada por la relación de conocimiento individuo-mundo. Noë da cuenta de las consecuencias perceptivo-temporales de su propuesta sensoriomotora. En el momento en que un individuo entabla una relación de conocimiento sensoriomotora con el mundo, se produce un acoplamiento temporal entre la ubicación temporal de la percepción del individuo y la ubicación temporal del acontecimiento.

10. Los ejemplos análogos, no iguales y el uso de representaciones en ellos

Soteriou y Noë coinciden en que la percepción espacial y la percepción temporal son ejemplos análogos, no iguales. La diferencia radica en las estructuras del espacio y del tiempo, es decir, en términos de cómo se presentan los objetos y los eventos al individuo percipiente. Sin embargo, la percepción de objetos y la percepción de eventos es análoga porque los límites de la percepción de objetos en el espacio y los límites de la percepción de eventos en el tiempo no pueden ser percibidos por un individuo. No tienen extensión real. El individuo, siempre que percibe, percibe extensión espacial y temporal. No puede atender a la instantaneidad del límite temporal, por ejemplo, al instante de la desaparición de un objeto. La desaparición no es un límite (instante) real que divida la presencia y la ausencia de un objeto, sino más bien una percepción que requiere la percepción de un intervalo de tiempo. Tampoco un individuo puede atender al límite inmediato de un objeto con otro. El límite espacial no es un lugar real, los objetos están superpuestos en la percepción, pero no unidos con un límite entre ellos. Consideremos, por ejemplo, un tomate sobre una mesa, ¿cuál es el límite entre el tomate y la

mesa que no sea parte de uno de los dos? Por más que un individuo quiera atender al límite entre dos objetos, lo que atenderá será uno de los objetos o el vacío entre ellos, pero no un límite real en el espacio. Soteriou (2013) también considera que la percepción de vacío en el ámbito espacial es análoga a la percepción del silencio por intervalos temporales. La percepción visual y la percepción auditiva son sensibles a estímulos positivos, lo que significa que en la presencia de objetos u eventos se crea un vínculo de estímulos entre el individuo y el mundo. Noë (2004) llama “patrones de dependencia sensoriomotora” a este vínculo. En cambio, la percepción no tiene una relación con los estímulos negativos, como por ejemplo la ausencia. El vacío es la ausencia de un cuerpo tridimensional en la percepción visual. En el momento en que un individuo observa una habitación vacía, el vacío entre su cuerpo y las paredes no tiene una manifestación en la percepción, no ve nada en el vacío. Lo que ve el individuo es lo más cercano, la pared. La percepción auditiva es análoga. El silencio es la ausencia de un evento sonoro con extensión temporal. En el momento en que un individuo escucha lo silencioso de un lugar, el silencio no tiene una manifestación en su percepción, lo que el individuo escucha es el ruido de fondo que exista. Clark (2006) critica el enfoque sensoriomotor de Noë porque considera que en la percepción de un evento no se tiene ninguna forma de acceder sensoriomotoramente al pasado, no existe relación de conocimiento con lo que ya dejó de ocurrir, como en el ejemplo de la percepción de una nota sostenida en el tiempo por una cantante. El individuo tiene la percepción de la nota continuada, sin tener el pasado como percepción. Pero Noë dice, al respecto:

No se puede explicar el sentido perceptivo de la presencia en la actualidad de episodios musicales que han transcurrido en el tiempo mediante el acceso a esos episodios (sensoriomotores o de otro tipo), porque los episodios han terminado, han pasado, han acabado, son inaccesibles (2006, p. 27).

El error en el argumento de Clark es que igualaría las percepciones del espacio y el tiempo. No es igual la percepción de la presencia de una parte ocluida —que es una consecuencia de la relación de conocimiento sensoriomotora con el objeto— que la percepción de la presencia en el tiempo de un evento. Los objetos son atemporales, porque se presentan enteros, totales, en la actualidad del momento en el que el individuo los percibe. A diferencia de los objetos, los eventos se desarrollan en el tiempo y es imposible tenerlos por entero en un instante, pues ocurren en un intervalo del tiempo (Noë, 2006, p. 28). Otra diferencia es que la

percepción de la parte ocluida de un objeto es la percepción de su presencia virtual, accesible a través del movimiento del cuerpo del individuo, en cambio, en la percepción temporal de un evento el individuo no tiene la percepción de la presencia virtual del pasado de ese evento. La percepción temporal de la nota sostenida se explica porque la continuidad de la nota tiene un patrón. Cuando el individuo percibe el patrón de dependencia sensoriomotora de la continuidad de la nota sostenida, percibe la extensión temporal de la nota sostenida. En palabras de Noë:

Lo que experimentas, más bien, es, en una primera aproximación, el surgimiento de los sonidos actuales del pasado; oyes los sonidos actuales como surgiendo del pasado. Los oyes como una continuación. Es decir, pasando a una mejor aproximación, los oyes como si tuvieran una cierta trayectoria o arco, como si se desarrollaran de acuerdo con una ley o patrón definido (2006, p. 29).

La extensión temporal es un patrón sensoriomotor que al ser aprendido por el individuo le permite percibir la continuidad de un evento. Noë apunta a la análoga extensión de la percepción temporal con la percepción espacial. Por ejemplo, una nota sostenida por una cantante remite al pasado de la nota, porque es su continuación, y remite hacia el futuro de la nota, porque tiene el patrón de continuidad. El individuo no aprecia en el patrón que decae el sonido. Más bien, tiene el conocimiento de que continuará sonando. Noë sostiene que: “La parte delantera del tomate se dirige hacia la parte trasera —indica el espacio en el que se encuentra la parte trasera—, el sonido presente implica una estructura temporal al remitir hacia atrás y hacia delante en el tiempo” (2006, p. 29). Sin embargo, aunque la percepción de la continuidad del evento remite hacia atrás y hacia adelante el tiempo, tal como la percepción de la oclusión de un tomate, esto no significa que el individuo tenga la presencia del pasado en el presente, como la presencia de la parte ocluida está presente en una percepción de la presencia de un objeto. La diferencia no es arbitraria, su fundamento se encuentra en la distinción de objetos y eventos. Los eventos no son como los objetos, que se encuentran por completo en un momento temporal, si no que se desarrollan en el tiempo. Si un individuo tuviera la percepción de la presencia virtual del pasado de un evento, no se apreciaría la idea de actualidad en los momentos temporales de tal evento. En cambio, en la percepción espacial, si un individuo no tuviera la presencia de la percepción ocluida del objeto, estaría encontrándose con los límites de su percepción, percibiendo fachadas a partir de solo las partes que puede ver, y no podría tener la percepción de un objeto completo.

Otra diferencia entre la percepción del espacio y el tiempo se relaciona con la percepción de los límites perceptuales. Soteriou ejemplifica que, si un individuo cierra un ojo, reduce el límite de su percepción del espacio visual. No ocurre lo mismo con el tiempo. Un individuo no puede limitar su percepción del tiempo. El tiempo fluye a través del individuo sin que él pueda reducir o ampliar las posibilidades de su percepción. En cambio, la percepción visual del espacio sí tiene límites, como una especie de marco que siempre acompaña al individuo, pero que él no puede atender. Por ejemplo, un individuo que ha entrenado su percepción periférica reconoce cuándo un objeto entra o sale de su campo visual, pero no puede atender al límite de tal campo. El individuo puede reducir o ampliar el horizonte del límite de su percepción espacial cerrando un ojo, pero no puede ampliar o reducir el límite de su percepción temporal, está condenado a la actualidad de los eventos que lo rodean. Por otro lado, la percepción de un individuo que está sobre un precipicio frente al mar y ve la inmensidad del horizonte es distinta a la que tendría en una habitación pequeña. El espacio en una percepción visual puede limitarse, no así el tiempo en una percepción temporal. Si un individuo pierde la audición, su percepción del tiempo no se verá afectada, de la forma en que se afecta la percepción del espacio al cerrar un ojo. En resumen, no parece que un individuo tenga límites introspectivos discernibles que delimiten la extensión de los intervalos temporales a los que tiene acceso, como ocurre con la percepción espacial. Tampoco parece que tenga límites sensoriales (Soteriou, 2013, p. 133). La actualidad de los momentos temporales puede ser actualidad de todo tipo de acontecimientos, pero siempre es actualidad. No puede reducirse ni ampliarse.

La última diferencia y similitud de las propuestas con respecto a la percepción del espacio y el tiempo tiene que ver con la crítica a las teorías representacionales de la percepción. El uso de representaciones para explicar la percepción dificulta dar cuenta de la presencia de un evento en el tiempo o de un objeto en el espacio. Soteriou y Noë coinciden en que las representaciones exigen un proceso mental adicional e innecesario para explicar la percepción del volumen y el paso del tiempo. Para Soteriou, teorías representacionistas de la percepción proponen modelos de percepción temporal en los cuales los estados perceptivos representacionales se suceden como los fotogramas de una película, ya que los estados son situaciones no dinámicas, que no se desarrollan por el tiempo. El cerebro de un individuo debe dar sucesión a las representaciones fotográficas que tiene de un evento, para poder experimentar el paso del tiempo. Soteriou piensa que esta sucesión de representaciones no logra dar cuenta

adecuadamente de la idea de flujo que implica la percepción del paso del tiempo. A su vez, Noë rechaza el uso de representaciones, solo que, en su caso, la noción criticada es la de representación interna del mundo externo. Una representación interna del mundo por parte de la percepción visual de un individuo refleja ese mundo como una representación pictórica, similar a una fotografía. Por ejemplo, en la teoría representacional de la percepción visual de Marr (1982), un proceso cerebral sería el encargado de generar la percepción tridimensional del volumen de un objeto y lo lograría a través de ciertos vectores que se encuentran en la percepción fotográfica de un objeto. Sin embargo, esta caracterización sería errónea según Noë porque la percepción visual no es como una fotografía. El argumento principal de Noë (2006) es que las teorías representacionistas de la percepción no consideran las influencias no visuales en la percepción visual, como el sistema motor del individuo. La representación no es necesaria para dar cuenta de la percepción visual. La percepción de la presencia de los objetos de forma tridimensional está dada porque parte de la percepción es virtual, y un efecto de la relación de conocimiento sensoriomotora del individuo y el objeto. Las influencias no visuales evolucionaron junto a la percepción del individuo, por lo que no pueden ser ignoradas en la construcción de la experiencia perceptiva. En definitiva, las representaciones no son la mejor forma de dar cuenta de una percepción exitosa del individuo, porque requieren de un proceso de sucesión o bien de la representación pictórica para explicar la percepción del paso del tiempo y del volumen. Soteriou y Noë coinciden en que tales procesos cerebrales son innecesarios, pues la percepción de la presencia de la actualidad de los momentos de un evento y la percepción de la presencia de la parte ocluida de un objeto, se explican por la relación de conocimiento que el individuo percipiente tiene con el mundo.

11. Los acuerdos de Noë y Soteriou con Dennett

Las propuestas de Soteriou y Noë concuerdan —en distintos grados— con la crítica de Dennett al uso de representaciones en la percepción y su influencia en la idea centralista de la mente en el cerebro. Noë (2004) piensa, lo mismo que Dennett (1991), que la percepción no puede ocurrir única y centralizadamente en el cerebro. Soteriou (2013) sostiene algo similar a Dennett, y además coincide en considerar que lo que ocurre en el cerebro cuando un individuo tiene una percepción no puede ser especificado en términos de los objetos o eventos presentes en ella. En otras palabras, un individuo no puede identificar sus actividades cerebrales con partes de

su percepción, ya que implicaría la centralización de esa percepción en el cerebro. Soteriou, Noë y Dennett coinciden en que las teorías representacionistas de la percepción —dado que las representaciones sí pueden ser especificadas en términos de actividades cerebrales— conservan un vestigio de la idea dualista y cartesiana del individuo, que Dennett denomina el Teatro Cartesiano. La centralización cerebral de la percepción sería, entonces, una consecuencia del dualismo cartesiano, por cuanto tendríamos aquí la idea de la mente mirando los datos que el cuerpo mantiene del mundo. Las coincidencias de Soteriou y Noë con Dennett pueden resumirse en que sostienen una idea descentralizada de la percepción.

En el capítulo I vimos que Noë utiliza el ejemplo de Dennett del papel tapiz de Marilyn Monroe para mostrar lo equivocado de la idea de que todas las imágenes de Marilyn Monroe del papel tapiz estarían representadas en el cerebro y en la percepción visual del individuo. El error se debe a que el individuo percibe la presencia completa del papel tapiz como si todas las Marilys estuvieran representadas en su cerebro, pero en realidad su campo visual no alcanza para “ver” el tapiz completo y, por tanto, todas las imágenes de la actriz estampadas en el papel. En las teorías representacionistas se afirma que la percepción es una representación de lo que tiene un individuo en frente, como una fotografía, pero si esto fuera así, efectivamente tendrían que estar representadas todas las Marilys en la percepción del individuo. En la primera parte de esta investigación se argumentó porque tal cosa no puede ser cierta. También se argumentó que el Enactivismo critica el uso de representaciones y el centralismo cerebral en la explicación de la percepción, porque no considera otro tipo de influencias, como por ejemplo las capacidades motoras de los individuos, que han co-evolucionado con sus capacidades perceptivas hasta convertirse en las habilidades de navegación por el mundo. Las Marilys no están representadas porque no es necesario que lo estén. El cuerpo del individuo percipiente puede moverse por el espacio y tener acceso a ellas, solo necesitan sentirse disponibles. Las influencias no visuales han permitido que el individuo tenga la presencia de aquello que no ve. Sobre este punto de las influencias no visuales, Dennett no comparte toda la visión del Enactivismo. Lo que quiere decir con su ejemplo de las Marilys es que no existe un lugar en el cerebro donde se reconstruya la imagen centralizadamente, puesto que, si se afirma tal cosa, se comete la falacia del homúnculo en el cerebro. No hay nadie mirando adentro de un individuo. Noë va más allá y defiende un tipo de externalismo activo: “el entorno puede manejar y parcialmente constituye los procesos cognitivos.” (2004, p. 221). De acuerdo con el Enactivismo las actividades perceptivas ocurren

de manera activa en el mundo, y esto significa que la navegación por éste consiste en una interacción del individuo a través del movimiento de su cuerpo y su agencia en el entorno. Estas capacidades son interdependientes, y, por lo tanto, la de percepción no ocurre única y centralizadamente en el cerebro.

Por otro lado, en el capítulo II se expuso la idea de Soteriou de que no es posible identificar un estado con una parte de la percepción de un individuo y esta idea es similar a lo planteado por Dennett. Ambos proponen que la experiencia perceptiva se extiende por el tiempo y rechazan la idea de que un individuo puede identificar las partes de una percepción y asociarlas a acontecimientos cerebrales específicos. Lo mismo que Noë, Soteriou coincide con Dennett en rechazar el centralismo cerebral. Dennett dice que “la experiencia consciente es una sucesión de estados constituidos por diversos procesos que ocurren en el cerebro, y no algo más allá y por encima de estos procesos, es causada por ellos” (1991, p. 136), pero estos procesos cerebrales no son especificables en la fenomenología de la percepción de un individuo. No es posible identificar algún acontecimiento cerebral como el que marca el inicio de la consciencia de algún estímulo. Dennett dice “siempre es una cuestión abierta si cualquier contenido particular así discriminado aparecerá realmente como un elemento de la experiencia consciente, y es una confusión [...] preguntar cuándo se hace consciente” (1991, p. 136). Los acontecimientos cerebrales pueden ser detecciones y discriminaciones del individuo sobre el mundo, y estos estados además tener una ubicación en el tiempo y el espacio. Sin embargo, la identificación particular de cada una de las detecciones con un acontecimiento en el tiempo no es viable. Dennett considera que las detecciones de un acontecimiento “pueden cambiar de un momento a otro dependiendo de lo que esté ocurriendo en el cerebro” (1991, p. 136) porque piensa que el cerebro no reúne a las diferentes percepciones de manera central, como partes de una especie de proyección de lo que se percibe. No existe forma de centralizar la percepción de un individuo en su cerebro. Según Dennett, todo ocurre de forma disgregada, y las activaciones cerebrales no son identificables con una parte de la percepción específica. La idea de que se podría reconstruir la percepción en términos de las activaciones y procesos del cerebro es una consecuencia del centralismo de la mente en un lugar específico del cerebro. Como ya vimos con Noë, es lo que Dennett denomina el Teatro Cartesiano. Soteriou considera que “existe cierto grado de acuerdo con la propuesta de Dennett” en un plano de eventos cerebrales en los cuales, continúa diciendo, “es un error el asumir que es posible identificar alguno de estos eventos cerebrales como marca

del inicio de algún estímulo de la conciencia” (2013, pp. 145-146). Soteriou cree que un individuo tiene un estado perceptivo en un instante particular que depende de los instantes del pasado y del futuro y que se extiende por un intervalo temporal. En el capítulo II se revisó esta caracterización bajo el nombre de la diacrónica unidad y continuidad de la conciencia.

En resumen, Noë, Soteriou y Dennett comparten la idea de que la percepción se extiende por el tiempo y también la crítica a la centralización de la percepción en el cerebro. La combinación de ambas, idea y crítica, hace que coincidan también en que es mejor preguntarse de qué manera una percepción que se extiende por el tiempo podría llegar a representar el cambio, que preguntarse cómo cambian las representaciones de la percepción para dar cuenta del cambio. Esta última es la posición que defienden las teorías representacionistas y conduce a la idea de que la percepción del cambio es el producto de una sucesión de representaciones. Noë, Soteriou y Dennett no aceptan que la sucesión de representaciones pueda explicar adecuadamente la percepción del cambio, porque es una idea centralista y estática de la percepción temporal en el cerebro. Dennett, Soteriou y Noë ofrecen una explicación de la percepción del cambio desde marcos conceptuales que buscan coherencia con una idea dinámica de una percepción temporal y el paso del tiempo, sin la centralización que implica la sucesión de representaciones.

12. La percepción activa y la percepción receptiva

La interdependencia de la percepción y el mundo es una diferencia fundamental entre las propuestas de Noë y Soteriou. La percepción es una relación entre el individuo y el mundo, una habilidad que le permite la navegación por el entorno. La percepción del individuo depende de las cosas que están en el espacio y que ocurren en el tiempo de ese mundo; sin embargo, esa dependencia es descrita por Soteriou y Noë con énfasis en aspectos distintos de la percepción. A Noë le interesa la integración de las influencias no visuales en el desarrollo evolutivo de la percepción. El marco conceptual sensoriomotor del Enactivismo incluye la dependencia de la percepción respecto del movimiento del individuo. La relación sensoriomotora visibiliza cómo esta movilidad le permite al individuo tener acceso a la percepción de la presencia de los objetos y eventos. Soteriou, por otro lado, está interesado en la percepción temporal y en la actualidad de los momentos temporales en la percepción. Sus estados perceptivos “ocurrentes” dependen de

una relación de familiaridad perceptiva con el evento ocurrente en el mundo, y en esta relación de dependencia comparten la ubicación temporal del tal evento. A continuación, profundizaré en sus diferencias.

Según Noë existe interdependencia entre la percepción, la capacidad de movimiento y la capacidad de agencia del individuo en el mundo. La percepción es una actividad del individuo que practica de manera activa con el entorno. ¿Qué significa esto? El individuo que tiene una percepción del mundo se desplaza por el espacio y fluye por el tiempo, y en este camino, se relaciona con los objetos y eventos de ese mundo. La capacidad perceptiva, motora y de agencia, son tres habilidades de navegación del individuo, que han evolucionado juntas durante millones de años, haciéndose interdependientes. La idea de la interdependencia surge a partir de dos principios enactivistas sobre la percepción: (1) la percepción es activa, algo que el individuo hace, y (2) la percepción no se realiza única y centralizadamente en el cerebro. El Enactivismo es un tipo de monismo, que propone que la mente es el cuerpo y no una idea centralizada en el cerebro. La interdependencia está relacionada con la idea de encarnar la mente, de una cognición corporeizada, que da cuenta de una percepción activa, que se relaciona con lo que los distintos individuos hacen con su entorno. La agencia de un individuo y la efectividad de esta para sus requerimientos es también una razón por la que los animales tienen percepciones distintas según su cuerpo. La interacción del cuerpo con su entorno se facilita y se vuelve más útil con un sistema perceptivo adecuado. El cerebro no es un órgano que tenga la posibilidad de crear el mundo sin el cuerpo. Las influencias no perceptivas en la percepción, como la habilidad motora y la agencia del individuo, son un argumento evolutivo contra los vestigios dualistas, cartesianos y centralistas de las teorías representacionales. La interdependencia es fundamental para que la percepción de un individuo no sea reductible solo a un impulso eléctrico que llega al cerebro y crea una representación del mundo. La percepción del cambio y con ello la percepción de objetos y eventos implica una relación de conocimiento sensoriomotora entre el cuerpo, el movimiento y la agencia del individuo en el mundo. En cambio, la interdependencia de la percepción en Soteriou se refiere a la experiencia sensorial consciente de un individuo —o sea, la percepción desde el punto experiencial—, y a cómo esta implica que ocurran eventos o procesos mentales. El individuo tiene estados psicológicos y perceptivos que no obtiene si no es por la ocurrencia de eventos o procesos mentales. Soteriou dice que “la naturaleza de este estado psicológico debe especificarse en términos del tipo de evento/proceso en virtud de cuya ocurrencia se obtiene. Así

pues, el evento (mental) y el estado en cuestión son interdependientes” (2013, p. 83). Las sensaciones conscientes del cuerpo son interdependientes del estado perceptual, lo que decir que, si bien el tacto está mucho más asociado a la idea de sensación corporal que la visión, tanto el tacto como la visión producen estados perceptivos que son interdependientes de los eventos o procesos mentales que los generan. La visión es sensación. La percepción visual y táctil, un plano personal del individuo, son experiencias sensoriales conscientes, interdependientes de los eventos o procesos mentales. Soteriou pertenece a la corriente relacionista de la percepción, porque sugiere que el estado perceptivo consciente que obtiene un individuo, cuando tiene una experiencia sensorial consciente, depende de la obtención de una relación de conocimiento perceptivo (2013, p. 140). O sea, la interdependencia del evento mental y el estado perceptivo dependen a su vez de la relación de familiaridad perceptiva. Además, la relación de familiaridad solo se da cuando ocurre el evento en el mundo externo. Al individuo le parecerá que su percepción y su estado perceptivo “ocurrente” tiene la ubicación temporal del evento ocurrente. La interdependencia entre el estado perceptivo y el evento mental, junto a la dependencia del estado perceptivo y la relación de familiaridad perceptual, son un paneo de la descripción de percepción temporal de Soteriou que se resume en tres ideas:

- (1) La percepción de la extensión temporal de un evento en el mundo que tiene un individuo se explica por el estado perceptivo que obtiene y perdura en el tiempo.
- (2) La actualidad temporal de la percepción de un individuo se explica por la dependencia de los estados perceptivos de la relación de conocimiento que se tiene con el evento ocurrente, que solo sucede cuando el evento ocurre.
- (3) La ubicación temporal del estado perceptivo “ocurrente” será la misma del evento ocurrente, porque la relación de familiaridad perceptual solo se da cuando el evento ocurre.

De acuerdo con estas ideas, considero que la descripción de Soteriou es una caracterización “receptiva” o “pasiva” de cómo la percepción de un individuo es concurrente con presente temporal del mundo, o sea, el individuo tiene una actualidad temporal simultánea a la del evento ocurrente. Soteriou también apunta a esta “pasiva” caracterización cuando compara el recuerdo de un episodio perceptual (el recuerdo de la visión de un tomate) con una percepción

exitosa satisfactoria (la visión de un tomate). El recuerdo episódico de una percepción del pasado no es temporalmente receptivo como lo es una percepción exitosa del presente. La percepción temporal de un individuo es “receptiva” pues la ubicación o localización temporal de los objetos o eventos del mundo depende de la ocurrencia del evento, no del individuo, que solo la recibe del mundo por medio de la relación de familiaridad perceptual. La ubicación temporal de la percepción exitosa de un individuo recibe pasivamente la ubicación temporal del evento. En palabras de Soteriou:

Cuando uno percibe con éxito alguna entidad, puede explicar por qué la experiencia perceptiva en cuestión ocurre cuando ocurre citando la ubicación temporal de los acontecimientos que implican al elemento percibido. Pero esta forma de explicación no está disponible en el caso del recuerdo episódico. No se puede explicar por qué se produce un episodio de recuerdo cuando se produce citando la localización temporal de los acontecimientos relacionados con la entidad recordada. En este sentido, el recuerdo episódico no es pasivo, o receptivo, como lo es la percepción, ya que la localización temporal de un acontecimiento de recuerdo episódico no es pasiva con respecto a la localización temporal de su objeto, como lo es la percepción satisfactoria. (2013, p.170).

La percepción de acuerdo con Soteriou es pasiva o receptiva con respecto a la localización de su objeto o evento. La ubicación temporal de la percepción es recibida por el estado perceptivo “ocurrente” a través de la relación de conocimiento con el mundo externo, que le da actualidad temporal al evento y de la cual depende el estado perceptivo. En cambio, Noë entiende la percepción como una actividad que mantiene interdependencia respecto del movimiento del cuerpo del individuo y su agencia. La percepción de acuerdo con Noë es activa. La ubicación temporal de la percepción, también, es la misma percepción del evento, pero en el caso enactivista, la percepción consiste en el reconocimiento de los patrones de dependencia sensoriomotora de la extensión temporal de un evento, como por ejemplo el reconocimiento de la continuidad de una nota sostenida por una cantante. La actividad perceptual en Noë no es pasiva como en Soteriou, aunque ambas propuestas requieren de una relación de conocimiento sensoriomotora.

CONCLUSIONES

A lo largo de esta investigación se revisaron dos propuestas acerca de la percepción, que la hacen depender de una relación de conocimiento no representacional entre el individuo percipiente y el mundo. Por una parte, se revisó el enfoque sensoriomotor de la propuesta enactivista de Alva Noë, y por otra, la de los estados perceptivos “ocurrentes” de Matthew Soteriou. Se expuso que en ambas propuestas una percepción exitosa depende de una relación de conocimiento con el mundo, que está además determinada por la propia estructura del mundo, en términos de espacio y tiempo. En el mundo los objetos pertenecen al ámbito del espacio y los eventos al del tiempo. La percepción de estos objetos y eventos del mundo suponen, por lo tanto, la percepción de presencias distintas —espaciales y temporales— que implican para el individuo una experiencia temporal fluida y una experiencia espacial con volumen. La percepción enactivista y sensoriomotora de Noë se ocupa de dar cuenta de cómo un individuo puede tener la presencia entera de un objeto que no puede ver por completo porque está ocluido por sí mismo. La percepción “ocurrente” de Soteriou explica cómo un individuo puede tener la presencia de un evento que se extiende en el tiempo, pese a que solo es capaz de percibir la actualidad de los momentos temporales. Se revisó también que el volumen tridimensional de un objeto y la continuidad temporal de un evento son ejemplos análogos de la percepción, pero no iguales. Esto a raíz de que los objetos y los eventos se vinculan de forma distinta a la estructura del mundo. Sin embargo, son análogos porque la percepción de un individuo siempre será la percepción de un objeto o evento extendido en el tiempo y el espacio. La percepción extensional del mundo es análoga en términos de espacio y tiempo, pues en ambas propuestas la percepción será de una parte con extensión, de un total más grande. No se puede ver un objeto sin perder algún ángulo de él, ya que la propia estructura del espacio hace que el objeto se ocluya a sí mismo en la percepción, y es también la estructura del tiempo la que no permite que la percepción tenga eventos en un instante, o sea, el evento se extiende en el tiempo. No existe percepción instantánea o sin oclusión. Noë y Soteriou coinciden en que la percepción implica la percepción de extensión espacial y temporal de algo que se muestra en partes. Concluyo que la percepción de una presencia temporal y una presencia espacial pueden ser mejor integradas en un sistema perceptivo. Creo que el Enactivismo de Noë intenta esta integración, pero fracasa en otorgarle mayor importancia a la percepción del tiempo. No creo que una respuesta satisfactoria para la

percepción del cambio de actualidad temporal sea que la percepción es una actividad extendida en el tiempo. En ese sentido, la propuesta de Soteriou de los estados perceptivos “ocurrentes” es más atractiva en términos del rescate de la relación entre sensibilidad y tiempo de Russell, que la relación entre patrones de dependencia sensoriomotora y tiempo.

En la investigación se vio también que toda percepción temporal es percepción del cambio, al menos en términos de su ubicación temporal, y que toda percepción tiene extensión temporal, pues no es homogénea hasta los instantes. Se argumentó que toda percepción es percepción del cambio y que el cambio ocurre durante un intervalo de tiempo, a través del ejemplo de la desaparición de algo. La renovación constante de la actualidad de los momentos temporales de la percepción de un objeto o evento es un cambio en su ubicación temporal. Soteriou afirma que la percepción cambia siempre, incluso en casos extremos en los que se plantee una situación preparada para una percepción estática. La percepción se renueva y nunca se detiene, cambia siempre temporalmente. Las propuestas de Noë y Soteriou no presentan las dificultades de las teorías representacionistas de la percepción para dar cuenta de la extensión temporal de un evento, lo que se debe a la introducción de la noción de relación de conocimiento, sensoriomotora en el caso de Noë y de familiaridad perceptual en el caso de Soteriou. En ambas propuestas, la relación de conocimiento entre el individuo y el mundo participa en la renovación de la actualidad de los momentos temporales de la percepción. De acuerdo con este argumento toda percepción es percepción del cambio y a la vez una percepción temporal, ya que una de las críticas de Soteriou y Noë a las teorías representacionales, es que consideran que la percepción se extiende en el tiempo, pero no debe que ser homogénea hasta los instantes. Y aunque ambas propuestas son relacionistas, Soteriou propone la idea de los estados mentales perceptivos que denomina “ocurrentes” para dar cuenta de la percepción en el tiempo de un individuo. Estos estados dependen de la relación de familiaridad perceptiva del individuo con el mundo. La actualidad temporal de la percepción en tales estados es receptiva y pasiva frente al mundo, pues la localización temporal en este caso no puede ser distinta de la localización del acontecimiento ocurrente, solo puede ser simultánea. Concluyo entonces que la percepción en el enfoque de Soteriou es relacionista pasiva, pues la simultaneidad de la ubicación temporal de la percepción es obtenida por los estados perceptivos “ocurrentes” a través de la dependencia y especificación que estos estados tienen con la relación de familiaridad perceptiva. En cambio, Noë caracteriza la percepción como una actividad, la cual no requiere de

estados mentales perceptivos que reciban la actualidad de los momentos temporales del evento percibido, sino solamente de una relación de conocimiento sensoriomotora con el mundo. Esta relación de conocimiento es una habilidad del individuo para navegar con sus capacidades sensitivas, motoras y agentes, las que son, por lo tanto, interdependientes. La percepción en el enactivismo de Noë es una percepción relacionista activa, porque requiere que el individuo reconozca los patrones sensoriomotores a través del conocimiento que tiene de ellos.

Por último, concluyo que las teorías representacionalistas y su uso de representaciones para dar cuenta de la percepción del cambio no parecen ser las mejores explicaciones frente a las distintas dificultades que se han expuesto a lo largo de esta investigación. En cambio, las propuestas relacionistas con la introducción de la relación de conocimiento individuo-mundo permiten la integración de las influencias no perceptivas en la percepción y también dar respuestas a complejos problemas de la presencia de objetos en el espacio y de eventos en el tiempo. Se muestra así el rol central de la interdependencia de la capacidad perceptiva, el sistema motor y la capacidad de agencia del cuerpo de un individuo, en la percepción de objetos y eventos, sin necesidad de postular procesos mentales adicionales para explicar la percepción de volumen o extensión temporal. Considero que la manera en que, tanto Noë como Soteriou, entienden la percepción, refleja, también la forma en que entienden la dependencia de la percepción respecto de la relación de conocimiento, lo que se resume en la actividad de la percepción en Noë y la pasividad de la percepción en Soteriou.

BIBLIOGRAFÍA

- Blackmore, S.J., G. Brelstaff, K. Nelson, y T. Troscianko (1995). *Is the richness of our visual world an illusion? Transsaccadic memory for complex scenes*. Perception 24. p. 1075
- Chemero, A. (2011). *Radical Embodied Cognitive Science*. MIT Press.
- Chuard, P (2017), *The Snapshot Conception of Temporal Experiences*, in The Routledge Handbook of Philosophy of Temporal Experience ed. Ian Phillips.

- Clark, A. (2006). *That lonesome whistle: a puzzle for the sensorimotor model of perceptual experience*. *Analysis* 66: pp. 22–25.
- Dainton, B. (2000). *Stream of Consciousness: Unity and Continuity in Conscious Experience* (1st ed.). Routledge.
- Dennet, D. C. (1991). *Consciousness Explained*. Boston: Little. Brown.
- Di Paolo, E. (2005). *Autopoiesis, adaptivity, teleology, agency*. *Phenomenology and the Cognitive Sciences* 4 (4): pp. 429-452.
- Di Paolo, E., Buhrmann, T. & Barandiaran, X. (2017). *Sensorimotor Life: an enactive proposal*. Oxford: OUP Oxford.
- Hutto, D.; Myin E., (2013), *Radicalizing Enactivism: Basic Minds without Content*, Cambridge, Mass.: MIT Press.
- Jacob, P. (2023). *Intentionality*. The Stanford Encyclopedia of Philosophy (Spring Edition). Edward N. Zalta & Uri Nodelman (eds.) URL = <https://plato.stanford.edu/archives/spr2023/entries/intentionality/>.
- Kenny, A. (1971). *The Homunculus Fallacy*. In Marjorie Glicksman Grene & I. Prigogine (eds.), *Interpretations of Life and Mind*. New York: Humanities Press. pp. 155-165.
- Lawrence, S.; Spaulding, S., (2021) *Embodied Cognition*. The Stanford Encyclopedia of Philosophy, Edward N. Zalta (ed.), <https://plato.stanford.edu/archives/win2021/entries/embodied-cognition/>.
- Lee, G. (2014) *Temporal experience and the temporal structure of experience*, *Philosophers' Imprint* 14(3): pp. 1–21.
- Lycan, W. (2019). *Representational Theories of Consciousness*. The Stanford Encyclopedia of Philosophy (Fall Edition), Edward N. Zalta (ed.), <https://plato.stanford.edu/archives/win2023/entries/consciousness-representational/>.
- Marr, D. (1982) *Vision*. New York: W. H. Freeman and Sons.

- Merleau-Ponty, M. (1962), *Phenomenology of Perception*. Translated by Colin Smith, London: Routledge.
- Noë, A. (2004). *Action in perception*. Cambridge, Mass: MIT Press.
- Noë, A. (2006). *Experience of the World in Time*. Analysis 66.1, January: pp. 26–32
- O'Regan, J.; Noë, A., (2001), *A Sensorimotor Account of Vision and Visual Consciousness*. Behavioral and Brain Sciences, 24(5): pp. 939–73.
- O'Shaughnessy, B. (2000). *Consciousness and the World*. Oxford: Oxford University Press.
- Rensink, R. (2000). *The dynamic representation of scenes*. Visual cognition 7 (1.2.3): Little
- Rothstein, S. (2004). *Structuring Events*. Oxford: Blackwell.
- Russell, B. (1992). *Theory of Knowledge: The 1913 Manuscript*. London: Routledge.
- Ryle, G. (1949). *The Concept of Mind*. 60th Anniversary Edition. New York: Hutchinson & Co.
- Sanhueza Rodríguez, Sebastián. (2022). *The Ontology of Perceptual Experience*. Lexington Books.
- Sellars, W. (1956). *Empiricism and the philosophy of mind*. Minnesota Studies in the Philosophy of Science 1:253-329.
- Soteriou, M. (2013). *The Mind's Construction: The Ontology of Mind and Mental Action*. Oxford, United Kingdom: Oxford University Press.
- Tye, M. (2003). *Consciousness and Persons*. Cambridge, MA: MIT Press.
- Tye, M. (1995). *Ten Problems of Consciousness: A Representational Theory of the Phenomenal Mind*. MIT Press. p. 95
- Tye, M. (2012). *Precis of Ten Problems of Consciousness*. Consciousness and the Mind-Body Problem, Oxford University Press, 2012, pp. 197–203.

Varela, F.; Thompson, E.; Rosch, E., (2017), *The Embodied Mind*. Revised Edition: Cognitive Science and Human Experience, Cambridge, Mass: MIT Press.

