



HAL
open science

La perception du point de vue du toucher : sensation, action et croyance

Alireza Bani Sadr

► **To cite this version:**

Alireza Bani Sadr. La perception du point de vue du toucher : sensation, action et croyance. Philosophie. Université Panthéon-Sorbonne - Paris I, 2021. Français. NNT : 2021PA01H206 . tel-03684183

HAL Id: tel-03684183

<https://theses.hal.science/tel-03684183>

Submitted on 1 Jun 2022

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

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

UNIVERSITÉ PARIS 1 PANTHÉON SORBONNE
UFR de Philosophie

Laboratoire de rattachement : IHPST

THÈSE
Pour l'obtention du titre de Docteur en philosophie

Alireza BANI SADR

**La perception du point de vue du toucher :
sensation, action et croyance**

Sous la direction de Max KISTLER

16 décembre 2021

Membres du Jury

Aude BANDINI, Université de Montréal
Jocelyn BENOIST, Université de Paris 1 Panthéon-Sorbonne
Roberto CASATI, CNRS, EHESS, Institut Jean Nicod
Max KISTLER, Université de Paris 1 Panthéon-Sorbonne
Olivier MASSIN, Université de Neuchâtel

Remerciements

Au terme de ce travail, je souhaite tout d'abord remercier chaleureusement mon directeur de thèse, Max Kistler. J'ai pu avancer et finir cette thèse grâce à ses commentaires, conseils et relectures. Son soutien était total, philosophique et moral, apporté avec attention et générosité à tous les aspects de la vie étudiante.

Je tiens également à vivement remercier Aude Bandini, Jocelyn Benoist, Roberto Casati et Olivier Massin d'avoir accepté de participer à la soutenance.

Je remercie Frédérique de Vignemont, Jérôme Dokic, Pascal Ludwig, Émile Thalabard, David Zarebski, François Kammerer pour leurs remarques et conseils précieux lors de ma présentation de mi-parcours.

Je remercie Dennis Forest, le directeur de l'école doctorale de la philosophie de l'université Paris 1, Panthéon-Sorbonne, Chantal Jacquet, l'ancienne directrice de l'école doctorale, ainsi que Ramine Kamrane, le responsable administratif, et Yumiko Ohyama, la gestionnaire de l'école doctorale, dont le soutien a facilité mes activités de recherche.

Je tiens également à remercier Françoise Longy, Francesca Merlin, Matteo Mossio, Olivier Rey, Francesca Poggiolesi, Vincent Ardourel, les membres de mes comités de suivi de thèse.

J'ai eu l'opportunité d'enseigner au département de la philosophie de l'université Paris 1, Panthéon-Sorbonne. Je tiens à remercier Dennis Forest, le responsable du cours de philosophie des sciences de m'avoir donné cette possibilité, ainsi que Marie Michon, Victor Lefèvre et Gaëlle Pontarotti, doctorant et doctorantes à l'IHPST, pour leurs conseils pour la préparation de mes cours.

Je remercie fortement Laleh Ghadakpour, Santiago Echeverri et Émile Thalabard pour la relecture de certains chapitres de ce travail, pour leurs nombreux et riches conseils et leurs critiques philosophiques pertinentes.

Grand Merci à Marie Michon, Hakim Salem, Louis-Etienne Villeneuve, Garance Benoit, Nicolas Pastor, Francis Bonnet, Behrouz Keyhani, Militza Gorbachevsky, Narguesse Keyhani et Rachel Seghetchian pour leurs conseils, pour avoir relu mes chapitres et avoir corrigé les erreurs d'écriture .

Merci à Arash Behboodi, qui m'a fait découvrir de nouvelles possibilités, notamment pour la poursuite de mes études, qui m'a encouragé et soutenu pendant toutes ces années.

Merci à Koosha Eghbal et Pierre-Stanislas Grialou pour leur présence, leur écoute et longues discussions philosophiques et amicales qui m'ont beaucoup inspiré dans ce travail.

Merci à Narguesse Keyhani de son soutien amical et attentionné, du début jusqu'à la fin de la thèse, de m'avoir aidé à débiter, à avancer et à organiser ce travail.

Merci à Behrouz Keyhani, grâce à qui j'ai pu planifier mes derniers mois de travail, surmonter de nombreuses difficultés et tenir bon jusqu'à la fin de cette thèse.

Merci à Myriam Grober.

Merci à mes ami-e-s et à toutes celles et à tous ceux qui m'ont accompagné lors de longues journées d'études dans les bibliothèques, qui m'ont prêté l'oreille, qui ont partagé avec moi leur expérience de recherche, qui ont commenté une de mes interventions, qui ont relu mes textes, qui m'ont conseillé des ouvrages ou m'ont aidé à trouver des livres et des articles, celles et ceux qui m'ont apporté toute sorte de soutien. Merci à Militza Gorbachevsky, Sadegh Keyhani, Alia Mroué, Nima Ghadakpour, Anoush Ganjipour, Catherine Grober, Chowra Makaremi, François Le Corre, Jean-Rémy Martin, Kaveh Rashidzadeh, Marie Gorbachevsky, Sahar Yazdanipour, Mina Kaviani, Mansour Teifuri, Sara Casella-Colombeau, Rezvan Farsijani, Yoonos Mirhosseini, Nathalie Grégoire, Saïda Benayad, Rezvan Zandieh, Pauline Nanty, Shahriar Shahidi, Clémence Léobal, Firouzé Bani-Sadr, Mehran Mostafavi, Ahmad BaniSadr, Mina Bani Sadr, Omid Bani Sadr, Navid Bani Sadr, Peyman Pourkermani. Merci à mes sœurs Leili, Ghazal, Parisa Bani Sadr, à mon père, Sadegh Bani Sadr. Merci à ma mère, Zohreh Kaviani, dont la pensée m'a accompagné durant toutes ces années.

Table des matières

Introduction	10
Chapitre 1 L'unité du toucher et la diversité des expériences tactiles et corporelles	21
1.1 Introduction	21
1.2 L'unité et la diversité du toucher.....	22
1.3 Les théories corporelles.....	25
1.4 La théorie de la pression.....	32
1.4.1 La pression et la température	34
1.4.2 L'asymétrie entre les pressions et les tensions et d'autres propriétés tangibles mécaniques	35
1.4.3 L'individuation des sens selon le critère des objets propres	41
1.5 L'individuation à travers le liage des propriétés	43
1.5.1 La thèse pluraliste.....	43
1.5.2 Le problème du liage (<i>Binding problem</i>)	49
1.5.3 Le problème du liage et l'objectivité.....	51
1.5.4 Le toucher et l'action.....	54
1.6 Conclusion.....	56
Chapitre 2 La distinction entre perception et sensation dans les expériences tactiles et corporelles	58
2.1 Introduction	58
2.2 Pourquoi une distinction entre perception et sensation ?	58
2.3 La distinction entre la sensation et la perception et les traits phénoménaux des expériences sensorielles	64
2.4 Les marques de la conscience perceptive.....	66
2.4.1 La spatialité phénoménale.....	66
2.4.2 La constance perceptive	68
2.5 La distinction entre perception et sensation dans le sens du toucher	69
2.5.1 La localisation des sensations	70
2.5.2 Les propriétés spatiales des objets.....	73
2.5.3 La résistance à notre effort.....	78
2.6 La distinction entre perception et sensation dans le toucher : défis et objections.....	82

2.6.1 L' <i>Anstoss</i> et l'action.....	83
2.6.2 La distinction entre les sensations corporelles intransitives et les perceptions.....	85
2.7 Conclusion.....	91

Chapitre 3 Le rapport entre l'action et la perception dans la modalité tactile 93

3.1 Introduction.....	93
3.2 Pourquoi s'intéresse-t-on au rapport entre l'action et la perception tactile ?.....	94
3.3 Quel rapport entre l'action et la perception ?.....	95
3.4 La critique des conceptions de la perception tactile fondée sur l'action.....	98
3.4.1 L'explication sensori-motrice de la perception tactile.....	98
3.4.2 L'action et l'attribution des traits tangibles aux objets.....	108
3.4.3 L'action et l'expérience de l'obstacle ou de la résistance à notre effort.....	109
3.5 Conclusion : quelle approche pour déterminer le rôle de l'action dans la perception tactile ?.....	110

Chapitre 4 La différence épistémique entre le toucher actif et le toucher passif 113

4.1 Introduction.....	113
4.2 Le toucher actif est-il « supérieur » au toucher passif ?.....	114
4.3 La différence épistémique entre les expériences perceptives et le rôle épistémique de la perception.....	121
4.4 La perception en tant qu'acquisition de croyances.....	123
4.4.1 La perception et l'acquisition de croyances.....	124
4.4.2 Les sensations corporelles en tant qu'acquisition de croyances.....	126
4.4.3 Les objections.....	130
4.5. La distinction entre la perception épistémique et la perception non-épistémique.....	136
4.5.1 La distinction entre la perception épistémique et non épistémique dans la vision et dans le toucher.....	136
4.5.2 La perception tactile non épistémique et la différenciation tactile.....	145
4.5.3 La perception « non épistémique » et l'acquisition de croyances.....	153
4.5.4 La perception non-épistémique et la perception d'un tout et de ses parties.....	159
4.6 Conclusion.....	166

Chapitre 5 La différence épistémique, la justification perceptive et la nature de l'expérience perceptive	168
5.1 Introduction	168
5.2 La différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels....	169
5.2.1 La différence épistémique et la justification perceptive immédiate	169
5.2.2 La différence épistémique entre le toucher exploratoire actif et le toucher passif	173
5.3 La possibilité de la justification perceptive immédiate	178
5.4 La différence épistémique et la nature de la perception	187
5.4.1 Le contenu perceptif représentationnel et la possibilité de l'erreur	188
5.4.2 La nécessité du contenu représentationnel et la possibilité d'absence d'objet de l'expérience	199
5.5 Conclusion.....	207
 Chapitre 6 L'objectivité de l'expérience perceptive, l'objectivité du jugement perceptif et le sens de toucher.....	209
6.1 Introduction	209
6.2 L'objectivité perceptive.....	210
6.2.1 La différence entre l'expérience perceptive objective et l'expérience sensorielle non objective	211
6.2.2 L'objectivité perceptive et la structure de la perception	214
6.2.3 Les prédictions au niveau sous-personnel.....	219
6.3 L'objectivité perceptive et l'objet de la perception.....	233
6.4 L'objectivité des jugements perceptifs.....	243
6.5 L'objectivité du toucher	243
6.5.1 L'objectivité tactile en tant qu'indépendance de propriétés.....	244
6.5.2 L'objectivité du toucher et l'existence indépendante des objets	255
6.6 Conclusion.....	269
 Conclusion.....	272
 Bibliographie.....	285

Introduction

Les expériences tactiles et corporelles sont omniprésentes et diverses. Par exemple, je me pique le doigt avec l'épine de la branche que je saisis. Je sens la goutte d'eau qui coule sur mon bras ou l'insecte qui rampe sur ma nuque. Je sens le dossier de la chaise sur laquelle je suis assis. Lorsque j'y prête attention, je peux sentir la matière de la chemise que je porte. Je sens des picotements dans les jambes après être resté assis trop longtemps par terre, une douleur au poignet droit, ou encore une démangeaison sur le coude. Je sens mon visage chauffer lorsque j'ouvre le four. Par une journée glaciale d'hiver, j'ai froid aux mains. On pourrait multiplier ces exemples à l'infini.

La main est un organe tactile qui peut explorer et connaître les choses qui nous environnent. Si j'étais tisserand, je pourrais reconnaître le matériau dont est fait un tapis en caressant sa surface avec ma main. Un médecin peut sentir ma thyroïde hypertrophiée en palpant mon cou. Je passe ma main sur la surface du jeté d'un canapé pour en connaître la texture. Je presse légèrement une pêche pour savoir si elle est assez mûre. Je touche la bouteille d'eau pour savoir si elle est fraîche. En soulevant une boule de pétanque, j'essaie d'évaluer son poids. À tâtons, en faisant glisser mes doigts sur les contours des objets qui se trouvent sur ma table de chevet, je me renseigne sur leur forme, leur taille et leur nature, je sens qu'il y a des feuilles de papier, un petit livre avec une couverture en cuir, un autre avec une couverture en carton glacé, je remarque aussi la présence de ma montre, de mon téléphone portable, etc. Un par un, je tâte avec mes mains les objets qui sont dans la valise pour trouver ma trousse. Je discerne un objet en plastique d'un objet métallique en les touchant. Je sens que les objets se comportent différemment lorsque je les palpe. Je rencontre un obstacle infranchissable lorsque je presse la paume de la main contre un mur alors que dans un bol de farine, ma main s'enfonce aisément. Nous employons nos mains pour saisir les objets, effleurer les surfaces, relever la forme et la taille des choses, pour les connaître et les reconnaître.

La main et la surface de la peau ne sont pas les seuls outils dont nous disposons pour sentir les choses tactilement. On peut sentir les objets à travers les ongles, la langue, les dents, les muscles et les articulations, etc. Je peux, par exemple, déterminer si une pêche est mûre ou non en la mordant. La perception tactile n'est pas toujours ponctuelle ou restreinte à une petite portion d'espace corporel. Elle peut être diffuse sur tout le corps. Elle n'est pas nécessairement dirigée vers un objet en particulier. Quand je me baigne dans l'eau tiède et salée de la mer, je me sens immergé dans un milieu, j'ai une impression tactile diffuse sur tout mon corps. Le point commun entre ces différents exemples est que la partie du corps à travers laquelle nous sentons un objet qui nous est extérieur peut être sentie elle-même.

Le présent travail est une étude sur la perception. Le sens du toucher ou plus exactement les phénomènes tactiles et corporels marquent son point de départ et lui offrent son principal champ d'enquête. Ce texte s'inscrit dans le cadre des débats actuels sur la perception au sein de la philosophie analytique de la perception et de l'esprit. Les études philosophiques sur la perception se fondent majoritairement sur les expériences visuelles et les exemples qui viennent de la vision¹. Au cours de ces dernières décennies, les modalités sensorielles autres que la vision ont reçu toutefois plus d'attention au sein de la philosophie analytique². Les études sur les modalités sensorielles non-visuelles visent à vérifier et à évaluer nos théories de la perception à l'aune de l'examen de l'expérience perceptive dans les autres modalités sensorielles. Cet examen peut confirmer ou défier les thèses générales à propos de la perception, qui sont fondées à partir d'une réflexion sur la vision ; il peut contribuer à une théorisation générale sur la perception en complétant ou révisant les théories de la perception fondées sur la vision.

Lorsque l'on mène une étude philosophique sur une modalité sensorielle donnée, on procède souvent de la façon suivante : on cherche les caractéristiques qui distinguent la modalité sensorielle en question des autres modalités sensorielles et on essaie de proposer une définition de celle-ci ; on essaie également de déduire, à partir des marques distinctives d'une modalité sensorielle particulière, des critères pour l'individuation des modalités sensorielles en général ; on s'interroge sur la façon dont les différentes modalités sensorielles interagissent entre elles ; on cherche à répondre aux questions philosophiques sur la perception, qui sont

¹ Voir O'Callaghan (2007, ch. 1) pour une discussion sur le « visiocentrisme ».

² Voici quelques exemples des travaux récents sur les modalités non visuelles : Casati et Dokic (1994), O'Callaghan (2007) sur l'ouïe ; Martin (1992), O'Shaughnessy (1989), Massin (2010), Fulkerson (2014), de Vignemont (2017) sur les phénomènes tactiles et corporels ; Barry Smith (2007a) sur le goût ; Batty (2010) sur l'odorat.

souvent soulevées à partir de l'étude de la vision et on tente de confirmer ou de réfuter, de réviser ou compléter des thèses philosophiques sur l'expérience perceptive.

Ce travail n'a pas vocation à fournir un critère d'individuation des modalités sensorielles, ni de proposer une définition du sens du toucher. Tout au long de ce texte, nous emploierons alternativement les expressions « le sens du toucher », « la modalité tactile », « les phénomènes tactiles et corporels » pour désigner un ensemble d'expériences tactiles et corporelles qui se rapportent à ce que l'on appelle habituellement le sens du toucher. Nous partons donc d'un spectre large d'expériences qui va des sensations corporelles comme la douleur ou la sensation de la chaleur jusqu'aux explorations manuelles. Nous nous servons du sens du toucher comme un laboratoire pour étudier diverses questions philosophiques concernant la perception. Notre objectif n'est pas tant d'établir le fondement de l'« unité » du toucher que de concevoir la « différence » entre différents types de phénomènes tactiles et corporels.

Les philosophes et les psychologues ont souvent mis en exergue trois caractéristiques du toucher : la bipolarité du toucher, la diversité du toucher et son objectivité. La *bipolarité* du toucher renvoie au fait que le toucher comporte les expériences tactiles des objets extérieurs au corps du sujet percevant, il comporte également les expériences corporelles à travers lesquelles le sujet percevant perçoit une partie de son propre corps³. D'une part, la *diversité* du toucher désigne le fait que le toucher donne lieu aux expériences des qualités sensibles diverses et parfois hétérogènes telles que la pression, la chaleur et le froid, la texture, l'humidité, la dureté, le poids, etc. D'autre part, il engage des récepteurs tactiles qui assurent diverses fonctions et sont diffus, avec plus ou moins de concentration, sur toute la surface du corps mais aussi au sein des muscles et des articulations⁴. Le sens du toucher est souvent connu pour être le sens le plus *objectif* ou le sens qui garantit un accès privilégié à la réalité à travers son accès spécifique à notre corps⁵.

³ Voir Katz (1989). Katz note que le toucher est bipolaire : il comporte un pôle « subjectif » dirigé vers le corps du sujet percevant et un pôle « objectif » qui concerne les objets extérieurs au corps.

⁴ Voir Aristote (1999). Aristote remarque, dans *De l'âme*, que les qualités sensibles perçues par le toucher sont tellement variées qu'il est difficile de déterminer s'il s'agit d'un seul et même sens ou de plusieurs sens.

⁵ L'idée selon laquelle le sens du toucher est le sens le plus objectif ou/et qu'il assure un accès privilégié à la réalité est une idée récurrente à la fois dans le sens commun et dans la philosophie depuis l'antiquité. À titre d'exemples, on peut parler d'Aristote (1999), de Condillac (1947) et de O'Shaughnessy (1989) à trois périodes différentes. Aristote met accent sur la nécessité du toucher pour l'acquisition des informations nécessaires pour la conservation de la vie animale et sur la primauté du toucher sur les autres sens à cet égard : « Puisque l'animal constitue un corps animé et que tout corps est tangible, c'est-à-dire, sensible au toucher, il faut encore nécessairement que le corps de l'animal soit capable de tact, si l'animal veut assurer sa conservation. Car les autres sens, comme l'odorat, la vue, l'ouïe, perçoivent à travers des milieux différents ; mais, s'il n'a pas de

Nous admettons la thèse de la bipolarité du toucher et nous nous intéressons à la diversité des phénomènes tactiles et corporels. La diversité qui est au centre de notre étude concerne l'expérience tactile et corporelle plus que les récepteurs tactiles et corporels. Comme nous l'avons vu plus haut, les phénomènes tactiles et corporels peuvent correspondre aux explorations tactiles, aux perceptions tactiles passives des objets extérieurs au corps ; ils peuvent correspondre à l'immersion dans un milieu ; ils peuvent renvoyer à une sensation corporelle en présence (sensation de la chaleur, par exemple) ou en absence d'un objet externe (par exemple, un picotement). Notre objectif est de concevoir philosophiquement la différence entre ces différents types d'expériences. Prenons, d'une part, l'exemple du phénomène tactile de la perception active d'un objet, par exemple l'exploration d'une boîte d'allumettes que vous manipulez pour connaître sa taille, la texture de ces différentes faces, etc. Et d'autre part, le phénomène d'avoir une brève impression de pression sur votre épaule dont vous ignorez la source. Admettons que les deux phénomènes fassent partie du sens du toucher. Nous nous posons alors les questions suivantes : ces deux phénomènes peuvent-ils être tous les deux considérés comme relevant de la perception ? Comment expliquer le rôle de l'action du point de vue du statut perceptif de l'expérience ? Y-a-t-il une différence entre ces deux phénomènes quant à leur rapport aux croyances et aux connaissances perceptives ?

Ces questions sont au cœur de ce texte. La première question concerne la distinction traditionnellement faite entre les sensations et les perceptions ; la deuxième question porte sur le rapport entre action et perception et la troisième traite des aspects épistémologiques de l'expérience perceptive. Du point de vue de la distinction entre perception et sensation, on peut se demander s'il est possible de diviser les phénomènes tactiles et corporels en deux parties : les phénomènes tactiles et corporels auxquels on peut attribuer le statut de perception (par exemple, l'expérience tactile active des objets extérieurs au corps) et les phénomènes tactiles et corporels (par exemple, les sensations corporelles comme la sensation de douleur ou de chaleur), portant sur une partie du corps, que l'on peut qualifier de sensations pures. Si l'on admet une telle hypothèse, on admet souvent aussi qu'une partie des phénomènes tactiles

sensation quand il est touché, l'animal sera incapable de fuir ceci et de prendre cela. Or, dans ces conditions, il lui sera impossible d'assurer sa conservation » (1999, 434b). « Il est clair, d'autre part, qu'il s'agit du seul sens dont la privation entraîne nécessairement la mort des animaux. Car il est impossible de l'avoir, sans être un animal, et il n'est pas nécessaire, lorsqu'on est un animal, d'en avoir un autre que celui-là » (1999, 435b). Condillac (1947) soutient que le toucher est le seul sens nécessaire pour percevoir les objets extérieurs au corps. Plus récemment, O'Shaughnessy (1989) attribue un statut particulier au sens du toucher dans la vie animale puisqu'il assure l'accès épistémologique au monde extérieur à travers la conscience de notre propre corps. Voir Massin (2010, p. 13-16) pour une présentation de différents exemples dans l'histoire de la philosophie.

et corporels soit « subjective » ne renvoyant à aucun objet dans le monde environnant le sujet percevant et qu'une autre partie soit « objective » apportant des informations sur le monde réel.

Cette division au sein des phénomènes tactiles et corporels pourrait coïncider avec une distinction entre les expériences actives et passives. Le constat selon lequel la perception de certaines propriétés des objets comme la forme et la texture requiert que le sujet percevant engage des mouvements volontaires, semble suggérer que l'expérience tactile authentique doit être nécessairement active pour pouvoir donner accès au monde « extérieur ». En ce sens, le fait que certaines expériences tactiles et corporelles soient accompagnées ou constituées par les actions leur attribue-t-il, contrairement aux expériences passives, le statut de perception ? Si l'on y répond par la positive, alors nous excluons les expériences tactiles passives et les sensations corporelles (au moins en partie) de la catégorie de la perception. Or il semble que ces expériences nous présentent également le monde qui nous environne ainsi que notre propre corps, qu'elles fournissent des informations nécessaires pour nos actions, nos croyances et nos jugements « objectifs ». Il convient alors de cerner le rapport entre l'action et la perception dans la modalité tactile et de déterminer le rôle des actions dans les phénomènes tactiles et corporels.

Les phénomènes tactiles et corporels peuvent également être analysés quant aux rapports qu'ils établissent avec nos croyances et nos connaissances. Plus concrètement, certains phénomènes tactiles et corporels semblent nous conduire à des croyances plus certaines que les autres. Ainsi semble-t-il qu'une enquête tactile sur un objet nous rassure mieux sur la nature de cet objet qu'un contact passif et momentané avec celui-ci. Il convient alors de concevoir philosophiquement cette différence du point de vue épistémique. La conception d'une différence épistémique pose un certain nombre de questions concernant le rôle épistémique de la perception : la perception joue-t-elle un rôle épistémique ? Si oui, quel rôle épistémique joue-t-elle ? Le rôle épistémique attribué à la perception implique-t-il une certaine nature de la perception ?

Les phénomènes tactiles et corporels diffèrent également selon qu'ils nous présentent une partie de notre propre corps ou un objet extérieur au corps. Y-a-t-il une différence au niveau de l'objectivité des expériences tactiles et corporelles ? L'expérience tactile active est-elle plus objective que l'expérience tactile passive ou une sensation corporelle ? Ces questions nous poussent à réfléchir sur la notion d'objectivité perceptive en général et sur l'objectivité du toucher en particulier. La question de l'objectivité perceptive dépend de la manière dont on conçoit la perception. Selon la notion d'objectivité perceptive que nous analysons,

l'expérience perceptive est objective si et seulement si elle nous présente l'objet comme étant indépendant de l'esprit du sujet percevant. Si l'on admet que l'expérience perceptive représente une telle indépendance, alors on peut parler des expériences objectives ou des expériences non-objectives selon cette notion d'objectivité perceptive. Une telle distinction pourrait correspondre à la distinction entre perception et sensation. On peut refuser alternativement qu'une telle indépendance soit représentée dans l'expérience perceptive. Faut-il alors chercher l'objectivité au niveau de la fiabilité de la chaîne causale qui forme l'expérience perceptive ou faut-il soutenir que l'objectivité est le caractère d'une croyance perceptive ou d'un jugement mais non pas celui d'une expérience ?

Les différents problèmes de ce texte s'articulent à la notion de perception. Nous ne fournissons pas de conception de la perception, mais nous prenons parti par rapport aux différents débats dans le cadre de la philosophie de la perception. Le rôle épistémique de la perception est au centre de nos préoccupations. Nous présupposons que la perception joue un rôle épistémique, qu'elle fait en sorte que le monde environnant le sujet percevant ait une influence sur ses pensées, ses croyances et ses jugements. La perception nous importe parce qu'elle a un apport « objectif » à nos pensées, à nos croyances et à nos jugements. Ainsi discutons-nous des questions centrales de la philosophie de la perception, comme la question du contenu représentationnel et la question de la justification perceptive.

Notre objectif est de défendre les thèses suivantes à propos des phénomènes tactiles et corporels :

1) L'expérience tactile active, l'expérience tactile passive et la sensation corporelle sont toutes des perceptions.

2) Il existe une différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels qui ne relève pas de la nature de l'expérience perceptive, mais du statut épistémique de la croyance perceptive.

Une grande partie de ce travail examine l'expérience perceptive en s'appuyant sur différents types de distinctions et de rapports : différence entre perception et sensation, dépendance entre action et perception, différence entre perception épistémique et non épistémique, différence entre perception objective et non objective. Nous faisons de façon permanente des va-et-vient entre une étude sur le sens du toucher et la théorisation générale de la perception, souvent à partir de la modalité visuelle. La plupart des références philosophiques mobilisées dans ce travail proviennent des travaux contemporains dans le

cadre de la philosophie analytique de la perception. Nous mobilisons occasionnellement quelques références dans la tradition phénoménologique ainsi que dans la philosophie moderne. Nous nous servons par ailleurs de certains exemples des travaux empiriques en psychologie expérimentale menés sur les expériences tactiles et corporelles et sur la vision.

Ce texte est organisé en six chapitres. Dans le premier chapitre, la question suivante constitue notre point de départ : comment concevoir le problème de l'unité du sens du toucher vis-à-vis de la diversité des phénomènes tactiles et corporels ? Nous nous penchons alors sur certaines théories de l'individuation du sens du toucher. Nous considérons trois types de théories du toucher. Premièrement, les théories corporelles du toucher, qui insistent sur le lien particulier du sens du toucher avec le corps et sur le rôle essentiel de la conscience du corps dans les expériences tactiles. Deuxièmement, la théorie de la pression, qui soutient que les sens se définissent par leur sensible propre et primaire, et qui propose que ce sont les pressions et les tensions qui constituent le sensible propre et primaire du sens du toucher. Enfin, la théorie que l'on qualifie de « pluraliste », qui prend comme critère de l'individuation le type particulier du liage des traits perceptifs qui est à l'œuvre dans le sens du toucher et qui argumente que ce liage s'effectue à partir des actions exploratoires. Nous essayons de mettre en évidence les hypothèses philosophiques concernant la perception sur lesquelles chacune de ces théories s'appuie. À partir de cet examen, nous dégagons le cadre de notre étude sur les phénomènes tactiles et corporels ; nous nous fixons notamment comme objectif d'étudier le rapport entre la perception et d'autres catégories cognitives et comportementales telles que la sensation, l'action et la croyance en nous concentrant sur les phénomènes tactiles et corporels.

Dans le deuxième chapitre, nous nous interrogeons sur l'existence d'une différence de catégorie entre les phénomènes tactiles et corporels. Plus précisément, nous nous demandons si nous pouvons classer certains phénomènes tactiles et corporels comme perception et d'autres comme sensation pure. Nous nous intéressons alors à la distinction entre perception et sensation. Nous examinons la possibilité de fonder cette distinction dans la différence entre les expériences perceptives authentiques et les « sensations pures » au niveau de leur phénoménologie. Nous considérons ainsi certaines marques distinctives de la conscience perceptive en général, et plus particulièrement, dans le cas des perceptions tactiles. Nous nous demandons si la distinction entre sensation et perception dans la modalité tactile peut correspondre à la distinction entre les sensations corporelles et la perception tactile des objets extérieurs au corps. Nous argumentons, d'une part, que les conditions phénoménales que l'on pose souvent comme marque d'une perception tactile authentique, par exemple l'expérience d'un obstacle face à notre effort, établissent une sorte de dépendance entre action et

perception, ce qui demande une explication du rapport entre la perception et l'action dans la modalité tactile. D'autre part, nous soutenons que nous pouvons considérer les sensations corporelles telles que les douleurs en tant que perception.

Dans le troisième chapitre, nous nous intéressons au rapport entre l'action et la perception avec un regard particulier sur la modalité tactile. Notre attention porte surtout sur le rapport entre l'action et la perception dans les expériences perceptives conscientes, au niveau de leur phénoménologie. Nous examinons la thèse selon laquelle la perception est constituée en partie par l'action en mettant l'accent sur une version de la conception sensori-motrice de l'expérience perceptive. Nous considérons quelques objections contre cette approche et nous montrons certaines difficultés qu'elle rencontre pour expliquer les perceptions tactiles passives. Nous reprenons les théories du toucher qui présupposent une forme d'interdépendance entre action et perception et nous argumentons qu'elles impliquent, comme la théorie sensori-motrice le fait, que la perception comporte une sorte d'anticipation sous forme d'un contenu représentationnel comportant une clause contrefactuelle. Nous refusons d'attribuer une telle structure à la perception. Nous refusons également que l'action soit la partie constitutive de notre perception et que l'interdépendance entre action et perception soit indispensable pour nos perceptions en général et pour nos perceptions tactiles en particulier. Nous pensons en revanche que les actions exploratoires peuvent contribuer à une différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels.

Dans le chapitre 4, nous nous demandons s'il existe une différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels. Nous partons de quelques travaux empiriques qui essaient de comparer le toucher actif et le toucher passif quant à leur exactitude et à leur rapidité dans les tâches d'identification de certains objets et de leurs propriétés. Nous nous posons par la suite la question de savoir comment nous pouvons concevoir philosophiquement une telle différence. Pour ce faire, nous considérons deux hypothèses concernant le rôle épistémique de la perception. Selon la première hypothèse, la perception est une source de connaissance ou de croyance et selon la deuxième la perception peut fournir une justification immédiate pour la croyance perceptive correspondante. Dans ce chapitre, nous nous concentrons sur la première hypothèse et examinons deux conceptions externalistes de l'expérience perceptive. Notre objectif est de chercher une voie pour établir la différence épistémique entre les phénomènes tactiles et corporels. La première théorie (proposée par Armstrong) soutient que la perception est une sorte d'acquisition de croyances. Nous évaluons cette hypothèse de façon générale mais aussi dans le cas des perceptions tactiles et des sensations corporelles. Au premier regard, cette théorie échoue à établir une

différence épistémique entre différents phénomènes tactiles et corporels, car elle attribue à toute expérience tactile et corporelle le même rôle épistémique d'acquérir des croyances perceptives. Nous remarquons qu'il est possible que certaines expériences perceptives ne soient pas accompagnées de croyances. Nous indiquons que l'hypothèse selon laquelle certaines perceptions peuvent être considérées comme acquisition de croyances « potentielles » n'est pas convaincante. Nous objectons à cette conception de la perception le fait qu'elle attribue à la perception des capacités cognitives qu'elle ne possède pas nécessairement. Nous nous intéressons, dans le reste du chapitre, à la distinction proposée par Dretske entre le voir épistémique et le voir non épistémique. Nous présentons des exemples susceptibles de correspondre à la perception non épistémique dans la modalité tactile. Nous objectons la distinction entre perception épistémique et non épistémique pour deux raisons : d'une part, cette distinction attribue un rôle épistémique trop fort à la perception, c'est-à-dire l'acquisition de croyances. Et d'autre part, il est possible, selon un rôle épistémique plus faible, c'est-à-dire le rôle de fournir une justification immédiate, que les exemples paradigmatiques de la perception non épistémique possèdent des propriétés épistémiques. Nous concluons également qu'il n'est pas nécessaire d'attribuer une nature différente à différents types d'expériences perceptives (c'est-à-dire la possession d'un contenu propositionnel et non propositionnel) pour établir une différence épistémique entre différents phénomènes perceptifs.

Dans le cinquième chapitre, nous proposons d'appliquer une notion de différence épistémique aux différents types de phénomènes tactiles et corporels. Selon cette notion, il existe une différence épistémique entre deux phénomènes si et seulement si la croyance perceptive qui correspond à l'un des deux phénomènes peut être défaite, contrairement à l'autre, par des perceptions supplémentaires. Une telle différence correspond à la différence épistémique entre une exploration tactile et une perception tactile passive et instantanée. Cette notion de différence épistémique présuppose que la perception joue le rôle de fournir une raison *prima facie* pour justifier la croyance perceptive correspondante. Nous discutons la possibilité de la justification perceptive immédiate et expliquons pourquoi certaines objections classiques contre la justification perceptive des croyances ne concernent pas notre conception de la différence épistémique. Nous soutenons que la différence épistémique ainsi conçue n'implique pas que la perception possède une nature particulière et qu'elle est compatible à la fois avec une approche représentationnelle vis-à-vis de l'expérience perceptive et avec une approche relationnelle. Nous présentons à la fin de ce chapitre certains

arguments contre la nécessité de postuler, dans le cadre de notre approche, un contenu représentationnel.

Dans le sixième chapitre, nous nous intéressons à la question de l'objectivité perceptive dans le cas du sens du toucher. Nous tâchons plus précisément de savoir si nous pouvons distinguer les expériences objectives des expériences non objectives en nous appuyant sur leur phénoménologie. Nous montrons qu'une telle objectivité perceptive que l'on peut appeler l'objectivité phénoménale se fonde souvent sur la thèse selon laquelle l'expérience perceptive possède un contenu comportant une forme d'anticipation. Nous soulevons deux objections contre cette thèse: premièrement, nous argumentons que le contenu perceptif ne comporte pas nécessairement une anticipation. Deuxièmement, nous considérons certains arguments contre la nécessité même de postuler un contenu perceptif représentationnel. Nous soutenons ainsi que l'expérience perceptive ne représente pas l'indépendance de l'objet vis-à-vis de l'esprit du sujet percevant. Nous mentionnons qu'il est plus pertinent de parler de l'objectivité des croyances perceptives ou celle des jugements que de parler de l'objectivité de l'expérience perceptive. Dans la dernière section du chapitre, nous considérons à nouveau certaines théories du toucher et nous soulignons nos points communs ainsi que nos divergences avec celles-ci sur la question de l'objectivité perceptive.

Chapitre 1

L'unité du toucher et la diversité des expériences tactiles et corporelles

1.1 Introduction

Le sens du toucher pose une difficulté philosophique majeure, constatée depuis longtemps par Aristote¹ : individuer le toucher sachant que, d'une part, l'appareil sensoriel du toucher inclut des récepteurs variés remplissant des fonctions spécifiques (comme la sensation de la température, du poids, de la texture, etc.), et d'autre part, les propriétés dites tangibles semblent être diverses et parfois hétérogènes (comme la texture, la vibration, la pression, le poids, la souplesse, la chaleur/le froid, etc.).

L'objectif de ce chapitre est d'étudier certaines tentatives de l'individuation du toucher et de souligner les problèmes philosophiques que chacune pose. Le but n'est pas de proposer un critère de l'individuation du sens du toucher, mais plutôt de montrer, à travers l'étude des théories du toucher, quels sont les problèmes philosophiques soulevés par chaque tentative d'individuation. Nous essayons de montrer quelles sont les hypothèses philosophiques concernant la perception sur lesquelles se fondent ces théories de l'individuation du toucher et de déterminer ainsi les questions qui fixeront notre cadre d'étude tout au long de ce texte. Dans ce chapitre, nous procéderons en quatre étapes : en premier lieu, nous présenterons le problème de concevoir l'unité du toucher compte tenu de la diversité des qualités tangibles,

¹ « Le tangible, par ailleurs, et le toucher appellent le même raisonnement. Si le toucher, en effet n'est pas un sens unique, mais représente plusieurs sens, nécessairement les objets tangibles seront aussi des sensibles multiples. Or on se le demande : est-ce qu'il s'agit de plusieurs sens ou d'un seul ? Et quel est l'organe sensoriel qui correspond à la faculté tactile ? Est-ce ou non la chair et son équivalent chez les autres animaux ? Ou bien, au

des récepteurs sensoriels du toucher et de la variété des expériences tactiles et corporelles. Nous étudierons ensuite trois types de théories de l'individuation du toucher.

1.2 L'unité et la diversité du toucher

Le mot « toucher » s'utilise dans des situations différentes. Lorsque vous sentez le mouvement d'un moustique sur votre dos, vous êtes touché. Lorsque quelqu'un bouge votre main, il vous touche. Lorsque vous suivez les contours d'un objet ou le manipulez avec force, vous le touchez. Lorsque vous sentez la pression d'un chat sur vos genoux, vous êtes touché. Ce que l'on désigne par le mot « toucher » peut être la perception produite par la stimulation cutanée passive, comprenant la sensibilité à la température, à la pression, à la vibration, et à d'autres propriétés semblables. Mais le toucher peut également inclure la conscience de la position et des mouvements de notre corps et de ses différents membres (par exemple les mouvements qui activent les récepteurs musculaires ou articulaires).

La perception haptique ou le toucher actif inclut à la fois les perceptions kinesthésiques (les perceptions de la position et du mouvement des parties du corps) produites par certains types de mouvements corporels (tels que les explorations manuelles), et les perceptions cutanées générées par le contact sur la peau, qu'on compte généralement parmi les cas de perceptions tactiles passives. L'appareil sensoriel du « toucher » inclut des récepteurs variés remplissant des fonctions spécifiques, et les propriétés, dites tangibles, semblent être diverses et parfois hétérogènes comme la texture et la chaleur/le froid. Cette diversité des fonctions, des systèmes sensoriels et des qualités sensibles rend l'individuation du toucher difficile.

Frédérique de Vignemont et Olivier Massin (2015, p. 295-296) montrent que les critères classiques de l'individuation des modalités perceptives – les critères intentionnels, biologiques et physiques – se heurtent souvent à la difficulté de maintenir l'unité du toucher. L'individuation du toucher à l'aide de son objet intentionnel (c'est-à-dire l'objet propre et primaire qu'il représente (voir plus bas)) ne peut pas s'effectuer par un critère unique, car son objet se révèle à la fois multiple et hétérogène². Ainsi la solidité, la dureté, l'impénétrabilité,

contraire, ceci constitue-t-il l'intermédiaire, le siège fondamental de la sensibilité étant quelque autre organe interne ? » (Aristote, 1999, II, 11, 422 b 17, p. 189)

² de Vignemont et Massin (2015) entendent, suivant Sanford (1976), par l'objet propre d'une modalité sensorielle, l'entité que nous percevons directement et seulement à travers cette modalité, et, par l'objet primaire d'une modalité sensorielle, l'entité que nous percevons directement à travers cette modalité d'une manière nécessaire (de Vignemont et Massin, 2015, p. 295).

la texture, le poids, la masse, la pression, la température, l'humidité, la vibration, etc. sont autant de propriétés qui peuvent être considérées comme des objets propres du toucher.

Ces auteurs soutiennent également que cette hétérogénéité ne disparaît pas si l'on adopte un critère biologique. Dans cette perspective, le toucher se définit par l'appareil biologique (composé d'organes, de tissus et de récepteurs) lui étant strictement et nécessairement consacré. Mais, d'une part, la peau – souvent prise comme l'organe propre et primaire du toucher – n'est pas exclusivement un organe perceptif et assure bien d'autres fonctions qui ne semblent pas appartenir à la catégorie de la perception tactile (comme la protection, la régulation de la chaleur, la transpiration et la respiration). D'autre part, la perception tactile ne passe pas nécessairement par la stimulation de la peau et peut tout aussi bien se produire par la stimulation des yeux, des muqueuses – par exemple, celle de la bouche –, des organes internes ou des dents. On peut même imaginer que des créatures dépourvues de peau (comme les arthropodes) puissent avoir des sensations tactiles (de Vignemont et Massin, 2015, p. 295-296).

Comme dans le cas du critère biologique, on peut choisir d'adopter le stimulus physique comme critère de l'individuation du toucher. Pourtant, là encore le résultat ne sera pas probant, ce choix ayant pour conséquence de limiter ce que l'on associe au toucher à des propriétés mécaniques détectées par les mécanorécepteurs et d'exclure d'autres propriétés comme les propriétés thermiques.

Nous avons donc affaire, d'une part, à la diversité des propriétés tangibles, des récepteurs corporels, des stimuli physiques, et d'autre part, à la question de l'unité du toucher. Cette diversité et la recherche d'une unité pour concevoir le toucher soulèvent les questions suivantes :

- 1) Comment individuer le toucher ou comment expliquer l'unité du toucher ?
- 2) Comment expliquer la différence entre les diverses expériences tactiles et corporelles, toutes considérées comme appartenant au toucher ?

Pour ce qui est de la réponse à la première question, on peut adopter des approches différentes selon que l'on soutient l'existence des modalités sensorielles distinctes avec des frontières franches comme les cinq sens aristotéliens ou non. Si l'on soutient une telle hypothèse, on doit alors chercher un critère d'individuation pour le toucher et expliquer les marques distinctives du sens de toucher. Mais on peut aussi rejeter l'existence des modalités sensorielles telles qu'elles sont catégorisées traditionnellement, c'est-à-dire sur la base d'un

ou plusieurs critères d'individuation, et, supposer un spectre des expériences perceptives qui peuvent varier selon différentes dimensions représentant chacune un critère d'individuation (organe sensoriel, stimulus physique, caractère phénoménal, ...) (Macpherson, 2011a)³.

Dans ce texte, nous n'affirmons pas ni ne rejetons l'existence des catégories sensorielles distinctes et nous ne prenons pas parti pour telle ou telle approche envers l'individuation du sens du toucher. Notre champ d'étude comprend toutes les expériences tactiles et corporelles telles que la perception active et passive des objets extérieurs au corps, les sensations corporelles causées par un objet extérieur telles que la sensation de chaleur, de pression, etc. et les sensations corporelles comme le picotement, la démangeaison, la douleur ainsi que les expériences proprioceptives.

Nous traiterons plus tard au cours de ce travail (notamment dans les chapitres 4 et 5), la deuxième question mentionnée plus haut concernant la différence entre divers types de phénomènes tactiles et corporels. Dans ce chapitre, nous abordons la première question, la question de l'individuation du toucher, non pas pour y répondre, mais pour identifier les questions philosophiques reliées à celle-ci. Ainsi nous nous concentrerons, dans ce chapitre,

³ Il s'agit d'adopter une approche semblable à la proposition de Macpherson (2011a). Elle l'exprime de la façon suivante :

« I think that distinguishing the senses matters to us because we care about all of the following :

- representation*
- proximal stimulus*
- phenomenal character*
- sense organ*

Philosophers have argued over which is important, but why not think they all are? All can matter practically, and all can matter for determining both philosophical and scientific issues. I hold that the four criteria are relatively independent dimensions along which different possible kinds of senses could take different values. We can think of these four criteria as defining a multidimensional space within which we can locate each of the Aristotelian senses (...) ».

(Je pense que la classification des sens nous importe parce que nous nous préoccupons de tout ce qui suit :

- la représentation
- le stimulus proximal
- le caractère phénoménal
- l'organe sensoriel

Les philosophes se sont débattus pour savoir lequel [des quatre critères] était le plus important, mais pourquoi ne pas penser qu'ils le sont tous ? Ils peuvent tous avoir une importance pratique, et ils peuvent tous être utiles pour répondre aux questions philosophiques et scientifiques.

Je soutiens que ces quatre critères constituent des dimensions relativement indépendantes le long desquelles différents types de sens possibles pourraient prendre différentes valeurs. Nous pouvons envisager que ces quatre critères définissent un espace multidimensionnel dans lequel nous pouvons situer chacun des sens aristotéliens (...) [notre traduction]) (2011a, p. 37).

sur certaines théories du sens du toucher qui sont toutes, d'une manière et d'une autre, des tentatives d'individuation de ce sens. Nous cherchons à travers cette étude les hypothèses concernant la perception que présupposent ces théories.

S'agissant des théories du toucher, nous allons nous concentrer sur trois types de théories : (i) les théories corporelles, (ii) la théorie de pression et (iii) la théorie pluraliste. La première théorie s'appuie sur le rapport particulier entre le sens de toucher et le corps et plus particulièrement la conscience du corps. La deuxième théorie considère les pressions et les tensions comme l'objet propre et primaire du toucher et individue le toucher sur la base de son objet propre et primaire. La troisième théorie soutient que les traits tangibles, malgré leur multiplicité et leur hétérogénéité, se lient d'une façon particulière distincte du liage des traits perceptifs dans d'autres modalités sensorielles.

1.3 Les théories corporelles

Outre les critères d'individuation du toucher cités plus haut, il existe des approches qui supposent un rapport privilégié du toucher à notre conscience corporelle, par comparaison avec les autres sens. Ces approches partent souvent de l'observation selon laquelle la conscience du corps ou des sensations corporelles sont impliquées dans la perception tactile des objets extérieurs au corps. Par exemple, lorsque vous tenez un verre de boisson fraîche dans la main, vous percevez le verre par le toucher, mais vous sentez également le froid et la pression dans votre main. Ces approches que l'on peut appeler approches corporelles de la perception tactile soutiennent généralement que la perception tactile des objets extérieurs à notre corps s'effectue par l'intermédiaire de la conscience corporelle. Parmi les philosophes qui ont développé une telle approche nous pouvons parler notamment d'Armstrong(1962), d'O'Shaughnessy (1989) et de Martin (1992, 1993) (voir de Vignemont et Massin, 2015).

Ce type d'approche introduit en quelque sorte une forme de médiation ou d'intermédiaire dans la perception tactile des objets extérieurs au corps. Il semble aussi que la médiation dont les théories corporelles parlent dans le cas de la perception tactile se distingue de celle des exemples que certains philosophes classifient comme perceptions indirectes. Suivant Richardson (2011, p. 137), nous pouvons considérer au moins deux types de perception indirecte : premièrement, le cas dans lequel nous percevons un objet en vertu de la perception

d'une de ses parties (Jackson, 1977, p. 19, cité dans Richardson, 2011)⁴. Par exemple, percevoir un chat en voyant seulement sa queue qui dépasse le mur. Ce type de perception indirecte ne correspond pas au type de médiation que les tenants des théories corporelles pensent être en jeu dans la perception tactile. Selon une telle théorie de la perception tactile, ce que nous percevons directement, ce n'est pas une partie de l'objet, mais ce sont des parties du corps. Lorsque je prends un verre de boisson fraîche dans la main, j'ai des sensations de froid et de pression dans ma main ; ce n'est pas le verre que je perçois directement, mais une partie de mon corps (Richardson, 2011, p. 137).

Le deuxième cas de la perception indirecte peut consister à percevoir quelque chose (ou percevoir que tel ou tel est le cas) en percevant une autre chose (Richardson, 2011, p. 137). Par exemple, je vois qu'il y a un feu dans les parages en voyant la fumée. Cette perception est un cas particulier de ce que Dretske appelle la vision épistémique (voir *que*) (Dretske, 1969). Au sens épistémique de voir, *voir qu'il y a* de la fumée implique la croyance qu'il y a un feu dans les parages (voir chapitre 4). Il semble alors que la conception du toucher suivant laquelle nous percevons tactilement les choses en percevant notre corps diffère de ce type de perception indirecte. Cette conception de la perception indirecte s'applique seulement aux perceptions épistémiques. Pourtant, il ne semble pas que les partisans des théories corporelles pensent nécessairement que toutes les expériences tactiles sont des perceptions épistémiques, c'est-à-dire celles qui impliquent que le sujet percevant possède une certaine croyance⁵. En outre, contrairement à certains exemples de la perception indirecte, l'objet perçu est bien présent dans le cas de la perception tactile ainsi conçue.

⁴ « *We commonly see things in virtue of seeing other things : I see the aircraft in virtue of seeing its underside (and the aircraft is not identical with its underside) ; I see the table I am writing on in virtue of seeing its top ; (...).* » (Nous voyons souvent les choses en vertu de la perception visuelle d'autres choses : je vois un avion en vertu du fait que je vois sa face inférieure (et l'avion n'est pas identique à sa face inférieure) ; je vois la table sur laquelle j'écris, en vertu du fait que je vois le dessus de la table [notre traduction]) (Jackson, 1977, p. 19).

⁵ Richardson propose également un troisième type de perception indirecte qui concernerait plutôt les modalités non-visuelles comme l'ouïe, le goût et l'odorat. Par exemple, dans le cas de l'ouïe, ce dont nous faisons directement l'expérience, ce sont les sons, et c'est à travers ces expériences que nous percevons la source du son. Richardson fait une distinction entre l'expérience qu'elle considère être un processus et la perception en tant qu'un état mental dans lequel on possède tel ou tel contenu perceptif. Elle argumente que le cas de la perception tactile est différent de ce type de perception. D'après elle, la perception auditive de la source sonore s'effectue non seulement à travers les expériences sensorielles des sons, mais aussi à l'aide d'autres expériences qui ne sont pas forcément purement auditives. Alors que les sensations corporelles suffisent pour percevoir tactilement un objet. Cela étant dit, la question surgit de savoir pourquoi la perception tactile d'un objet, par exemple une tasse de café, devrait être moins assistée par les autres sens que la perception d'un violon dont on entend le son, ou la perception d'un chien dont on entend l'aboïement.

Dans le reste de cette section, nous allons nous concentrer sur la théorie corporelle de O'Shaughnessy (1989) et celle de Martin (1992, 1993) afin de savoir quelles questions philosophiques se posent à travers ces tentatives de théorisation du toucher.

Pour O'Shaughnessy, un des défenseurs des théories corporelles, la perception tactile s'effectue nécessairement par l'intermédiaire de la conscience corporelle (1989, p. 41)⁶. O'Shaughnessy attribue un statut particulier au sens tactile (*tactile-sense*) et au sens du corps (*body-sense*) dans la cognition : d'après lui, l'action intentionnelle physique la plus élémentaire nécessite à la fois le sens du corps et le sens tactile. Ces deux sens sont alors nécessaires pour la vie animale :

« Alors est-ce la conscience corporelle qui est l'intermédiaire nécessaire dans le cas de la perception tactile ? Je pense que oui. Dans le toucher, nous avons un accès épistémologique au monde, dans son ensemble, par l'accès épistémologique que nous avons à une petite partie de celui-ci : notre propre corps. En effet, puisque la perception tactile est, si je ne me trompe pas, le pilier de l'édifice de la perception sensorielle, nous pouvons dire en général que, dans un certain sens, nous avons un accès épistémologique au monde à travers l'accès épistémologique que nous avons à notre propre corps » (O'Shaughnessy, 1989, p. 41)⁷.

Selon O'Shaughnessy, le sens du toucher nous fournit un accès épistémologique au monde par l'intermédiaire de l'accès à notre propre corps. Il indique qu'il existe une différence structurelle entre la perception tactile et la perception dans les autres modalités perceptives concernant la façon dont les perceptions sont médiées : contrairement aux autres modalités, dans la perception tactile, l'attention prêtée aux objets extérieurs ne résulte pas de l'attention que l'on prête aux objets sensoriels internes (1989, p. 41)⁸. Autrement dit, la

⁶ D'après Martin (1993) la conscience corporelle ou le sens du corps est la conscience qu'on prend de notre corps à travers les sensations corporelles, la kinesthésie et notre sens d'équilibre. Cela n'écarte pas la possibilité qu'on soit conscient de son corps par d'autres modalités perceptives, par exemple, on peut être conscient de la position d'une main en la voyant à tel ou tel endroit.

⁷ Notre traduction de : « *Then is it bodily awareness that is the necessary mediator in the case of tactile perception ? I think it is. In touch we gain epistemological access to the World at large through the epistemological access that we have to one small part of it: our own body. Indeed, since tactile perception is if I am right the very cornerstone of the edifice of sense-perception, we may in general say that in a certain sense we gain epistemological access to the World through the epistemological access that we have to our own bodies* » (O'Shaughnessy, 1989, p. 41) .

⁸ « *Note that in tactile sense-perception the structural situation is importantly different from that met with in other examples of sense-perception: in particular, because there is no analogue of the sense-mediators encountered in the autonomous visual field of visual sensations and elsewhere, the attention does not find its outer objects in and through landing on inner sensuous objects. Therefore we would do well to treat the expression 'sense perception' with some caution when it is used in connection with touch.* » (Il faut noter que dans la perception sensorielle tactile la situation structurelle est très différente de celle rencontrée dans d'autres exemples de perception sensorielle : notamment, parce qu'il n'y a pas d'analogue aux intermédiaires sensoriels

conscience tactile que nous prenons des objets extérieurs au corps est constituée par la conscience de notre corps. D'après O'Shaughnessy, nous percevons les traits spatiaux des objets extérieurs seulement par l'intermédiaire de la conscience que nous avons de la position et des mouvements de nos membres.

Ainsi il propose une théorie représentationnelle de la perception tactile : les contenus de la conscience corporelle (l'expérience proprioceptive) sont des propriétés des mouvements ou de la position des parties du corps ; celles-ci représentent les contenus de l'expérience tactile, c'est-à-dire les propriétés tangibles des objets extérieurs. Autrement dit, le contenu de notre perception tactile s'assortit avec (*match to*) le contenu de notre conscience corporelle (1989, p. 46). Nous percevons tactilement que le bord de la table est droit seulement en prenant conscience du fait que le mouvement de notre main est rectiligne.

O'Shaughnessy soutient une forme de la théorie représentationnelle de la perception, proche de celle de Jackson (1977). Selon la théorie représentationnelle d'O'Shaughnessy, ce que l'on perçoit directement dans une expérience visuelle est une sensation. Il entend par la sensation une entité comme un *sense-datum*, une entité dépendante de l'esprit dont on est conscient dans une perception (voir O'Shaughnessy, 2003). Une telle sensation visuelle possède les propriétés qui nous apparaissent visuellement. La sensation d'une tache rouge possède une couleur et une forme. D'après cette théorie, la sensation visuelle représente un objet physique : en ayant une sensation de rouge, je vois l'objet rouge qui est représenté (O'Shaughnessy, 1989, p. 45). O'Shaughnessy soutient cependant que les sensations corporelles (telles que la sensation de froid ou de chaleur, de douleur, de pression, etc.) ne jouent pas de rôle représentationnel dans la perception tactile contrairement aux sensations visuelles qui jouent le rôle d'intermédiaire dans la perception visuelle. Dans une perception tactile, l'« élément représentationnel » n'est pas la sensation corporelle, mais la conscience que nous avons directement des propriétés des mouvements et de la position de nos membres. Lorsque nous percevons tactilement que le bord de la table est droit en glissant le bout de nos doigts sur sa surface ce n'est pas parce que nos sensations corporelles ont la propriété d'être droite, mais parce le mouvement de notre main est rectiligne et que nous en sommes conscients. La différence entre la perception tactile du bord de la table comme étant droit et la perception visuelle de celui-ci réside, d'après O'Shaughnessy, dans le fait que la qualité d'être

rencontrés dans le champ visuel autonome [composé] des sensations visuelles et ailleurs ; l'attention ne trouve pas ses objets extérieurs en se portant sur les objets sensoriels intérieurs. C'est pourquoi nous ferions bien de traiter l'expression « perception sensorielle » avec une certaine prudence lorsqu'elle est employée en rapport avec le toucher [notre traduction] (O'Shaughnessy, 1989, p. 41).

droit est une propriété de la sensation visuelle alors que, dans la perception tactile, elle correspond à une propriété du mouvement d'un membre.

O'Shaughnessy pense qu'il n'y a aucune raison *a priori* de supposer qu'il y ait des sensations corporelles – analogues aux sensations visuelles en tant qu'entités subjectives servant de l'intermédiaire entre l'objet perçu et le sujet percevant : la conscience corporelle est la seule médiatrice nécessaire pour la perception tactile (O'Shaughnessy, 1989, p. 41). Ainsi une personne insensible aux stimulations cutanées sur sa main pourrait détecter la présence d'un objet lorsqu'elle sent une entrave au mouvement de sa main. Pour O'Shaughnessy, la perception tactile et l'expérience proprioceptive sont deux expériences distinctes mais la perception tactile dépend de la conscience corporelle, alors que la conscience corporelle (ou le sens du corps) ne dépend pas du sens du toucher ni d'aucun autre sens (O'Shaughnessy, 1989, p. 52).

Martin (1992, 1993) défend une thèse proche de celle d'O'Shaughnessy. A la différence d'O'Shaughnessy, il essaie d'établir une relation de dépendance entre les « sensations corporelles » et les perceptions tactiles. O'Shaughnessy n'attribue aucun rôle dans la perception tactile aux sensations corporelles⁹ dans le sens où il les entend (voir plus haut). La raison en est qu'il entend par sensation l'objet direct de l'expérience perceptive faisant l'intermédiaire entre la perception et l'environnement, c'est-à-dire une notion de sensation voisine de celle de certaines théories des *sense-data*. Par contraste, Martin rejette l'idée suivant laquelle les sensations sont « des événements mentaux purement subjectifs dont le caractère phénoménologique est indépendant du monde objectif et physique » (1993, p. 207). D'après Martin, les sensations corporelles nous fournissent des informations à propos des

⁹ « *What must be emphasised about touch is that it involves the use of no mediating field of sensation. There is in touch no analogue of the visual field of visual sensations which mediates the perception of the environment. Such a thing is possible only because in touch a body investigates bodies as one body amongst others, for in touch we directly appeal to the tactile properties of our own bodies in investigating the self-same tactile properties of other bodies. Whereas we do not smell or hear or see through smelling or hearing or seeing ourselves, the space and solidity of our bodies provides the access to the space and solidity of other bodies. This coinciding of means and object ensures that sense mediation drops out. This is the source of the pre-eminence of touch.* » (Ce qu'il faut souligner à propos du toucher, c'est qu'il n'implique la médiation d'aucun champ de sensation. Il n'y a pas, dans le toucher, d'analogie au champ visuel [composé] des sensations visuelles qui jouent le rôle d'intermédiaire dans la perception de l'environnement. Une telle chose n'est possible que parce que, dans le toucher, le corps, en tant qu'un corps parmi d'autres, enquête sur d'autres corps, car dans le toucher, nous faisons directement appel aux propriétés tactiles de notre propre corps pour découvrir les mêmes propriétés tactiles appartenant aux autres corps. Alors que nous ne sentons pas, n'entendons pas et ne voyons pas en sentant, en entendant ou en voyant nous-mêmes, l'espace et la solidité de notre corps nous permettent d'accéder à l'espace et à la solidité des autres corps. Cette coïncidence du milieu et de l'objet assure l'abandon de la médiation des sens. C'est la source de la prééminence du toucher [notre traduction])(O'Shaughnessy, 1989, p. 38).

états de notre corps ; elles possèdent notamment une localité (1993, p. 207-208). Pour lui, les sensations corporelles et les perceptions tactiles ne sont pas deux expériences distinctes, mais elles sont comme « un seul état de l'esprit (*one state of mind*) » auquel nous pouvons prêter attention de manières différentes :

« Nous devons considérer ce cas non pas comme celui dans lequel nous avons deux états de l'esprit distincts, une sensation corporelle et une perception tactile, qui peuvent toutes deux faire l'objet d'une attention ; mais plutôt comme un seul état de l'esprit, qui peut faire l'objet d'une attention de différentes manières. On peut y prêter attention en tant que sensation corporelle – auquel cas son caractère spatial révèle l'emplacement de la sensation – ou y prêter attention en tant que perception tactile de quelque chose qui se trouve à l'extérieur du corps mais qui est en contact avec celui-ci, de sorte que le caractère spatial [de la perception tactile] se rapporte à l'emplacement de ce qui est rattaché au mouvement du corps et qui l'entrave » (Martin, 1992, p. 204)¹⁰.

Ainsi Martin élabore une thèse sur la perception tactile que l'on appelle la théorie du « patron corporel » (*body template*)¹¹. Selon cette théorie, la conscience que nous avons de notre corps, de sa position et des mouvements dont le corps est capable (ou incapable), nous fournit également des informations à propos de ce qui occupe l'espace qui nous environne. Autrement dit, la région du corps où une sensation a été localisée partage certaines propriétés spatiales avec l'objet qui résiste à notre mouvement. Ainsi les traits spatiaux perçus tactilement reflètent les traits perçus par les sensations corporelles (Scott, 2001, p. 150). Le corps joue le rôle d'un modèle, d'un patron, par l'intermédiaire duquel « on mesure les objets dans le monde » (Martin, 1993, p. 213). Ainsi lorsque pour déterminer la forme d'un verre, nous faisons glisser le bout de nos doigts sur l'arête du verre, nous percevons la position circulaire du bout de nos doigts, et de là nous percevons la rondeur du verre (Martin, 1992, p. 204).

Les théories corporelles de la perception tactile rencontrent plusieurs objections. Premièrement, on peut objecter à ces théories que quand bien même elles pouvaient expliquer la perception de certaines propriétés spatiales comme la forme, elles ne seraient pas capables d'expliquer la perception d'autres propriétés tangibles comme le poids, la pression et la

¹⁰ Notre traduction de : « *We should think of this case not as one in which we have two distinct states of mind, a bodily sensation and a tactual perception, both of which can be attended to; but instead simply one state of mind, which can be attended to in different ways. One can attend to it as a bodily sensation – in which case its spatial character reveals the location of sensation – or attend to it as tactual perception of something lying beyond the body but in contact with it, so that the spatial character is that of the location of whatever it is which connects with and impedes the movement of one's body* » (Martin, 1992, p. 204).

solidité. Elles échouent, par conséquent, à apporter une solution au problème de l'hétérogénéité et de la multiplicité des qualités tangibles et des systèmes sensoriels impliqués dans le toucher¹². Deuxièmement, on peut refuser que la conscience perceptive tactile dépende nécessairement de la conscience corporelle. D'une part, parce que la simple stimulation de la peau qui engendre une conscience perceptive ne donne pas nécessairement lieu à une conscience du corps. Par exemple, lorsque vous touchez la surface d'une table avec deux doigts séparés et que vous les glissez sur la table, vous expérimentez la surface de la table comme un objet unique. Vous n'expérimentez pas pour autant deux objets ou deux surfaces différentes (Fulkerson, 2010, p. 58). D'autre part, la conscience du corps ne suffit pas pour avoir des expériences tactiles. Par exemple, imaginez que vous teniez un crayon dans la main, vous sentez donc la forme du crayon et vous identifiez cet objet comme un crayon. Si vous retirez le crayon de cette main à l'aide de l'autre main sans que la position de la main change, vous n'expérimentez plus quelque chose qui soit de la forme d'un crayon, même si l'état de votre corps n'a pas changé. Cela montre que la texture, le poids, la solidité, la température et les propriétés tangibles du crayon autres que les propriétés spatiales jouent un rôle dans la perception tactile de l'objet (voir Fulkerson, 2014, p. 79-100; voir aussi chapitres 2 et 4).

Nous avons vu que Martin et O'Shaughnessy n'attribuent pas le même sens à la notion de sensation. O'Shaughnessy soutient une théorie représentationnaliste de la perception et entend par la sensation une entité dépendante de l'esprit, une sorte de *sense-datum*. Martin pense que les théories de *sense-data* et les théories intentionnelles ne peuvent pas expliquer la perception tactile et donne un statut perceptif aux sensations¹³. Adoptant différentes théories de la perception, ils attribuent quasiment le même rôle à la conscience corporelle dans la perception tactile. Pourtant, leur divergence laisse ouvertes des questions philosophiques importantes. O'Shaughnessy suppose que lors d'une expérience tactile il existe deux états mentaux distincts dont l'un représente les propriétés spatiales du corps et l'autre représente les propriétés spatiales de l'objet à travers les propriétés spatiales du corps. Si l'on accepte la médiation de la conscience corporelle dans la perception tactile telle qu'elle est théorisée par O'Shaughnessy, on doit alors adopter une certaine théorie représentationnaliste de la perception et expliquer comment un état mental (le contenu représentationnel de la conscience corporelle) peut en représenter un autre (le contenu représentationnel de la conscience tactile).

¹¹ Ici, nous avons emprunté à Massin (2010, p. 456) la traduction de l'expression *body template*.

¹² Voir aussi Scott (2001) et de Vignemont et Massin (2015, p. 296-297).

¹³ Martin défend par ailleurs une forme du « réalisme naïf » (voir Martin, 2002a).

D'autre part, si l'on accepte la thèse de Martin, on doit alors expliquer comment il est possible d'avoir un état mental qui correspond tantôt à la conscience d'une partie du corps tantôt à la conscience d'un objet. Il faut également être muni d'une conception de la perception permettant d'attribuer aux sensations corporelles un statut épistémique équivalent à celui des perceptions tactiles des objets extérieurs au corps. Nous sommes alors face à une question récurrente et ancienne dans la philosophie qui est celle de la distinction entre les perceptions et les sensations.

1.4 La théorie de la pression

Face à la question de la multiplicité des qualités tangibles et de la diversité des expériences tactiles et corporelles, il existe aussi une tentative de l'individuation du toucher à l'aide de son sensible propre et primaire. Cette approche consiste à prendre le sensible propre et primaire comme le critère de l'individuation des modalités sensorielles. Les sensibles propres et primaires sont les objets intentionnels de la perception auxquels le sujet a phénoménalement accès (Massin, 2010, p. 56). Le sensible primaire d'une modalité sensorielle est une entité étant perçue nécessairement dans chaque instance de la perception au sein de cette modalité (Massin, 2010, p. 65). La couleur est le sensible primaire de la modalité visuelle : il est impossible de voir un objet sans voir sa couleur. Le sensible propre d'une modalité sensorielle est une entité qui est perçue directement et exclusivement par cette modalité (Massin, 2010, p. 63). La couleur est le sensible propre de la modalité visuelle, car il est impossible de percevoir la couleur d'un objet par d'autres modalités perceptives (Sorabji, 1971). D'après la théorie de la pression, les pressions et les tensions sont des sensibles propres et primaires du toucher.

Certains auteurs ont insisté sur la perception de la force et de la pression comme marque distinctive du toucher (Jonas, 1953; Wolff et Shepard, 2013). Nous allons, ici, présenter et discuter la théorie de la pression proposée par Massin (2010). Notre objectif n'est pas tant d'affirmer ou rejeter cette conception que d'en dégager des questions qui vont déterminer le cadre de notre étude tout au long de ce texte.

La conception de Massin comporte deux thèses principales concernant le sens du toucher :

1) Le toucher est individué par ses sensibles propres et primaires, c'est-à-dire les pressions et les tensions.

2) Le toucher est la seule modalité sensorielle essentielle pour l'expérience d'un monde existentiellement indépendant de nous.

D'après Massin, une expérience tactile des objets extérieurs au corps peut être pensée comme étant composée d'une expérience fine et d'une expérience épaisse (Massin, 2010, p. 623-625; Massin, 2011a). L'expérience fine consiste en la perception des « sensibles propres » tels que les pressions et les tensions. L'expérience épaisse peut comprendre une multitude d'épisodes mentaux tels que les attentes, les dispositions à agir, etc. Selon Massin, l'expérience épaisse dans le toucher comprend la perception des pressions (et des tensions) plus ce que Massin appelle l'expérience de la résistance à notre effort. L'expérience de la résistance n'est pas une expérience sensorielle mais elle accompagne la perception tactile. Elle est, d'après Massin, la seule expérience qui nous présente un monde existentiellement indépendant de nous et le sens du toucher est la seule modalité sensorielle permettant d'avoir l'expérience de la résistance devant notre propre effort. Car elle est la seule modalité sensorielle permettant la perception des pressions ou des tensions, c'est-à-dire les paires de forces antagoniques.

Nous n'allons pas rentrer dans les détails des arguments de Massin en faveur du privilège du toucher sur les autres sens en ce qui concerne l'expérience de la résistance (voir chapitre 6). Ici, nous discutons seulement sa première thèse concernant les objets propres et primaires du sens du toucher et notamment la thèse de Massin selon laquelle les seules entités perçues directement par le toucher correspondent aux pressions et aux tensions.

Nous discutons à présent trois conséquences de la thèse de l'individuation du toucher selon son sensible propre et primaire. Premièrement, la théorie de la pression écarte des propriétés sensibles telles que la chaleur et le froid. Deuxièmement, elle crée une asymétrie entre les propriétés tangibles mécaniques telles que la texture et la solidité, etc. et la pression. Et troisièmement, elle implique une notion de perception indirecte suivant l'asymétrie qu'elle présuppose entre les propriétés tangibles. Ainsi on perçoit indirectement les propriétés telles que la texture *en vertu de* la perception de la pression.

1.4.1 La pression et la température

La thèse selon laquelle la pression est l'unique objet propre et primaire du toucher écarte les propriétés thermiques, la chaleur et le froid, en tant que candidates d'être sensibles propres et primaires du toucher. Contre cette thèse, on peut faire valoir que la chaleur et le froid peuvent également être perçus par le toucher et que cette perception semble aussi directe que la perception de la pression. Cette objection peut s'appuyer sur la phénoménologie de la perception tactile. On peut noter qu'une différence de température apporte une différence au niveau du caractère phénoménal de l'expérience tandis que la pression qui se sent reste constante. Ainsi l'effet que cela fait d'être piqué par une tige froide est différent de celui d'être piqué par une tige bien chaude.

Massin considère cependant qu'il existe un sens de température indépendant du toucher. Il exclut la température comme sensible propre du toucher pour deux raisons : premièrement, il existe des perceptions tactiles desquelles la température ou la pression est absente. Ainsi, il est possible de sentir une pression sans sentir de la chaleur ou du froid. Par exemple, lorsque quelqu'un tape sur votre épaule, vous n'avez pas nécessairement une sensation de chaud ou de froid. Il est également possible de sentir de la chaleur ou du froid sans avoir une sensation de pression. Par exemple, lorsque vous avez une sensation de froid quand vous ouvrez la fenêtre en plein d'hiver ou lorsque vous entrez votre main dans le four pour sortir un plat (Massin, 2010, p. 419).

A cet argument nous pouvons objecter que nous ne percevons pas nécessairement, lors de chaque expérience, toutes les qualités phénoménales d'un objet perceptibles par un sens. Nous sentons la chaleur et le froid d'un milieu ou d'un objet puisqu'il existe une différence de température perceptible et détectable par les thermorécepteurs dans la peau entre la température de notre corps et la température de ce milieu ou de cet objet. Il en va de même pour la pression. Notre corps subit d'une manière permanente la pression de l'atmosphère ou celle du courant d'air, mais nous ne la sentons pas d'une façon permanente. L'absence de variation dans la pression que subit notre corps n'est pas absence de l'expérience tactile. Lorsque nous éprouvons l'expérience de flotter dans une eau calme et sans mouvement, nous éprouvons une expérience tactile sans que nous ne sentions aucune variation de pression.

Deuxièmement, Massin exclut la température comme sensible propre du toucher en s'appuyant sur le fait que la température et la pression n'appartiennent pas à une « même classe de ressemblance » (Massin, 2010, p. 419). Ce fait pourtant n'est à même d'exclure la température comme sensible propre du toucher qu'à condition de définir le toucher comme le

sens par lequel le sujet perçoit les entités appartenant à une classe naturelle de ressemblance de la pression.

1.4.2 L'asymétrie entre les pressions et les tensions et d'autres propriétés tangibles mécaniques

Massin soutient que les propriétés tangibles mécaniques autres que les pressions et les tensions, telles que les déformations de la chair, le contact, la texture, la dureté, l'impénétrabilité, la solidité, le poids et la vibration ne peuvent pas être considérées comme des sensibles propres et primaires du toucher : elles sont, pour la plupart d'entre elles, des sensibles communs et perçues indirectement « en vertu » de la perception des pressions ou des tensions.

Les études psychophysiques et neurophysiologiques montrent qu'il y a des mécanorécepteurs dans le système cutané remplissant chacun une fonction perceptive distincte (par exemple les corpuscules de Pacini et les corpuscules de Ruffini situés dans les couches profondes de la peau spécialisés dans la détection du contact avec l'objet et le déplacement de l'objet sur la peau, les corpuscules de Meissner, les disques de Merkel situés dans les couches superficielles, spécialisées dans la détection de la texture avec finesse) (Johnson, 2001 cité dans de Vignemont et Massin, 2015). L'existence des mécanorécepteurs spécialisés peut montrer que l'« entrée sensorielle » ou le « stimulus proximal », c'est-à-dire les ondes mécaniques qui excitent chacun de ces récepteurs, est une certaine distribution de la pression. Mais la thèse de Massin concerne la pression en tant qu'objet intentionnel de la perception, et, par conséquent, le caractère phénoménal des expériences tactiles et corporelles. Elle établit ainsi une asymétrie entre la perception de la pression en tant qu'objet intentionnel et la perception d'autres qualités tangibles comme la texture ou la dureté.

On peut exprimer ainsi le raisonnement de Massin pour écarter les autres qualités tangibles en tant que candidates d'être sensible propre et primaire du toucher : la propriété tangible X n'est pas un sensible propre parce qu'elle peut être perçue par d'autres sens (par exemple, la texture) ou qu'elle ne peut être perçue qu'indirectement et *en vertu* de la perception des pressions ou des tensions (par exemple, la solidité). X n'est pas un sensible primaire, car il existe des expériences tactiles dans lesquelles X n'est pas perçue du tout.

Pour Massin, la perception de la texture est un « complexe de perception de pressions et de mouvements ». La texture correspond alors à une distribution spatiale et temporelle de la pression. D'après Massin, elle ne peut pas être un sensible propre du toucher, puisqu'elle peut

également être vue¹⁴. Suivant cette idée, la texture est un sensible commun ; ce qui différencie la texture vue de la texture touchée, c'est que la texture touchée dépend de la perception des pressions. D'autre part, Massin argumente que la texture ne peut pas être non plus un sensible primaire, parce que dans certaines expériences tactiles, par exemple lorsque nous recevons une goutte d'eau sur la main, nous ne sentons pas la texture (2010, p. 402).

Massin argumente de la même manière à propos de la perception des vibrations. La perception de la vibration, d'après Massin, est réductible à la « perception de pressions et de tensions intermittentes » (2010, p. 404). Selon lui, le toucher n'est pas le seul sens par lequel on perçoit des vibrations ; on peut voir ou entendre certaines vibrations. Les vibrations ne sont pas non plus des sensibles primaires. Dans certaines expériences tactiles, par exemple lorsque nous pressons notre main contre un mur, nous ne sentons pas de vibrations (2010, p. 404).

De même, la solidité, l'impénétrabilité et la dureté ne sont pas, selon Massin, des sensibles propres et primaires du toucher : « la dureté est la disposition à exercer des forces de façon à éviter la déformation, l'impénétrabilité la disposition à exercer des forces de façon à éviter la compénétration, et la solidité la disposition à exercer des forces de façon à éviter à la fois la déformation et la compénétration » (2010, p. 410). Ces dispositions ne peuvent pas être considérées comme sensibles primaires parce qu'il existe des cas, par exemple la perception d'un jet d'air, dans lesquels, ces propriétés manquent à l'expérience tactile (2010, p. 411). En outre, selon Massin, notre accès à ce genre de dispositions est indirect et n'est possible qu'à travers la perception de pressions. Elles ne peuvent pas non plus être des sensibles propres du toucher, car elles ne sont pas des objets immédiats de la perception. Pour Massin, la perception des pressions et des tensions est plus fondamentale, sur le plan phénoménologique, que celle de l'impénétrabilité, de la dureté et de la solidité. Suivant cette idée, il peut s'avérer que la perception tactile soit « indéterminée » à l'égard de la dureté, l'impénétrabilité ou la solidité de son objet, cela ne nous empêchera pas à sentir par le toucher des pressions et des tensions (2010, p. 413).

Massin avance le même type d'arguments dans le cas des propriétés comme le contact, la déformation de la chair et le poids, afin de montrer qu'elles ne peuvent pas être des sensibles propres et primaires du toucher.

¹⁴ « Selon la thèse défendue ici, une texture est vue si elle est perçue comme dépendant de certaines couleurs (voir la texture d'un tissu est voir certaines différences régulières de couleurs ou d'ombre à sa surface) ; une texture est sentie au toucher si elle est perçue comme dépendant de différences de pressions et de tensions spatialement réparties. (...) On dira alors qu'un objet a une texture tangible rugueuse si son exploration donne lieu à un motif spatio-temporel spécifique de pressions cutanées non-continues. A l'inverse, l'exploration d'un

Suivant ce que nous avons dit plus haut, Massin fait une différence entre la pression et les autres propriétés tangibles mécaniques liées à la pression. Suivant cette conception du toucher, les pressions font nécessairement partie de la phénoménologie du toucher, tandis que les autres propriétés ne le font pas nécessairement. Autrement dit, comparées à d'autres propriétés tangibles mécaniques, les pressions sont des propriétés plus fondamentales sur le plan phénoménologique. La question qui se pose est donc celle de savoir comment les pressions en tant qu'objets intentionnels peuvent être considérées comme étant plus « fondamentales » que les autres propriétés.

Il convient de noter que Massin a une approche métaphysique concernant l'individuation des sens. Ainsi, les sensibles, c'est-à-dire les objets intentionnels de la perception selon cette théorie (voir Massin, 2010, p. 63, 66), sont des entités dépendantes d'une substance¹⁵ (Massin, 2010, p. 69). Ces entités sont des épisodes ou des propriétés qui n'existent pas indépendamment d'une substance donnée (voir Massin, 2010, p. 70). Par exemple, la couleur d'un citron est une propriété dépendante, car elle n'existe pas sans celui-ci. Ces entités sont des entités réelles et existent indépendamment de l'expérience que nous en faisons. D'après Massin, il existe deux types d'entités dépendantes : entités dépendantes emplissantes et entités dépendantes spatiales, temporelles ou spatiotemporelles. Les entités dépendantes emplissantes correspondent aux entités qui remplissent l'espace mais que l'on ne peut pas décrire seulement dans des termes spatiaux ou temporels (Massin, 2010, p. 153). Par exemple, la couleur d'une surface est une entité dépendante emplissante car elle n'est pas réductible aux propriétés spatiales de la surface telle que sa forme. Les entités dépendantes emplissantes et les entités dépendantes spatiales (comme la forme, la superficie, la taille, etc.) dépendent les unes des autres. Une surface ne peut pas exister sans avoir une couleur et une couleur ne peut pas non plus exister sans être la couleur d'une surface avec certaines propriétés spatiales. D'après Massin, les sensibles propres sont des propriétés dépendantes emplissantes telles que la pression, le son, la couleur, etc. Les sensibles communs, c'est-à-dire les propriétés perceptibles par plusieurs sens, telles que la forme et la taille, sont des propriétés spatiales (ou temporelles ou spatiotemporelles) dépendantes. D'après Massin, il existe une différence entre la perception d'un sensible commun par un sens et sa perception par un autre sens. Ainsi il existe une différence entre une forme vue et une forme sentie par le toucher. Cette différence

objet lisse à la main donne lieu à une pression continue. La perception de la texture est donc un complexe de perception de pressions et de mouvements » (Massin, 2010, p. 401).

¹⁵ Selon Massin, une substance est « une entité qui existe indépendamment de toute autre entité qui n'est pas une de ses parties » (Massin, 2010, p. 67).

s'explique par le fait que les sensibles communs dans chaque sens dépendent des sensibles propres de ce sens, distincts eux-mêmes des sensibles propres d'un autre sens.

La distinction faite par Massin entre les sens correspond à la distinction entre les entités dépendantes emplissantes dans le monde. Chaque sens permet la perception directe d'une entité dépendante particulière : les couleurs sont directement perçues à travers la vue, les sons à travers l'ouïe, les pressions et les tensions à travers le toucher, etc. D'après cette approche, la perception est un type d'« accointance » directe, sensoriellement neutre et constitutive de chaque modalité sensorielle (Massin, 2010, p. 182). Ainsi, la perception ne peut pas servir de base à partir de laquelle on définit les modalités sensorielles.

Cela montre cependant la centralité de la conception de la perception que l'on adopte dans l'individuation des modalités sensorielles. Premièrement, l'approche de l'individuation des sens à partir des sensibles propres et primaires, afin d'éviter la circularité¹⁶, doit adopter une position réaliste envers les sensibles propres et primaires et supposer que la perception de chacun de ces sensibles est une perception directe. Deuxièmement, écarter les sensibles communs et d'autres propriétés sensibles, en tant que critères d'individuation des modalités sensorielles, nécessite que l'on considère que la perception de ceux-ci est indirecte et moins fondamentale que la perception des sensibles propres.

Nous soutiendrons plus tard (chapitres 5 et 6) que la perception est « directe » et que l'on perçoit les choses telles qu'elles sont. Nous mettons cependant en question, ici, la distinction entre la perception directe et indirecte. Massin, suivant Jackson (1977), soutient que x est perçu indirectement si et seulement si l'on perçoit x en percevant y et si x est perçu *en vertu* de

¹⁶ Massin indique que le critère des sensibles propres sur lequel sa théorie est fondée est menacé de circularité mais qu'une position réaliste à l'égard des sensibles propres permet d'éviter le problème de circularité:

« [Le critère des sensibles propres] définit les sens à l'aide de leurs sensibles propres, mais ces sensibles risquent de se définir à l'aide des sens (...). Il faut accorder que ce type de circularité est vicieuse, car elle conduit à la vacuité : le *definiens* ne peut à son tour être défini par le *definiendum*. La solution générale que je défends pour échapper au problème de la circularité est l'adoption du réalisme au sujet des sensibles propres » (Massin, 2010, p. 66).

De façon simplifiée, le problème réside dans le fait que nous définissons le toucher par la perception des pressions et nous définissons les pressions en tant que sensibles propres, c'est-à-dire en tant qu'elles sont perçues nécessairement et exclusivement par le toucher. Pour résoudre le problème de circularité, Massin adopte une métaphysique réaliste à l'égard des sensibles propres du toucher, c'est-à-dire les pressions et les tensions. Il s'agit de considérer les pressions non pas comme les propriétés de l'expérience tactile, mais comme ce qu'on appelle des « entités dépendantes » (Massin, 2010, p. 69). Les pressions et les tensions sont des entités dépendantes qui dépendent des substances (matérielles, en l'occurrence) qui à leur tour existent indépendamment de toute entité qui n'est pas une de leurs parties (Massin, 2010, p. 67). Ainsi, l'objet intentionnel, décrit d'une manière phénoménologique, est identique, d'après Massin, à des pressions et des tensions réelles.

la perception de y sachant que y est perçu directement (Massin, 2010, p. 180-181). Ainsi, lorsque Jean perçoit le chat en voyant sa queue, Jean perçoit le chat indirectement et *en vertu* de la perception directe de sa queue ; quand Nadine perçoit la moto en entendant un son derrière elle, elle perçoit indirectement la moto et *en vertu* de la perception directe de son bruit ; quand Paul perçoit le lampyre en voyant sa couleur, il perçoit indirectement le lampyre *en vertu de* la perception directe de sa couleur. Ici, la distinction entre la perception directe et indirecte est une distinction métaphysique et ne relève pas de l'existence des processus cognitifs intermédiaires : la perception de x est indirecte puisque x ne peut pas être perçu sans que y ne soit pas perçu mais l'inverse peut se produire¹⁷.

Nous allons à présent adresser certaines critiques envers cette distinction entre la perception directe et la perception indirecte. Prenons les exemples suivants cités par Massin :

- 1) On perçoit la chaleur d'une plaque chauffante en voyant sa couleur rouge.
- 2) On perçoit une fleur en sentant son odeur.

Dans le cas du premier exemple, on perçoit, d'après Massin, une entité dépendante (emplissante), la chaleur, *en vertu* d'une autre entité dépendante (emplissante), la couleur. La chaleur est perçue indirectement par la vue car sans voir la couleur rouge de la plaque chauffante on ne peut pas percevoir la chaleur de la plaque. On peut pourtant rejeter l'idée selon laquelle la chaleur est perçue en argumentant que cela ne fait pas de sens de parler de la perception lorsqu'il n'y pas de lien causal direct entre l'objet perçu et l'organe sensoriel par lequel celui-ci est censé être perçu. La chaleur ne peut pas être vue. Même si on peut décrire son expérience visuelle par un énoncé comme « la plaque est chaude », on ne peut pas déduire de la vérité de ce type d'énoncé que l'on perçoit la chaleur en la voyant.

Dans le cas du second exemple, on perçoit une substance, une fleur, *en vertu* de la perception d'une entité dépendante de cette substance, son odeur. D'après l'approche de Massin, la perception de la fleur est indirecte car elle nécessite la perception de son odeur mais l'inverse n'est pas vrai. Nous pouvons nous demander à nouveau dans quelle mesure cela fait sens de donner le nom de perception aux « perceptions indirectes ». La perception de l'odeur d'une fleur peut éventuellement justifier la croyance qu'il y a une fleur. Cela ne rend ni plus ni moins directe la perception d'une fleur et celle de son odeur. De façon plus générale, la distinction métaphysique entre la perception directe et la perception indirecte

¹⁷ Cette notion de perception indirecte est distincte de celle qui s'appuie sur la perception par l'intermédiaire

semble négliger un aspect important de la perception qui consiste en la présence directe d'un objet dans un contexte ou une scène et implique une hiérarchisation au sein des différents perçus qui constituent une scène perceptive. L'argument principal pour attribuer le caractère indirect à la perception de l'entité x consiste à mettre en avant le fait que x ne serait pas perçue dans les situations dans lesquelles une autre entité, y , dont la perception est considérée comme étant directe, était perçue. Or, cet argument semble avoir recours à des situations possibles mais non pas actuelles dans lesquelles y est perçue sans que x ne le soit, pour montrer que la perception de celle-ci est indirecte.

Quant aux propriétés tangibles, d'après la thèse de Massin, la perception des propriétés tangibles mécaniques autres que les pressions et les tensions est indirecte. Celles-ci sont perçues *en vertu* de la perception des pressions et des tensions. Premièrement, on peut objecter à cette thèse que la perception de pressions nécessite également la perception d'une des propriétés tangibles telles que la texture ou la déformation ou la solidité, etc. Si l'on prend d'une part, la pression en tant qu'entité dépendante, P , et d'autre part, T , correspondant à une disjonction des propriétés tangibles mécaniques (solidité ou texture ou déformation ou vibration, ...), on peut également montrer que la perception de P implique la perception de T . Or, il est difficile d'isoler la perception des pressions et des tensions au sein de la perception des propriétés tangibles telles que la texture, le poids, la dureté, etc. Dans les situations concrètes, on perçoit les pressions et les tensions sous leurs différentes distributions spatiotemporelles, c'est-à-dire sous forme de la perception de texture, de dureté, de poids, etc. L'argument principal de Massin contre cette objection semble consister à soutenir que les pressions et les tensions comparées aux autres propriétés tangibles mécaniques sont des propriétés plus fondamentales irréductibles aux propriétés spatio-temporelles et emplissantes. Cette réponse peut justifier l'individuation du toucher en tant que sens de pressions et de tensions, mais ne répond pas à la question de savoir pourquoi on doit considérer, dans une situation donnée, la perception de pressions comme directe et celle de texture comme indirecte.

Deuxièmement, on peut se demander si l'impossibilité de percevoir x sans y rend la perception de x indirecte. Par exemple, on ne peut pas percevoir la couleur d'un objet sans percevoir sa forme et inversement. Ici, on a affaire à la couleur en tant que sensible propre, d'une part, et, d'autre part, à la forme en tant que sensible commun. L'idée selon laquelle la couleur et la forme sont perçues directement ne contredit pas la théorie de Massin, car la

d'une « inférence inconsciente » (voir Massin, 2010, p. 175-177; voir Hatfield, 2002).

notion de perception directe lui sert à distinguer les sensibles propres d'autres propriétés sensibles au sein d'une modalité sensorielle donnée, à partir desquelles on définit cette modalité sensorielle. Pourtant, lorsque la distinction entre la perception directe et indirecte concerne la perception des propriétés tangibles telles que la pression et la texture, on peut se demander ce qui peut empêcher la perception de la texture d'un objet d'être directe mis à part le fait que l'on définit la perception d'une propriété, par exemple la texture, comme étant une perception indirecte, parce qu'elle ne peut pas être perçue sans que l'on perçoive le sensible propre et primaire, c'est-à-dire la pression.

Résumons. La théorie de la pression établit une asymétrie entre la pression et les autres propriétés tangible : si x est une propriété tangible autre que la pression (la déformation de la chair, la texture, l'imperméabilité, la dureté, la solidité, la vibration, ...), x dépend des pressions et des tensions et x est réductible aux propriétés spatiales et temporelles et aux pressions (ou aux tensions), mais l'inverse n'est pas vrai. Il est possible de percevoir tactilement une différence de pression sans sentir une différence de x mais l'inverse ne se produit jamais. Par ailleurs, x peut souvent être perçu par d'autres modalités sensorielles. Ainsi, x est perçu indirectement et *en vertu* de la perception des pressions et des tensions. La perception indirecte ainsi définie est un concept métaphysique employé dans le but d'individuer les modalités sensorielles. Cette définition est cohérente dans le cadre de la théorie de l'individuation des sens proposée par Massin. Elle n'est cependant pas pertinente pour décrire une expérience perceptive concrète, car un des arguments principaux pour la perception indirecte de x réside dans le fait que lorsque x n'est pas perçu, on perçoit toujours des pressions et des tensions. Or, lorsque l'on parle de la perception de x , on parle de la situation actuelle dans laquelle x est perçu, mais on s'appuie sur la possibilité d'une situation où x n'est pas perçu afin de soutenir que x est perçu indirectement.

1.4.3 L'individuation des sens selon le critère des objets propres

De façon plus générale, certains auteurs mettent en cause l'idée selon laquelle les modalités sensorielles ont pour critère d'identité leur sensible propre ou objet intentionnel. Certains rejettent ce critère au motif que les candidats au sensible propre sont souvent multiples (Sorabji, 1971), d'autres font valoir que, dans une expérience donnée, on a affaire à une conjonction de propriétés dont une partie peut être perçue par plus d'un unique sens (Grice, 1962). Certains pensent que ce critère permet d'individuer un sens seulement lorsqu'il

fonctionne en isolation (Nudds, 2004, p. 7; Picciuto et Carruthers, 2014)¹⁸. L'existence des interactions entre les modalités sensorielles illustrées à travers plusieurs études empiriques telles que les études sur les phénomènes connus sous le nom d'« illusion de McGurk¹⁹ » ou d'« illusion de la main de caoutchouc »²⁰ suggère une révision de l'approche uni-sensorielle à l'égard des expériences perceptives.

Les difficultés auxquelles se heurte l'individuation des sens à partir d'un critère unique – ici, l'objet propre et primaire – ont motivé certains auteurs à considérer des méthodes alternatives pour individuer les modalités sensorielles. Parmi eux, certains pensent qu'au lieu de se concentrer sur les critères traditionnels de l'individuation des sens (l'objet intentionnel, l'organe sensoriel, le stimulus physique, le caractère phénoménal), il faudrait traiter ces critères comme les différentes dimensions d'un critère singulier qui identifierait les sens par leur position dans un espace multidimensionnel (Macpherson, 2011a). On peut même refuser d'individuer les sens et dire que l'expérience perceptive est essentiellement multi-sensorielle. Une proposition plus modeste reviendrait à supposer qu'il y a des interactions entre les différentes voies de l'information sensorielle mais que la façon dont ces voies interagissent diffère en fonction de la modalité sensorielle.

Nous ne traitons pas directement dans ce texte la question de l'individuation des sens et nous ne prétendons pas proposer un critère ou une manière d'individuation du toucher. Nous essaierons seulement de voir comment les tentatives pour individuer le toucher nous informent ou nous posent des questions sur la nature de la perception et ce qu'on appelle habituellement le toucher. Dans la suite de ce texte (chapitres 4 et 5), nous allons nous intéresser à la question de la différence entre les expériences perceptives tactiles et corporelles, non pas du point de vue d'une asymétrie entre les entités perçues mais du point de vue de leurs statuts épistémologiques.

¹⁸ Voir (Biggs et al., 2014).

¹⁹ Cet effet montre l'influence de la vision sur la perception de la parole. Lorsqu'on regarde l'image vidéo de quelqu'un qui prononce la syllabe (« ga ») dont le son a été remplacé par une autre syllabe (« ba »), nous ne percevons ni la première syllabe, ni la deuxième, mais une troisième, différente des deux autres (« da ») (McGurk et MacDonald, 1976).

²⁰ Les sujets doivent observer une main gauche en caoutchouc tandis que leur propre main gauche est dissimulée sous un cache. L'expérimentateur touche simultanément avec deux pinceaux des zones identiques des deux mains. Lorsque les sujets voient le pinceau toucher l'index de la fausse main, ils sentent simultanément le second pinceau toucher leur véritable index. Les sujets rapportent qu'ils ont senti le pinceau toucher la main en caoutchouc. Cette illusion peut suggérer que l'entrée visuelle influence les représentations du stimulus tactile (Botvinick et Cohen, 1998).

1.5 L'individuation à travers le liage des propriétés

1.5.1 La thèse pluraliste

Il existe un autre type de stratégie pour individuer le toucher qui permet la multiplicité voire l'hétérogénéité des propriétés tangibles et ne privilégie aucune classe particulière de propriétés tangibles dans l'individuation du toucher. Fulkerson (2011), adoptant une telle stratégie, soutient que le toucher permet les qualités tangibles diverses et distinctes, simples et complexes, comme la texture, la pression, le poids, la température, l'humidité, etc. Il considère comme « objet tangible » des objets matériels et leurs surfaces qui sont représentées d'une façon particulière : « Un objet tangible est un objet réel auquel nous attribuons une gamme de traits (*features*) tangibles distincts. Autrement dit, il s'agit d'objets externes dont nous éprouvons l'expérience à travers une gamme de traits (*features*) perceptivement saillants. Ces objets ne sont pas simplement un ensemble de représentations, mais les porteurs de ces traits (*features*) » [notre traduction] (Fulkerson, 2011, p. 507). Fulkerson pense que le toucher (haptique²¹) est un sens unique permettant de percevoir des qualités phénoménales tangibles diverses au travers de systèmes sensoriels distincts.

Aussi existe-t-il des approches semblables à l'égard de la « saveur » (*flavour*). La saveur est connue pour être le produit de plusieurs sortes de récepteurs qui appartiennent à des systèmes sensoriels distincts selon un bon nombre de critères : les récepteurs du goût situés sur la langue, ceux de l'olfaction par la voie directe et par la voie rétro-nasale, de la texture, de la pression, de la température et de la stimulation du nerf trijumeau. Bien que ces sources puissent s'activer indépendamment les unes des autres ou dans des sous-groupes, elles s'influencent mutuellement lors d'une perception ordinaire de saveur. Certains chercheurs, comme Spence, Auvray et Smith, nous rappellent que l'on confond souvent le goût et la saveur lorsque l'on décrit ses dégustations en prenant la saveur pour le goût (Spence et al., 2015). De ce point de vue, la perception d'une saveur, par exemple la saveur fruitée, implique la perception du goût, par exemple, le goût sucré, mais elle n'est pas réductible à celle-ci ; la perception de la saveur engage de multiples récepteurs sensoriels et différentes qualités sensibles. L'idée selon laquelle les types d'entrées de la perception ordinaire de saveur sont

²¹ Le toucher haptique (ou le toucher actif) inclut à la fois les perceptions kinesthésiques produites par certains types de mouvements corporels tels que les explorations manuelles, et les perceptions cutanées générées par le contact sur la peau, généralement considérées comme des perceptions tactiles passives. Fulkerson (2014) développe sa conception du toucher à partir du toucher haptique et souligne que la capacité d'avoir des

multiples est tout à fait exploitable dans le cas d'autres perceptions y compris dans le sens du toucher.

Tout en admettant l'existence d'une multiplicité de qualités phénoménales tangibles et de systèmes sensoriels impliqués dans le toucher, Fulkerson (2011, p. 493) pense que le toucher haptique (le toucher cutané passif inclus) est un sens unique. Selon lui, dans le toucher haptique, différentes activations cutanées et kinesthésiques sont coordonnées (temporellement et spatialement) au travers d'actions exploratoires donnant lieu à une expérience unifiée²². Les représentations unifiées qui en résultent sont structurellement similaires à celles qui se trouvent dans la vision et dans d'autres sens. De ce point de vue, les représentations unifiées au sein d'une modalité sensorielle se distinguent des représentations propres aux expériences perceptives qui engagent plusieurs modalités sensorielles par le type de liage qui est en œuvre dans chacune de ces expériences : le liage entre les traits perceptifs propres à un sens diffère des relations entre les représentations dans les expériences engageant plusieurs modalités sensorielles (Fulkerson, 2011, p. 494).

Fulkerson insiste sur le fait que l'expérience tactile ne peut pas être considérée comme une expérience qui implique une interaction sensorielle entre différentes modalités sensorielles²³. Il réfute un certain nombre de critères selon lesquels l'expérience apparaît comme multimodale (*multisensory* selon la terminologie de Fulkerson) (Fulkerson, 2011, p. 497-504). Il rejette ainsi l'idée qu'une expérience produite par deux ou plusieurs systèmes sensoriels fonctionnellement distincts soit multimodale, argumentant que ce critère ne tient pas compte de la structure de l'expérience résultante. A son sens, notre conception de l'expérience multimodale (*multisensory* selon la terminologie de Fulkerson) doit prendre en compte des facteurs autres que les seuls systèmes physiologiques ou fonctionnels impliqués dans la génération de l'expérience. La vision peut être dissociée en deux voies fonctionnelles,

expériences tactiles passives semble dépendre de la capacité du sujet de mener des mouvements volontaires (voir Fulkerson (2014, p. 68-69); voir chapitre 3).

²² Fulkerson emploie le terme « expérience multisensorielle (*multisensoryexperience*) » pour désigner une expérience qui engage différentes modalités sensorielles (par exemple, l'audition et la vision) et le terme « expérience unisensorielle (*unisensoryexperience*) » pour désigner une expérience qui engage qu'une seule modalité sensorielle. La littérature philosophique et neuroscientifique abonde en débats sur les processus impliquant différents systèmes sensoriels, et, comme Stein et ses collègues (2010) l'indiquent, il existe une confusion sémantique quant à l'emploi du terme « interaction multisensorielle ». Nous n'entendons pas entrer dans un débat sur les intégrations multisensorielles. Nous employons, pour homogénéiser les termes, le terme « unimodal » pour désigner une expérience qui n'engage qu'une modalité sensorielle et le terme « multimodal » une expérience qui implique une interaction entre différentes modalités sensorielles. Pour une discussion sur ce sujet, voir Macpherson (2011b), Spence et Bayne (2015).

²³ Ici, l'expression « modalité sensorielle » est employée dans le sens traditionnel du terme, pour désigner ce qu'on entend habituellement par le mot « sens » (la vision, l'audition, le toucher, la gustation, l'olfaction).

comme Goodale et Milner (1995) le proposent, mais il n'en découle pas que l'expérience visuelle appartienne à des sens multiples. Le même raisonnement peut s'appliquer au toucher haptique. Fulkerson rejette également l'idée qu'on puisse caractériser une expérience de multimodale (*multisensory* selon la terminologie de Fulkerson) simplement parce qu'elle engage des contenus ou des informations provenant de sources distinctes, portés par des voies distinctes d'information. Ce critère risquerait de caractériser la plupart des expériences comme multimodales (*multisensory* selon la terminologie de Fulkerson). On peut donc le rejeter pour quasiment les mêmes raisons que le critère fonctionnel, les voies étant souvent définies fonctionnellement. En outre, selon ce critère, les expériences unimodales (*unisensory* selon la terminologie de Fulkerson) – comme de simples expériences visuelles – risqueraient de tomber dans la catégorie des expériences multimodales, compte tenu du fait qu'une expérience visuelle typique engage le traitement des informations provenant de voies distinctes, à savoir : chacun des yeux et les différents sous-systèmes responsables du traitement de l'information.

Fulkerson s'oppose également à la thèse selon laquelle pour qu'une expérience soit comptée comme multimodale, il suffit qu'elle engage différents types de stimuli. D'après un tel critère, l'expérience tactile serait multimodale car le toucher semble impliquer plus d'un type de stimulus: les entrées kinesthésiques comprennent les stimulations provenant des récepteurs musculaires ou articulaires ; la perception de la température implique une série distincte de récepteurs thermiques intégrés dans la peau ; et il y a un ensemble de voies aux récepteurs uniques qui codent des propriétés telles que la pression et la vibration.

Mais le critère de « stimuli » semble se réduire à l'un des critères précédents. Soit nous définissons les stimuli à partir des récepteurs (sur la base d'un critère fonctionnel) soit nous définissons les stimuli via les contenus qui en résultent (un par stimulus), auquel cas il s'agit d'une variante du critère caractérisant la modalité sensorielle en termes de sources et de voies de transmission de l'information. Tout en admettant que la plupart des expériences unimodales possèdent de multiples systèmes sensoriels et sources de contenu, Fulkerson fait valoir qu'elles possèdent également une sorte d'unité constituée par le « liage des traits ». D'après Fulkerson, un certain percept engage différents types de connexion entre les différents traits (ou propriétés) perçus dans une expérience donnée, qu'il soit produit par un sens unique – bien que celui-ci comporte des qualités phénoménales diverses – ou par la coordination et la collaboration de sens distincts.

Il distingue ainsi entre les « *unités aperceptives* », la « *relation associative* » et le « *liage des traits* ». Le simple fait d'appartenir au même sujet est à l'origine d' « *unités* »

aperceptives » des expériences. La « *relation associative* » s'effectue à un niveau moins général impliquant des connexions entre les expériences sans pour autant dépendre de la nature de ces connexions. Pour Fulkerson, il existe différentes manières de réaliser une telle relation : une expérience peut en supprimer une autre, se lier à d'autres, les dominer, etc. L'idée de « *relation associative* » est un concept général par lequel il explique une variété d'interactions multisensorielles, tout en distinguant entre les expériences unimodales et multimodales. Le « liage des traits », comme Fulkerson le comprend, consiste en une attribution directe de traits (ou de propriétés) à des objets – définition qui n'est pas partagée par tous les tenants du concept de liage. D'après Fulkerson, le liage des traits diffère d'une modalité sensorielle à une autre. Il se distingue ainsi des interactions multisensorielles impliquant des relations associatives à des niveaux plus élevés. Lorsque nous entendons un piano à notre gauche, et un violon à notre droite, une sorte de liage auditif se produit par lequel différentes propriétés du son – la hauteur, l'intensité, le timbre – sont attribués à chacun des instruments. Lorsque nous voyons un arbre, nous attribuons différentes propriétés visuelles – la forme, la texture, la couleur, etc. – à cet arbre. D'après Fulkerson, ce type d'attribution impliquant le liage des propriétés au sein d'une expérience unimodale est distinct d'une association entre les propriétés des deux modalités sensorielles différentes : la façon dont la couleur et la forme d'une voiture que l'on voit se rapportent à la voiture est différente de la façon dont le bruit que l'on entend s'attribue à la voiture que l'on voit passer. Afin d'éclaircir ce point (2011, p. 506), il s'appuie sur l'exemple d'une illusion visio-auditive, l'illusion de rebond (Sekuler et al., 1997) : lorsque deux objets visuels présentés sur un écran commencent à descendre de haut en bas suivant des trajectoires rectilinéaires sur les diagonales de l'écran, nous éprouvons l'expérience des objets visuels en tant qu'ils tracent un X au milieu de l'écran en se croisant. L'ajout d'un son au moment de l'intersection spatiale favorise un percept de rebond, tandis qu'en absence de son, les sujets rapportent plutôt un percept de glissement (passage d'un objet sous l'autre). Cet exemple illustre le fait que la coordination entre deux sens influence notre expérience perceptive ou notre jugement perceptif d'une façon telle que l'événement qui pourrait être vu (ou rapporté) comme un glissement soit plutôt perçu (ou jugé) comme un rebond²⁴. L'expérience des objets visuels implique une connexion entre leurs différentes propriétés telles que la forme et la couleur, mais cette connexion diffère de l'association du son à l'expérience visuelle des objets. Selon Fulkerson, cette dernière consiste en une association d'un niveau plus élevé entre les

²⁴ Ce phénomène ressemble à l'illusion « McGurk » cité dans la note 19.

expériences sensorielles individuelles, tandis que la première implique le liage des propriétés au sein d'une expérience unimodale. Si l'on envoie le signal sonore quelques secondes plus tôt ou plus tard par rapport au croisement des deux cibles visuelles, on éprouvera une expérience audio-visuelle différente, bien que le son entendu et la figure vue demeurent inchangés²⁵. Ce constat, selon Fulkerson, indique la différence entre la structure d'une expérience unimodale et celle d'une expérience multimodale²⁶.

Le liage des traits (*feature binding*) est donc pour Fulkerson ce qui constitue l'unité d'une expérience uni-sensorielle. Il indique également que « le liage (*binding*) des traits produit souvent une nouveauté au niveau de l'expérience ; voir un objet visuel ne semble pas consister en une simple occurrence simultanée des expériences séparées » (Fulkerson, 2011, p. 504). En outre, Fulkerson propose que ce liage des traits dans le toucher haptique s'effectue à travers les actions exploratoires : « Supposez qu'il y ait une interaction haptique avec une petite sphère métallique. Il s'agit de l'atteindre, de la prendre, de la faire rouler dans vos mains, de la serrer, de la tenir dans votre paume, de presser vos doigts contre elle, de palper son contour. A travers ces actions, un nombre de propriétés tangibles sera attribué à l'objet – la solidité, la douceur, la fraîcheur, la dureté, la forme sphérique, le poids et la taille » (Fulkerson, 2011, p. 509). Fulkerson soutient que 1) dans le toucher on attribue des propriétés (ou des traits) aux objets tangibles, 2) le liage de ces propriétés s'effectue via les actions exploratoires.

La proposition de Fulkerson introduit une conception du toucher permettant d'alléger les difficultés posées par la multiplicité des systèmes sensoriels et des qualités phénoménales engagés dans le toucher et permet de concevoir le toucher en tant qu'une modalité sensorielle unique tout en admettant l'hétérogénéité des qualités tangibles. Cependant, cette thèse soulève un certain nombre de questions : quelles sont les conditions logiques pour qu'un liage des propriétés soit possible ? Les activités exploratoires dans le toucher haptique peuvent-elles être à l'origine d'un certain type de liage de propriétés ? Comment conçoit-on le liage perceptif dans le toucher passif ? Comment peut-on établir un critère d'individuation des sens à partir du liage des propriétés dans le cadre d'une modalité donnée, sachant que cette approche a tendance à présenter le liage des propriétés comme la condition suffisante d'une expérience unimodale ?

²⁵ Nous ne partageons pas la manière dont Fulkerson décrit ce phénomène. Nous pensons qu'il s'agit d'un jugement perceptif erroné plutôt que d'une expérience perceptive illusoire (voir chapitres 5 et 6).

²⁶ Un effet semblable a été rapporté lorsqu'un flash visuel accompagné de deux stimulations tactiles est perçu comme étant deux flashes (Violentyev et al., 2005).

Le liage perceptif consiste, d'après Fulkerson (2014, p. 48), en l'attribution des traits perceptifs à un objet. Selon cette thèse, on individue les sens en fonction de leur type de liage. Comment dit-on alors d'une expérience si elle est multimodale et non pas unimodale lorsque plusieurs systèmes sensoriels y sont engagés ? Par exemple, quand on voit l'objet *o*, on voit sa forme ronde et sa couleur rouge et on sent en même temps, en le touchant, sa forme ronde et sa surface lisse. Il existe deux réponses possibles dans le cadre d'une théorie qui soutient que la perception consiste en une sorte d'attribution de traits sensibles aux objets : 1- les traits visuels et les traits tactiles sont attribués au même objet ; ils sont donc liés, selon la définition du liage mentionnée plus haut. L'expérience sera donc unimodale. 2- Les traits visuels et tactiles sont attribués à deux objets différents : objet visuel et objet tangible. Autrement dit, la question à laquelle on doit répondre est celle de savoir si l'objet tangible et l'objet visuel sont identiques ou non, question connue dans l'histoire de la philosophie sous le nom du problème de Molyneux²⁷. La réponse qui intéresse les partisans de la thèse pluraliste est la seconde. Mais il semble que cette deuxième réponse rend notre critère de l'individuation circulaire : on individue les modalités sensorielles sur la base du type de liage en œuvre dans chacune des modalités sensorielles et on définit le liage en tant que l'attribution des traits perceptifs à un objet qui appartient à une de ces modalités. La solution semble consister à distinguer entre les propriétés sensorielles propres à une modalité et celles qui sont communes entre plusieurs modalités et définir les dernières à partir des premières (voir la section précédente) ou de définir des classes de propriétés qui peuvent être liées entre elles (Fulkerson, 2014, p. 50). Ainsi une forme tangible peut différer d'une forme visible. La forme tangible dépend des pressions senties mais non pas de la couleur ; elle se lie alors uniquement aux propriétés tangibles mais non pas à une propriété visible comme la couleur²⁸. Evidemment, la difficulté du liage présentée par la question ci-dessus se pose lorsque l'on entend par la perception une sorte d'attribution de traits (équivalente à une prédication) à un objet²⁹.

Le liage perceptif ainsi conçu présuppose un objet sensible auquel différents traits perceptifs sont attribués au cours d'un processus perceptif. Qu'est-ce qui détermine alors cet objet ? Reste-t-il identique d'une modalité sensorielle à une autre ? Comment arrive-t-on à percevoir un tel objet ? Est-ce une certaine structure de la perception ou la possession d'un certain type de contenu perceptif, par exemple le fait qu'il comporte des anticipations, qui nous permet de percevoir un tel objet ? Ce sont donc un certain nombre de questions qui

²⁷ Voir Proust (1997a) pour des discussions plus récentes sur ce sujet.

²⁸ Voir la présentation de la thèse de Massin dans la section précédente.

²⁹ Nous discuterons ce point et nous critiquerons cette conception de la perception dans le chapitre 6.

dépendent de notre conception de la perception mais aussi de la manière dont on comprend le rapport entre l'action et la perception.

1.5.2 Le problème du liage (*Binding problem*)

La conception pluraliste admet qu'une multiplicité parfois hétérogène de qualités tangibles peut être attribuée à un objet tangible dans une expérience haptique. Cela pose la question de savoir comment ces différentes qualités peuvent être liées les unes aux autres lors d'une expérience haptique. Le problème du liage a été posé à la fois dans l'histoire de la philosophie, dans la philosophie de l'esprit contemporaine et dans les neurosciences. Dans la philosophie moderne on peut rappeler, comme exemple, la question de la *Synthèse* des représentations chez Kant³⁰ ou de la *Composition des idées simples* chez Locke³¹. Parmi les philosophes de l'esprit, Frank Jackson (1977) a présenté ce problème sous le nom de « *Many Properties Problem* (le problème des propriétés multiples) » : « le problème de discrimination entre les scènes contenant les mêmes traits (*features*), mais arrangées différemment » (Clark, 2004, p. 448). Partant de la version du problème du liage présenté par Jackson, Austen Clark

³⁰ Kant définit ainsi la *synthèse* dans la *Critique de la Raison Pure* : « J'entends donc par *synthèse* au sens le plus général l'acte d'ajouter les unes aux autres des représentations différentes et de saisir leur diversité en une connaissance » (Kant, 1990, [A77/B103]). Certains auteurs voient dans la synthèse kantienne une sorte de réponse anticipée au problème du liage (Westphal, 2004, p. 89), certains d'autres pensent que la notion de *perceptual binding* ne peut pas être identifiée à la notion de *synthèse* kantienne (Allais, 2017).

³¹ Par la « composition », dit Locke, « l'esprit assemble plusieurs des idées simples qu'il a reçues de la sensation et de la réflexion et les combine en idée complexes » (Locke, 2002, livre 2. chapitre 11. § 6). Selon Locke, nous formons l'idée d'un objet, qu'il appelle aussi « substance particulière » à partir des « idées simples », et ce grâce au constat « qu'un certain nombre d'idées simples vont toujours ensemble » (Locke, 2002, livre 2. chapitre 23. § 1). L'esprit, indique Locke, suit la nature quant à la formation des idées complexes des substances (1690, livre 3. chapitre 6. § 28). Autrement dit, les idées simples se combinent en idée complexe, de même que les propriétés qu'elles représentent se relient dans la nature. Mais Locke ne nous explique pas pour autant comment l'esprit se représente les relations qui existent entre ces propriétés dans la nature ; il ne pose pas de principes ou de règles qui assurent une telle représentation (Shapiro, 2010, p. 277). En revanche, Condillac, tout en suivant Locke, tâche d'expliquer en des termes empiristes comment nous arrivons à percevoir les objets, problème auquel Locke n'apporte pas de solution directe (voir Charrak, 2003, 2014; voir Shapiro, 2010, p. 281). Dans le *Traité des sensations*, il montre comment à travers les mouvements corporels, nous prenons conscience (voir Charrak, 2003, p. 53 sur le concept de conscience chez Condillac) de notre corps comme étant distinct des autres corps, de l'espace en tant qu'un continuum étendu au-delà des frontières de notre corps et aussi des objets extérieurs (Condillac, 1947, partie II, ch. 5, § 2). Il montre également comment nous identifions les objets extérieurs et leur attribuons des qualités sensibles. Cela requiert également des mouvements. Condillac donne alors un rôle particulier au toucher. Par le toucher, nous identifions les objets extérieurs et nous réunissons l'ensemble de nos idées simples de la couleur, du goût, de l'odeur, etc., en les attribuant aux objets (Condillac, 1947, partie III, ch. 1, § 4). Ainsi explique-t-il comment les idées simples se relient entre elles. La conception condillacienne de la liaison des idées semble donc être proche de certaines thèses contemporaines sur le liage des traits perceptifs. Selon ces thèses, le liage s'effectue à travers l'attribution aux objets des traits perceptifs. Mais cela ne permet pas forcément de trancher le débat qui vise à déterminer si le liage implique nécessairement des objets ou s'il s'effectue seulement par le placement des traits dans l'espace.

essaie d'en proposer une solution. Prenons l'exemple suivant, cité par Jackson (1977, p. 65), de la perception des combinaisons de couleur et de texture :

Scène 1 : rouge hachuré devant vert pointillé

Scène 2 : rouge pointillé devant vert hachuré

Clark argumente qu'un être sentant ne peut pas distinguer les cas (décrits) ci-dessus sans la capacité de se représenter l'emplacement des traits. Ainsi un être possédant seulement la capacité de discriminer entre la forme pointillée et la forme hachurée et celle de discriminer entre la couleur verte et la couleur rouge ne pourrait pas distinguer ces deux scènes. Or la scène 1 et la scène 2 possèdent toutes deux ces quatre traits. D'après Clark, pour distinguer la scène 1 de la scène 2, il faut remarquer que dans la scène 1 ce qui est hachuré est également rouge tandis que dans la scène 2 la forme hachurée n'est pas rouge et pour ce faire il faut également remarquer que ce qui est hachuré occupe la même place que ce qui est rouge. Il faut non seulement être capable de discriminer entre les traits (*features*) mais il faut également identifier leur place.

Comme Clark l'indique, selon certains neuroscientifiques comme Anne Treisman (voir Treisman, 1996), ce qui rend possible le « *property binding* (le liage des propriétés) » ou le « *feature integration* (l'intégration des traits) », c'est que les traits qui se lient se trouvent dans la même position spatio-temporelle. Aussi, le « *property binding* » implique-t-il l'identification de la position d'un trait avec celle de l'autre. Selon Clark, cette identification de l'emplacement des traits nécessite les capacités suivantes : « L'une est proto-prédicative (*proto-predicative*) : la capacité d'avoir la sensation de rouge (*to sense red*) (ou n'importe quelle autre trait (*feature*)) à la fois ici et là. L'autre est proto-référentielle (*proto-referential*) : la capacité d'identifier la région rouge en tant qu'elle est également pointillée. Il s'agit d'une identité informative, saisie d'une manière infra-personnelle » [notre traduction] (Clark, 2004, p. 450).

Alors, pour Clark, un être sentant (*sentient*) est celui qui possède, d'une part, la capacité de représenter des « traits (*features*) », et d'autre part, la capacité de représenter des places dans le temps (*places-at-times*). Ces deux capacités constituent ensemble ce qu'on appelle « placement des traits » (*feature-placing*). En effet, Clark pense que ce que les systèmes sensoriels représentent, ce sont des traits (*features*) instanciées dans les localité-temps (*time-places*). Ils n'attribuent donc pas, selon lui, des propriétés aux objets tels que l'arbre, la table, etc.

Cette solution semble être insuffisante lorsque l'on entend par le liage des traits perceptifs l'attribution des propriétés à un particulier. Selon Siegel (2002), ce que nous indique Clark, c'est que la sensation nous apprend que les propriétés phénoménales sont instanciées à un certain endroit, sans nous dire quels sont les particuliers dans lesquels elles sont instanciées. Elle souligne la difficulté de comprendre la différence entre la proposition *quelque chose est rouge à l'endroit L* et la proposition *la rougeur est instanciée à L* (Siegel, 2002, p. 137). Autrement dit, il est difficile de comprendre comment la rougeur pourrait s'instancier à *L* si elle n'était pas instanciée par telle chose ou telle autre. Siegel adresse une autre objection qui concerne plutôt la phénoménologie de la perception : que dire, par exemple, à propos de la phénoménologie de la perception d'un sujet qui voit un ballon de basket faire son trajet des mains du joueur vers le panier ? D'après elle, l'information selon laquelle c'est un seul et même ballon qui suit un trajet singulier n'est pas donnée par la *sentience*, si la *sentience* est limitée au placement des traits (*feature-placing*). Selon Clark, cette information doit avoir une origine non-sensorielle. L'expérience visuelle du sujet s'arrête à l'attribution d'une série de présentations d'orange-et-rougeur dans une série de positions spatiales (Siegel, 2002, p. 137). Cette objection peut également s'appliquer au cas du changement des propriétés d'un objet : de ce point de vue, lorsqu'un objet change de forme ou de couleur, on n'expérimente pas perceptivement le fait qu'il s'agisse d'un seul et même objet qui change de couleur ou de forme. L'explication de Clark se limite au placement des traits impliquant la capacité d'exercer les deux fonctions mentionnées plus haut : la capacité d'avoir la sensation d'une certaine qualité sensorielle et la capacité de situer ces qualités dans l'espace. Au niveau de l'expérience sensorielle, Clark adopte une ontologie dépourvue d'objet qui n'inclut que les traits (*features*) situées dans l'espace.

1.5.3 Le problème du liage et l'objectivité

Si les partisans d'une théorie pluraliste du toucher soutiennent qu'à un niveau pré-conceptuel, l'expérience perceptive comprend des objets, alors ils doivent s'interroger sur les conditions permettant au sujet percevant de former des représentations objectives du monde. Dans cette section, nous allons examiner une manière possible de déterminer les conditions des représentations perceptives objectives dans le cadre des théories intentionnelles de la perception. Notre objectif n'est pas d'épuiser la question de l'objectivité perceptive, mais seulement de présenter une explication possible de l'objectivité perceptive en lien avec le problème du liage des traits perceptifs. Plus tard, dans le sixième chapitre, nous allons

critiquer certaines notions d'objectivité perceptive et montrer que la question de la détermination des conditions d'avoir des représentations perceptives objectives n'est pas une question indispensable dans l'analyse de nos expériences perceptives. Nous soutiendrons que la question de l'objectivité se pose au niveau des jugements perceptifs mais non pas aux niveaux des expériences perceptives.

Nous nous intéressons à présent à une notion d'objectivité perceptive qui se fonde sur la capacité de ré-identification des objets. Ainsi, Proust soutient que « l'idée d'objectivité suppose l'idée de particuliers ré-identifiables ; car ré-identifier un particulier implique que le particulier n'ait pas cessé d'être le même pendant qu'il n'était pas observé » (Proust, 1997c, p. 127). Autrement dit, la condition d'avoir des représentations objectives est de pouvoir ré-identifier un objet comme un particulier dans plusieurs perceptions. Ainsi les perceptions du même particulier doivent obéir à certaines contraintes pour que la ré-identification soit possible³². Ces contraintes correspondent en effet aux « conditions de cohérence des allocations de position dans le champ perceptif » (Proust, 1997b, p. 13). Proust soutient que « toutes les qualités sensationnelles ne peuvent former une expérience immédiatement ou médiatement cohérente qu'à la condition d'être toutes spatialement « étiquetées » » (Proust, 1997c, p. 136). « Sur le plan phénoménal », écrit-elle, « c'est l'existence d'une information spatiale redondante qui fixe les conditions de l'unicité et de la répétabilité de l'expérience » (Proust, 1997c, p. 137)³³. Cette information peut être utilisée par un système perceptif pourvu de la capacité de relever les incohérences de l'information locale portée par deux ou plusieurs systèmes sensoriels³⁴ et à corriger ces incohérences par la « recalibration » des entrées

³² Proust s'interdit d'utiliser un lien causal entre la perception et son objet pour établir la possibilité d'une perception objective. Ce qu'elle appelle « interdit phénoméniste ». Ainsi place-t-elle son analyse dans un cadre phénoménaliste qui ne permet pas de dériver des arguments empiriques de l'existence des objets indépendants de l'expérience (Proust, 1997c, p. 131).

³³ Proust justifie son utilisation du concept d'information de la manière suivante : « L'idée d'information renvoie à l'existence de corrélations régulières, voire souvent des liens nomiques, entre des événements ou des propriétés. En soutenant que les qualités sensationnelles portent une information spatiale, ne suis-je pas en train d'écarter le voile de la perception, et d'enfreindre les contraintes de l'interdit phénoméniste? Ce serait le cas si le concept d'information ne pouvait être exploité qu'à la condition d'explicitier la corrélation causale, ou la régularité objective, sur laquelle il repose. Mais il faut ici distinguer l'information qui est objectivement présente au niveau d'un indicateur, de la connaissance que peut avoir le récepteur de ce qui fonde cette information – la régularité sous-jacente » (Proust, 1997c, p. 136).

³⁴ Certains auteurs distinguent entre un système sensoriel et un système perceptif (voir Matthen, 2015). Ainsi on entend par un système sensoriel les processus engageant un ensemble de capteurs répondant à un certain type d'énergie. Par exemple, les cônes et les bâtonnets dans la vision sont deux types de capteurs différents, mais ils sont tous les deux sensibles à la lumière et font partie d'un même système sensoriel. Un système perceptif comprend un ensemble de processus permettant d'identifier un certain type d'objet ou de propriété. Il peut comporter différents types de système sensoriel. Par exemple, la perception de la saveur peut engager différents systèmes sensoriels dans lesquels différents types de capteurs (chimiques, mécaniques,

perceptives de manière « réglée et fiable ». La condition d'objectivité réside dans la capacité de discrimination d'« un contenu perceptif complexe localement cohérent ». Pour elle, la redondance des informations spatiales est constitutive des « conditions de correction » – terme qu'elle emprunte à Peacocke (1992) – qui imposent les restrictions nécessaires aux formes d'expérience possible. Ainsi un point de l'espace égocentrique ne peut pas contenir à la fois rouge et vert ou hachuré et pointillé. L'unicité de l'expérience est fondée sur l'extraction d'une « constante équilocale », la qualité spatiale partagée par toutes les qualités sensorielles de l'expérience (la couleur, le son, l'odeur, etc.). « Le problème de l'objectivité », dit Proust, « peut être présenté sous forme de la devinette suivante : existe-t-il une capacité structurée de localisation dans l'espace qui remplisse les quatre conditions ou sous-capacités suivantes : 1) exploiter une information proprement sensorielle (condition de phénoménalité), 2) organiser le champ perceptif en respectant les contraintes de l'équilocalité, 3) corriger si nécessaire les entrées en cas de conflit pour que ces contraintes continuent à être respectées et 4) procéder à cette organisation et à ces corrections non pas aléatoirement, mais de manière fiable et réglée ? » (Proust, 1997c, p. 151)

Les deux premières des quatre conditions proposées par Proust, qui garantissent l'objectivité des représentations du monde, correspondent à deux fonctions logiques de Clark.

Les conditions de Clark permettent de détecter un trait à un endroit particulier (par exemple, de l'orange-rouge et du rond à la position *L*). Mais elles ne permettent pas d'identifier un objet. Imaginons qu'un sujet voie plusieurs dizaines de ballons de basket en mouvement. Il est capable, selon les deux conditions de Clark citées plus haut, de détecter du rond et de l'orange-rouge aux positions spatiales déterminées, mais il ne sera pas capable d'identifier et de ré-identifier la couleur et la forme d'un ballon de basket particulier. Si l'on pense, comme Proust le pense, que l'objectivité implique la capacité de ré-identifier les particuliers au travers de la perception, alors ces deux conditions ne garantissent pas l'objectivité perceptive. Proust appelle la capacité qui remplit les quatre conditions, citées plus haut, « calibration » et son « complément dynamique », la « re-calibration ». Cette opération est facilement observable dans des systèmes automatiques artificiels. Prenons l'exemple du pilote automatique d'un avion qui change d'altitude en fonction de la pression atmosphérique, du trafic aérien et de la distance à l'aéroport d'arrivée. Ce système doit être doté de mécanismes d'ajustement des entrées et des sorties et d'un modèle de référence qui

thermiques) sont impliqués, mais les différents processus participant de la perception de la saveur peuvent être considérés comme un système perceptif à part entière (Matthen, 2015, p. 581). Ici, le terme « système sensoriel » est employé suivant cette distinction.

correspond à la représentation du parcours à accomplir, de la place de l'avion dans ce parcours et de son environnement. La calibration joue quasiment le même rôle dans un système perceptif : « La calibration est l'opération par laquelle le sujet percevant modifie la réception d'un ou plusieurs types d'informations sensorielles pour atténuer la distorsion de l'information spatiale objective qu'ils transmettent. En d'autres termes, la calibration a pour fonction d'opérer l'alignement des cartes rétiniennes, tactile, auditive, etc., c'est-à-dire d'harmoniser les informations portant sur la localisation, portées par les diverses modalités sensorielles mises en jeu dans une expérience sensationnelle donnée » (Proust, 1997c, p. 152)³⁵.

La calibration peut s'effectuer par un mouvement physique ou par la confrontation de deux informations spatiales venant des systèmes sensoriels distincts, mais elle ne consiste pas elle-même en un mouvement physique. Reste alors à savoir à quel type d'activité correspond cette (re)calibration. Selon cette thèse, la (re)calibration est une capacité sur laquelle se fonde l'objectivité perceptive. On peut également en déduire que cette capacité assure l'attribution des traits à un objet particulier.

Il existe donc un scénario d'après lequel les traits perceptifs (dans notre cas, les traits tangibles) sont attribués à un particulier. Le toucher semble être doté, d'une part des systèmes sensoriels multiples (si l'on admet une conception pluraliste du toucher) et, d'autre part de la capacité d'effectuer des actions exploratoires. Il convient alors de revenir au toucher et aux conditions proposées par Proust, notamment, à la question de savoir quelle forme peut prendre cette (re)calibration dans le toucher.

1.5.4 Le toucher et l'action

S'appuyant principalement sur des données neurophysiologiques, certaines études sur la vision, notamment celle de Milner et Goodale (1995) ont proposé une distinction entre deux systèmes de traitement de l'information visuelle : l'un assure la perception, la reconnaissance et l'identification des objets, l'autre le contrôle visio-moteur des actions. Cette distinction fonctionnelle correspond à une dualité anatomique entre deux voies corticales : ventrale et dorsale. La première fonction est associée à la voie ventrale et la deuxième à la voie dorsale. Inspirés de ce type d'études sur la vision, Dijkerman et Haan (2007) ont examiné des études neuroscientifiques et comportementales qui cherchent des preuves d'existence des voies

³⁵ Proust appelle « *événement sensoriel* l'expérience complexe simultanée qu'éprouve le sujet en un moment du temps, et *contenu sensationnel* l'ensemble des qualités qui sont appréhendées au cours de cet

séparées du traitement de l'information liées à l'action et à la perception somatosensorielle³⁶. Ils concluent que l'exécution d'une action motrice vers une cible spatialement définie ne dépend pas nécessairement de la conscience des propriétés de la cible. Ils avancent également l'idée selon laquelle il existe deux représentations différentes du corps utilisées dans l'action et dans la perception. Mais, en ce qui concerne la reconnaissance de l'objet extérieur au corps, la séparation entre le système dédié à l'action et celui de la perception semble plus compliquée. A un niveau comportemental, selon ces auteurs, la reconnaissance de l'objet extérieur implique une interdépendance forte entre action et perception³⁷.

Les études psychophysiques comme celle de Lederman et Klatzky (1987) montrent qu'il y a une relation systématique entre l'exploration et les caractéristiques de l'objet sous forme d'une série des procédures exploratoires. Une procédure exploratoire est un modèle stéréotypé d'exploration manuelle que l'on observe lorsque l'on demande à une personne de s'informer sur les propriétés d'un objet particulier pendant une exploration volontaire, souvent en absence de la vision (Lederman et Klatzky, 2009, p. 1447). Lederman et Klatzky distinguent certains types de procédures exploratoires : le frottement latéral, le contact statique, l'enveloppement, le suivi des contours, le soulèvement, la pression. Ces procédures sont plus ou moins spécialisées pour détecter certaines propriétés de l'objet. Le frottement latéral est une procédure spécialisée pour relever les informations concernant la texture. Le soulèvement est adapté au poids, la pression à la dureté du matériau. Le contact statique nous fournit, en premier lieu, des informations sur la température, et de façon plus approximative, sur la forme, la taille, la texture et la dureté. Le suivi des contours délivre des informations précises

événement » (Proust, 1997c, p. 135).

³⁶ Dans une approche plutôt philosophique, de Vignemont (2011) discute également le rapport entre l'action et la perception dans le toucher passif et présente des arguments contre l'énactivisme, l'approche qui entend par l'expérience perceptive une activité de sonder et d'explorer l'environnement.

³⁷ « *These findings suggest a close relation between perceptual processes and finger and hand movements that support these perceptual processes. On the basis of these behavioural characteristics, one would perhaps also expect the neural pathways involved in tactile object recognition and the performance of exploratory finger movements to be highly interrelated. Evidence from monkey-lesion, neuropsychology, and functional imaging studies suggests that dissociable neural processes can be identified for the sensory guidance of the exploratory finger movements and for tactile object recognition* » (Ces résultats suggèrent qu'il existe une relation étroite entre les processus perceptifs et les mouvements des doigts et de la main qui les assistent. En s'appuyant sur ces caractéristiques comportementales, on pourrait s'attendre à ce que les voies neurales, impliquées dans la reconnaissance des objets tactiles et dans l'exécution de mouvements exploratoires des doigts, soient fortement liées les unes aux autres. Les preuves provenant des [études sur les] lésions cérébrales chez les singes, de la neuropsychologie et des études fondées sur l'imagerie fonctionnelle suggèrent qu'on peut identifier des processus neuronaux dissociables dans le contrôle sensoriel des mouvements exploratoires des doigts et dans la reconnaissance tactile des objets [notre traduction]) (Dijkerman et Haan, 2007, p. 193).

sur la forme et la taille et des informations approximatives sur la texture et la dureté tandis que l'enveloppement nous fournit des informations globales sur ces propriétés.

D'autres études empiriques comme les études sur la main prothétique confirment également l'importance de la capacité correctrice qui assure la fiabilité de nos sensations, c'est-à-dire la calibration. Par exemple, un essai clinique mené par Raspopovic et ses collègues (2014) a mis en évidence qu'une personne amputée de la main réussissait à saisir des objets et à identifier leur forme et leur texture grâce à une prothèse artificielle reliée aux nerfs de son bras. Il s'agit de la première tentative réussie d'avoir des perceptions en temps réel à travers une prothèse de la main. Selon cette étude, ce qui rend possible de telles perceptions en temps réel, c'est que le patient peut ajuster sa force pendant qu'il saisit ou manipule un objet grâce à une rétroaction (*feedback*) sensorielle qui manquait aux prothèses déjà existantes. Ce *feedback* rend le patient capable d'ajuster sa force sans avoir besoin d'un *feedback* visuel ou auditif.

Cependant, même si ces études présentent une sorte de calibration effectuée par les actions exploratoires et permettent de compléter un modèle pluraliste de la perception haptique, il reste certaines questions concernant les hypothèses adoptées par la théorie pluraliste de la perception tactile :

- 1) Comment est-il possible que la perception comporte une ré-identification ?
- 2) La calibration prise comme une des conditions d'avoir des représentations perceptives objectives, s'effectue-t-elle au niveau sous-personnel ou au niveau personnel ?
- 3) La calibration corrige-t-elle la perception ou le jugement perceptif ?
- 4) Quelle est la nature du rapport entre l'action et la perception dans la modalité tactile ?

Les réponses à ces questions varient en fonction de la conception de la perception que l'on adopte et la validité du scénario proposé par la conception pluraliste du toucher se confirme et s'infirme selon ses réponses.

1.6 Conclusion

A travers la présentation ci-dessus, nous avons essayé de montrer comment les tentatives d'individuation du toucher posent de nombreuses questions philosophiques. Ainsi chacune des conceptions du toucher mentionnées plus haut pose d'une manière ou d'une autre des

questions sur la nature de la perception et dépend, d'une façon ou d'une autre, de la conception de la perception que l'on adopte.

Les théories corporelles du toucher insistent sur le rapport entre la conscience du corps et les perceptions tactiles. La question qui se pose souvent est alors le rôle et le statut des sensations corporelles. Il convient donc d'étudier le rapport entre les sensations et les perceptions en général et les sensations corporelles et les perceptions tactiles en particulier.

La théorie de pression propose un critère ontologique pour différencier le toucher d'autres modalités sensorielles. Elle suppose également une asymétrie entre les pressions et d'autres qualités tangibles et considère ainsi que l'on perçoit directement les pressions et les tensions et indirectement les autres qualités tangibles. Nous allons nous demander comment nous pouvons concevoir la différence entre différentes expériences tactiles et corporelles en faisant abstraction d'une éventuelle asymétrie ontologique entre les pressions et d'autres propriétés tangibles.

La théorie pluraliste admet l'hétérogénéité des qualités sensibles et attribue un rôle particulier aux actions dans le liage des propriétés multiples. Cela présuppose un certain rapport entre l'action et la perception, d'une part, et une conception de la perception selon laquelle celle-ci consiste à attribuer des traits aux objets. Nous étudierons alors le rapport entre l'action et la perception ainsi que la notion d'objectivité perceptive à partir d'une étude du toucher.

L'objectif de ce chapitre était de fixer le cadre de notre étude sur la perception à partir du sens du toucher. Les questions suivantes se sont donc dégagées à travers notre présentation :

- 1) Qu'est-ce qui distingue les sensations corporelles des perceptions tactiles des objets extérieurs au corps ? Y-a-t-il une différence de catégorie ?
- 2) Quel est le rapport entre l'action et la perception ? Y-t-il a une interdépendance constitutive entre les deux ?
- 3) Comment expliquer la différence entre les expériences tactiles et corporelles sinon par l'action ou la différence entre les qualités perçues ?

Notre étude se concentrera désormais sur les questions philosophiques à propos de la perception et se fondera sur les expériences tactiles et corporelles souvent comptées comme appartenant au sens de toucher.

Chapitre 2

La distinction entre perception et sensation dans les expériences tactiles et corporelles

2.1 Introduction

Dans ce chapitre, nous étudierons la question de la distinction entre perception et sensation en nous concentrant sur les expériences tactiles et corporelles. Nous nous demandons d'abord pourquoi la question de la distinction entre perception et sensation se pose en philosophie. Nous examinerons par la suite la thèse selon laquelle la phénoménologie de la conscience perceptive peut nous fournir les critères d'une distinction entre perception et sensation, en général, et ceux d'une distinction entre les perceptions et sensations tactiles et corporelles, en particulier. Nous étudierons ainsi la possibilité d'une distinction entre perception et sensation au sein des expériences tactiles et corporelles. Nous présenterons, à la fin du chapitre, des arguments en faveur de la classification des sensations corporelles dans la catégorie de perception.

2.2 Pourquoi une distinction entre perception et sensation ?

La distinction entre perception et sensation ne semble pas être une distinction franche. Les philosophes emploient tantôt le mot perception, tantôt le mot sensation pour désigner un certain état mental, un certain processus ou une certaine expérience. La distinction entre sensation et perception prend de l'importance à partir du moment où on attribue à la perception, contrairement à la sensation, le rôle de garantir l'accès de l'esprit au monde. De façon plus particulière, dans le toucher, ce que l'on appelle les sensations corporelles occupe

une place importante dans la théorisation sur ce sens : les sensations corporelles impliquent à la fois la conscience d'un objet particulier – notre propre corps – et accompagnent les expériences que nous faisons des objets extérieurs au corps. Ce double aspect des sensations corporelles est à l'origine de débats et de désaccords sur la perception tactile. Nous allons voir dans ce chapitre si la distinction entre perception et sensation et la division de tâches qui l'accompagne est justifiée ou non et si une telle distinction s'applique également au sens du toucher.

Dans la philosophie moderne, on peut retrouver une telle distinction chez Locke. John Locke emploie à la fois le concept de sensation et celui de perception. Pour Locke, les sensations sont d'une part, la source, les causes corporelles des perceptions, et d'autre part, les impressions qui fournissent le « premier matériau de l'esprit » dans toutes les opérations mentales :

« Si l'on demande donc : “quand un homme commence-t-il à avoir des idées ?”, je crois que la bonne réponse est : dès qu'il a une *sensation*. Car, puisqu'il semble bien ne pas y avoir d'idées dans l'esprit avant que les sens n'en aient introduites, je conçois que les idées dans l'entendement sont contemporaines de la *sensation*, qui est une impression (ou non mouvement) appliquée à une partie du corps de telle manière qu'elle produise une perception dans l'entendement. Ces impressions faites sur les sens par les objets extérieurs semblent être le premier matériau de l'esprit dans ces opérations que l'on nomme *perception, souvenir, examen, raisonnement, etc.* » (Locke, 2002, livre II, ch. 1, § 23, p. 183-4)

D'après Locke, il existe une chaîne causale depuis les corps extérieurs dont nous percevons les qualités sensibles jusqu'à notre esprit qui fait que l'on perçoit telle ou telle qualité¹. Les corps extérieurs affectent notre corps par les mouvements des « particules insensibles ». Le sujet percevant ne perçoit pas le processus causal étant à l'origine de ces idées, il perçoit seulement les qualités sensibles. Locke fait une distinction entre les qualités sensibles qu'il nomme « qualités primaires » et celles qu'il appelle « qualités secondaires ». Les idées de qualités secondaires, comme celles de qualités primaires, se produisent en nous par l'intermédiaire de l'« action des particules insensibles sur les sens ». Les qualités

¹ « Si donc les objets externes ne sont pas immédiatement unis à l'esprit quand ils produisent en lui des idées, et si pourtant nous percevons *ces qualités originelles* en tel objet qui tombe seul sous nos sens, il est évident qu'un mouvement doit en venir, être prolongé par les nerfs ou les esprits animaux, par des éléments du corps, jusqu'au cerveau ou au siège de la sensation, et *produire là, dans l'esprit, les idées particulières que nous en avons*. Et puisque l'étendue, la figure, le nombre et le mouvement de corps d'une taille perceptible peuvent être perçus à distance *par* la vue, des corps imperceptibles par eux-mêmes doivent évidemment en émaner,

secondaires telles que les couleurs, les odeurs, les sons, les goûts, etc., ne se trouvent pas réellement dans les objets ; elles dépendent des qualités primaires ; elles correspondent au pouvoir des objets de produire des idées de ces qualités (idée de couleur, de goût, etc.). Les qualités primaires, la masse, la figure, le nombre, la situation et le mouvement, etc., sont dans les choses mêmes. Les idées de qualités primaires, contrairement à celles de qualités secondaires, ressemblent aux qualités des objets mêmes (voir Locke, 2002, livre II, ch. 8, §12, §13, §14).

Locke parle aussi de la sensation en tant qu'idée produite dans l'esprit par la perception : « Ainsi la perception, réellement jointe et liée à l'impression que font les objets extérieurs sur le corps, est distincte de toutes les autres modalités de la *pensée* et fournit donc à l'esprit une idée distincte nommée *sensation*, « entrée » véritable de toute idée dans l'entendement par les sens » (Locke, 2002, livre II, ch. 19, § 1, p. 361). Ici, les sensations ne sont pas seulement « le matériau premier » de toutes les opérations de l'esprit, y compris la perception, mais aussi des idées distinctes fournies par la perception. Locke emploie le mot sensation parfois pour désigner la source ou la cause des idées simples des qualités sensibles et parfois pour désigner ces idées mêmes. Ce double emploi crée une ambiguïté concernant les concepts de sensation et de perception. Parce que, même si, chez Locke, le champ d'application du concept de perception dépasse largement les seules expériences des sens, la « pure et simple perception » est pourtant considérée comme une opération entièrement passive (voir Locke, 2002, livre II, ch. 9, § 1, p. 233). Cela peut effacer toute différence entre la sensation en tant qu'« entrée véritable de toute idée dans l'entendement » et la perception, car la sensation semble être considérée non pas comme une simple cause corporelle, mais aussi comme un état conscient tel que la douleur².

Locke adopte ce que l'on peut anachroniquement appeler une théorie représentationnelle de la perception d'après laquelle ce que l'on perçoit, ce sont les idées de qualités sensibles qui représentent les objets dans le monde extérieur, mais pas directement les objets mêmes. La relation entre la sensation et la perception n'est donc pas claire. D'un côté, les sensations semblent être les causes des perceptions, et de l'autre, elles semblent les constituer. Alors le concept de sensation et son rapport avec la perception chez Locke souffre d'ambiguïté.

parvenir à l'œil et porter ainsi au cerveau un *mouvement* qui produise les idées que nous en avons » (Locke, 2002, livre II, ch. 8, § 12, p. 221).

² « Il est certain que si une altération produite dans le corps n'atteint pas l'esprit, si une impression produite sur l'extérieur n'est pas remarquée intérieurement, il n'y a aucune perception. Le feu peut brûler notre corps sans autre effet que s'il brûlait une bûche, sauf si le mouvement est porté jusqu'au cerveau et si la sensation de

La distinction entre perception et sensation semble plus claire chez Reid. Thomas Reid rejette, en même temps, que les perceptions soient causées par les sensations et que les sensations constituent les perceptions. Selon lui, les sensations sont des actes mentaux qui se distinguent des autres par le fait qu'elles ne possèdent aucun objet autre qu'elles-mêmes (2002, *Essay I*, ch. 1, p. 36). Pour lui, la douleur est l'exemple paradigmatique des sensations. Il n'y a pas de différence entre une douleur et le fait de la sentir. Les sensations peuvent être agréables, désagréables ou neutres, mais ne font pas référence aux objets extérieurs. Contrairement à la sensation, la perception implique « *Premièrement*, une conception ou notion d'objet perçu. *Deuxièmement*, une croyance et une conviction fortes et irrésistibles suivant lesquelles l'objet existe actuellement. Et, *troisièmement*, que cette croyance et cette conviction soient immédiates, et non pas le résultat d'un raisonnement » (Reid, 2002, *Essay II*, ch. 5, p. 96)³.

Pour Reid, les sensations et les perceptions sont des processus distincts qui se produisent simultanément. C'est la nature qui détermine que les mêmes sensations accompagnent toujours les mêmes perceptions, qui les associe les unes aux autres. La relation entre sensation et perception est une relation entre signe (*sign*) et ce qui est signifié (*signified*). La sensation est le signe et la perception est la chose signifiée (Reid, 2002, *Essay II*, ch. 16, p. 199).

Reid reproche à Locke d'avoir commis une erreur en considérant que les idées de qualités primaires ressemblent à des qualités dans les objets. D'après lui, les sensations que l'on reçoit de la part des qualités primaires ne peuvent pas ressembler à aucune qualité dans une chose inanimée, non pas plus qu'une douleur puisse ressembler à un cercle ou à un cube (Reid, 2002, *Essay II*, ch. 16, p. 200). Pour Reid, la différence entre les qualités primaires et secondaires réside dans le fait que nous avons une conception claire et distincte de ce qui cause les qualités primaires, alors que les qualités secondaires sont des causes inconnues des effets bien connus ; nous donnons par erreur le même nom à la cause et à l'effet. Par exemple, lorsque l'on parle de la chaleur, on en parle en tant que cause d'une sensation. On est incapable de penser à la chaleur sans penser à la sensation de chaleur, car on n'a aucune autre marque pour distinguer la chaleur que sa sensation (Reid, 2002, *Essay II*, ch. 17, p. 204).

chaleur ou l'idée de douleur sont produites dans l'esprit, ce qui constitue la *perception effective* (Locke, 2002, livre II, ch. 9, § 3, p. 234). »

³ Notre traduction de : « First, *Some conception or notion of the object perceived*. Secondly, *A strong and irresistible conviction and belief of its present existence*. And, Thirdly, *that this conviction and belief are immediate, and not the effect of reasoning* » (Reid, 2002, *Essay II*, ch. 5, p. 96). Nous pouvons alors dire, encore une fois de manière anachronique, que Reid soutient une théorie conceptualiste de la perception, suivant laquelle les expériences perceptives peuvent s'identifier aux croyances ou aux dispositions à former des croyances.

D'après Reid, l'erreur de Locke consiste à identifier les « idées de qualités (primaires et secondaires) » aux sensations causées par ces qualités. Ce que Locke appelle « idées » de qualités primaires et secondaires, ce sont des idées des causes de telle ou telle sensation. Ces idées sont le produit des perceptions. Posséder l'idée de telle ou telle qualité veut dire percevoir cette qualité, car, chez lui, la perception implique une conception et une croyance en l'existence de l'objet perçu. Reid pense que les difficultés rencontrées au sujet des qualités primaires et secondaires sont dues au fait que l'on ne fait pas une distinction claire et nette entre perception et sensation. L'erreur récurrente chez les philosophes consiste à donner souvent le même nom à la qualité perçue et à la sensation qui correspond à cette perception :

« Pressant ma main avec force contre la table, je sens (*feel*) la douleur et je sens (*feel*) que la table est dure. La douleur est une sensation de l'esprit, et il n'y a rien dans la table qui lui ressemble. La dureté est dans la table, et il n'y a rien dans l'esprit qui lui ressemble. Nous disons que je « sens (*feel*) », mais cela implique deux sens [distincts] du [verbe] « sentir (*feel*) » – le même mot est appliqué à la fois à l'acte de sensation et à l'acte de percevoir par le sens du toucher » (Reid, 2002, *Essay II*, ch. 16, p. 195)⁴.

Reid distingue ainsi la perception de la sensation sur la base du rapport de chacune de ces « opérations » aux objets du monde extérieur. Une sensation n'indique rien sur les objets dans le monde « extérieur », une perception au contraire a pour objet les choses dans le monde « extérieur ». Cette distinction est en effet la distinction entre deux processus ou deux états mentaux dont l'un assure notre accès au monde et l'autre non. Ainsi la distinction qui était en germe dans l'analyse lockéenne de la perception prend une forme plus précise chez Reid.

Mis à part le fait que l'on considère les perceptions et les sensations comme étapes différentes du même processus ou non, la distinction entre la perception et la sensation est liée à la question du rapport du sujet au monde « extérieur ». Les sensations sont souvent jugées nécessaires mais insuffisantes pour que l'on se représente un monde indépendant de nous ; ce sont les perceptions qui nous présentent le monde physique, ses objets et ses événements leur permettant ainsi d'avoir un apport à nos pensées, à nos jugements et croyances⁵. Frege formule ce point de la façon suivante :

⁴ Notre traduction de : « *Pressing my hand with force against the table, I feel pain, and I feel the table to be hard. The pain is a sensation of the mind, and there is nothing that resembles it in the table. The hardness is in the table, nor is there any thing resembling it in the mind. We say that I 'feel' both, but that involves two senses of 'feel'—a word that is applied to the act of sensation and to the act of perceiving by the sense of touch* » (Reid, 2002, *Essay II*, ch. 16, p. 195).

⁵ Voir Travis (2013a, ch. 8)

« Avoir des impressions visuelles, ce n'est pas encore voir des choses. Comment se fait-il que je voie l'arbre précisément là-bas, où je le vois ? (...) La possession d'impressions visuelles est assurément nécessaire à la vision des choses, mais pas suffisante. Ce qui doit encore venir s'ajouter n'est rien de sensible. Et cette chose est pourtant précisément ce qui nous ouvre le monde extérieur ; car, sans cet élément non-sensible, chacun resterait enfermé dans son monde intérieur » (Frege, 2009, p. 119-120).

Frege distingue, lui aussi, les perceptions des sensations. Les impressions sensorielles (selon la terminologie de Frege) ou les sensations sont nécessaires pour une perception, mais pas suffisantes. Il faut que quelque chose qui n'est pas sensoriel s'ajoute à ces impressions pour pouvoir saisir ce qui est dans le monde. Dès lors qu'on présuppose une telle différence, se pose la question de savoir ce qu'est cet élément et comment on peut constater qu'il existe, de savoir comment il nous « ouvre » le monde.

Les sensations en tant qu'éléments sensoriels sont traditionnellement définies comme des impressions élémentaires dépouillées de toute signification, impressions qui ne renvoient à aucun objet particulier. Les sensations sont parfois prises pour une qualité sensible tel que le rouge et le vert de sorte que cette qualité n'est pas la qualité de quelque chose, mais une qualité de notre conscience. En outre, elles se définissent souvent en tant que causes physiologiques des perceptions, des processus permettant de passer du stimulus physique à la perception. Toutes ces définitions, mis à part leur pertinence, exemptent toute sensation, ou du moins, ce qu'on appelle sensation pure, d'indiquer quoi que ce soit sur le monde, ou, selon Frege, de nous ouvrir le monde. Par conséquent, l'enjeu principal pour une distinction entre perception et sensation, pourrait consister à comparer le rapport de chacune de ces processus au « monde extérieur ».

Face à la distinction entre perception et sensation, l'on peut adopter différentes positions :

1) Il existe une distinction entre sensation et perception. La sensation est une entité dépendante de l'esprit, le *sense-datum*. Les sensations peuvent partager les mêmes propriétés que le monde physique. Dans une perception, c'est-à-dire une expérience perceptive véridique, on est directement conscient des *sense-data* et seulement indirectement des objets dans le monde physique.

2) Il existe une distinction entre perception et sensation. Les sensations sont des entités dépendantes de l'esprit dont le sujet est conscient ; elles ne nous présentent pas un monde indépendant de l'esprit. Les perceptions, contrairement aux sensations, possèdent des éléments non sensoriels au niveau de leur phénoménologie leur permettant de nous présenter

un monde indépendant de l'esprit. Il existe alors une différence entre la phénoménologie des sensations et celle des perceptions permettant aux dernières de nous présenter un monde indépendant de l'esprit.

3) Il n'existe pas de distinction entre sensation et perception, car la sensation pure, étant une hypothèse théorique, n'est pas saisissable lorsque l'on s'intéresse à nos expériences concrètes.

Dans ce chapitre, nous mettons de côté la première option mentionnée plus haut, puisque selon cette conception le rôle des sensations est bien défini, c'est-à-dire, dans tous les cas, la perception des objets physiques indépendants de l'esprit est une perception indirecte ; ce à quoi nous avons directement accès, ce sont les *sense-data* ou les sensations. Ainsi les sensations ou les *sense-data* sont présentes dans toutes les expériences sensorielles. Ce qui distingue les différentes expériences, ce n'est pas le fait qu'elles sont des sensations pures ou des perceptions mais c'est le fait qu'elles sont véridiques ou non. Nous allons alors examiner la deuxième position, l'hypothèse selon laquelle certaines propriétés phénoménales de la perception nous permettent, contrairement aux sensations, d'avoir un rapport au monde dans lequel l'objet nous est présenté comme étant indépendant de l'esprit. Ainsi nous allons voir quelles pourraient être les marques phénoménales de la conscience perceptive. Nous allons nous pencher par la suite sur le sens du toucher pour vérifier si la distinction entre la perception et la sensation ainsi faite s'applique à la distinction entre les sensations corporelles et la perception tactile des objets extérieurs au corps. Nous allons également présenter les problèmes et les défis qu'un partisan d'une distinction entre perception et sensation doit surmonter pour parvenir à effectuer cette distinction. Nous allons ainsi avancer des arguments nous motivant à renoncer à une distinction entre sensation et perception au sein des expériences tactiles et corporelles et d'attribuer le statut perceptif aux sensations corporelles, c'est-à-dire, d'adopter la troisième position.

2.3 La distinction entre la sensation et la perception et les traits phénoménaux des expériences sensorielles

L'un des arguments en faveur d'une distinction entre sensation et perception consiste à soutenir qu'il y a une différence entre perception et sensation quant à leur caractère phénoménaux : dans une perception, contrairement à une sensation, le sujet est conscient d'un

objet comme étant indépendant de lui, un objet dans le monde extérieur (à son propre corps). Une telle distinction implique également que l'on présuppose qu'il existe des sensations pures et que celles-ci soient conscientes et possèdent un caractère phénoménal. Nous pouvons ainsi résumer la thèse suivant laquelle les sensations et les perceptions sont distinctes :

Dans une expérience perceptive, contrairement aux sensations pure, l'objet est présenté comme étant indépendant à l'égard du sujet de l'expérience. Cette indépendance nous est présentée par le caractère phénoménal de l'expérience.

Certains philosophes soutiennent que nos expériences perceptives ne peuvent pas présenter l'indépendance du monde par rapport à l'esprit (voir chapitre 6). Certains d'autres défendent, au contraire, que le caractère phénoménal de la perception, contrairement à celui de la sensation, nous présente un monde indépendamment de l'esprit. Ces auteurs proposent souvent, pour soutenir leur thèse, des exemples de phénomènes dans lesquels le sujet percevant a une sensation mais celle-ci a lieu en absence de l'objet ou ne présente pas l'objet comme indépendant de l'esprit. D'après cette ligne d'argumentation, les phénomènes tels que les images rémanentes (*afterimages*) ou les phosphènes suggèrent les conditions dans lesquelles une perception pourrait se distinguer d'une pure sensation en nous présentant une telle indépendance. « Une image rémanente (*afterimage*), c'est une image vue immédiatement après qu'une stimulation intense de l'œil par la lumière a cessé » (Gregory, 1987 cité dans Phillips, 2013). Imaginez que vous fixiez pour quelques secondes votre regard sur une tache colorée sur un mur blanc, ou que vous regardiez une source lumineuse. Une fois que vous aurez cessé de regarder la tache, vous êtes censés voir une après-image en regardant un autre point du mur ou en fermant vos yeux. Les après-images ne possèdent pas tous les traits phénoménaux d'une expérience perceptive du monde « extérieur » (voir Phillips, 2013). Il semble notamment qu'elles n'occupent pas une position spatiale indépendamment du sujet de l'expérience ; que l'on ne peut pas les occlure ; qu'elles ne nous offrent pas de multiples perspectives, etc. (voir chapitre 6). Il en va de même pour le cas des phosphènes. Un phosphène, c'est la sensation de voir des flashes ou des taches dans le champ visuel en absence d'une stimulation visuelle. Les phosphènes peuvent apparaître sous forme de points, de barres ou de formes plus chaotiques, colorées ou incolores. Les phosphènes peuvent être causées de différentes façons : par une stimulation mécanique, électrique ou magnétique des cellules de la voie visuelle, par des maladies diverses de la rétine et de la voie visuelle, par des facteurs émotionnels, la drogue, l'alcool, etc. (Bókkon, 2008, p. 169). Ces phénomènes peuvent être

considérés, du moins dans les cas les plus extrêmes, comme des exemples de pures sensations dans lesquelles certains aspects d'une expérience perceptive du monde extérieur sont absents⁶.

L'approche phénoménale de la distinction entre la sensation et la perception soutient alors qu'il existe une distinction entre la perception et la sensation et que cette distinction peut s'appuyer sur la différence entre le caractère phénoménal des perceptions et celui des sensations. Cette différence réside dans le fait qu'une perception, contrairement à une sensation, nous présente phénoménalement un objet ou une propriété d'objet comme étant indépendant de l'esprit (voir Siegel, 2006b; voir chapitre 6)⁷.

2.4 Les marques de la conscience perceptive

Si l'on considère que le caractère phénoménal de l'expérience perceptive consciente, contrairement à une sensation pure, nous présente un monde indépendant de notre esprit, il convient alors de savoir quels sont les traits phénoménaux d'une conscience perceptive la distinguant d'une sensation pure. Nous allons analyser à présent des conditions susceptibles de nous permettre de faire une distinction entre la conscience perceptive et la pure sensation :

2.4.1 La spatialité phénoménale

Smith (2002) propose trois marques distinctives de la conscience perceptive. La première marque distinctive correspond à ce qu'il appelle la *tridimensionnalité phénoménale* : la condition « d'être présenté avec des objets qui sont ostensiblement localisés dans l'espace tridimensionnel. » (p.133). Cette tridimensionnalité ou spatialité comprend non seulement des relations spatiales entre les objets de la conscience, mais aussi des relations entre nous ou plus

⁶ Voir Katz (1989, p. 65) pour une discussion sur un phénomène proche des « après-images » dans la perception tactiles des surfaces.

⁷ Nous ne creusons pas ici différents aspects de cette indépendance. Nous examinons à présent certains critères d'après lesquels on attribue aux perceptions le caractère phénoménal de présenter une sorte d'indépendance du monde par rapport à l'esprit, qu'elle corresponde à l'indépendance des propriétés des choses telles que les propriétés spatiales par rapport au sujet ou à l'indépendance d'un objet par rapport au sujet (voir chapitre 6). La question de l'indépendance des propriétés des choses par rapport à l'esprit, présentée dans le caractère phénoménal de l'expérience perceptive, est distincte de la question de savoir si l'objet de la perception persiste pendant qu'il n'est pas perçu ; elle est également distincte de celle de savoir, si ce que l'on perçoit directement, ce sont les objets ordinaires dans le monde, ou s'ils sont des objets perceptifs dépendants de l'esprit en vertu desquels on perçoit les objets physiques dans le monde (voir Siegel, 2006b).

précisément une partie de notre corps et ces objets. Ainsi les objets de la vision et de l'audition apparaissent comme étant à une certaine distance de l'organe sensoriel.

Cette spatialité phénoménale comprend également, d'après Smith, une sorte d'opposition spatiale (*over-againstness*) entre une partie de notre corps, l'organe sensoriel et les objets perceptifs qui sont donnés à la conscience. D'après Smith, cette opposition est essentielle pour que l'expérience perceptive nous présente les objets extérieurs comme étant extérieurs à notre corps. Par exemple, une sensation corporelle comme une douleur est expérimentée comme étant *dans* notre corps, et non point comme un objet attaché à une partie de notre corps. Alors que quand vous regardez votre main, même si l'objet n'est pas spatialement séparé de vous, il est néanmoins séparé de votre œil et vous la percevez comme un objet situé dans l'espace tridimensionnel à une certaine distance par rapport à vos yeux (Smith, 2002, p.134).

Un autre aspect de cette spatialité consiste à avoir différentes perspectives sur les objets physiques ordinaires comme les arbres, ou sur les objets tels que les ombres ou les sons. D'après Smith, une telle possibilité est absente dans les sensations. En résumé, selon la distinction phénoménale entre perception et sensation, une sensation, même si localisée dans l'espace et arrangée dans un espace bidimensionnel, ne présente pas la distance de l'objet par rapport à l'organe sensoriel ; elle ne donne pas l'impression d'une opposition spatiale ou de l'extériorité de l'objet par rapport au corps du sujet percevant ; elle n'offre pas non plus différentes perspectives à partir desquelles un objet peut apparaître. D'après Smith, une sensation visuelle pure ressemblerait à un jeu de lumière interne (2002, p.133).

Cette spatialité phénoménale, comme Smith lui-même l'indique, ne semble pas constituer une condition qui s'appliquerait à toutes les expériences perceptives, car il semble qu'elle est satisfaite, au meilleur des cas, seulement pour les modalités sensorielles connues comme modalité de « distance », telles que la vision et l'audition (Smith, 2002, p.134). Par exemple, on ne perçoit pas la distance, du moins dans le cas des êtres humains, par l'olfaction. Contrairement aux objets que nous voyons, aux sons que nous entendons nous paraissant tous localisés à une certaine distance dans le monde environnant, les odeurs sont souvent senties dans le nez. Cela va de même pour la perception du goût ou de la perception de la chaleur radiante. Ainsi on peut bien admettre la description que Smith donne de l'opposition spatiale, de l'extériorité et de l'intériorité, mais cela n'ôte pas nécessairement d'une sensation corporelle son statut perceptif, c'est-à-dire, de nous informer sur un certain état des choses, soit, sur un certain état de notre corps. Nous reviendrons sur ce point à la fin du chapitre.

2.4.2 La constance perceptive

La deuxième marque de la conscience perceptive proposée par Smith est la constance perceptive. D'après ce critère de distinction, dans une perception, le sujet percevant expérimente l'objet et les propriétés de l'objet comme étant les mêmes tandis que ses sensations (ou ses stimulations sensorielles) changent (par exemple, en changeant sa perspective sur l'objet). Ainsi vous percevez la taille d'un arbre comme étant constante à des distances différentes ; vous entendez une voix comme ayant des qualités constantes malgré le fait qu'elle est bruitée par d'autres sources. Une forme particulière de constance, très discutée dans le cas de la vision, concerne la constance des traits spatiaux des objets, comme la forme et la taille.

Cette caractéristique de la conscience perceptive, d'après Smith, repose sur la capacité du sujet percevant de modifier les stimulations sensorielles à travers les mouvements auto-générés. Le mouvement de l'organe sensoriel vis-à-vis de l'objet perçu est un élément non sensoriel qui contribue au caractère perceptif de l'expérience et doit satisfaire, d'après Smith, les conditions suivantes : (i) le sujet doit être conscient de son mouvement. (ii) les mouvements doivent donner lieu aux différentes perspectives sur l'objet. (iii) le mouvement doit donner lieu à un changement de la sensation (ou de la stimulation sensorielle). Certains exemples comme celui de la substitution sensorielle peuvent évoquer, selon Smith (2002, p. 146-147), la nécessité des mouvements actifs pour une conscience perceptive. Par exemple, la substitution sensorielle visuo-tactile permet aux sujets aveugles de détecter la forme et la perspective de manière distale sur la base d'une stimulation tactile projetée depuis une caméra (Bach-y Rita et al., 1969). Ce qui rend le sujet capable, après certains entraînements, de percevoir les objets en tant qu'objets réels dans le monde extérieur, c'est notamment la capacité du sujet de déplacer volontairement la caméra par rapport à l'objet. Pourtant selon Smith, le mouvement ne doit pas être forcément actif pour qu'un sujet expérimente l'espace tridimensionnel. Nous pouvons bien imaginer, ajoute-il, qu'un sujet complètement paralysé puisse avoir le sens du mouvement par la seule expérience visuelle (Smith, 2002, p. 148).

Ici, plusieurs questions s'imposent. Premièrement, on peut se demander ce qu'implique la prémisse selon laquelle la constance est la marque distinctive de la perception. Nous allons montrer plus tard, dans le chapitre 6, que cette prémisse est valide seulement si la perception possède un contenu représentationnel et si ce contenu comporte une sorte de l'anticipation perceptive. Nous présenterons plus tard les difficultés que rencontre cette thèse. Deuxièmement, tout en admettant la prémisse de constance, on peut se demander si la

constance perceptive garantit l'« accès direct » aux objets physiques dans le monde. La distinction entre perception et sensation semble concerner le rapport aux objets ordinaires dans le monde. Ainsi la constance perceptive en tant que marque distinctive de la conscience perceptive doit permettre de distinguer une perception donnant directement accès aux objets physiques d'une sensation dépourvue de cette qualité. Car il est concevable que la perception comporte une sorte de constance de propriétés et qu'en même temps on perçoive directement des entités dépendantes de l'esprit, des *sense-data*⁸. Cela va à l'encontre de l'idée de Smith selon laquelle la constance perceptive serait entièrement absente lorsque ce dont on est conscient directement ce sont les sensations (ou les *sense-data*) (Smith, 2002, p. 178). Rien n'empêche, en effet, que la taille ou la couleur des *sense-data* visuels reste constante lorsqu'ils s'approchent du sujet ou lorsqu'ils sont dans les conditions d'illumination différentes et qu'en même temps la façon dont ils apparaissent change. Dans ce cas, le sujet serait indirectement conscient de l'objet physique mais directement conscient des *sense-data*⁹. La condition proposée par Smith n'écarte pas cette possibilité.

2.5 La distinction entre perception et sensation dans le sens du toucher

Nous étudions à présent la distinction entre perception et sensation dans le sens du toucher. La question est de savoir s'il existe une distinction entre perception et sensation dans la modalité tactile, et, si oui, à quelle sorte d'expériences correspondent les sensations et les perceptions tactiles et corporelles. A cette question, on peut considérer au moins trois types de réponses :

- 1) Au sein du toucher, il n'existe pas de sensations équivalentes à celles qui existent dans la vision.
- 2) Dans la modalité tactile, les sensations corporelles et les perceptions tactiles des objets extérieurs au corps ont toutes un statut perceptif. Il n'y a donc pas de distinction entre perception et sensation dans le sens du toucher.

⁸ Voir Jackson (1977, ch. 4). Jackson, avocat d'une théorie de *sense-data* et d'une forme du réalisme indirect, soutient que les *sense-data* se trouvent dans un espace tridimensionnel.

⁹ Voir Siegel (2006a).

3) Il existe une distinction entre sensation et perception dans le toucher et cette distinction correspond à celle entre les sensations corporelles et les perceptions tactiles des objets extérieurs au corps.

Nous avons vu dans le chapitre 1 qu'O'Shaughnessy (1989) défendait une thèse proche de la première réponse citée plus haut. O'Shaughnessy qui soutient par ailleurs une certaine forme de théorie de *sense-data*, pense que les sensations en tant qu'entités dépendantes de l'esprit sont absentes de la modalité tactile. Comme nous l'avons également vu dans le premier chapitre, la deuxième réponse se rapproche de la position de Martin (1993) vis-à-vis des sensations corporelles auxquelles il donne un statut quasi-perceptif. Selon la troisième réponse, les perceptions tactiles des objets extérieurs au corps se distinguent des sensations corporelles en ce qui concerne leur statut perceptif. Smith (2002) semble adopter une position semblable à la troisième réponse en proposant une condition ou une marque perceptive pour les expériences tactiles les distinguant des sensations corporelles.

Nous nous concentrons dans un premier temps sur les propriétés spatiales du toucher pour vérifier les conditions pour une conscience perceptive mentionnées plus haut dans le cas de la modalité tactile. Nous procéderons en deux temps. Premièrement, nous discuterons la localisation des sensations corporelles, et dans un deuxième temps, la perception des propriétés spatiales des objets extérieurs. Nous examinerons par la suite l'idée d'une marque distinctive de la conscience perceptive dans le cas du sens du toucher.

2.5.1 La localisation des sensations

Les perceptions et les sensations tactiles sont avant tout des stimulations corporelles. Armstrong (1962) fait une distinction entre deux classes de sensations corporelles : transitives et intransitives. Les sensations transitives sont des sensations comme celles exemplifiées par la chaleur, la pression et le mouvement. Les sensations intransitives sont des sensations comme celles de la douleur, de la démangeaison et du picotement. Les sensations transitives peuvent correspondre aux sensations engendrées par les causes extérieures au corps. Les sensations intransitives ne requièrent pas nécessairement la présence d'une cause extérieure au corps.

Pour examiner les marques de la conscience perceptive proposées par Smith dans le cas du toucher, nous commençons par la spatialité phénoménale dans les différents types d'expériences tactiles et corporelles. Avant de nous intéresser à la différence entre les

expériences tactiles et corporelles, nous nous attardons brièvement sur la localisation d'une stimulation corporelle qui semble avoir lieu à la fois dans les sensations corporelles transitives et intransitives. Il a été souvent suggéré, dans les sciences cognitives et la philosophie de l'esprit, que les sensations corporelles (transitives ou intransitives) sont localisées grâce à certaines représentations du corps : *l'image corporelle* (ou dans un sens plus général, la carte du corps) et *le schéma corporel*. L'image corporelle – notion dont la définition suscite beaucoup de débats – réfère généralement à la configuration spatiale et à la dimension du corps. Le schéma corporel désigne la représentation du corps exploitée dans l'action (de Vignemont, 2009)¹⁰.

Certains auteurs évoquent le caractère atypique de la conscience corporelle en s'appuyant sur quelques observations sur la localisation des sensations corporelles¹¹. Ces observations concernent l'influence de la posture du corps sur la localisation des stimuli sur le corps. Par exemple, lorsque vous croisez les mains, selon le référentiel du corps, une sensation tactile sur la main droite (par exemple, lorsque quelqu'un tape légèrement sur votre main droite) reste une sensation sur la main droite, et une sensation sur la main gauche reste une sensation sur la main gauche. Mais, lorsque vous croisez les mains à travers la ligne médiane du corps avec les yeux fermés et que quelqu'un touche légèrement votre main droite, et ensuite quelques instants plus tard, votre main gauche, vous mettez plus de temps et êtes moins précis pour juger laquelle des deux mains a été touchée en premier (Yamamoto et Kitazawa, 2001 cité dans de Vignemont et Massin, 2015, p. 308). Une explication possible de ce phénomène consiste à supposer qu'il se produit en raison d'un conflit entre une localisation des sensations tactiles sur un référentiel centré par rapport au corps (fondé sur une cartographie des différentes parties du corps) et la localisation des sensations tactiles dans le monde extérieur. Cette explication implique ainsi que l'image corporelle ou la carte du corps (*body map*) n'est pas le seul référentiel pour les sensations transitives¹². Autrement dit, les sensations tactiles ne

¹⁰ Il convient de noter que les représentations spatiales dont nous parlons peuvent correspondre au processus sous-personnel dont le sujet percevant n'est pas conscient.

¹¹ Voir Block (1983)

¹² Les sensations tactiles telles que la sensation de la pression se considèrent aussi comme des sensations corporelles dont la localisation s'effectue à l'intérieur des frontières du corps. Nous pouvons alors supposer que la localisation tactile requiert un référentiel spatial (*frame of reference*). Ainsi, la position de chaque sensation tactile sera déterminée dans ce référentiel. Pourtant, le signal tactile ne contient pas les informations concernant ce référentiel. Pour que la sensation tactile soit dotée d'un contenu spatial riche, il faut qu'elle soit interprétée à l'aide d'une carte géométrique et topologique mentale du corps (*body map*). Cette carte appelée la carte du corps (*body map*) est supposée être l'image du corps sur le long terme. Elle explique comment toutes les expériences corporelles partagent le même contenu spatial de la forme structurelle du corps sur la longue durée. C'est grâce à cette carte que les sensations tactiles sont expérimentées comme localisées dans les points distincts du corps.

sont pas seulement localisées à l'intérieur des frontières du corps, mais aussi dans le monde extérieur. Certains chercheurs proposent que les sensations tactiles possèdent une double spatialité. Le contenu spatial des sensations corporelles est souvent considéré être composé des deux composantes. *A-location* : le référentiel corporel indépendant de la posture du corps (la main gauche est toujours localisée comme la main gauche) et *B-location* : le référentiel externe relatif à la posture du corps (Bermudez, 2005 cité dans de Vignemont, 2020).

Si l'on revient sur les critères de la spatialité phénoménale proposés par Smith, il semble qu'il existe une différence quant à l'existence d'une opposition spatiale entre les perceptions tactiles des objets et certaines sensations corporelles. Dans certaines sensations corporelles transitives, par exemple la sensation de pression sur un point du corps, nous pouvons décrire l'expérience comme comportant une opposition entre notre corps et un objet extérieur au corps. Cependant cette opposition semble être absente dans les sensations intransitives telles que les douleurs, au moins, lorsque celles-ci ne sont pas produites par un choc externe (par exemple, les maux de tête). Les sensations transitives et intransitives peuvent être décrites toutes les deux comme étant localisées dans un endroit à l'intérieur des frontières du corps, mais aussi, comme étant localisées dans un point de l'espace tridimensionnel égocentré extérieur. Nous avons mentionné plus haut un exemple de phénomènes qui suggèrent que la posture du corps influence la localisation des sensations corporelles transitives et que celles-ci peuvent être décrites comme étant également localisées dans l'espace extérieur au corps. Il existe des études semblables montrant également l'effet de la posture du corps sur la localisation des sensations intransitives. Dans une étude menée par Marotta et ses collègues (Marotta et al., 2015 cité dans de Vignemont, 2017), les expérimentateurs appliquent simultanément un stimulus froid et un stimulus chaud non douloureux sur les doigts des participants et provoquent ainsi une impression de douleur. Lorsque les expérimentateurs appliquent simultanément un stimulus chaud sur l'index et sur l'annulaire et un stimulus froid sur le majeur, une impression de la douleur se produit à condition que les doigts ne soient pas

Selon cette hypothèse, la spatialité des sensations tactiles est due au rôle que joue cette carte du corps. Cette carte représente les propriétés du corps sur la longue durée, telles que la taille et la forme des jambes, etc., mais elle est flexible et elle s'adapte aux changements. Les frontières du corps qu'on expérimente peuvent s'étendre au-delà du corps biologique et inclure même les extensions non-physiques du corps comme les membres fantômes ou les extensions physiques comme les instruments (par exemple les cannes). Cette carte ne représente pas forcément l'espace du corps impliqué dans les actions, ni l'espace où on peut sentir le plaisir ou la douleur (par exemple, elle peut représenter l'emplacement des instruments). Les points représentés dans la carte corporelle ne se représentent pas nécessairement comme les parties appartenant au même corps, par exemple un instrument tel qu'une cuillère peut être incluse dans la carte du corps sans qu'on le sente pour autant comme une partie de notre propre corps (de Vignemont et Massin, 2015, p. 304-306).

croisés. Quand le participant croise l'index et le majeur, il faut appliquer le stimulus froid sur l'index pour que l'impression de douleur se produise. Ainsi, dans le cas des sensations intransitives telles que les douleurs, on peut également suggérer que les sensations peuvent être décrites comme étant localisées non seulement à l'intérieur des frontières du corps mais aussi dans l'espace tridimensionnel extérieur. Or les sensations intransitives telles que les douleurs nous informent sur le lieu de leurs sources permettant de les éviter et de s'en éloigner. Nous avons ainsi besoin des informations concernant la localisation des sensations intransitives dans l'espace extérieur égocentré pour pouvoir réagir face aux stimulations et chocs externes afin de les éviter ou de réduire leurs effets (par exemple, pour atteindre le lieu d'un choc ou se gratter pour réduire l'effet d'une piqûre, etc.) (voir de Vignemont, 2017).

En tout cas, même si l'opposition spatiale manque souvent à la phénoménologie des sensations intransitives, celles-ci peuvent néanmoins nous informer sur la position d'une stimulation corporelle dans l'espace extérieur au corps. En revanche, la plupart des sensations corporelles ne semblent pas nous fournir d'informations sur les propriétés spatiales des objets extérieurs au corps.

Nous avons présenté dans ce passage quelques traits de différents types de perceptions tactiles et de sensations corporelles en ce qui concerne la localisation de la stimulation corporelle. Nous traiterons plus tard dans ce chapitre la question de savoir si l'absence de certains traits spatiaux propres aux perceptions tactiles des objets dans la phénoménologie des sensations corporelles leur enlève le statut perceptif.

2.5.2 Les propriétés spatiales des objets

Concentrons-nous à présent sur la spatialité phénoménale des expériences tactiles et corporelles quant aux propriétés spatiales des objets extérieurs au corps. Nous avons mentionné plus haut que les propriétés spatiales des objets manquent souvent à la phénoménologie des sensations corporelles et notamment à celle des sensations corporelles intransitives. Nous constatons également que nos jugements concernant les qualités tangibles des surfaces comme la texture, l'impénétrabilité, la déformation, etc. et plus particulièrement concernant les propriétés spatiales tangibles des objets comme la forme et la taille s'appuient sur les expériences tactiles qui incluent des actions volontaires du sujet percevant, ou du moins, les mouvements relatifs de l'organe tactile par rapport à l'objet.

Plusieurs auteurs ont souligné l'importance des mouvements et des actions volontaires pour les expériences tactiles des objets. Ainsi Katz (1989, sections 7, 16, 17) remarque le rôle

des mouvements dans la perception tactile des volumes et des qualités des surfaces, ainsi que pour reconnaître la constance de certaines propriétés tangibles telles que la forme (p. 85)¹³. Gibson (1962) insiste sur le rôle des mouvements volontaires du sujet percevant pour extraire les éléments invariants dans le flux de stimulation correspondant, selon lui, à la composante extéroceptive du flux de stimulation. Martin (1992), comme nous l'avons vu dans premier chapitre, propose que le corps, à travers ses mouvements (relatifs à l'objet), joue le rôle d'un modèle qui révèle les propriétés spatiales des objets extérieurs au corps comme la forme. Selon cette thèse, la conscience des propriétés spatiales d'un objet extérieur au corps dépend de la conscience que nous avons de notre corps, de sa position et des mouvements dont le corps est capable.

De quoi donc est composée la phénoménologie de l'expérience tactile des propriétés spatiales de l'objet ? L'expérience tactile des propriétés spatiales des objets telles que la taille et la forme semblent dépendre, à un niveau neurophysiologique au moins, d'une part, du traitement des propriétés tangibles élémentaires comme la pression qui n'ont d'autres traits spatiaux que leur position sur le corps, et d'autre part, des informations recueillies par le système proprioceptif et kinesthésique qui nous rendent capables de naviguer activement dans notre environnement. Qu'en est-il alors de la dépendance entre la conscience du corps et la conscience des propriétés spatiales de l'objet au niveau phénoménologique ?

Nous soutenons que la conscience du corps (*bodily awareness*) n'est ni nécessaire ni suffisante pour la conscience tactile des propriétés spatiales de l'objet. Or, comme nous l'avons vu dans la section précédente, les sensations corporelles ne nous informent pas nécessairement des propriétés spatiales des objets extérieurs au corps. La conscience de la position du corps et de nos membres (la proprioception) ainsi que la conscience de nos mouvements corporels et de notre position (la kinesthésie, par exemple les mouvements qui activent les récepteurs musculaires ou articulaires) ne suffisent pas pour avoir conscience des propriétés spatiales de l'objet extérieur. D'autre part, nous pouvons faire l'expérience tactile des objets extérieurs au corps sans nécessairement avoir conscience de l'état des parties du

¹³ « *If we move our hand over an object, e.g., a key, then the form remains constant for us, even though parts of the hand with very different sensitivity are used one after the other in touch. Even more striking is the fact that the micromorphic [substance] properties [e.g., roughness, hardness] of the object also do not change noticeably when the hand moves over it, in spite of the changing sensitivity of the parts of the hand* » (Si nous déplaçons notre main sur un objet, par exemple sur une clé, sa forme nous reste constante, même si des parties de la main dont les sensibilités sont très différentes, sont employées l'une après l'autre pour le toucher. Ce qui est encore plus frappant, c'est que les propriétés micromorphiques [de la substance] [par exemple, la rugosité, la dureté] de l'objet ne changent pas non plus, de façon remarquable, lorsque la main se déplace sur l'objet, malgré le changement de sensibilité des parties de la main [notre traduction]) (Katz, 1989, p. 85).

corps en contact avec ces objets. Il n'est pas pourtant exclu qu'une expérience kinesthésique et proprioceptive, comme Gallagher l'indique (2005, p. 138)¹⁴, puisse contribuer à l'organisation de la perception sans que le corps soit l'objet direct de la perception.

Nous rejetons la dépendance entre la conscience du corps et la conscience des propriétés spatiales de l'objet à un niveau phénoménologique. Ici, l'analyse faite par Fulkerson concernant différents types de dépendance possible entre la conscience du corps et la conscience des propriétés spatiales des objets extérieurs nous semble pertinente et instructive. Fulkerson (2014, p. 79-100) classe les différents types de dépendance qui pourraient exister entre la conscience tactile des propriétés des objets et la conscience corporelle de manière suivante : la dépendance analytique, constitutive, informationnelle et expérientielle. Il rejette l'idée d'une dépendance qu'il nomme *analytique*, l'idée selon laquelle la conscience perceptive tactile des objets extérieurs comprend, par définition ou par une vérité conceptuelle, une forme de la conscience corporelle (p. 83). Une objection à cette thèse consiste à dire qu'une propriété tangible telle que la *dureté* n'est pas nécessairement définie comme une propriété qui cause la déformation de la surface corporelle. Il n'y a aucun lien logique nécessaire ou conceptuel entre l'expérience de la déformation corporelle et la *dureté*. Fulkerson rejette également une *dépendance par constitution* : l'expérience tactile des propriétés des objets extérieurs est une expérience complexe dont une des constituantes est un état de la conscience corporelle. Prenez l'exemple dans lequel vous sentez la *dureté* d'une surface en pressant les différentes parties de votre corps contre elle (votre pouce, votre index, votre pied, votre tête, etc.). L'état de la conscience corporelle varie dans chacune de ces expériences, alors qu'elles désignent toutes la même propriété à savoir la *dureté*. Une autre dépendance qu'il rejette est la *dépendance par inférence* : la conscience perceptive tactile des propriétés de l'objet est une forme indirecte de la conscience qui résulte d'une inférence (ou d'un autre acte mental) s'effectuant à partir d'un état de la conscience corporelle directe. L'expérience d'un objet par inférence peut être suggérée, par exemple, dans le cas où on serait indirectement conscient du feu seulement en voyant la fumée. On sent ainsi les seules qualités sensibles de la fumée sans sentir aucune propriété du feu. Pourtant dans le cas du toucher on

¹⁴ « *Neither proprioception nor kinesthesia offers a perceptual perspective on my body. If they did, they would require a second body, or perhaps a homunculus that would act as an index. Our pre-reflective, kinesthetic-proprioceptive experience thus plays a role in the organization of perception, but in a way that does not require the body itself to be a perceptual object* » (Ni la proprioception ni la kinesthésie n'offrent de perspective perceptive sur mon corps. Si c'était le cas, il faudrait un deuxième corps, ou peut-être un homuncule qui servirait de guide. Notre expérience pré-réflexive, kinesthésique-proprioceptive, joue donc un rôle dans l'organisation de la perception, mais de manière à ne pas exiger que le corps lui-même soit un objet perceptif [notre traduction]) (Gallagher, 2005, p. 138).

sent les qualités tangibles telles que la texture, la dureté, etc. Lorsqu'on touche une table, on expérimente la table et sa dureté, sa chaleur, son caractère lisse, etc. Il n'est donc aucunement besoin de supposer que les qualités tangibles des objets sont inférées à partir des états de la conscience corporelle. Le dernier type de dépendance que Fulkerson rejette correspond à une dépendance expérientielle : l'expérience tactile perceptive peut avoir lieu à la seule condition d'éprouver une expérience du corps. Fulkerson fait une distinction entre l'expérience implicite et explicite. Une expérience implicite est une expérience en arrière-plan dans laquelle on ne prête pas consciemment attention à l'objet de l'expérience, on ne peut pas former un jugement raisonné ou avoir une pensée démonstrative sur son objet. Pourtant la conscience corporelle est une conscience directe du corps dans laquelle on prête consciemment attention à son objet, à savoir le corps. Elle ne peut alors pas être une expérience implicite. L'expérience tactile perceptive ne peut pas non plus être fondée par une expérience corporelle explicite. Par exemple, lorsque nous explorons activement un objet, cette exploration apporte beaucoup de changements à nos sensations aux points de contact avec le corps dont nous ne sommes pas nécessairement conscients ; nous décrivons cependant notre expérience comme étant celle d'un seul et même objet. Imaginez encore que vous souhaitiez tester la texture des feuilles du papier en écrivant sur elles par un crayon. En écrivant ainsi, vous expérimentez la texture du papier, vous l'évaluez, vous former une pensée démonstrative sur ce papier, mais vous n'êtes point en mesure de former un jugement et une pensée démonstrative sur la forme de vos doigts, de votre main ou la sensation que vous avez aux bouts de vos doigts. Vous pouvez bien être conscient des propriétés tangibles sans faire attention à ce que vous ressentez sur vos doigts, à un endroit précis sur votre corps. Fulkerson soutient que le seul type de dépendance qui peut exister est la dépendance informationnelle. D'après cette idée, l'expérience tactile des objets extérieurs requiert certaines informations corporelles accessibles également à une expérience consciente en puissance (ou possible).

Les expériences tactiles et corporelles peuvent être décrites comme étant dirigées vers notre propre corps ainsi que vers un objet extérieur. Selon l'expression de Katz (1989, p. 39-42), les phénomènes tactiles peuvent avoir deux pôles, le pôle « subjectif », c'est-à-dire le pôle qui concerne les états de son propre corps, et le pôle « objectif », c'est-à-dire le pôle qui concerne l'objet extérieur et ses propriétés¹⁵.

¹⁵ La distinction entre le pôle « objectif » et le pôle « subjectif » semble être neutre quant au statut ontologique de chacun de ces pôles dans le sens où le pôle subjectif peut exister au même titre que le pôle objectif. Cette distinction semble plutôt concerner ce sur quoi une certaine expérience tactile et corporelle peut nous informer. Il semble également que l'on puisse renommer cette distinction comme la distinction entre un

Ces deux pôles peuvent être présents dans un phénomène tactile. Mais il se peut, comme nous l'avons vu plus haut, que dans une expérience tactile l'attention ne soit pas portée sur les parties du corps et sur ce qui peut être ressenti aux endroits où une stimulation se produit. L'inverse est également vrai. On peut avoir, à la suite d'un contact avec un objet extérieur au corps, une sensation corporelle à un endroit donné sur notre corps sans être conscient des propriétés de l'objet. Katz indique que le pôle objectif peut être prédominant dans une expérience et le pôle subjectif dans une autre selon l'endroit du corps où le contact a lieu et selon la manière dont le contact se produit (par exemple, le toucher passif ou le toucher actif) :

« La prédominance du pôle objectif ou subjectif dans un toucher dépend principalement de l'endroit du corps qui est contacté. Le pôle subjectif est plus saillant aux endroits utilisés moins fréquemment pour identifier les objets, par exemple l'oreille interne ou le nez interne. Si l'on touche une partie normalement couverte par des vêtements (dos, poitrine, ventre), c'est la « sensation de contact » qui prédomine. Le pôle objectif est plus saillant lors d'un mouvement plus énergique qu'au cours d'un mouvement doux accompagné de chatouilles. Le mouvement de l'organe qui touche, favorise également l'objectivation » (Katz, 1989, p. 41)¹⁶.

Résumons alors notre examen des expériences tactiles et corporelles concernant leur spatialité phénoménale. Les sensations corporelles (transitives et intransitives) comportent une conscience de l'emplacement de la stimulation sur le corps ainsi que dans l'espace tridimensionnel égocentré extérieur au corps. Elles ne donnent pas nécessairement lieu à une conscience des propriétés spatiales des objets extérieurs en contact avec le corps. Les mouvements relatifs de l'organe sensoriel par rapport à l'objet peuvent favoriser la perception des propriétés spatiales des objets extérieurs au corps. Dans l'expérience tactile des objets extérieurs au corps nous sommes, contrairement à certaines sensations corporelles, souvent conscients des propriétés spatiales des objets extérieurs au corps.

Certains auteurs comme Smith soutiennent que ce qui distingue une perception tactile d'une sensation corporelle correspond à une impression de résistance sentie à notre effort. En effet, d'après Smith (2002), c'est cette impression qui constitue une pré-condition, dans le

pôle corporel et un pôle orienté vers l'objet sans que l'intérêt explicatif de cette distinction diminue (Fulkerson, 2014, p. 8-9).

¹⁶ Notre traduction de : « *Whether the objective or subjective pole predominates in a touch depends chiefly on what spot on the body is contacted. The subjective pole is more salient on spots used less frequently to identify things, e.g., inner ear, inner nose. Contact a part normally covered by clothing (back, chest, stomach), then the "contact sensation" predominates. The objective pole is more salient with more energetic movement than with gentle movement accompanied by tickling. Movement of the touching organ also favors objectification* » (Katz, 1989, p. 41).

toucher, pour l'expérience d'une opposition spatiale en tant que marque de conscience perceptive. Smith pense que l'impression de résistance ou d'obstacle devant notre action est la marque de la conscience perceptive tactile.

Nous admettons l'idée selon laquelle de nombreuses expériences tactiles peuvent être décrites en tant qu'elles comportent une impression de résistance ou de rencontre avec un obstacle face à notre effort. Nous refuserons plus tard que ce caractère phénoménal de certaines expériences tactiles soit le critère selon lequel on attribue le statut perceptif aux expériences tactiles des objets extérieurs par opposition aux sensations corporelles. Concentrons-nous d'abord sur l'expérience de l'obstacle ou de la résistance dans les phénomènes tactiles.

2.5.3 La résistance à notre effort

Certains chercheurs proposent que la phénoménologie de l'expérience tactile contient une impression de la résistance envers le monde extérieur (par exemple Smith (2002), Massin (2010)). Selon Smith, ce qui est essentiel pour percevoir les qualités tangibles telles que la solidité d'un objet externe, c'est la résistance que le sujet sent lors de son propre effort :

« Bien qu'aucun impact sur une surface sensible en soi ne donne lieu à une conscience perceptive, nous ressentons certainement les objets qui nous heurtent de l'extérieur. Ce fait doit être reconnu par toute théorie sérieuse de la perception. J'appellerai le phénomène ici central par le terme qui est au cœur de l'examen du « monde extérieur », ou du « non-moi » mené par Fichte : l'*Anstoss*. Ce phénomène est celui d'un frein ou d'un empêchement à notre mouvement actif : un obstacle expérimenté face à notre effort animal, comme lorsque nous tirons ou poussons contre les choses (...) Ce qui est requis pour l'*Anstoss*, c'est que le sujet pousse contre le corps étranger, même de façon minimale. Ou plutôt, c'est que le sujet ait le sentiment de le faire, en gardant à l'esprit que nous sommes actuellement engagés dans une enquête phénoménologique » (Smith, 2002, p. 153-154)¹⁷.

¹⁷ Notre traduction de : « *Although no mere impact on a sensitive surface as such will give rise to perceptual consciousness, we certainly feel objects impacting on us from without. This fact needs to be recognized in any adequate perceptual theory. I shall name the phenomenon that is central here by the term that is at the heart of Fichte's treatment of the "external world," or the "not-self": the Anstoss. This phenomenon is that of a check or impediment to our active movement: an experienced obstacle to our animal striving, as when we push or pull against things (...) What is required for the Anstoss is that the subject push against the foreign body, however minimally. Or, rather, bearing in mind that we are at present engaged in a phenomenological enquiry, that the subject have a sense of so doing* » (Smith, 2002, p. 153-154).

Cette résistance, ou comme Smith l'appelle suivant Fichte, l'*Anstoss*, constitue une source de la conscience perceptive bien distincte des deux autres conditions proposées par Smith. Il s'agit d'un type de caractère phénoménal dans lequel le sujet sent une résistance, un obstacle devant son propre effort. Dans beaucoup d'expériences, cette impression de la résistance se produit : lorsque vous pédalez sur une route, vous sentez la résistance d'une force extérieure à votre effort en fonction de la pente de la route et de votre énergie ; lorsque vous soulevez ou vous poussez un objet lourd ; lorsque vous marchez à contrevent ..., vous sentez une résistance à votre effort. Lorsque vous touchez une surface, lorsque vous pressez un objet entre vos doigts, lorsque vous suivez les contours d'un objet avec votre main, etc., vous rencontrez toujours des limites, des obstacles à vos actions.

La question suivante s'impose donc : comment cette résistance ou limite à notre activité peut être une partie constitutive de la phénoménologie de la perception tactile ainsi que la marque distinctive d'une conscience perceptive ? Smith pense que c'est cette résistance ou limite sentie face à notre effort qui rend possible l'expérience de la constance des propriétés tangibles, y compris celle des propriétés spatiales géométriques. D'après lui, l'*Anstoss* est la pré-condition de la spatialité tridimensionnelle comme une marque de la conscience perceptive, car c'est l'*Anstoss* qui rend possible l'expérience d'une opposition spatiale¹⁸. Ainsi c'est seulement l'expérience d'une collision ou d'une résistance résultante d'un effort

¹⁸ Smith décrit le rapport entre la spatialité phénoménale et l'*Anstoss* de la manière suivante : « *If, with eyes closed, you move your arm to and fro in empty space, you will no doubt feel the whole extent of your arm, with a hand at its end, describing a path in space. This, however, is an acquired perception (if "perception" is the right word). A sightless being, whose first action this was, would surely have no such knowledge. Here experience would be, if I may so put it, of sheer "kinesis" in a void, not movement in a space that is appreciated as a realm potentially holding alien entities. There would be no sense, here, of any bodily limits beyond which things might be located. Such a limit, and hence a phenomenal body itself, and hence a tactile distinction between inner and outer, and hence a genuine felt space in which we are located along with possible other things, emerges only when contact is made with something. Such contact, involving the Anstoss, is our sole mode of access in this modality to spatially located objects. The Anstoss simultaneously reveals both an outer object and our own body by establishing a space in which both are located, and, thereby, confers spatial meaning on what would otherwise be meaningless kinesis* » (Si, les yeux fermés, vous déplacez votre bras d'avant en arrière dans un espace vide, vous aurez sans doute l'impression que toute l'étendue de votre bras, avec une main à son extrémité, décrit un chemin dans l'espace. Mais il s'agit là d'une perception acquise (si le mot « perception » est juste). Un être aveugle, qui n'en serait qu'à sa première action, n'aurait certainement pas cette connaissance. Son expérience serait, si je puis m'exprimer ainsi, une simple « kinésie » dans le vide, et non un mouvement dans un espace qui serait considéré comme un domaine où se trouvent potentiellement des entités étrangères. Dans ce cas, il n'y aurait aucun sens de limites corporelles au-delà desquelles les choses pourraient être localisées. Une telle limite, et donc un corps phénoménal lui-même, et donc une distinction tactile entre l'intérieur et l'extérieur, et donc un véritable espace ressenti dans lequel nous sommes situés avec d'autres choses possibles, n'émerge que lorsqu'un contact est établi avec quelque chose. Ce contact, qui implique l'*Anstoss*, est notre seul mode d'accès, dans cette modalité, aux objets situés dans l'espace. L'*Anstoss* révèle simultanément un objet extérieur

corporel actif qui confie au toucher son véritable caractère perceptif. Les mouvements corporels en l'absence de contact ne produisent aucune conscience perceptive (Smith, 2002, p. 155). De même, le toucher passif, d'après Smith, ne peut produire la spatialité tridimensionnelle que de manière partielle. Smith fait une analogie entre le toucher passif et la vision d'un patient souffrant de la cataracte : un tel sujet ne voit pas une tache sombre dans le champ visuel comme étant positionnée à telle ou telle distance par rapport à lui ; cette tache ne sera pas non plus une simple sensation pour lui ; il la voit comme quelque chose d'extérieur à lui. Cela, d'après Smith, réside dans le fait que le mouvement de l'organe sensoriel structure, même de façon minimale, le champ sensoriel. Lorsque le sujet tourne sa tête, cette tache occupe une autre position dans le champ sensoriel (Smith, 2002, p. 142-143). De même, si l'on retire le caractère phénoménal dû à la résistance face à notre effort, ce que l'on sent c'est seulement le mouvement de quelque chose sur notre peau¹⁹. Le toucher passif est, d'après Smith, une expérience perceptive déficiente. Il n'est pas réductible à une pure sensation, mais il ne constitue pas non plus une spatialité tridimensionnelle comme celle qui émerge dans les expériences tactiles actives.

L'*Anstoss* ou la résistance à notre effort consiste en un contrôle sur notre mouvement actif qui vient de l'extérieur. Il se distingue de l'expérience d'une limite à son propre mouvement actif qui serait une limite interne. Par exemple, lorsque vous séparez votre index de votre majeur d'une main le plus loin possible, vous expérimentez une telle limite (Smith, 2002, p. 154). L'*Anstoss* se distingue également de l'expérience dans laquelle le mouvement actif d'une partie du corps cesse à un certain point sans qu'elle ne rencontre aucun obstacle, par exemple, lorsque vous bougez votre bras et qu'il s'arrête sans rencontrer d'obstacle. L'*Anstoss* se distingue également de la conscience de certaines actions. Prenez l'exemple d'une personne dont la mâchoire a été engourdie par un dentiste. Lorsque le dentiste lui demande d'ouvrir sa bouche, alors qu'il est dépourvu de toute impression sur son visage, il ressent quand-même qu'il ouvre sa propre bouche (l'exemple est de Peacocke (2006), il est cité dans Siegel (2006a)). Une telle conscience ne peut pas être considérée comme un cas de l'*Anstoss* ou de l'expérience de la résistance, car elle n'implique pas de résistance face à quelque chose d'extérieur à la mâchoire. Ainsi l'*Anstoss* ou l'expérience de la résistance ne

et notre propre corps en instaurant un espace dans lequel les deux se trouvent, et confère ainsi une signification spatiale à ce qui serait autrement une *kinesis* vide de sens [notre traduction] (Smith, 2002, p. 158).

¹⁹ La plupart des hallucinations tactiles partagent le même caractère : vous sentez des corps étrangers des insectes, des gouttes d'eau qui courent sur votre peau (Blom, 2009, p. 103, 198, 315, 499).

peut se réduire ni à une conscience de l'action ou de l'agir, ni à une limite interne à nos actions.

Nous pouvons alors dire que la phénoménologie de la résistance est constituée par 1) la conscience d'agir, 2) la conscience d'une limite à notre action suivant une sensation tactile.

Olivier Massin soutient, d'une manière semblable, que l'expérience de la résistance contre notre effort physique ou de la résistance contre une force externe est la seule expérience qui nous donne l'impression d'un « monde existentiellement indépendant de nous » (Massin, 2010, ch. 15). Cette résistance est une résistance sentie lors d'une tentative pour modifier l'état de quelque chose. D'après Massin, il s'agit d'une résistance à notre volonté, car une chose nous résiste seulement si nous tentons d'agir sur elle pour modifier son état et la tentative de modifier l'état d'une chose est un acte de volonté. Dans le cas du toucher, cette résistance est une résistance physique face à notre volonté motrice. Pour Massin, éprouver la résistance de quelque chose à notre volonté revient à éprouver l'existence indépendante de cette chose par rapport à nous (Massin, 2010, p. 527).

Suivant cette proposition, l'expérience de la résistance physique a deux parties constituantes : les perceptions de pressions ou de tensions et une volonté (motrice) pour changer l'état d'une chose. Massin argumente qu'une perception des pressions et des tensions sans qu'elle soit accompagnée d'une volonté ne constitue pas seule une expérience de la résistance²⁰ et qu'une volonté motrice de modifier l'état de quelque chose sans percevoir les pressions et les tensions ne donne pas lieu à une telle expérience.

Massin suggère que la perception tactile est une condition nécessaire mais non pas suffisante pour éprouver l'indépendance du sujet par rapport à l'objet. L'expérience de la résistance à notre volonté est l'expérience qui nous présente le monde comme étant existentiellement indépendant de nous. Mais cette dualité soi-monde n'est pas présente dans la perception (voir chapitre 6). D'après Massin, afin de sentir un effort, nous devons être directement conscients d'une pression ou d'une tension. Il souligne également qu'une des forces antagonistes constituant la pression correspond à la force que nous appliquons et que l'autre force antagoniste est une force externe qui n'est pas appliquée par nous. La conscience de la pression et de la tension constitue la partie tactile de l'expérience de l'effort. La conscience d'une force externe, d'une part, et la conscience d'une force en tant qu'elle est

²⁰ « Entre un sujet actif qui s'efforce de tenir sa jambe tendue au dessus du sol, et un sujet passif dont les muscles sont artificiellement stimulés de sorte à ce que sa jambe demeure tendue au dessus du sol, il y a un élément phénoménologique commun : l'un et l'autre sentent certaines tensions au sein de leur jambe, bien que seul le premier fasse un effort (Massin, 2010, p. 532) ».

appliquée par nous, de l'autre, constituent les parties non tactiles de l'expérience ; les parties qui n'appartiennent pas à la perception, mais à l'expérience de l'agir. Cette conception de l'expérience de la résistance présuppose une certaine définition de la perception tactile qui l'identifie à la perception des pressions et des tensions. Dans cette vision, la perception tactile ne comporte pas d'élément non-sensoriel ; il n'existe pas de différence entre perception et sensation. Selon cette thèse les perceptions ne nous présentent pas forcément les choses comme étant indépendant de notre esprit (et non plus comme dépendant de l'esprit).

Il existe alors une différence entre la conception de la perception tactile chez Massin et celle de Smith. Pour Smith, la perception tactile a toujours une dimension non-sensorielle, l'*Anstoss*, qui lui rend son caractère perceptif, c'est-à-dire, le caractère de porter sur un objet dans le monde extérieur²¹. Pour Massin, la perception tactile constitue un ingrédient de cette phénoménologie et non pas inversement. Mis à part cette différence, ils soutiennent tous les deux que l'expérience de la résistance ou l'*Anstoss* est essentielle pour présenter l'indépendance de l'objet par rapport à l'esprit.

Nous allons voir dans le reste du chapitre les questions et les difficultés que soulève la thèse selon laquelle l'*Anstoss* constitue un critère de démarcation entre perception et sensation tactile.

2.6 La distinction entre perception et sensation dans le toucher : défis et objections

Revenons sur le raisonnement de Smith pour une distinction entre les perceptions tactiles et les sensations tactiles et corporelles :

²¹ Selon cette thèse, l'*Anstoss* est une condition nécessaire pour une conscience perceptive tactile. Il n'est pas clair si, pour Smith, l'*Anstoss* est aussi une condition suffisante pour une conscience perceptive ou non. Smith évoque des exemples dans lesquelles les sensations tactiles de pressions sont absentes, mais le sujet a une conscience perceptive tactile (voir Smith, 2002, p. 161 ; voir Siegel, 2006a, p. 389). Par exemple, le cas dans lequel une personne presse sa main anesthésiée contre un sac de sable. Dans ce cas, les sensations cutanées ou tactiles de pressions sont absentes, mais le sujet sent une résistance à son propre effort. Dans ce type d'exemples, même si les sensations cutanées sont absentes, mais il existe d'autres types de sensations comme les sensations musculaires. Il semble plus pertinent d'attribuer à Smith seulement la thèse selon laquelle l'*Anstoss* est une condition nécessaire pour la conscience perceptive tactile, car la seule conscience de l'agir ne constitue pas, comme Smith lui-même l'indique, l'*Anstoss*.

1) Les perceptions tactiles portent, contrairement aux sensations tactiles et corporelles pures, sur les objets dans le monde extérieur.

2) La différence entre la perception tactile et la sensation tactile et corporelle pure réside dans la différence entre leur phénoménologie.

3) La phénoménologie des sensations tactiles et corporelles présente les stimulations comme dépourvue de l'opposition spatiale entre le sujet et l'objet et/ou dépourvue d'une spatialité tridimensionnelle.

4) La phénoménologie des perceptions tactiles présente une opposition spatiale entre le sujet et l'objet et les propriétés spatiales de l'objet dans un espace tridimensionnel.

5) La différence entre la spatialité phénoménale de la perception tactile et celle de la sensation tactile et corporelle pure réside dans l'expérience d'un obstacle, ou d'une résistance à notre activité, l'*Anstoss*, qui constitue en partie les perceptions tactiles et qui fait défaut aux sensations tactiles et corporelles pures.

Nous soulevons, ici, deux types de difficultés que rencontre ce raisonnement. La première difficulté, ou plus précisément, le premier défi à relever, consiste à établir le rapport entre l'action et la perception afin de permettre de donner à l'*Anstoss* un rôle constitutif dans la perception tactile. La deuxième difficulté correspond au risque de fonder la distinction entre la perception et la sensation sur une distinction qui est, en dernière analyse, spatiale et de négliger l'apport « objectif » des sensations corporelles et tactiles à nos jugements et nos pensées.

2.6.1 L'*Anstoss* et l'action

L'*Anstoss* se définit comme phénomène de sentir un obstacle, une limite, une résistance face à notre propre action. L'introduction de cette notion pose donc, d'une façon plus générale, la question du rapport entre perception et action. Puisque c'est l'*Anstoss* qui rend, d'après la thèse de Smith, aux expériences tactiles leur caractère perceptif et qu'il existe des expériences tactiles qui ne sont manifestement pas actives, il convient de s'interroger sur le rapport entre l'action et la perception et de voir comment l'élément non-sensoriel de l'expérience, *Anstoss*, peut apparaître dans les expériences tactiles qui semblent être passives, et comment on peut conférer à celles-ci le statut perceptif. La thèse de Smith prévoit un rôle pour l'action dans la perception. Le rapport entre perception et action n'est pas alors, d'après cette thèse, un rapport entre deux catégories indépendantes :

« Ce que nous avons dans l'*Anstoss* (...) est un mode de perception qui n'émerge qu'au moment de l'exercice d'une activité. Les objets sont révélés à notre effort animal et à travers celui-ci. La passivité est en quelque sorte impliquée (...), mais c'est une passivité qui n'a de sens que par rapport à l'activité, puisqu'elle n'est qu'un choc ou un contrôle de notre activité – un contrôle qui révèle l'indépendance de quelque chose par rapport à nous-mêmes qui est la marque de la conscience perceptive. Puisque tout objet n'est perçu qu'en tant que réciproque de notre activité, il n'est pas nécessaire d'introduire une sensation reçue passivement pour rendre compte des illusions dans ce domaine, puisque la façon dont une force étrangère est perçue sera conditionnée par le caractère de l'effort qui la révèle » (Smith, 2002, p. 168)²².

Ce qui est en jeu dans l'*Anstoss*, c'est un obstacle ou une limite, une résistance par rapport à notre action. L'action joue donc un rôle central dans la constitution de sa phénoménologie. L'*Anstoss* réfère à une expérience de la résistance à notre action. Ainsi nous avons affaire à une expérience active, comme dans les actions exploratoires effectuées pour percevoir les objets. L'*Anstoss* réfère également à l'expérience d'une collision, d'un choc. Dans ce cas, nous pouvons considérer que le sujet percevant est dans un état passif. Pourtant, cette passivité, selon Smith, est une passivité qui fait sens seulement dans son rapport à l'activité : cette collision, ce choc rendent le sujet conscient de sa propre passivité, de sa propre inaction. L'expérience de ce choc ou de cette résistance à notre activité nous rend conscients de quelque chose, d'un objet indépendant de notre activité. D'après Smith, l'action du sujet percevant ou la possession du sens du contrôle moteur (Smith, 2002, p. 152) est la condition nécessaire (mais non pas suffisante) pour éprouver l'*Anstoss*, et par conséquent, pour avoir une perception tactile authentique. Ainsi un sujet entièrement inactif ne pourrait pas avoir d'expérience perceptive authentique²³.

Le défi à relever pour cette conception de la perception tactile consiste à déterminer ce qu'elle entend par l'activité du sujet. Car, si l'on prend en compte seulement les expériences tactiles actives ou le toucher haptique engageant des actions volontaires de la part du sujet

²² Notre traduction de : « *What we have in the Anstoss...is a mode of perception that emerges only at the point of an exercise of activity. Objects are revealed to and through our animal striving. Passivity is in some sense involved..., but it is a passivity that only makes sense in relation to activity, since it is but a shock or check to our activity – a check that reveals the independency of something from ourselves that is the hallmark of perceptual consciousness. Because any object is so perceived only as the reciprocal of our activity, there is no need to introduce a passively received sensation to account for illusions in this area, since how an alien force is perceived will be conditioned by the character of the striving that reveals it* » (Smith, 2002, p. 168).

²³ « *I shall shortly be suggesting that the experiences of a constitutionally inactive subject that were the result of objects touching or striking his body would not be phenomenologically perceptual in character* » (Je vais bientôt suggérer que les expériences d'un sujet constitutivement inactif, qui résulteraient du fait que des

percevant, on prive une grande partie des expériences tactiles passives du statut de « perception ». Smith indique que la condition d'activité en question ne doit pas être comprise seulement en termes des actions corporelles du sujet percevant (tirer ou pousser un objet, par exemple)²⁴, mais que le sujet percevant doit posséder du moins un sens du contrôle moteur. Il est alors possible d'interpréter cette idée de la façon suivante : pour éprouver l'*Anstoss* le sujet percevant doit actuellement mener des actions ou être capable de mener des actions et d'anticiper les conséquences de celles-ci. Ici, il y a au moins deux types de problèmes à résoudre : premièrement, il faut déterminer dans quelle mesure une perception peut être fondée ou constituée (en partie) par des actions. Deuxièmement, il faut expliquer comment, mis à part les actions actuelles, la possession de la capacité de mener les actions et d'anticiper leur conséquence peut jouer un rôle dans la perception. Nous étudierons le rôle des actions dans les perceptions tactiles et traiterons ces questions dans le chapitre suivant.

2.6.2 La distinction entre les sensations corporelles intransitives et les perceptions

Une des conséquences de la thèse de Smith selon laquelle l'*Anstoss* et l'opposition spatiale entre le sujet et l'objet sont des marques distinctives de la conscience perceptive tactile serait d'exclure, au moins, les sensations corporelles intransitives de la catégorie de perception. Certaines caractéristiques des sensations corporelles (transitives et intransitives) nous suggèrent cependant de leur attribuer le statut perceptif : les sensations corporelles peuvent être localisées à la fois à l'intérieur des frontières du corps sur la carte du corps et dans l'espace tridimensionnel égocentré. Les sensations corporelles peuvent nous fournir des raisons *prima facie* qui justifient nos croyances et nos jugements sur l'état des différents points de notre corps. Nous pouvons également confirmer ou infirmer nos jugements sur l'état des différentes régions de notre corps en prêtant attention à ces parties. Ainsi lorsque j'ai une vague impression d'un mal de gorge, je peux prêter attention à cette zone pour vérifier si je ressens des picotements, des brûlures ou des douleurs ; je peux alternativement prêter attention à ma tête pour confirmer ou infirmer le pressentiment d'un mal de tête, etc. Les

objets touchent ou frappent son corps, ne seraient pas d'une nature phénoménologiquement perceptive [notre traduction]) (Smith, 2002, p. 149).

²⁴ « *What is required for the Anstoss is that the subject push against the foreign body, however minimally. Or, rather, bearing in mind that we are at present engaged in a phenomenological enquiry, that the subject have a sense of so doing* » (Ce qui est requis pour l'*Anstoss*, c'est que le sujet pousse contre le corps étranger, même de façon minimale. Ou plutôt, c'est que le sujet ait le sentiment de le faire, en gardant à l'esprit que nous sommes actuellement engagés dans une enquête phénoménologique [notre traduction]) (Smith, 2002, p. 154).

sensations corporelles peuvent avoir donc un apport objectif à nos pensées et à nos jugements sur l'état de notre corps²⁵.

Les détracteurs de la conception perceptive des sensations corporelles intransitives (et notamment celle de la douleur) soulignent souvent une asymétrie entre les perceptions externes stéréotypées et les sensations corporelles intransitives. De ce point de vue, les sensations corporelles intransitives se distinguent des perceptions externes d'au moins trois façons : premièrement, les comptes-rendus qui portent sur les sensations corporelles intransitives, comme les douleurs, sont infaillibles. Deuxièmement, les sensations corporelles intransitives sont intéroceptives, c'est-à-dire qu'elles sont senties, pour ainsi dire, de l'intérieur, tandis que les perceptions externes (tactiles ou autres) sont extéroceptives. Dans ce sens, les objets des sensations corporelles intransitives sont des objets privés auxquels le seul sujet sentant a accès, contrairement aux perceptions tactiles qui ont pour l'objet des objets publics. Troisièmement, les sensations corporelles sont « subjectives » dans le sens où elles portent sur les qualités de l'expérience du sujet plutôt que sur un objet distinct de l'expérience du sujet (voir Aydede, 2009, 2019).

Nous nous concentrons à présent sur la douleur comme un des exemples les plus discutés des sensations corporelles intransitives. Lorsque l'on parle d'une conception perceptive (ou perceptualiste) des sensations corporelles ou de la douleur, on parle d'une conception qui considère la douleur comme une perception par opposition à une conception qui catégorise plutôt la douleur en tant qu'émotion²⁶ ou introspection²⁷. Il existe différentes conceptions perceptives de la douleur selon la théorie de la perception que l'on adopte²⁸. Nous prenons comme trait commun des approches perceptives envers la douleur la proposition suivant laquelle lors d'une expérience douloureuse le sujet perçoit un tissu endommagé ou un dommage ou désordre physique, son lieu, son étendue et son intensité (voir Aydede, 2005; voir Hardcastle, 2017). Evidemment, selon la théorie de la perception que l'on adopte, on peut concevoir le tissu endommagé ou le dommage physique de différentes manières : si l'on adopte une conception relationnelle de la perception, on conçoit le tissu endommagé comme une partie constitutive de l'expérience ; si l'on adopte une conception représentationnelle de la perception, on considère le tissu endommagé comme l'objet intentionnel représenté par

²⁵ Voir Dokic (2000a, p. 80-81) pour une discussion sur les traits communs de la conscience interne et de la conscience externe.

²⁶ Voir Corns (2014).

²⁷ Voir Aydede (2017).

²⁸ Pour des exemples des conceptions perceptives de la douleur voir notamment Armstrong (1962, 1968), Pitcher (1970), Tye (1995), Dretske (1999, 2003).

l'expérience, etc. Notre but ici n'est pas de mener une analyse détaillée des différentes conceptions perceptives des sensations corporelles intransitives, ni d'étayer des arguments en faveur d'une conception contre les autres ou d'en proposer une. Nous souhaitons simplement affirmer la possibilité d'attribuer le statut perceptif aux sensations corporelles intransitives telles que les douleurs. Nous ne négligeons pas non plus que l'expérience douloureuse puisse comporter différentes composantes dont la composante perceptive fasse partie (voir plus bas).

Revenons aux objections adressées aux conceptions perceptives de la douleur. Nous considérons tout d'abord l'objection selon laquelle les comptes-rendus des douleurs et des sensations corporelles intransitives sont infaillibles.

Voici deux comptes-rendus d'expérience²⁹ :

- 1- Je vois une tomate rouge sur la table.
- 2- Je sens une douleur sur ma jambe gauche.

Le compte rendu (1) porte sur une expérience dans laquelle je vois une tomate rouge sur la table et le compte rendu (2) porte sur une expérience dans laquelle je sens une douleur sur ma jambe gauche. D'après une certaine approche (voir Aydede 2005, 2009, 2019), il existe une asymétrie entre ces deux expériences. Ainsi le compte rendu (1) décrit un exemple paradigmatique de la perception des objets dans le monde. L'expérience (1) ou son compte-rendu peut être faillible. Autrement dit, le compte-rendu (1) peut décrire une illusion ou une hallucination. Si l'on présuppose une conception de la perception selon laquelle la perception représente les choses comme étant d'une certaine manière, alors la perception peut également mal représenter les choses³⁰. Autrement dit, les perceptions sont vraies ou fausses, correctes ou erronées. D'après la même approche, le compte-rendu de l'expérience (2) est infaillible. L'argument se suit ainsi : quand je sens une douleur sur ma jambe gauche, l'objet de mon expérience n'est point un objet dans le monde extérieur mais ma propre expérience et ses qualités ; celle-ci ne peut pas mal représenter ma propre expérience. En conséquence, le compte-rendu (2) est toujours vrai. Selon cette ligne d'argumentation, le compte-rendu sur une sensation corporelle intransitive, comme une douleur, est infaillible.

Nous pouvons refuser cette explication pour plusieurs raisons. Premièrement, il est possible que l'on se trompe à propos de nos sensations corporelles. Je peux croire que j'ai une

²⁹ Nous nous sommes inspirés des exemples proposés par Aydede (2005, 2009, 2019).

³⁰ On peut également rejeter l'idée que les perceptions sont des représentations ou qu'elles représentent des choses comme étant d'une certaine manière et soutenir que les comptes-rendus perceptifs sont vrais ou faux.

douleur dans ma jambe gauche. J'atteins ma jambe gauche par ma main droite ; je presse l'endroit où j'ai cru sentir la douleur et je constate qu'il n'y a rien de douloureux. Deuxièmement, il semble difficile de défendre l'idée qu'une sensation ait comme objet une autre sensation. Lorsque je décris mon expérience en disant que « je sens *x* » ou « je vois *x* », mon compte-rendu est redondant. Le verbe sentir ou voir veut déjà dire sentir quelque chose ou voir quelque chose. Troisièmement, on peut refuser l'idée qu'une perception authentique (voir une tomate rouge sur la table) peut avoir une valeur de vérité et peut mal représenter quelque chose (voir chapitres 5 et 6). On peut alternativement soutenir que les perceptions présentent les choses telles qu'elles sont. Ainsi, il n'y a pas de différence entre l'expérience de la douleur et l'expérience visuelle d'une tomate rouge. Quatrièmement, il n'y a aucune raison pour nier qu'il peut y avoir des jugements « perceptifs » sur un état de choses, un événement ou une propriété étant situé dans le corps. Je peux être dans une relation perceptive avec une partie de mon corps et cette perception peut justifier mes croyances et mes jugements à propos de l'état d'une région de mon corps au même titre que mon expérience visuelle peut justifier qu'il y a une tomate sur la table.

On objecte également à l'attribution du caractère perceptif aux sensations intransitives que celles-ci sont intéroceptives tandis que les perceptions tactiles sont extéroceptives. Ainsi leur objet est un objet privé contrairement aux perceptions tactiles qui ont pour l'objet des objets publics. De même, on écarte les sensations corporelles intransitives de la catégorie de perception, sur la base de leur phénoménologie particulière qui consiste en une conscience de l'intérieur contrairement à une perception « authentique » d'un objet extérieur donnant lieu à une conscience de l'extérieur. Ainsi remarque-t-on qu'il manque à la phénoménologie des sensations corporelles intransitives l'opposition spatiale entre le sujet percevant et l'objet perçu et que l'on ne peut pas percevoir l'objet depuis différentes perspectives. Nous tâchons à présent de voir si cette différence de la phénoménologie peut priver les sensations corporelles intransitives du statut perceptif.

Prenons les comptes-rendus d'expérience suivants³¹ :

3- Je sens une blessure sur ma main droite.

4- Je vois une blessure sur ma main droite.

³¹ Nous nous sommes inspirés des exemples proposés par Dokic (2000a).

Ces deux énoncés décrivent la conscience que je peux avoir de ma blessure de deux manières différentes (sous deux modes de présentation différents, pour ainsi dire). L'énoncé (4) décrit une conscience de la blessure de l'extérieur et l'énoncé (3) décrit une conscience de la blessure de l'intérieur. Le partisan d'une conception perceptive de la douleur, c'est-à-dire une conception qui considère la douleur comme une perception, peut soutenir que l'objet de ma conscience de l'intérieur, ma douleur, est la blessure sur ma main droite. De même, on peut dire que l'objet de mon expérience visuelle est la blessure sur ma main droite. Pourtant, il y a plusieurs différences entre ces deux expériences. Quant à la perception visuelle, il est possible que je voie ma main, en la déplaçant, depuis différentes perspectives ; une autre personne peut voir ma main depuis plusieurs perspectives ; la blessure de ma main droite existe même si je ne la vois pas, etc. Pourtant, ces possibilités semblent être absentes dans ma perception corporelle. Je ne peux pas changer de perspective sur ma blessure, c'est-à-dire, le tissu endommagé de mon corps : je ne peux pas changer de « point de vue » par rapport au point où ma sensation est localisée ; je ne peux pas sentir une douleur en dehors de mon corps, dans la main d'un ami, par exemple ; personne d'autre ne peut sentir la douleur issue de la blessure sur ma main droite.

Selon certains auteurs, le fait que les sensations corporelles sont senties dans le corps est une contingence ; cela ne relève pas de l'essence d'une sensation corporelle d'être sentie à l'intérieur des frontières corporelles³². Certains autres envisagent des scénarios dans lesquels je suis capable d'avoir des sensations corporelles en dehors des frontières apparentes du corps et sous certaines conditions³³. Nous ne traitons pas ici ce type de situations.

Nous cherchons le problème plutôt dans le décalage entre le concept ordinaire de douleur (de façon plus générale, celui de sensations corporelles) et une conception perceptive de la douleur qui définit la douleur (ou une autre sensation corporelle) seulement par son objet (direct ou intentionnel), un dommage physique ou un tissu endommagé, qui se caractérise par sa position dans l'espace, son intensité et son étendue. Plusieurs auteurs ont remarqué que ce que l'on appelle habituellement la douleur ne désigne pas seulement l'expérience d'un dommage physique localisée à un point de son propre corps mais aussi la réaction ou la disposition à réagir engendrée par le dommage physique et les affectes, des sentiments désagréables, par exemple, ressenties dans les expériences douloureuses³⁴.

³² Voir Armstrong (1968, p. 307)

³³ Voir Dokic (2000a, p. 86-90) pour une discussion sur ce genre de possibilités.

³⁴ Voir Armstrong (1968), Nelkin (1994), Hall (2008), Cutter et Tye (2011), Bain (2019).

Certains exemples empiriques évoquent une dissociation entre l'aspect perceptif (ou discriminatif) et l'aspect affectif ou comportemental de la douleur³⁵. Les patients qui souffrent de l'asymbolie à la douleur réussissent souvent à localiser le dommage physique sur leur corps mais il leur manque la réaction envers ce dommage ou ils n'éprouvent pas de sentiment désagréable (voir Berthier et ses collègues (1988)). Il existe également des cas dans lesquels la composante affective est présente tandis que la composante perceptive (ou discriminative) fait défaut. Par exemple, dans une étude menée par Ploner et ses collègues (1999), les patients ne réussissent pas à localiser correctement le stimulus appliqué sur leur main ; ils échouent également à décrire correctement les qualités du stimulus telles que l'intensité, la température, la nature, etc., mais ils rapportent un sentiment nettement désagréable³⁶.

Nous sommes conscients simultanément d'un dommage physique, de son emplacement, de son étendue, de son intensité et de la réaction du corps et le sentiment désagréable qu'il crée. Notre conscience perceptive de notre corps est une conscience « de l'intérieur » car elle comporte également la conscience de la réaction de notre corps³⁷. Autrement dit, on perçoit simultanément un dommage physique et la réaction du corps à ce dommage. L'expérience douloureuse dépend ainsi ontologiquement de la réaction de notre corps au dommage physique. La thèse qui rejette l'objectivité des jugements sur les sensations corporelles, soutient que les sensations corporelles ont pour l'objet non pas un objet physique dans le monde extérieur mais l'expérience même du sujet et qu'elles ne peuvent pas exister sans les expériences que l'on en fait.

Nous pensons en revanche que nous ne pouvons pas nier l'objectivité des jugements sur les sensations corporelles puisqu'elles sont constituées en partie par l'expérience de la réaction du corps au dommage physique et par nos affects le concernant. L'existence d'une composante affective ou d'une réaction à ce dommage physique peut influencer la façon dont on décrit notre expérience, mais elle ne contredit pas le fait que notre expérience douloureuse peut justifier notre jugement ou notre croyance à propos d'un dommage physique. Nos jugements sur nos douleurs, potentiellement inexacts et parfois erronés, sont pourtant des jugements sur la perception d'un dommage physique, de sa localisation, de son étendue et de son intensité, mais aussi de la réaction de notre corps au dommage physique. Il n'y a donc

³⁵ Dennett (1978), en s'appuyant sur ce type de dissociation, propose d'éliminer la notion ordinaire de douleur.

³⁶ Voir Grahek (2007) pour une discussion sur différents types de dissociations entre la composante affective et la composante discriminative des douleurs.

³⁷ de Vignemont (2017, p.474) cite l'exemple, tiré de l'étude menée par Frances et Gale (1975), d'un patient souffrant de l'insensibilité à la douleur qui décrit son corps comme un objet étranger.

aucune raison pour les distinguer des autres jugements perceptifs plus ou moins exacts quant à leur objectivité. La particularité de ces jugements réside dans le fait que l'objet sur lequel ils portent, le corps, est un objet particulier, un objet senti et en même temps sensitif.

Nous avons essayé dans cette section de mettre au défi la pertinence de la distinction entre sensation et perception au sein des expériences tactiles et corporelles. De façon plus générale, la distinction entre sensation et perception correspond souvent à une distinction entre la perception d'une part, et d'autre part, ce que l'on appelle une sensation pure. Les sensations pures s'identifient souvent aux qualités sensibles en tant que qualités d'expérience. Elles sont considérées comme une entité élémentaire, pure et parfois isolée qui ne jouent pas de rôle cognitif. Les sensations pures s'identifient parfois aux stimuli physiques dans un processus perceptif et parfois à une étape intermédiaire d'un tel processus. Les avocats d'une distinction entre perception et sensation pure doivent alors relever le défi de donner une notion pertinente de sensation pure. Ils doivent notamment répondre à la question de savoir si une qualité sensible est la qualité de l'expérience ou la qualité de quelque chose et si la sensation pure en tant qu'une entité élémentaire et isolée peut exister. Il convient également de déterminer le rôle et la place des sensations pures dans un processus perceptif si celles-ci existent³⁸.

2.7 Conclusion

Dans ce chapitre, nous avons étudié la question de la distinction entre perception et sensation, principalement, du point de vue de leur phénoménologie. Nous avons ainsi étudié une série de traits phénoménaux connus comme marques distinctives de la conscience perceptive, en général, et celles des expériences tactiles et corporelles, en particulier. Nous avons examiné la thèse selon laquelle une des marques distinctives de la conscience perceptive tactile correspond à l'expérience de la résistance à notre effort ou à l'expérience d'un obstacle à notre activité. Nous avons proposé que s'il y avait une distinction entre perception et sensation au sein des expériences tactiles et corporelles, l'option la plus légitime serait la distinction entre les perceptions tactiles des objets extérieurs au corps et les sensations corporelles intransitives. Nous avons également montré que les partisans d'une distinction entre perception tactile externe et sensation corporelle intransitive devaient relever le défi de fournir une explication du rôle des actions dans les perceptions. Nous avons enfin

³⁸ Voir Merleau-Ponty (1976, p. 9-18) ; voir Ben-Zeev (1984).

avancé des arguments contre l'exclusion des sensations corporelles intransitives du domaine de la perception et en faveur de l'attribution du statut perceptif à celles-ci.

Chapitre 3

Le rapport entre l'action et la perception dans la modalité tactile

3.1 Introduction

L'objectif de ce chapitre est de questionner le rapport entre l'action et la perception dans la modalité tactile. Nous partons d'une présentation générale du débat sur le rapport entre l'action et la perception dans la philosophie de la perception et nous parlons de l'intérêt particulier que représente le toucher pour ce débat. Notre accent porte surtout sur le rapport entre l'action et la perception dans les expériences perceptives conscientes, au niveau de leur phénoménologie. Nous nous intéressons plus particulièrement à la théorie sensori-motrice de la perception et nous montrons les limites qu'elle rencontre, en tant que conception énaïve de la perception, supposant une relation constitutive entre l'action et la perception dans l'explication de la perception tactile. Nous verrons par la suite certaines conceptions de l'expérience tactile aussi basées (directement et indirectement) sur l'action, mais qui attribuent un rôle plus modeste à celle-ci. Nous montrerons qu'il existe un point commun entre toutes ces conceptions, qui consiste à décrire l'expérience tactile et son caractère phénoménal par une sorte d'interdépendance avec l'action. Nous montrerons en effet que ces théories doivent passer par la supposition d'une sorte de contenu perceptif anticipatoire qui peut être décrit par des clauses contrefactuelles. A la suite de nos arguments contre la théorie sensori-motrice, nous chercherons un cadre d'analyse qui évite une telle supposition. Nous proposons que le rôle de l'action dans les expériences tactiles et corporelles doit être conçu selon la différence épistémique qu'elle implique entre les différentes expériences perceptives.

3.2 Pourquoi s'intéresse-t-on au rapport entre l'action et la perception tactile ?

Le toucher, et plus particulièrement le toucher haptique, peut être caractérisé comme une activité cognitive. Nous touchons un tissu pour mieux connaître sa texture. Nous parcourons avec nos doigts la surface de l'étagère d'une armoire dont nous ne voyons pas l'intérieur pour trouver un objet. Nous pressons nos doigts contre la surface d'une mangue pour savoir si elle est mûre. Nous touchons le radiateur de chauffage pour savoir s'il chauffe. Nous pouvons connaître la forme d'un objet en parcourant ses contours par le bout des doigts. Dans tous ces exemples, nous exerçons une activité en touchant la surface d'un objet et nous éprouvons une expérience perceptive en sentant les propriétés de l'objet. Ainsi des psychologues tels que Lederman et Klatzky (1987) identifient un certain nombre de procédures exploratoires spécialisées dans la modalité tactile permettant chacune de connaître une propriété tangible particulière telle que la texture ou la solidité (voir chapitre 1).

Les théories portant sur la perception tactile soulignent souvent un lien étroit entre le toucher et l'action. Selon la théorie corporelle du toucher (voir chapitre 1), la perception de certaines propriétés des objets telles que la forme, nécessite l'action ou le mouvement relatif de l'objet par rapport au sujet percevant. Selon certains auteurs, les actions jouent un rôle central dans l'attribution des traits tangibles aux objets en tant qu'objets extérieurs (Gibson, 1962 et Fulkerson, 2014). La conception de Fulkerson, mentionnée dans le chapitre 1, suppose notamment que le liage des traits tangibles dans la modalité tactile, contrairement à d'autres modalités sensorielles, s'effectue à travers les actions exploratoires. Ainsi les actions au sein de la modalité tactile sont comprises en tant qu'elles permettent de distinguer la perception des objets extérieurs des sensations corporelles, voire des sensations pures. D'après Smith (2002) (voir chapitre 2), ce qui distingue une pure sensation corporelle d'une perception tactile est l'*Anstoss*, l'expérience d'un obstacle rencontré par notre activité corporelle. Ainsi l'idée selon laquelle une perception tactile authentique est constituée en partie par l'expérience d'un obstacle à notre propre activité présuppose la nécessité de la capacité d'agir pour avoir des perceptions tactiles authentiques. Par ailleurs, les approches énaactives, qui conçoivent la perception comme un processus actif et exploratoire, partent souvent de la perception tactile comme l'exemple paradigmatique de la perception.

Comme nous l'avons vu dans les chapitres précédents, les expériences tactiles et corporelles sont diverses et hétérogènes. D'une part, nous avons affaire à des sensations corporelles comme le chatouillement, la douleur, le picotement, qui n'engagent visiblement

pas d'actions. De l'autre, nous avons les expériences tactiles cutanées dites passives et momentanées (par exemple, être piqué par un moustique) qui ne comportent pas d'action. Les expériences tactiles qui incluent un mouvement relatif de l'objet par rapport au sujet percevant peuvent correspondre à des expériences dans lesquelles les mouvements sont générés volontairement par le sujet percevant ou involontairement par une source externe. Les expériences tactiles peuvent être momentanées, elles peuvent également être étendues sur le temps. Le lien étroit entre le toucher et l'action, mais aussi la diversité et l'hétérogénéité des expériences tactiles et corporelles, nécessitent donc une étude du rapport entre l'action et la perception dans la modalité tactile.

3.3 Quel rapport entre l'action et la perception ?

Lorsque l'on s'intéresse au rapport entre l'action et la perception, on se pose souvent la question de savoir quel rôle joue notre corps dans nos expériences perceptives et on se demande si un sujet percevant est un agent plutôt qu'un réceptif passif des stimuli. Autrement dit, on se demande si les actions et les perceptions sont interdépendantes. Avant de nous interroger sur le rapport entre l'action et la perception dans la modalité tactile, nous parlerons brièvement du débat sur le rapport entre l'action et la perception au sein de la philosophie de la perception ainsi que des motivations qui l'animent. Dans cette section, nous allons voir le contraste qui existe entre les conceptions computationnelles classiques, qui ne prennent pas en compte le rôle de l'action dans la perception, et les conceptions éenactives, qui supposent une interdépendance entre la perception et l'action.

Traditionnellement, au sein de la philosophie de l'esprit et des sciences cognitives, lorsque l'on parle de la cognition¹, on fait souvent abstraction des mécanismes corporels du processus sensoriel et moteur. Pendant une longue période, les points de vue dominants en philosophie de l'esprit et en sciences cognitives ont considéré le corps comme étant périphérique à la compréhension de l'esprit et de la cognition. Mais lors des dernières décennies, certains philosophes ont opposé à cette idée de la cognition l'idée de la « cognition incarnée » (*embodied cognition*), c'est-à-dire, l'idée selon laquelle, mis à part le cerveau, les différents aspects du corps de l'agent jouent un rôle causal important ou un rôle physiquement

¹ D'un point de vue psychologique, la cognition se réfère à des processus mentaux impliqués dans l'acquisition de la connaissance (Weiten, 1998). On peut la définir également comme étant constituée par les moyens par lesquels l'information est acquise, transformée, réduite, stockée, récupérée et utilisée (Pettijohn, 1991).

constitutif dans le processus de la cognition. Ils visent à comprendre les capacités perceptives, cognitives et motrices qui dépendent des caractéristiques du corps physique (Wilson et Foglia, 2017).

Les théories computationnelles classiques² de la vision reposent principalement sur les représentations internes délivrées par le système visuel. On reproche souvent à ces théories de ne pas tenir compte de l'agentivité du sujet percevant dans l'explication de l'expérience perceptive. D'un point de vue computationnaliste classique, l'explication de la perception visuelle se concentre sur les étapes successives du traitement des stimuli sensoriels à travers les différentes couches du cortex visuel. Ainsi l'explication de la perception se situe principalement à un niveau computationnel d'analyse. Le niveau computationnel³ d'analyse d'un système de traitement d'informations consiste en une description concernant ses entrées et ses sorties. A ce niveau d'analyse, on essaie d'expliquer quel est le problème à résoudre afin d'obtenir une certaine sortie à partir d'une certaine entrée et pourquoi ce problème doit être résolu. A ce niveau, on spécifie les fonctions que le système doit calculer et la raison pour laquelle il doit le faire (Dawson, 1998; Piccinini et Shagrir, 2014). Un des exemples les plus connus des théories computationnelles est la théorie de la vision de Marr (1982). Selon la théorie de Marr, le système visuel traite les données sensorielles en trois étapes de formation de représentations : (1) l'ébauche primaire (*primal sketch*); (2) l'esquisse 2-1/2-D; (3) la représentation 3-D (pp. 37-8). La théorie de Marr décrit les modèles de processus computationnels qui doivent s'opérer pour qu'un sujet percevant relève des informations spatiales de son environnement à partir des informations qu'il reçoit par son système sensoriel.

Une des motivations pour élaborer des théories énaactives de la perception réside dans le fait que la théorie de Marr et les théories computationnelles classiques de la perception négligent le rôle que joue l'action dans la perception. Susan Hurley (2001), avocate d'une approche énaactive de la perception, critique ainsi les théories computationnelles pour soutenir ce qu'elle appelle une conception « sandwich » de la cognition (Hurley, 2001, p. 3-4) : les théories classiques mettent la cognition au centre de l'esprit et traitent la perception et l'action

² Le computationalisme est l'idée selon laquelle le comportement intelligent est expliqué causalement par des computations performées par le système cognitif d'un agent (ou par le cerveau) (Piccinini, 2009). Autrement dit, c'est une position philosophique qui soutient que l'esprit est littéralement un ordinateur numérique (*digital computer*) (ou un système de traitement d'information), et que la pensée est littéralement un type de *computation* (Horst, 2011).

³ Il s'agit du premier niveau d'analyse dans une théorie cognitive selon Marr (1982). Le deuxième niveau est le niveau algorithmique d'analyse et le troisième niveau est le niveau représentationnel d'analyse (voir Dawson, 1998; Piccinini et Shagrir, 2014).

comme étant des processus périphériques, séparés l'un de l'autre. Selon un tel modèle, la cognition joue le rôle d'interface entre la perception et l'action : la perception construit (en plusieurs étapes, d'après certains auteurs) une représentation des propriétés du monde extérieur ; le système cognitif central traite les représentations fournies par la perception et prépare un plan d'action en fonction des croyances et des désirs de l'agent ; le système moteur exécute ce plan d'action. Hurley rejette ce modèle. Selon elle, le contenu perceptif dépend de relations complexes et dynamiques entre l'entrée sensorielle et la sortie motrice. Les intentions pour l'action dépendent également de relations complexes et dynamiques entre l'entrée sensorielle et la sortie motrice. Hurley propose alternativement qu'il existe une interdépendance entre action et perception à la fois au niveau sous-personnel et au niveau personnel.

Il existe plusieurs tendances parmi les énaïvistes concernant la structure de la perception et l'explication de la nature de l'interdépendance entre l'action et la perception. Par exemple, certains auteurs refusent d'attribuer un rôle à la représentation dans l'explication de l'expérience perceptive (voir Hutto, 2005). Certains autres ne rejettent pas l'utilisation des outils conceptuels des théories classiques, tels que le contenu représentationnel de l'expérience, mais essaient de redéfinir ces outils de façon qu'ils permettent de tenir compte de l'interaction du sujet percevant avec son environnement (voir O'Regan et Noë, 2001)⁴. Malgré ces différences, on peut constater, suivant Gangopadhyay et Kiverstein (2009, p. 64), que toutes ces théories s'accordent sur les hypothèses suivantes :

- « 1) La perception et l'action sont des processus interdépendants.
- 2) Les véhicules de la perception sont répartis dans le cerveau, dans le corps et dans le monde » [notre traduction].

La tâche principale d'une théorie énaïve consiste alors à expliquer l'interdépendance entre l'action et la perception. Dans le texte présent, nous allons nous concentrer sur la théorie sensori-motrice développée par O'Regan et Noë (2001a), et plus particulièrement sur la version plus tardive de la théorie sensori-motrice de Noë (2004). Nous étudierons l'interdépendance que suppose cette théorie entre l'action et la perception et nous allons voir dans quelle mesure elle est pertinente dans le cas de la perception tactile.

Nous nous intéressons en particulier à la théorie sensori-motrice parce qu'elle insiste sur l'interdépendance entre l'action et la perception, non seulement au niveau sous-personnel, mais au niveau de l'effet qu'elle peut avoir sur la constitution du caractère phénoménal de

⁴ Voir Gangopadhyay et Kiverstein (2009) pour une présentation générale des approches énaïvistes.

l'expérience perceptive⁵. La théorie sensori-motrice que nous étudions emploie des outils conceptuels classiques de la philosophie de la perception comme le contenu représentationnel auquel elle attribue un caractère anticipatoire. Nous considérerons par la suite certaines conceptions du toucher qui, malgré leur différence quant à l'explication du rapport entre l'action et la perception, donnent toutes un rôle à l'action dans la perception tactile au niveau de son caractère phénoménal, qui repose en dernier ressort sur le caractère anticipatoire du contenu perceptif.

3.4 La critique des conceptions de la perception tactile fondée sur l'action

3.4.1 L'explication sensori-motrice de la perception tactile

3.4.1.1 La théorie sensori-motrice

D'après la théorie sensori-motrice, « percevoir » est une activité exploratoire qui implique certaines compétences ou certains savoir-faire. Suivant cette théorie, le sujet percevant a une connaissance ou une compréhension implicite de la façon dont l'entrée sensorielle varie en fonction de ses mouvements. Noë et O'Regan (2001a) appellent les dépendances entre l'entrée sensorielle et les mouvements du sujet percevant qui sont, d'après eux, des relations nomologiques, les « contingences sensori-motrices ». Ils emploient également le terme « connaissance sensori-motrice » pour désigner la compréhension ou le savoir-faire spatial implicite de ces contingences. Ils définissent ainsi la perception visuelle et le sujet d'une telle perception (O'Regan et Noë, 2001, p. 943) :

⁵ Noë et O'Regan (2001a) décrivent ainsi le rapport entre leur théorie sensori-motrice de la perception et la phénoménologie de celle-ci :

« Although we reject accounts of phenomenal consciousness as a property of subpersonal states, we do not deny (...), that there are experiences and that there are facts about what experiences are like. But these, however, are facts not about a person's qualia or raw feels. They pertain, rather, to the person's (or animal's) active engagement with the world he or it inhabits. They are facts at the personal (as opposed to subpersonal) level » (Bien que nous rejetions les explications de la conscience phénoménale en tant que propriété d'états sous-personnels, nous ne dénisons pas (...), qu'il existe des expériences et qu'il y ait des faits à propos de ce à quoi ressemblent ces expériences. Mais ces faits ne concernent pas les qualia ou les sensations brutes d'une personne. Ils se rapportent plutôt à la participation active de la personne (ou de l'animal) dans le monde qu'elle ou il habite. Ce sont des faits au niveau personnel (par opposition au niveau sous-personnel) [notre traduction]) (p. 965).

« La perception visuelle peut désormais être comprise comme l'activité d'exploration de l'environnement selon des modalités médiées par la connaissance des contingences sensorimotrices pertinentes. Et être un perceuteur visuel, c'est donc être capable d'exercer la maîtrise des règles de contingence sensorimotrice liées à la vision. »⁶

Nous nous basons à présent sur la présentation de la théorie sensori-motrice dans le livre de Noë (2004), *Action in Perception*, qui diffère en certains aspects de celle de ses travaux en commun avec O'Regan. Noë propose notamment dans ce livre une explication des contingences sensorimotrices fondée sur une distinction entre deux aspects ou niveaux de contenus perceptifs: l'aspect « factuel » et l'aspect « perspectival » (*perspectival*) (2004, p. 168). Selon Noë, nous ne voyons pas seulement comment les choses sont, mais nous voyons également comment les choses apparaissent d'un point de vue particulier (2004, p. 168)⁷ :

« Le contenu perceptif – ce que les philosophes appellent le contenu représentationnel, ou la *manière dont* l'expérience présente l'état dans lequel le monde est [*the world as being*] – est bidimensionnel. Il peut varier selon une dimension *factuelle*, en fonction de la manière dont les choses sont. Et il peut varier selon une dimension *perspective* [*perspectival*], en fonction de la manière dont les choses *apparaissent* [*look*] depuis le point de vue du perceuteur » [notre traduction].

Lorsque nous faisons l'expérience qu'une assiette est ronde et qu'elle apparaît elliptique de l'endroit où nous sommes, la forme réelle de l'assiette concerne l'aspect factuel de l'expérience. Mais l'apparence elliptique de l'assiette d'ici est une propriété relationnelle ou perspective. En fait, lorsque nous voyons cette assiette, nous voyons sa forme circulaire et nous voyons sa forme perspective (*perspectival*) à partir de notre positionnement face à elle. Selon Noë, les aspects perspectivaux du contenu perceptif sont seulement déterminés d'une façon partielle par la manière dont les choses sont. Ils dépendent aussi de la relation d'une personne avec la manière dont les choses sont. Si nous considérons les propriétés perspective (comme la forme elliptique d'une assiette) comme faisant partie du contenu représentationnel de l'expérience, alors nous nous comptons (ou du moins nous comptons notre position ou notre emplacement corporel) implicitement parmi ces contenus (Noë, 2003, p. 95). Ici, la dimension perspective de la perception correspond à la forme elliptique que nous voyons depuis une position donnée. Cette dimension dépend en partie de la manière dont

⁶ Notre traduction de : « Visual perception can now be understood as the activity of exploring the environment in ways mediated by knowledge of the relevant sensorimotor contingencies. *And to be a visual perceiver is, thus, to be capable of exercising mastery of vision-related rules of sensorimotor contingency.* »

⁷ Voir également Noë (2003, p. 95).

les choses sont et en partie de notre point de vue. Selon Noë, nos expériences visuelles doivent être sensibles contrefactuellement à la dimension factuelle et à la dimension perspective des objets que nous voyons : les choses apparaîtraient différemment si elles étaient différentes (la dépendance factuelle) et elles apparaîtraient différemment si la relation d'une personne avec la manière dont les choses sont était différente.

Noë affirme que nous avons besoin de ces deux dépendances contrefactuelles (factuelle et perspective) pour avoir une perception. Il rajoute que la dépendance perspective exige que « la manière dont les choses apparaissent (*look*) dépend[e], d'une façon fine et étroitement associée [*closely-coupled*], des mouvements » (2003, p. 96-97). La manière dont les choses apparaissent change en fonction d'un seul mouvement de l'œil ou de la tête. Alors l'aspect perspectival de l'expérience dépend de notre mouvement et donc de notre action. Autrement dit, d'un point de vue particulier, une assiette ronde apparaît elliptique. La forme réelle de l'assiette est circulaire, mais sa forme apparente ou perspective est elliptique. Que notre expérience dépende de la dimension perspective, selon Noë, implique en quelque sorte une dépendance de l'expérience perceptive au mouvement. Nous faisons alors l'expérience de la circularité de l'assiette à l'aide de sa forme perspective d'un point de vue particulier. Nous pouvons alors dire qu'à l'aide de ce qui est variable (l'apparence de l'assiette), nous voyons ce qui est invariable (la forme actuelle ou réelle de l'assiette) à partir de perspectives différentes lorsque nous nous déplaçons autour d'elle. Alors, notre expérience de la forme circulaire de l'assiette résulte de notre connaissance sensori-motrice d'un ensemble des variations des formes perspectives de l'assiette issues de nos mouvements par rapport à elle. Autrement dit, lorsque nous voyons l'assiette, nous comprenons immédiatement à quoi ressemblerait l'assiette si nous nous déplaçons autour d'elle. Alors, voir la circularité d'une assiette dans une perspective elliptique implique une connaissance motrice de ce point de vue. Donc, dans cette version de la théorie sensorimotrice, la connaissance sensorimotrice est la compréhension du sujet percevant des façons dont le contenu perspectif change nomologiquement avec le mouvement. Les expériences acquièrent le contenu réel à travers l'exercice d'une telle connaissance sensorimotrice. La connaissance sensorimotrice est « exercée » pendant qu'un sujet percevant est en train d'explorer son environnement en bougeant ses yeux, en tournant sa tête et en déplaçant son corps. Ainsi, le contenu perceptif représente une relation de dépendance aux mouvements potentiels du sujet percevant.

3.4.1.2 La théorie sensori-motrice et le toucher

A présent, nous nous concentrons sur la théorie sensori-motrice dans le cas de la modalité tactile. Le toucher est souvent pris par les avocats de l'approche éactive et notamment par les partisans de la théorie sensori-motrice comme le paradigme de la perception en tant qu'activité exploratoire. Noë formule ainsi cette hypothèse (2004, p. 1) :

« Imaginez une personne aveugle tâtonnant dans un espace encombré, qui perçoit cet espace par le toucher, non pas d'un seul coup, mais au fil du temps, par des palpations et des mouvements habiles. Tel est, ou du moins devrait être, notre paradigme de ce qu'est la perception. Le monde se met à la disposition de celui qui le perçoit par le mouvement et l'interaction physiques »⁸

Pour appliquer l'explication sensori-motrice au cas des perceptions tactiles et corporelles, il faut relever certains défis. Puisque l'explication sensori-motrice se revendique valable pour toute sorte de perception, il faut trouver une conception commune aux différents types d'expériences tactiles et corporelles. Le toucher comporte une diversité quant à son rapport manifeste aux actions et aux mouvements. Il existe des expériences tactiles qui incluent des actions volontaires : lorsque je parcours le tapis avec la paume de la main pour trouver une aiguille, j'effectue une action volontaire et exploratoire. L'expérience tactile peut comporter le mouvement d'une partie du corps sans que le mouvement soit généré par le sujet percevant, par exemple, la situation dans laquelle votre main est déplacée sur une surface par une autre personne. Il existe aussi des expériences d'immersion dans un milieu, par exemple, lorsque je flotte dans la mer et je sens avec tout mon corps l'eau salée et chaude de la mer. De l'autre côté, il existe des perceptions passives comme l'expérience d'une goutte d'eau qui tombe sur mon bras. Les expériences tactiles passives et purement cutanées peuvent être instantanées ou étendues sur le temps comme un moustique qui me pique ou un moustique qui marche sur ma peau. Dans une expérience tactile et corporelle, je peux sentir un objet extérieur à mon corps, mais je peux aussi sentir une partie de mon propre corps. Ce qui relie le contenu factuel de l'expérience perceptive à son contenu perspectival, d'après Noë, c'est la connaissance sensori-motrice. Le défi important à relever est celui de concevoir la connaissance sensori-motrice de façon qu'elle puisse s'appliquer à une diversité d'expériences tactiles et

⁸ Notre traduction de « *Think of a blind person tip-tapping his or her way around a cluttered space, perceiving that space by touch, not all at once, but through time, by skillful probing and movement. This is, or at least ought to be, our paradigm of what perceiving is. The world makes itself available to the perceiver through physical movement and interaction* » (Noë, 2004, p. 1).

corporelles. Cette théorie doit également être capable d'expliquer quels sont les contenus « perspectivaux » pertinents dans chaque type d'expérience tactile et corporelle à travers lesquels les contenus « factuels » sont révélés au sujet percevant.

Dans ce qui suit, nous tâcherons de montrer qu'il n'y a pas de conception pertinente des connaissances sensori-motrices indissociables des expériences tactiles et corporelles permettant de fournir une explication commune aux diverses expériences tactiles et corporelles.

Compte tenu de la diversité des expériences tactiles et corporelles, il semble qu'établir une relation entre l'action et la perception tactile soit une tâche compliquée. Selon les avocats de la théorie sensori-motrice, l'interdépendance entre l'action et la perception ne repose pas nécessairement sur les actions ou les mouvements actuels mais sur les mouvements potentiels. Car la perception consiste, d'après cette conception, en une mise en exercice des connaissances sensori-motrices ou la maîtrise des contingences sensori-motrices. La connaissance sensori-motrice est un savoir-faire spatial, une sorte de connaissance pratique et non propositionnelle (Noë, 2004, p. 117). Ainsi, le sujet percevant doit avoir une connaissance implicite des effets de ses mouvements potentiels. Dans le cas du toucher actif, cette connaissance ou plus précisément ce savoir-faire peut consister à connaître ce que je vais percevoir si je continue à déplacer mon organe sensoriel, par exemple ma main, sur une surface : en parcourant un globe lisse, métallique et froid par mes doigts, je peux attendre que je perçoive une forme sphérique en continuant mon mouvement. Ou bien, je peux attendre de ne plus percevoir un objet lisse, sphérique et froid si je sépare mes doigts de la surface du globe. De même, nous pouvons essayer de concevoir un certain type de connaissance sensori-motrice dans le cas des expériences tactiles passives et instantanées comme dans le cas des sensations corporelles. Par exemple, la sensation de la démangeaison ou du prurit consisterait à savoir que si l'on se grattait à l'endroit où un moustique nous a piqué, la stimulation réduirait. On n'a pas besoin de se gratter la jambe ou le bras, il suffit simplement de connaître la conséquence de cet acte. Quand il s'agit de la perception passive d'un objet extérieur au corps, par exemple, la présence d'un moustique sur son bras, on peut parler d'une sorte de connaissance pratique ou de savoir-faire spatial en termes de la connaissance de l'effet des mouvements potentiels de l'organe sensoriel qui permettent d'atteindre la partie du corps touchée (voir de Vignemont, 2011, p. 191; Fulkerson, 2014, p. 68).

La conception sensori-motrice de la perception semble donner un rôle médiateur à la connaissance sensori-motrice dans la perception. Ce rôle peut être mis en cause de plusieurs façons. Nous pouvons objecter à cette hypothèse le fait qu'il existe une dissociation entre la

connaissance sensori-motrice et la perception tactile et corporelle. Nous pouvons également objecter le fait que la perception soit assimilable à des activités nécessitant une connaissance pratique ou objecter le fait que l'expérience perceptive comporte des anticipations.

Considérons à présent certains exemples empiriques, repris et présentés par de Vignemont (2011), destinés à montrer que l'action et la perception peuvent être dissociées. Nous évaluerons par la suite la théorie sensorimotrice de Noë dans le cas de l'expérience tactile à la lumière de ces exemples.

Le premier exemple que nous reprenons concerne le phénomène du toucher insensible chez certains patients. Ce type de phénomène a été décrit chez un patient présentant une lésion des voies somesthétiques (Rossetti et al., 1995). Ce patient est complètement privé d'expérience tactile sur la partie droite de son corps. Il n'est pas capable de détecter, ni de localiser ou décrire les stimuli sur son bras droit, ni de montrer, sur une image de son bras droit, le point que touche l'expérimentateur sur son bras. Mais il a la capacité d'atteindre précisément l'endroit touché par sa main gauche. Quoiqu'il produise des mouvements corporels corrects, il ne réussit pas à faire une localisation verbale. Dans ce cas, selon l'argument de de Vignemont, on peut prendre la capacité d'atteindre le point touché comme une connaissance pratique et dire que de tels patients ont une sorte de savoir-faire spatial équivalent à la connaissance sensori-motrice dans un toucher actif, mais il leur manque la « phénoménologie de la sensation tactile ». Selon de Vignemont, il s'agit là d'une action sans sensation.

Un deuxième exemple de de Vignemont concerne le cas des deux patients KE et JO (Anema et al., 2008) qui ont des expériences tactiles qui sont dissociées d'un savoir-faire spatial. KE et JO peuvent tous les deux percevoir consciemment qu'ils sont touchés. Ils peuvent également rapporter et indiquer le lieu exact d'une cible visuelle. Lors de cette expérience, les expérimentateurs ont touché un point sur la main des patients et leur ont demandé de montrer cet endroit sur leur main ou sur l'image de leur main. Ces chercheurs ont constaté une double dissociation : JO n'a pas réussi à montrer précisément ce point sur l'image, alors qu'elle a réussi à le montrer sur sa propre main. Au contraire, KE n'a pas réussi à montrer précisément ce point sur sa propre main, alors qu'il a réussi à le montrer sur l'image de sa main. Dans les deux cas, selon de Vignemont, le contenu spatial des expériences tactiles ne s'accorde pas à la possession (ou au manque) du savoir-faire spatial. JO éprouve l'expérience d'être touchée, mais elle ne peut pas faire un compte-rendu sur l'endroit où elle est touchée. Elle fait seulement l'expérience d'être touchée « quelque part », sans aucun contenu spatial déterminé. Pourtant, elle est capable de montrer le point où elle a été touchée

sur son corps. Mais son savoir-faire spatial ne suffit pas à fournir un contenu spatial à son expérience tactile. En revanche, KE fait l'expérience et fournit un compte-rendu exact sur la position du point où il a été touché, mais n'arrive pas à montrer ce point sur son corps. Ainsi, de Vignemont conclut que le cas de JO montre que le savoir-faire spatial en soi n'est pas une condition suffisante pour le contenu spatial tactile, alors que le cas de KE montre qu'il n'est pas non plus une condition nécessaire.

Dans le cas du deuxième exemple (celui de l'étude menée par Anema et ses collègues (2008)), la capacité de montrer le lieu de la stimulation est considérée comme étant équivalente à la possession d'un contenu perceptif spatial. On peut ne pas accepter cette équivalence, mais il faut admettre qu'il existe à tout le moins une dissociation entre le contenu du jugement perceptif et le savoir-faire spatial. Dans le cas du premier exemple (celui du phénomène présenté par Rossetti et ses collègues (1995)), les termes de la dissociation semblent être plus facilement identifiables : on a affaire à un cas du toucher passif dans lequel la phénoménologie de la perception tactile est entièrement absente. Le sujet n'a aucune conscience tactile et ne peut aucunement identifier l'endroit du bras où il est touché. Dans les deux exemples, le savoir-faire spatial est identifié à la capacité d'atteindre le point du corps où on est touché.

De Vignemont déduit des exemples mentionnés que si le type de savoir-spatial qu'elle décrit est pertinent pour les énaclivistes, on doit accepter que dans le cas de la perception tactile le système sensori-moteur et le système perceptif sont dissociés et qu'il s'agit de deux systèmes indépendants. Elle rajoute que si l'on ne l'accepte pas, il faut que l'on propose une alternative qui soit empiriquement vérifiable.

Dans le modèle sensori-moteur de l'expérience perceptive de Noë présenté plus haut, l'expérience perceptive possède un contenu représentationnel ayant deux aspects : un aspect factuel et un aspect perspectival. Ce qui permet de passer de l'aspect perspectival à l'aspect factuel est la maîtrise de la dépendance sensori-motrice entre les mouvements corporels et leurs conséquences sensorielles. Alors, le contenu représentationnel doit comporter une condition sous la forme d'une dépendance contrefactuelle entre les mouvements potentiels et leurs conséquences sensorielles afin de posséder à la fois son aspect factuel et son aspect perspectival. Il a donc un caractère anticipatoire. La question qui s'impose, dans le cas des exemples cités plus haut, est celle de savoir comment concevoir une connaissance sensori-motrice pertinente pour expliquer le toucher passif et instantané compte tenu du fait que le mouvement n'aura pas de conséquence sensorielle sur une perception instantanée qui a déjà eu lieu.

Les exemples cités plus haut, qui illustrent une forme de dissociation entre le savoir-faire spatial et les sensations corporelles ou les expériences tactiles passives et instantanées, peuvent être mis en cause par un avocat de la théorie sensori-motrice au motif que ce savoir-faire spatial ne correspond pas à la connaissance sensori-motrice ou à la maîtrise des contingences sensori-motrices telles qu'elles sont conçues par la théorie sensori-motrice ; car, selon cette théorie, la connaissance sensori-motrice consiste en la connaissance implicite des conséquences « sensorielles » des mouvements corporels sur nos perceptions. Or, être capable d'atteindre le point du corps où on est touché ou de montrer ce point ne donne à voir aucune conséquence du mouvement sur ce que l'on perçoit. La connaissance sensori-motrice concerne l'effet des changements de position du sujet percevant par rapport à l'objet sur l'entrée sensorielle ou la perception de l'objet. Atteindre ou pointer un point du corps, d'après cette ligne de raisonnement, ne constitue pas l'exercice d'une telle connaissance. La seule alternative reste d'imaginer une sorte de dépendance contrefactuelle entre les mouvements potentiels et les perceptions. Cela semble être concevable dans le cas d'un toucher passif statique (par exemple, lorsque ma main est posée sur une surface) ou d'un toucher passif cinématique (par exemple, lorsqu'un moustique rampe sur mon bras). Ainsi, on peut imaginer une sorte de contenu perceptif incluant une dépendance entre un mouvement potentiel et sa conséquence sensorielle : si j'effectue un mouvement de manière à détacher un objet extérieur de mon corps, je ne vais plus avoir la sensation d'un objet externe sur mon corps. Pourtant, il semble difficile d'établir une telle dépendance dans le cas d'un toucher passif instantané. Lorsque quelqu'un tape brièvement sur votre dos, il n'est pas possible d'imaginer l'effet de vos mouvements à venir sur ce que vous ressentez. Ici, la perception a eu déjà lieu et aucune dépendance contrefactuelle ne peut établir le rapport entre les mouvements corporels et leurs conséquences sensorielles (voir de Vignemont, 2011, p. 201-2).

Dans le cas des expériences corporelles où l'objet de la perception est une partie du corps, par exemple, la sensation de démangeaison, on ne peut plus parler, en concevant la connaissance sensori-motrice, du changement de perspective ou de position du sujet par rapport à l'objet. Pourtant, certains actes (par exemple, se gratter une partie du corps) peuvent avoir un effet sur ce que l'on sent. Donc, il est possible d'établir une relation entre les actes et les mouvements potentiels et leurs conséquences sensorielles. Par exemple, une relation qui établit le rapport entre un acte potentiel de se gratter et l'effet que cela peut avoir sur la sensation que l'on a à un endroit de notre corps. Nous pouvons ainsi imaginer qu'une personne dépourvue de toute expérience tactile sur une partie de son corps, comme le premier exemple cité plus haut, soit capable de se gratter à l'endroit où elle a été piquée par un

moustique même si elle ne sent aucune stimulation sur cette partie de son corps (voir de Vignemont, 2011, p. 14). En tout cas, il semble que ce genre d'explication de la connaissance sensori-motrice ne soit pas disponible dans le toucher passif instantané et que la seule option pour rendre justice à l'aspect actif de ce type d'expérience soit un savoir-faire spatial sous forme d'une capacité d'atteindre ou de pointer l'endroit du corps où on est touché.

Somme toute, cette présentation montre que la maîtrise des contingences sensori-motrices n'est pas une condition nécessaire et suffisante pour éprouver une expérience tactile passive et instantanée. Nous pouvons alors récapituler le raisonnement contre une approche sensori-motrice concernant la perception tactile de la façon suivante :

1- La connaissance sensori-motrice dans le toucher passif et instantané consiste en une sorte de savoir-faire spatial tel que la capacité d'atteindre ou pointer vers une partie de son propre corps.

2- Il existe des cas empiriques qui montrent une double dissociation entre le savoir-faire spatial et la perception ou le jugement perceptif tactile.

3- Ce type de savoir-faire spatial est le seul candidat pour une connaissance sensori-motrice qui constitue en partie l'expérience perceptive.

4- L'action ou la maîtrise des contingences sensori-motrices ne peut pas être constitutive de l'expérience tactile passive et instantanée.

On peut, en outre, reprocher à la théorie sensori-motrice qu'elle sur-intellectualise la perception à travers le rôle qu'elle attribue aux connaissances sensori-motrices. D'après Hutto (2005), selon une interprétation forte de l'aspect actif de la perception, la perception peut être assimilée, en suivant la théorie sensori-motrice, à certaines activités qui demandent une compétence ou un savoir-faire particulier (par exemple, faire du vélo). La perception semble cependant être plus proche des activités naturelles comme la respiration que ce genre d'activités qui requièrent un savoir pratique spécifique. D'autre part, selon une interprétation plus faible de cette théorie, l'idée du rôle médiateur des connaissances sensori-motrices réside dans le fait que l'expérience perceptive comporte des attentes ou des anticipations concernant ce qui n'est pas encore expérimenté (Hutto, 2005, p. 398). Noë souligne que ce rôle est joué non pas par une connaissance propositionnelle, mais par les attentes perceptives⁹. Par

⁹ « *The work of the enactive approach is done by perceivers' expectations of the sensory effects of movement, not their knowledge of those effects. After all, the stage tomato will look solidly 3-D if, in looking at*

exemple, lorsque l'on ne voit qu'une face d'un cube, notre perception comporte des anticipations concernant la perception des faces non vues en cas d'un éventuel mouvement. Du point de vue de la théorie sensori-motrice, le sujet percevant voit le cube comme étant un cube parce qu'il anticipe ce qu'il va voir s'il entreprend certains mouvements. Le défi que la théorie sensori-motrice doit relever consiste alors à expliquer comment il est possible que la perception comporte des anticipations ou des attentes.

Nous présenterons plus tard (chapitre 6) des arguments plus détaillés pour rejeter l'idée selon laquelle l'expérience perceptive doit comporter des anticipations au niveau de son caractère phénoménal.

Si nous considérons à nouveau notre question de départ, à savoir la question de savoir quel rôle l'action joue dans les perceptions tactiles et corporelles, nous constatons que la théorie sensori-motrice ne parvient pas à établir une interdépendance constitutive entre la perception et l'action. Les énéactives et les avocats de la théorie sensori-motrice prennent souvent la relation entre l'action et la perception comme étant une relation constitutive et non pas simplement une contribution causale des mouvements ou des actions à la perception. Ainsi, du point de vue de la théorie sensori-motrice, le contenu perceptif comporte une dépendance aux mouvements potentiels et est en partie constitué par les connaissances sensori-motrices. Nous avons cependant montré qu'il est difficile, voire impossible, d'appliquer ce modèle à toutes les expériences tactiles et corporelles. Cela n'implique évidemment pas d'écarter la contribution *causale* de l'action à l'expérience perceptive ou un rapport instrumental entre la perception et l'action¹⁰ que beaucoup de philosophes non énéactives acceptent volontiers.

Dans le reste de cette section, nous allons considérer d'autres conceptions du toucher fondées directement ou indirectement sur l'action et l'exploration.

it, the perceiver takes it as presenting a 3-D sensorimotor profile, whether or not it does » (Ce qui est en jeu dans l'approche énéactive, ce sont les *attentes* des sujets percevant concernant les effets sensoriels du mouvement, et non leur connaissance de ces effets. Après tout, une fausse tomate aura un air tridimensionnel solide si, en la regardant, le sujet percevant la considère comme présentant un profil sensorimoteur tridimensionnel, qu'elle le fasse ou non [notre traduction]) (Noë, 2004, p. 119).

¹⁰ Certains philosophes tels que Block (2005) et Prinz (2006) accusent les théories énéactives de confondre la contribution causale que peuvent faire les compétences sensorimotrices à l'expérience avec le fait que l'expérience est constituée par ces compétences.

3.4.2 L'action et l'attribution des traits tangibles aux objets

Le deuxième type de conceptions de la perception tactile basée sur les actions correspond aux conceptions d'après lesquelles le rôle de l'action dans les expériences tactiles consiste à attribuer des traits tangibles aux objets.

Nous pouvons notamment parler de la proposition de Fulkerson (2014) mentionnée dans le premier chapitre (voir aussi chapitre 6). D'après Fulkerson, le toucher est une modalité unique, active et exploratoire ; ce qui lui rend son unité, c'est le mode particulier du liage des traits tangibles à l'œuvre dans cette modalité : dans le toucher, les différents traits tangibles (la solidité, la texture, l'humidité, etc.) sont attribués ou prédiqués au même objet à travers les « actions exploratoires ». Ainsi, ce sont les procédures exploratoires (voir chapitre 1) comme celles décrites par les physiologistes Ledermanand et Klatzky (1987) qui assurent le liage des traits tangibles et qui distinguent, selon Fulkerson, la modalité tactile d'autres modalités sensorielles.

La thèse de Fulkerson concerne en premier lieu le toucher haptique, mais il ne renonce pas à l'idée que le toucher haptique et le toucher passif constituent une et seule modalité. En effet, Fulkerson (2014, p. 68) pense qu'il est toujours possible d'expliquer le toucher passif d'une manière proche de celle fournie par la théorie sensori-motrice en argumentant que la capacité d'éprouver les expériences tactiles passives dépend – chez les êtres humains – de la capacité d'effectuer des mouvements volontaires. Il n'écarte pas non plus la possibilité qu'il existe des créatures qui détectent les objets extérieurs à leurs corps de façon purement passive sans avoir recours aux actions exploratoires (2014, p. 69).

D'après la proposition de Fulkerson, l'action exploratoire attribue les traits tangibles aux objets et met en extériorité (*externalize*) le contenu perceptif en attribuant des propriétés à des choses dans le monde (voir aussi Matthen, 2015). Cette conception du toucher actif ressemble à celle proposée par Gibson (1962) : Gibson fait une distinction entre le toucher actif et le toucher passif et soutient que le toucher actif, contrairement au toucher passif, permet d'attribuer des propriétés aux objets extérieurs au corps et cela grâce aux mouvements volontaires qui extraient les traits invariants des objets (voir chapitre 4). Ainsi, la proposition selon laquelle les traits tangibles sont attribués à travers les actions exploratoires aux objets extérieurs au corps n'implique pas nécessairement une interdépendance constitutive entre la perception tactile et l'action. Cette interdépendance semble être plutôt instrumentale. Pourtant, étant donné que les différents traits tangibles sont attribués au même objet, cette conception implique une sorte de contenu perceptif qui inclut des anticipations concernant les

mouvements (voir chapitre 6) et elle rencontre donc des problèmes semblables à la théorie sensori-motrice quant à l'explication des expériences tactiles passives et corporelles.

Selon cette approche, dans la perception haptique, les traits tangibles sont attribués (liés) à un objet à travers les actions exploratoires : lorsque deux traits perceptifs X et Y sont liés de façon exploratoire à l'objet o , si l'objet o est senti comme possédant à la fois X et Y , le fait de sentir o comme X et en même temps comme Y est le résultat d'une action exploratoire (Fulkerson, 2014, p. 48). D'après Fulkerson, le contenu perceptif d'une expérience haptique a la forme suivante : « Il y a un objet haptique o , et o est F, G, H, \dots » (Fulkerson, 2014, p. 40) où F, G, H sont des traits tangibles comme la solidité, la forme, la texture, \dots . Pourtant, si le liage des traits tangibles est tel qu'il est décrit plus haut, le contenu doit être plus complexe que celui-ci et inclure une sorte d'anticipation. Imaginons que vous êtes en train de relever la forme et la texture d'un cube métallique par la paume de la main en passant votre main sur différentes parties du cube à travers un mouvement rectiligne de vitesse constante. Au début de votre exploration, au moment t_1 , vous percevez seulement la qualité lisse de sa surface. Vous continuez le mouvement et vous parcourez les quatre angles droits du cube. A l'instant t_2 , à la moitié de votre parcours, vous sentez également la forme cubique de cet objet. Suivant la proposition de Fulkerson, à l'instant t_1 , le contenu de votre expérience est le suivant : « il y a un objet haptique o , et o est lisse. ». A l'instant t_2 , le contenu de votre expérience sera le suivant : « il y a un objet haptique o' , et o' est lisse et cubique ». Pour que le liage ait lieu en résultat de l'action exploratoire, il faut que l'objet senti à t_1 soit identique à l'objet senti à t_2 . Autrement dit, selon une telle approche, le contenu perceptif doit représenter l'identité de l'objet. Selon cette analyse, la perception tactile requiert donc une sorte d'anticipation perceptive, c'est-à-dire qu'à l'instant t_1 le sujet percevant perçoit ou « sait » implicitement que s'il continue son mouvement, il va percevoir le même objet.

On est donc conduit à supposer que le contenu perceptif (phénoménal) comporte une sorte de clause contrefactuelle portant sur les conséquences des actions potentielles du sujet percevant. Autrement dit, le contenu perceptif comporte une sorte d'anticipation. Dans ce cas, nous retrouvons une sorte d'explication proche de celle de la théorie sensori-motrice, citée plus haut, et qui rencontre les mêmes objections que celle-ci.

3.4.3 L'action et l'expérience de l'obstacle ou de la résistance à notre effort

Le troisième type de conception du toucher basée (indirectement) sur les actions correspond à la thèse selon laquelle la phénoménologie d'une perception tactile authentique

est constituée en partie par l'expérience d'un obstacle ou d'une résistance à notre effort. Une telle conception présuppose la nécessité de la capacité d'agir ou du contrôle moteur pour jouir de perceptions tactiles authentiques des objets extérieurs au corps. Comme nous l'avons vu dans le chapitre 2, Smith (2002) propose que la perception tactile soit distinguée des « pures sensations » corporelles à travers une phénoménologie spécifique au toucher qu'il appelle (suivant Fichte) *Anstoss*. L'*Anstoss* consiste à sentir qu'une force étrangère à notre corps s'oppose à notre effort ou à sentir qu'une force étrangère à notre corps nous résiste. Smith soutient qu'éprouver l'expérience d'*Anstoss* nécessite que l'on effectue une action ou que l'on possède au moins le sens du « contrôle moteur possible » (2002, p. 152). Cette conception du toucher est fondée sur l'action dans le sens où la possibilité d'une perception tactile authentique des objets extérieurs au corps dépend d'une capacité d'agir ou d'un sens du contrôle moteur possible.

Un problème semblable aux approches citées plus haut se pose à cette approche. Dans le cas d'une perception tactile passive et momentanée, l'absence d'une action volontaire n'empêche pas le sujet d'avoir une expérience authentique. Ce qui implique que le sujet percevant expérimente l'*Anstoss*. Pour expérimenter l'*Anstoss*, il doit posséder au moins le sens du contrôle moteur potentiel, c'est-à-dire une sorte de savoir implicite que s'il engage un mouvement, il rencontrera tel ou tel obstacle ou telle ou telle résistance. Ici, encore une fois, on retrouve une sorte de contingence sensori-motrice. Le partisan d'une telle conception peut cependant argumenter que l'*Anstoss* est une impression comme ce que l'on appelle souvent le sens de réalité. Dans ce cas, le défi à relever est de montrer qu'un tel sens est une partie constitutive de l'expérience perceptive, plutôt qu'une sorte de sentiment épistémique ou métacognitif qui l'accompagne (voir chapitre 6).

3.5 Conclusion : quelle approche pour déterminer le rôle de l'action dans la perception tactile ?

Nous pouvons résumer les différentes manières par lesquelles les actions peuvent être rapportées aux perceptions, dans la modalité tactile, de la façon suivante :

1- L'exercice ou la maîtrise des connaissances sensori-motrices est nécessaire pour la perception tactile.

2- L'action permet d'attribuer des traits tangibles aux objets au cours des expériences tactiles.

3- L'action ou le fait d'avoir le sens du contrôle moteur est nécessaire pour avoir l'expérience d'un obstacle face à notre effort, et par conséquent, pour avoir une perception tactile authentique.

Nous avons considéré un certain nombre de critiques que l'on peut adresser au premier type de rapport entre l'action et la perception dans la modalité tactile, selon la théorie sensori-motrice. La première objection s'appuie sur des travaux empiriques et montre la possibilité d'une double dissociation entre le savoir-faire spatial et la perception tactile. Selon la deuxième objection, l'interdépendance entre la connaissance sensori-motrice et la perception sur-intellectualise la perception, et, au meilleur des cas, considère que la perception comporte des anticipations ou des attentes, idée que nous critiquerons plus tard dans ce texte. Nous avons également vu qu'il existe un point commun entre les trois manières d'attribuer un rôle à l'action dans la perception tactile : le contenu perceptif doit comporter des anticipations ou des attentes pour pouvoir permettre d'expliquer à la fois la perception des objets extérieurs au corps et la perception tactile passive et instantanée.

Nous proposons à présent une approche que l'on peut qualifier d'épistémologique pour aborder la question du rôle de l'action dans la perception tactile.

L'analyse de la théorie sensori-motrice présentée plus haut et son incapacité à fournir une explication satisfaisante de certaines expériences tactiles telles que les perceptions tactiles passives et momentanées nous conduit à nous fixer une contrainte dans notre approche au rôle des actions dans les perceptions tactiles et corporelles. Nous nous fixons ainsi la contrainte d'éviter de supposer un contenu perceptif représentationnel qui peut être décrit par des clauses contrefactuelles exprimant le rapport entre le perçu et les mouvements du sujet percevant. Plus précisément, nous refusons que le sujet percevant se représente de façon consciente les conséquences des mouvements potentiels. Cela revient à refuser d'attribuer un caractère anticipatoire aux perceptions. Nous ne nions pas pour autant qu'il existe des contingences sensori-motrices au niveau sous-personnel et non conscient¹¹. Nous soutenons qu'il existe une distinction entre la perception et une exploration perceptive.

Nous allons alors considérer le rôle de l'action dans la perception et plus particulièrement dans la perception tactile en tenant compte du rôle que l'action peut jouer dans les

¹¹ Nous étudions de plus près l'hypothèse selon laquelle les expériences perceptives comportent des anticipations ou des prédictions dans le chapitre 6.

explorations perceptives. Nous adoptons les hypothèses suivantes qui vont être discutées et développées dans les chapitres 4 et 5 :

- 1- Il existe une différence épistémique entre les perceptions et les explorations perceptives.
- 2- L'exploration perceptive, contrairement à la perception, est une activité. La perception est un fait, ou un événement, plutôt qu'une activité.
- 3- Les explorations perceptives correspondent aux processus au cours desquels une croyance perceptive est confirmée ou infirmée.
- 4- La différence épistémique entre les explorations et les perceptions réside dans le fait qu'une croyance perceptive issue d'une exploration perceptive, contrairement à celle issue d'une expérience perceptive simple, n'est pas défaisable par les expériences perceptives supplémentaires.

Le rôle de l'action sera donc vu en rapport avec une exploration perceptive. Les explorations comprennent les actions volontaires, mais elles ne comportent pas toujours des mouvements relatifs de l'objet par rapport au sujet percevant ni des mouvements auto-générés. Par exemple, un contact statique mais étendu dans le temps de la paume de la main peut être considéré comme une procédure exploratoire, comme Lederman and Klatzky (1987) le proposent, conduisant mieux que d'autres types d'explorations à connaître la température d'une surface.

Nous partageons avec les conceptions du toucher citées plus haut l'idée selon laquelle la perception doit être étudiée au sein d'une série d'interactions entre le sujet percevant et son environnement. Notre approche n'attribue pas aux actions un rôle constitutif dans l'expérience perceptive. Nous abandonnons toute sorte de recours à des notions telles que le savoir-faire ou la connaissance sensori-motrice pour établir un rapport entre l'action et la perception.

Dans les chapitres suivants, nous allons expliquer ce que nous entendons par la différence épistémique entre les expériences perceptives et le rôle qu'y jouent les explorations perceptives.

Chapitre 4

La différence épistémique entre le toucher actif et le toucher passif

4.1 Introduction

Ce chapitre porte sur trois questions concernant les aspects épistémologiques de la perception tactile. 1) Existe-il une différence épistémique entre les différentes expériences perceptives relatives au sens du toucher ? 2) Comment peut-on concevoir une telle différence épistémique ? 3) La différence épistémique entre les expériences tactiles et corporelles implique-t-elle une différence quant à la nature de la perception dans les expériences en question ? Pour répondre à ces questions, nous allons d'abord considérer quelques exemples des études psychologiques comparant différentes expériences tactiles quant à leur précision et efficacité dans certaines tâches perceptives. Il s'agira en effet de chercher une porte d'entrée à la discussion sur les questions épistémologiques concernant l'expérience perceptive, traitées majoritairement en étudiant la perception visuelle, dans une modalité perceptive autre que la vision, le sens du toucher.

Nous allons ensuite admettre qu'il existe de telles différences entre les différents types de phénomènes tactiles et corporels. Nous allons donc essayer de concevoir philosophiquement cette différence épistémique. La conception d'une telle différence épistémique implique que l'on attribue un rôle épistémique à l'expérience perceptive. Nous partons dans ce chapitre de l'hypothèse selon laquelle on peut attribuer à la perception le rôle épistémique d'acquisition de croyances. Nous allons d'abord étudier la conception doxastique de la perception proposée par Armstrong. Cette conception attribue à l'expérience perceptive une structure ou une nature unique. Elle la considère comme un événement d'acquisition de croyances. Cependant,

nous rejetons cette conception doxastique puisqu'elle attribue à la perception des capacités cognitives qu'elle ne possède pas nécessairement. Nous montrerons également les difficultés que cette conception rencontre pour établir que toute perception est une forme d'acquisition de croyances.

Nous allons considérer par la suite l'hypothèse selon laquelle certaines expériences perceptives, contrairement à d'autres, jouent le rôle épistémique d'acquisition de croyances (ou de connaissances). Ici, nous continuerons à évaluer les perceptions selon le même rôle épistémique, mais nous considérerons qu'il existe une différence de nature entre les expériences perceptives qui assurent ce rôle et celles qui ne l'assurent pas. Nous nous concentrerons notamment sur la distinction entre le voir épistémique et le voir non épistémique proposée par Dretske. Nous examinerons la possibilité d'adapter et d'appliquer cette distinction à la modalité tactile. Nous objecterons à la conception de Dretske qu'elle attribue un rôle épistémique trop exigeant aux perceptions alors qu'il est possible que les perceptions classées comme non épistémiques puissent jouer un rôle épistémique (autre que l'acquisition de croyances). Nous montrerons ainsi que les exemples typiques de la perception non épistémique chez Dretske ne correspondent pas à des perceptions entièrement non épistémiques. Nous concluons qu'il est préférable de concevoir la différence épistémique sur la base d'un rôle épistémique de la perception différent de celui de l'acquisition de croyances.

4.2 Le toucher actif est-il « supérieur » au toucher passif ?

Gibson (1962), dans un article intitulé « *Observations on active touch* », fait une distinction entre le toucher actif et le toucher passif, entre « toucher » et « être touché ». Selon Gibson, le toucher actif possède un caractère intentionnel (*purposive*). Lorsque nous explorons un objet à travers les mouvements intentionnels de nos doigts, l'organe sensoriel enregistre les informations concernant l'objet extérieur. Dans le toucher actif, le flux de la stimulation est complexe et comprend plusieurs composantes issues du système kinesthésique ou des stimulations cutanées. Les mouvements exploratoires relèvent les éléments invariants de la stimulation indiquant la forme, la texture et d'autres traits de l'objet extérieur. A l'appui de certaines expérimentations, Gibson suggère que le toucher actif a des avantages sur le toucher passif dans plusieurs types d'expériences. Par exemple, concernant la reconnaissance des formes, il rapporte 95% de succès pour le toucher actif contre 49% de succès dans le cas du toucher passif (Gibson, 1962, p. 486).

Voici quelques observations faites par Gibson :

a. L'unité de l'objet phénoménal : Dans le toucher actif, l'objet nous paraît uni, malgré la multiplicité des points de contacts. Dans le toucher passif, on a des sensations de pression distinctes dans les points de contact avec l'objet (Gibson, 1962, p. 481).

b. La stabilité de l'objet phénoménal : Lorsqu'on fait glisser notre peau sur les coins des objets ou sur les bosses d'une surface, la pression cutanée se déplace, pourtant on perçoit souvent l'objet comme étant stationnaire. Le mouvement du stimulus sur la peau dans le cas du toucher passif est perçu comme quelque chose qui se déplace (Gibson, 1962, p. 481).

c. La rigidité et la plasticité de l'objet phénoménal : Dans le toucher actif, lorsqu'on presse la main contre une surface rigide, il est difficile de remarquer l'augmentation de l'intensité de la sensation cutanée, par contre le sujet percevant est conscient avant tout de la substance et de sa résistance. Dans le cas du toucher passif, le sujet semble être capable de faire un compte-rendu sur l'augmentation de l'intensité de la stimulation (Gibson, 1962, p. 481).

d. La forme de l'objet phénoménal : Lorsque l'on touche (activement) les bosses, les coins, les parties saillantes d'un objet inconnu, on est capable de faire une distinction entre les formes qu'il possède, mais on ne peut pas nécessairement faire une distinction entre les différentes pressions cutanées. On est conscient de la forme de l'objet, mais non pas de la forme de la surface de peau stimulée. Dans le toucher passif, la configuration des pressions simultanées est détectable par le sujet (Gibson, 1962, p. 482).

Dans l'ensemble de ses observations (perception de mouvement, de forme, de caractéristiques géométriques, etc.), Gibson constate que le toucher actif nous dit peu sur notre corps et nous rend plutôt conscients des caractéristiques de l'objet, et qu'il est beaucoup

plus précis dans la détection des caractéristiques de l'objet que le toucher passif. Il attribue ainsi ce rôle à l'action dans la perception tactile : relever les éléments invariants de l'objet.

Depuis les travaux de Gibson, plusieurs études en psychologie expérimentale ont été consacrées à la comparaison entre le toucher actif et le toucher passif. La question qu'elles se posent est de savoir si le toucher actif est « supérieur » au toucher passif. La supériorité dont on parle se définit en termes de capacité des sujets à identifier ou à reconnaître une forme, un trait perceptif, un objet, etc. à travers leurs expériences tactiles.

Dans un article publié en 2004, Symmons et ses collègues (2004) présentent un bilan des études visant à comparer le toucher actif et le toucher passif. D'après les auteurs, 33 études menées de façon séparée représentant 73 comparaisons différentes entre le toucher actif et le toucher passif ont été effectuées pendant 47 ans. Selon ce compte-rendu, toutes ces études ne partagent pas les mêmes critères de distinction entre le toucher actif et le toucher passif. Les auteurs proposent qu'on réorganise les comparaisons selon trois critères :

1-Le mouvement relatif du sujet par rapport à l'objet : On distingue le toucher actif du toucher passif selon ce que le mouvement vers un objet est généré par le sujet percevant ou c'est l'expérimentateur qui déplace l'objet vers le sujet et le presse sur son corps. Par exemple, lorsque l'on prend en compte la variable du mouvement, on compare l'expérience dans laquelle une partie d'un doigt immobile est pressée contre un caractère de Braille avec une autre expérience dans laquelle le sujet percevant déplace son doigt sur un caractère de Braille.

2- Le contrôle sur les actions : Il s'agit de distinguer l'expérience dans laquelle le sujet percevant contrôle ses actions avec la situation où l'expérimentateur contrôle les actions du sujet. On prend en compte ce critère, par exemple, lorsque l'on compare une expérience dans laquelle l'expérimentateur déplace la main du participant à l'expérimentation sur la surface d'un objet avec une expérience dans laquelle le sujet est libre de mouvoir sa main contre un objet.

3- La séquentialité ou la simultanété des stimulations : La distinction passif-actif se fonde sur le fait que les stimulations tactiles se génèrent simultanément ou sur le fait que les stimulations se génèrent de manière séquentielle. Par exemple, lorsque le sujet explore par le mouvement de ses doigts un dessin en relief tactile (en forme d'un triangle, par exemple) en suivant les contours du dessin et qu'il reconnaît la forme de ce dessin (la forme triangulaire) à partir d'une exploration au cours de laquelle le sujet touche, à chaque instant, un endroit différent de l'objet, on a affaire à des stimulations séquentielles. En revanche, lorsque l'expérimentateur presse le même objet contre la paume de la main du sujet de sorte que tous

les points du dessin soient simultanément en contact avec la main du sujet, il s'agit d'une expérience dans laquelle les stimulations sont considérées comme simultanées.

Même si le toucher actif est souvent considéré d'être de « meilleure qualité » – selon ce bilan en tout cas – certains auteurs avancent des arguments pour montrer que, dans certains cas, les « percepts » produits par le toucher passif, c'est-à-dire l'expérience dans laquelle le sujet n'est pas source de son mouvement relatif par rapport au stimulus, sont de qualité supérieure. Certains autres soutiennent que la supériorité du toucher actif n'est pas absolue. Voici quelques exemples.

Magee et Kennedy (1980) plaident pour la supériorité du toucher passif dans certaines tâches – notamment pour la reconnaissance des dessins tactiles. Au cours d'une étude expérimentale, les auteurs ont comparé la reconnaissance tactile des dessins en relief (figure 1) dans les conditions passives et actives. Dans le toucher passif, c'est l'expérimentateur qui déplace l'index du participant sur le dessin. Dans le toucher actif, c'est le participant lui-même qui explore le dessin. Les participants passifs ont montré une meilleure performance dans la reconnaissance des dessins. Dans le cas du toucher passif, la détection s'effectue seulement à l'aide de l'entrée cutanée sans être accompagnée par un mouvement de la part du sujet. Dans le cas du toucher actif, l'exploration a été effectuée à la fois par le système cutané et le système kinesthésique. Les auteurs suggèrent que l'acte de planifier les actions, associé au toucher actif, peut épuiser les ressources limitées du système haptique de sorte que se réduit la capacité pour discriminer entre les entrées kinesthésiques pertinentes et non pertinentes (Magee et Kennedy, 1980, p. 288).

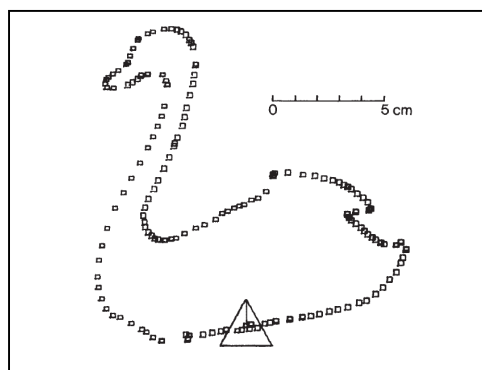


Figure 1 – L'exemple d'un dessin tactile utilisé au cours de cette étude (Magee et Kennedy, 1980, p. 288).

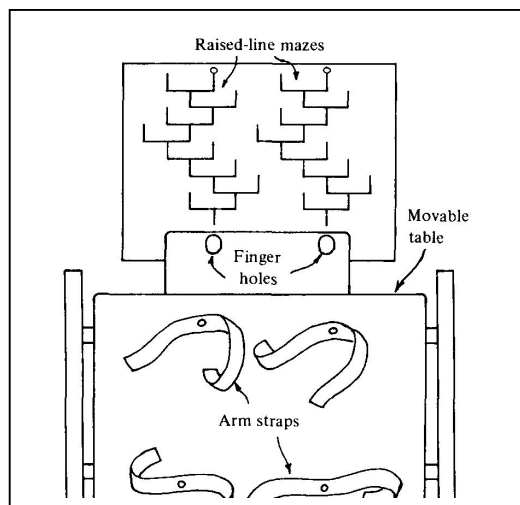


Figure 2 – Le dispositif utilisé pour réaliser une recherche sur un labyrinthe tactile (Richardson et al., 1981, p. 354).

Par contraste, Richardson, Wuillemin et MacKintosh (1981) remettent en question l'idée selon laquelle l'acte de planifier peut épuiser les ressources limitées du système haptique (cutané et kinesthésique). D'après les auteurs, s'il y a un problème de capacité limitée, en ce qui concerne l'acte de planifier les actions, il s'agit alors de la capacité limitée d'un processus cognitif telle que la capacité de la mémoire plutôt que la capacité limitée de la modalité à travers laquelle les informations kinesthésiques et cutanées sont transmises. Selon Richardson et ses collègues, le toucher actif peut comporter certains processus cognitifs qui sont absents dans le toucher passif. Par exemple, lorsqu'un sujet éprouve une expérience tactile active, il doit prendre des décisions, prêter attention aux différentes stratégies pour agir, etc. Ces aspects cognitifs du toucher actif peuvent servir certaines tâches perceptives, mais ils peuvent également en desservir d'autres – par exemple, ils peuvent augmenter la probabilité de l'erreur, réduire la rapidité de la détection, etc. Pour examiner ces hypothèses, Richardson et ses collègues ont mené une série d'expériences dans lesquelles les expérimentateurs demandent aux participants de trouver leur chemin dans un labyrinthe tactile. Les conditions de l'expérimentation ont été conçues à la fois pour une recherche active et pour une recherche passive. L'objectif de ces expériences était de déterminer le rôle du facteur de la production des mouvements et celui de l'ajustement des actions, c'est-à-dire la prise de décision quant à la direction du mouvement dans la tâche de l'exploration d'un labyrinthe tactile. Pour réaliser ces expériences, les chercheurs ont utilisé un dispositif (figure 2) sur lequel ils fixaient les

maines des participants. Avant chaque expérience, plusieurs essais ont été effectués. Après chaque expérience, les expérimentateurs ont demandé aux participants de décrire le chemin qu'ils avaient suivi pour parcourir le labyrinthe. Les chercheurs ont effectué trois expériences différentes. Dans l'ensemble de ces expériences, la variation de deux paramètres a été étudiée : (i) la production du mouvement : les mouvements de la main sur le labyrinthe sont produits, soit par le participant lui-même, soit, par l'expérimentateur qui déplace la main du participant ; (ii) la prise de décision concernant le chemin à prendre : soit le participant choisit lui-même le chemin à prendre, soit il est guidé par une autre personne. Dans la première expérience, Richardson, Wuillemin et MacKintosh ont comparé la performance d'un participant (actif) qui effectuait des mouvements exploratoires avec celle d'un participant (passif) guidé par le participant actif pour trouver son chemin dans le labyrinthe. Le participant actif produisait ses propres actions, prenait des décisions concernant la direction à prendre et guidait le participant passif. Par conséquent, le participant passif était dispensé à la fois de produire des mouvements et de prendre des décisions. D'après les résultats de ces expériences, les participants passifs ont montré une meilleure performance, c'est-à-dire qu'ils ont commis moins d'erreurs pour retrouver leur chemin. Dans la deuxième expérience, le participant actif produisait ses propres actions, mais elles étaient verbalement guidées par le participant passif. Ce dernier ne produisait aucun mouvement. A l'inverse, sa main était passivement déplacée sur le labyrinthe. Par contre, il prenait des décisions concernant le chemin à prendre. Dans ce cas, le participant actif était dispensé de prendre des décisions et sa performance était meilleure que celle du participant passif. Dans la troisième expérience, la même tâche a été répétée par les participants actif et passif. A la différence de l'expérience précédente, ni le participant passif ni le participant actif n'avaient de choix à faire quant à la direction de leur mouvement. D'après les auteurs, les résultats de la deuxième expérience soutiennent l'hypothèse selon laquelle la prise de décision sur les points particuliers du labyrinthe était responsable, dans la première expérience, de la mauvaise performance du participant actif. Les auteurs associent la performance plus faible des sujets actifs dans la première expérience aux effets perturbateurs des prises de décision concernant le chemin à suivre. Ils pensent que le fait que le participant actif soit dispensé de prendre des décisions explique sa meilleure performance dans la deuxième expérience. Pourtant, cette expérience ne permet pas d'arriver à une conclusion quant au rôle de la production du mouvement, car il est possible que la meilleure performance du participant actif soit liée au fait que la production du mouvement est un facteur déterminant plus important que la prise de décision. Enfin, la troisième expérience a montré que le participant actif et le participant passif avaient une

performance très proche lorsque la distinction passif-actif s'appuyait seulement sur le critère de la production du mouvement et qu'ils étaient dispensés de faire des choix.

De même, certaines études expérimentales (par exemple, Heller (1989) et Lederman (1981)) proposent que le toucher actif et le toucher passif montrent une performance similaire concernant la détection des propriétés tangibles. Lederman (1981) a effectué une série d'expériences pendant lesquelles les sujets expérimentaient la rugosité d'une surface de façon active ou passive. Les estimations concernant l'amplitude de la rugosité étaient approximativement identiques lorsque le sujet déplaçait sa main sur la surface comparée à la situation dans laquelle c'était la surface qui se déplaçait à travers une main statique. Cette étude suggère que le mouvement auto-initié de la main n'est pas nécessaire pour la détection de la rugosité, mais seulement le mouvement relatif de la main par rapport à la surface^{1,2}

Certaines études neurophysiologiques montrent qu'il existe des niveaux différents d'activation cérébrale au cours du toucher passif et actif. G. H. Van Doorn et ses collègues (2012) proposent que l'exploration tactile active et l'exploration tactile passive – c'est-à-dire une sorte d'exploration d'objet ou de forme dans laquelle c'est l'expérimentateur qui déplace l'organe sensoriel du sujet percevant, par exemple, sa main, sur l'objet – sont similaires en ce qui concerne les processus sensoriels qui y sont à l'œuvre, mais que le toucher actif peut exiger une activité cognitive plus élevée. Leur méthode pour effectuer la comparaison entre le toucher actif et le toucher passif a consisté à comparer le niveau d'activation cérébrale lors du toucher actif ou passif à l'aide de l'imagerie par résonance magnétique fonctionnelle (IRMf). Pour ce faire, les auteurs ont mesuré le signal *BOLD* (*Blood Oxygen Level Dependent*) lorsque les sujets touchaient activement ou passivement des motifs en deux dimensions³. Cette étude neuropsychologique suggère que les expériences tactiles dans lesquelles les mouvements sont contrôlés par les expérimentateurs montrent une meilleure performance dans la reconnaissance des formes des dessins tactiles, car elles sont dispensées des prises de décision et des autres tâches cognitives de haut niveau.

Somme toute, ce bref compte-rendu présente quelques suggestions concernant la

¹ Pour une comparaison entre le toucher actif et le toucher passif concernant la reconnaissance des caractères braille, voir Heller (1986).

² Pour une discussion sur la reconnaissance des formes dans le toucher, voir Schwartz et ses collègues (1975) et Heller et Clyburn (1993).

³ Selon l'observation des auteurs, lors du toucher passif les zones cérébrales associées aux activités telles que la perception tactile, la détection de la longueur, la reconnaissance de l'objet, etc. étaient les zones cérébrales les plus actives. Les zones cérébrales impliquées dans les processus de haut niveau (comme le contrôle des actions dirigées vers les cibles, de l'attention, de l'exécution du mouvement et de la détection d'erreur) étaient plus actives dans le cas du toucher actif que dans le cas du toucher passif.

comparaison entre le toucher actif et le toucher passif. Premièrement, la supériorité du toucher actif au toucher passif n'est pas absolue ; dans certaines tâches, le toucher passif montre une meilleure performance. Deuxièmement, les mouvements volontaires ne permettent pas toujours d'améliorer les tâches de discrimination, de reconnaissance et d'identification. Il semble aussi que le facteur déterminant dans l'exactitude des perceptions tactiles et des jugements fondés sur ces perceptions ne soit pas le seul mode de l'expérience, c'est-à-dire le mode passif ou actif, mais aussi la tâche perceptive à effectuer et les objets et les propriétés à reconnaître ou à discriminer⁴. Il apparaît également que le toucher actif comporte des processus cognitifs absents dans le toucher passif. Alors, il sera question de savoir si la différence entre les jugements perceptifs doit être attribuée à la perception même, à l'œuvre dans les tâches perceptives actives ou passives, ou à d'autres processus qu'on peut qualifier de cognitifs comme les actes de mémoire, les prises de décision, etc.

4.3 La différence épistémique entre les expériences perceptives et le rôle épistémique de la perception

Les comparaisons mentionnées plus haut visent, en effet, à évaluer la performance du toucher actif et du toucher passif quant à l'acquisition des informations et des connaissances. De telles études comparant le toucher actif et le toucher passif concernant leur performance cognitive nous informent sur une différence quant à l'exactitude et à la précision des jugements fondés sur le toucher passif ou le toucher actif, mais elles n'apportent pas de réponse définitive à la question de savoir s'il s'agit d'une différence au niveau de la nature de la perception tactile active et passive, ou d'une influence d'autres processus cognitifs qui les accompagnent. Nous allons voir à présent comment nous pouvons distinguer les différentes expériences perceptives les unes des autres selon leur rôle épistémique.

Comme Strawson le note, le concept de perception et le concept de connaissance semblent être étroitement liés l'un à l'autre (Strawson, 1992, p. 19) :

« Nous pouvons constater, par exemple, que nous ne pourrions pas élucider complètement le concept de connaissance sans nous référer au concept de perception

⁴ Voir Symmons et ses collègues (2004).

sensorielle ; et que nous ne pourrions pas expliquer toutes les caractéristiques du concept de perception sensorielle sans nous référer au concept de connaissance. »⁵

Bien que certains philosophes refusent d'attribuer un rôle épistémique à la perception (voir Davidson (1986)), beaucoup d'autres pensent que la perception joue un rôle épistémique (nous y reviendrons au chapitre 5). Cela explique la proposition selon laquelle le concept de perception ne peut pas être entièrement expliqué sans faire référence au concept de connaissance. Ainsi on envisage souvent deux rôles épistémiques pour la perception :

La justification immédiate des croyances : une perception peut fournir une raison qui justifie immédiatement une croyance portant sur le monde environnant le sujet.

La constitution d'une source de connaissance : une perception peut procurer une connaissance immédiate portant sur le monde environnant le sujet.

La constitution d'une source de connaissance ne peut pas être prise en compte, de façon séparée de la question de l'acquisition des croyances dès lorsque l'on entend par la connaissance une sorte de croyance justifiée. Ici, nous n'allons pas examiner les différentes conceptions de la connaissance ; nous ne nous concentrons pas non plus sur le rapport entre la croyance et la connaissance. Nous cherchons seulement une façon de concevoir la différence épistémique entre les expériences perceptives. Donc, si nous admettons que la perception joue un rôle épistémique, la différence épistémique entre les différentes expériences tactiles, par exemple, entre le toucher passif et le toucher actif, peut s'exprimer en termes de la différence entre le rôle épistémique que chacune de ces expériences joue. Ainsi on peut dire que deux expériences perceptives diffèrent si l'une délivre une justification immédiate pour une croyance perceptive et l'autre non. On peut également dire qu'une expérience perceptive diffère épistémiquement d'une autre, car la première constitue une source de connaissance, mais la deuxième, dépourvue de contenu propositionnel, ne peut pas constituer une source de connaissance⁶.

⁵ Notre traduction de : « *We might find, for example, that we could not fully elucidate the concept of knowledge without reference to the concept of sense perception; and that we could not explain all the features of the concept of sense perception without reference to the concept of knowledge* » (Strawson, 1992, p. 19).

⁶ Il existe une question liée au sujet du rôle épistémique de la perception, à savoir si un certain rôle épistémique joué par la perception implique une certaine nature de l'expérience perceptive. Par exemple, le fait de considérer la perception comme une source de connaissance implique-t-il que la perception est une forme de connaissance et qu'elle possède, par conséquent, une structure propositionnelle ? La perception doit-elle

Nous allons envisager, dans ce qui suit, trois types d'approches concernant l'articulation entre la nature de l'expérience perceptive et le rôle épistémique que joue celle-ci :

(i) Toute perception est une forme de la connaissance, et *a fortiori*, une source de connaissance.

(ii) Il existe des perceptions épistémiques et non-épistémiques. Elles jouent alors des rôles épistémiques différents. L'une est la source de la connaissance, l'autre non.

(iii) Les expériences perceptives ne constituent pas nécessairement des sources de la connaissance immédiate, mais elles peuvent délivrer une justification immédiate pour les croyances perceptives.

Dans ce qui suit, nous allons considérer une forme plus faible de l'approche (i) qui considère la perception en tant qu'acquisition de croyances. Cette proposition est plus faible, car il est généralement admis que la connaissance implique la croyance mais l'inverse n'est pas vrai⁷.

Nous allons ensuite nous concentrer sur l'approche (ii), c'est-à-dire l'approche selon laquelle il existe une distinction entre les perceptions épistémiques et non épistémiques. Le point commun entre l'approche (i) et l'approche (ii) réside dans le fait que, selon elles, le rôle épistémique de la perception consiste en l'acquisition de croyances (ou de connaissances).

Dans le chapitre 5, nous examinerons l'approche (iii) et nous proposerons une conception de la différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels qui présuppose la thèse selon laquelle la perception délivre une justification immédiate pour les croyances perceptives correspondantes.

4.4 La perception en tant qu'acquisition de croyances

Dans cette section, nous allons discuter la conception de la perception chez Armstrong qui se situe dans le cadre des approches qui soutiennent la thèse selon laquelle le rôle épistémique de la perception consiste en l'acquisition de croyances⁸. L'une des raisons pour laquelle nous

posséder un contenu représentationnel conceptuel pour pouvoir justifier les croyances perceptives (voir le chapitre 5 pour une discussion sur ce sujet) ?

⁷ Voir Dretske (1969, p. 6).

⁸ Voir Craig (1976), Glüer (2009) pour d'autres exemples des conceptions doxastiques de la perception. Celles-ci considèrent la perception comme une sorte de croyance.

avons choisi cette conception est le fait qu'Armstrong discute lui-même ses thèses dans le cas des expériences tactiles et corporelles. Nous allons d'abord présenter la thèse principale d'Armstrong selon laquelle la perception est un évènement de l'acquisition de croyances. Nous allons également montrer comment Armstrong applique cette thèse au cas des sensations corporelles transitives et intransitives. Nous allons ensuite adresser quelques critiques contre la conception de la perception en tant qu'acquisition de croyances.

4.4.1 La perception et l'acquisition de croyances

David Armstrong (1961, 1968, 2004) soutient que la perception est l'acquisition de croyances sur l'environnement et sur l'état corporel du sujet percevant. Il écrit :

« Il est clair que la fonction biologique de la perception consiste à donner à l'organisme des informations sur l'état actuel de son propre corps et de son environnement physique, informations qui aideront l'organisme dans la conduite de sa vie. Il s'agit là d'un indice très important de la *nature* de la perception. Il nous amène à penser que la perception n'est rien d'autre que l'acquisition de croyances vraies ou fausses concernant l'état actuel du corps et de l'environnement de l'organisme. L'expression « croyance vraie » recouvre ici aussi bien la connaissance que la *simple* croyance vraie. (...) La perception véridique consiste en l'acquisition de croyances vraies, l'illusion sensorielle, en l'acquisition de croyances fausses » (Armstrong, 1968, p. 209)⁹.

D'après Armstrong, les perceptions, contrairement aux croyances, ne sont pas des états dispositionnels ; elles ne sont ni états, ni processus, mais des événements. Elles sont l'acquisition des croyances vraies ou fausses. Le sujet *S* peut croire que *p* sans qu'il y ait un comportement de sa part qui reflète cette croyance; on peut toujours dire que *S* croit que *p* même s'il dort ou même s'il est inconscient (Armstrong, 1968, p. 213). L'acquisition d'un état dispositionnel ne correspond pas à un état, ni à un processus mais à un événement. D'après Armstrong, un état, un état physique tel que la chaleur ou un état mental tel que la rage, dure pendant un certain intervalle de temps. Cette durée peut être courte ou longue, mais cet état

⁹ Notre traduction de : « *It is clear that the biological function of perception is to give the organism information about the current state of its own body and its physical environment, information that will assist the organism in the conduct of life. This is a most important clue to the nature of perception. It leads us to the view that perception is nothing but the acquiring of true or false beliefs concerning the current state of the organism's body and environment. 'True belief' here, is meant to cover both knowledge and mere true belief. (...) Veridical perception is the acquiring of true beliefs, sensory illusion the acquiring of false beliefs* » (Armstrong, 1968, p. 209).

existe à chaque instant de cette durée. Un processus est aussi étendu dans le temps, mais il se complète à chaque instant. Faire un calcul est un processus mental qui se complète à chaque instant jusqu'à ce qu'il soit achevé. Pourtant, un événement consiste à entrer dans un état ou passer d'un état à un autre, à débiter ou à terminer un processus (Armstrong, 1968, p. 130-131). Devenir énervé est un événement, c'est le passage à l'état d' « être énervé ». Commencer un calcul ou finir un calcul est un événement alors que ce calcul est un processus. La perception est un événement dans le sens où, à un certain moment, le processus de l'acquisition de croyances s'achève ou le sujet percevant passe d'un état dans lequel il ne possède pas une certaine croyance sur un certain état de choses à un état dans lequel il possède cette croyance. D'après Armstrong, les perceptions ne doivent donc pas être identifiées aux croyances qui sont des états dispositionnels, mais elles doivent être considérées en tant qu'événements d'acquisition de croyances.

Pour Armstrong, le contenu de la perception est le même que le contenu de la croyance acquise par la perception et que celui du jugement perceptif¹⁰. De ce point de vue, les perceptions ne sont pas les preuves justifiant les croyances. Dans une perception véridique, l'acquisition de la connaissance est le cas standard. Pourtant, il est possible d'acquérir des croyances vraies sans acquérir de connaissance (Armstrong, 1968, p. 238-9)¹¹. Armstrong revendique une forme de réalisme direct dans le sens où sa théorie est une théorie à deux termes : d'un côté, il y a une croyance portant sur le monde, et de l'autre, une situation physique qui correspond (ou ne correspond pas) à cette croyance (Armstrong, 1968, p. 228).

Armstrong soutient que les perceptions tactiles et les sensations corporelles peuvent être toutes deux conçues en termes de l'acquisition de croyances. D'après Armstrong, les perceptions corporelles ont une particularité les séparant de toute sorte de perceptions sensorielles : l'objet des perceptions corporelles est un objet privé – un objet accessible seulement au sujet percevant – dans le sens où on ne peut percevoir cet objet ni par le toucher, ni par les autres sens ; on ne peut pas non plus être conscient des sensations corporelles d'une

¹⁰ Il convient de noter qu'une croyance est souvent considérée comme un état tandis qu'un jugement renvoie à un acte (voir Cassam (2010)).

¹¹ D'après Armstrong, il est possible d'acquérir des croyances vraies à l'issue d'une expérience perceptive sans acquérir de connaissance. Par exemple, lorsqu'un spectateur non habitué regarde un prestidigitateur transférer une balle d'une main à une autre, il est vrai que le spectateur acquiert la croyance que le prestidigitateur a transféré la balle d'une main à l'autre et que le transfert de balle a causé l'acquisition de cette croyance. D'après Armstrong, on peut dire que le spectateur a vu le transfert de la balle ; on peut même dire que le spectateur a vu que la balle a été transférée. Pourtant, on ne peut pas pour autant dire que le spectateur a acquis une connaissance car un prestidigitateur est capable de produire des illusions en nous sans que nous les remarquions. Dans ce cas, le spectateur a acquis une croyance vraie mais pas une connaissance, même si le prestidigitateur a bel et bien transféré la balle d'une main à une autre (Armstrong, 1968, p. 238).

autre personne¹² (voir chapitre 2). Le toucher ou la perception tactile nous fournit de l'information à propos de l'état actuel de notre environnement matériel et de notre corps, tandis que la sensation (ou la perception) corporelle nous donne de l'information à propos de l'état actuel de notre corps¹³.

4.4.2 Les sensations corporelles en tant qu'acquisition de croyances

D'après Armstrong les sensations corporelles sont à la fois des perceptions tactiles et des perceptions corporelles. Les sensations corporelles telles que la sensation de la pression, de la chaleur, du mouvement mais aussi la douleur, le picotement, la démangeaison, etc. se divisent en deux groupes : les sensations corporelles transitives et les sensations corporelles intransitives. La sensation de *X* est une sensation corporelle transitive si l'on peut faire une distinction entre *X* et la sensation de *X*. La sensation de la chaleur est distincte de la chaleur. Il est possible que ma main soit chaude sans que je sente cette chaleur. Il se peut également que je sente une chaleur à la main, sans que ma main soit anormalement chaude (Armstrong, 1968, p. 308). Il n'en va pas ainsi pour les sensations intransitives. La sensation de *X* est une sensation corporelle intransitive si l'on ne peut pas faire une distinction entre *X* et la sensation de *X*. La douleur est identique à la sensation de douleur, le picotement est identique à la sensation de picotement.

Armstrong pense que les sensations corporelles sont des perceptions et qu'on peut former une conception de la sensation corporelle en tant qu'acquisition de croyances. Il établit une équivalence entre l'acquisition de croyances et l'acquisition de capacités pour les tâches de discrimination (*capacities for behaviour of a 'discriminating' sort*). Ainsi, on peut décrire les sensations corporelles transitives dans les termes de l'acquisition de croyances. Ici, l'acquisition de croyances consiste en l'acquisition des capacités pour les tâches de discrimination. Par exemple, lors des sensations de la chaleur, nous devenons capables de

¹² Selon Armstrong, le caractère de l'objet des perceptions corporelles d'être privé est un fait purement empirique, c'est-à-dire, si l'on pouvait connecter de façon appropriée mon système nerveux au corps d'un autre individu, il serait possible que je puisse être conscient de l'objet de ses perceptions corporelles (Armstrong, 1968, p. 307).

¹³ Armstrong fait une distinction entre les impressions corporelles (*bodily feelings*) comme la fatigue ou la sensation de faiblesse et les sensations corporelles telles que la sensation de la pression, de la chaleur ou de la douleur. Armstrong considère les impressions corporelles (*bodily feelings*) comme des perceptions indirectes. D'après Armstrong, le fait qu'on ne puisse pas attribuer un lieu précis aux impressions corporelles nous pousse à accepter que les impressions corporelles s'obtiennent par inférence, ne serait-ce que non consciente, à partir des sensations corporelles.

discriminer la partie du corps qui est chauffée des autres parties du corps. Cette capacité peut se manifester lorsque nous éloignons la partie du corps affectée par la chaleur de la source de la chaleur (Armstrong, 1968, p. 309).

Armstrong indique qu'il existe au moins deux difficultés pour expliquer les sensations corporelles intransitives en termes de l'acquisition de croyances. Premièrement, il semble que le concept ordinaire de sensation corporelle intransitive, par exemple, le concept de douleur, inclut toutes les séquences causales d'un tel phénomène, de la stimulation à la réaction. Il est, par conséquent, possible de caractériser une sensation corporelle telle que la douleur comme une perception corporelle évoquant une réaction (voir chapitre 2). Cette réaction ne se manifeste pas nécessairement sous la forme d'une action ; elle peut simplement correspondre à un changement d'état mental (conscient ou non conscient). Par exemple, une douleur peut évoquer un sentiment de dégoût ou un picotement peut nous pousser à gratter le point du corps où celui-ci se sent. D'après Armstrong, on peut objecter à cette conception des sensations corporelles que les sensations corporelles ainsi décrites ne sont pas des perceptions. Car on peut acquérir, grâce à une perception, des capacités pour mener des actes de discrimination, mais une perception ne correspond pas en soi à une action de discrimination effective ; elle est essentiellement passive (Armstrong, 1968, p. 310-11). Deuxièmement, au sein des sensations transitives, on peut faire une distinction entre l'apparence sensorielle et la réalité physique. Par exemple, on peut faire une distinction entre la pression sentie et la pression physique actuelle. Pourtant, l'intransitivité des sensations intransitives nous empêche de faire ce genre de distinction : il n'y a pas de différence entre la douleur sentie et la douleur physique (Armstrong, 1968, p. 312).

Contre la première objection, Armstrong argumente que les réactions ne sont pas nécessaires pour avoir des sensations corporelles intransitives. Il existe des cas dans lesquels le sujet perçoit une douleur sans que cela n'évoque aucune réaction. D'après lui, l'exemple de certains patients souffrant de douleur chronique irréductible (*intractable pain*)¹⁴ met en cause la nécessité d'une réaction pour avoir une sensation corporelle intransitive comme la douleur. La douleur irréductible peut parfois être enlevée en coupant les connexions entre les lobes préfrontaux et le reste du cerveau. Après avoir été opérés, certains de ces patients rapportent que la douleur est toujours là où ils la sentaient avant l'opération mais qu'elle ne les inquiète plus. Suivant Armstrong, l'opération a fait disparaître la réaction sans éliminer la perception

¹⁴ La douleur chronique irréductible (*intractable pain (IP)*) est une douleur chronique constante, sévère, ne répondant pas aux traitements habituels, qui cause une altération de la vie du patient (hypertension, perturbation du sommeil, déséquilibre hormonal, stress, etc.) (voir Tennant et Hermann, 2000).

(Armstrong, 1968, p. 313). Il propose également qu'une même sensation corporelle puisse évoquer des réactions avec des intensités différentes. D'après cette idée, les sensations corporelles telles que les douleurs, les picotements, les chatouillements comportent la perception d'une perturbation, d'un désordre quelque part dans le corps. Cette perception évoque également une sorte de réaction sous la forme, par exemple, du désir que la perturbation cesse. Selon lui, il est possible que le sujet puisse faire – par l'introspection – une distinction entre l'intensité de la perturbation ressentie et l'intensité de la réaction. Il est également possible que la même intensité de perturbation ressentie par le sujet évoque des réactions avec des intensités différentes (Armstrong, 1968, p. 318-19).

Armstrong surmonte la deuxième difficulté – l'impossibilité de distinguer l'apparence de la réalité – en supposant que le lieu d'une sensation corporelle intransitive comme celui d'une sensation corporelle transitive est un lieu intentionnel (*intentional location*) :

« Considérez les deux énoncés suivants : 'La douleur est dans ma main' et 'La douleur est dans mon esprit'. L'usage ordinaire nous incite à donner notre assentiment à la première, tandis qu'un instant de réflexion philosophique nous incite à donner notre assentiment à la seconde. Pourtant, elles semblent être en conflit l'une avec l'autre. Mais une fois que nous constatons que la localisation de la douleur dans la main est une localisation intentionnelle, c'est-à-dire qu'elle est simplement l'endroit où une perturbation donne l'impression d'être, alors qu'elle n'y est pas réellement, il est clair que les deux énoncés sont parfaitement compatibles » (Armstrong, 1968, p. 316)¹⁵.

Les sensations transitives comme les sensations intransitives peuvent être expliquées en termes des perturbations produites quelque part dans le corps. Lorsque je sens une douleur dans ma main droite, il me semble qu'une certaine perturbation a lieu dans ma main droite. Pourtant, lorsque je dis qu'« il me semble qu'une certaine perturbation a lieu dans ma main droite », par cette phrase, je n'affirme pas, ni ne rejette qu'une telle perturbation ait réellement eu lieu. De même, lorsque je dis que « j'ai chaud à la main », je n'affirme ni je ne rejette que ma main soit réellement et physiquement chaude. Dans le cas de la douleur, à la différence de la sensation de la chaleur, il n'y a pas de différence entre la douleur sentie et la douleur physique, mais il existe après tout une distinction entre sentir une certaine perturbation dans

¹⁵ Notre traduction de : « Consider the following two statements: 'The pain is in my hand' and 'The pain is in my mind'. Ordinary usage makes us want to assent to the first, while a moment's philosophical reflection makes us want to assent the second. Yet they seem to be in conflict with each other. But once we see that the location of the pain in the hand is an intentional location, that is, that it is simply the place where a disturbance feels to be, but not actually be, it is clear that the two statements are perfectly compatible » (Armstrong, 1968, p. 316).

ma main et le fait qu'il y a une perturbation dans ma main. Le lieu d'une sensation transitive, suivant Armstrong, est un lieu intentionnel. Il se peut que je sente une pression à un point du corps tandis qu'il n'y a actuellement aucune pression à cet endroit. Le lieu de la sensation de douleur est également un emplacement intentionnel. Lorsque je sens une douleur dans ma main, je sens une perturbation dans ma main mis à part le fait qu'une telle perturbation ait actuellement lieu ou non.

Les sensations corporelles transitives et intransitives comme les perceptions tactiles sont alors des perceptions, c'est-à-dire qu'elles consistent en l'acquisition de croyances portant sur l'état du corps, mais aussi sur l'environnement du sujet percevant. De ce point de vue, les sensations transitives et intransitives ainsi que les perceptions tactiles ont le même statut épistémologique. En d'autres termes, elles jouent le même rôle épistémique suivant la définition donnée plus haut.

Nous avons argumenté dans le chapitre 2 en faveur de l'idée selon laquelle les sensations corporelles (transitives et intransitives) sont aussi des perceptions. Pourtant, à la différence d'Armstrong, nous ne pensons pas que les perceptions tactiles et les sensations corporelles correspondent aux événements de l'acquisition de croyances.

Les croyances perceptives, d'après Armstrong, sont des états mentaux qui permettent au sujet percevant de mener les tâches de discrimination dans son environnement (Armstrong, 1968, p. 339). Lorsque l'on dit d'un sujet percevant qu'il perçoit tactilement un objet rond, cette perception consiste en la naissance d'un état mental lui permettant de discriminer tactilement entre cet objet et les objets qui ne sont pas ronds. Avoir la sensation de la chaleur à la main, consiste à acquérir la capacité de discriminer la partie du corps qui est chaude du reste du corps. Avoir une douleur au pied consiste également à acquérir la capacité de discriminer la partie souffrante du corps du reste du corps.

Armstrong indique que les croyances comportent des concepts (1968, p. 339). Si la possession d'un concept, par exemple, la possession du concept de rond, par le sujet percevant implique l'acquisition de la capacité générale du sujet de discriminer entre les choses qui sont rondes et les choses qui ne le sont pas, et, si l'on soutient, comme Armstrong, que l'acquisition de la croyance qu'un objet particulier est rond implique l'acquisition de la capacité générale du sujet de discriminer entre les choses qui sont rondes et les choses qui ne le sont pas, il s'ensuit alors que l'acquisition de la croyance qu'un objet est rond implique la possession du concept de rond.

Le sujet percevant possédant des croyances perceptives est, selon cette thèse, capable d'effectuer un comportement de discrimination envers la situation perçue. La seule preuve de

l'acquisition d'une croyance perceptive donnée est la manifestation de la capacité pour une telle tâche de discrimination. Le comportement verbal de discrimination est une manifestation de la capacité pour une tâche de discrimination et constitue, par conséquent, une preuve de l'acquisition d'une croyance perceptive.

4.4.3 Les objections

Cela étant dit, on peut objecter à la théorie de la perception d'Armstrong que la perception ne consiste pas en l'acquisition de croyance si celle-ci implique l'acquisition d'une capacité de discrimination. Résumons ainsi le raisonnement d'Armstrong :

(1) L'acquisition de la croyance que a est F implique l'acquisition de la capacité générale du sujet de discriminer entre les choses qui sont F et les choses qui ne le sont pas.

(2) La perception que a est F implique l'acquisition de la capacité générale du sujet de discriminer entre les choses qui sont F et les choses qui ne le sont pas.

(3) La perception que a est F est l'acquisition de la croyance que a est F .

Selon la première prémisse, l'acquisition de croyance implique l'acquisition de la capacité pour un acte de discrimination. Par exemple, je peux acquérir la croyance que cette pomme est rouge seulement si je possède la capacité de discriminer entre les choses qui sont rouges et celles qui ne le sont pas. La capacité de discriminer requiert une capacité de reconnaissance et d'identification. Autrement dit, pour discriminer, nous avons besoin d'avoir recours à un critère d'identité. Discriminer entre un objet étant F et les objets qui ne le sont pas, c'est être capable de reconnaître cet objet dans d'autres situations. Selon certains philosophes, l'identification et la reconnaissance ne demandent pas nécessairement de capacités linguistiques. Armstrong soutient que les croyances ne requièrent pas non plus de capacités linguistiques¹⁶.

Une possibilité pour bloquer l'argument d'Armstrong consiste à mettre en cause la prémisse (2). Prenons l'exemple de la perception d'une nuance particulière de la couleur rouge, R_j . Nous pouvons bien imaginer que vous soyez capable de percevoir cette nuance de rouge sans pouvoir pour autant distinguer cette nuance de rouge d'une autre nuance de rouge absente de votre champ visuel actuel. Nous pouvons aussi imaginer que vous soyez incapable

¹⁶ Voir Armstrong (1973, p. 25).

de reconnaître cette nuance de rouge dans un avenir plus ou moins proche, même si vous la percevez actuellement. Nous pouvons aussi imaginer que vous soyez incapable de donner un compte-rendu sur ce que vous voyez ou que vous ne possédiez pas le concept de rouge.

Deuxièmement, la conclusion de ce raisonnement (3) sera menacée si l'on montre qu'on peut percevoir quelque chose sans acquérir aucune croyance. Armstrong (1968) anticipe cette objection et présente des exemples dans lesquels la perception n'implique pas nécessairement l'acquisition de croyances.

Le premier type d'exemples proposé par Armstrong concerne les cas dans lesquels une croyance fausse (ou vraie) n'est pas acquise parce qu'elle est discréditée par d'autres croyances ou d'autres informations. Par exemple, quand je suis devant un miroir et je vois mon image dans le miroir, cela pourrait donner lieu à l'acquisition de la croyance fausse qu'il y avait mon sosie derrière la glace. Mais, la croyance que je suis en face d'un miroir discrédite la croyance potentielle qu'il y a mon sosie devant moi et empêche l'acquisition de cette croyance fausse.

Le deuxième type d'exemples donné par Armstrong concerne les cas dans lesquels on acquière les informations qui dupliquent simplement les informations dont on dispose déjà. Dans ce genre de cas, la perception n'est pas l'acquisition de croyances, car une croyance vraie ou fausse a été déjà acquise. Je regarde un livre rouge et je sais avec certitude que ce livre sera encore rouge aux instants suivants. Si je continue à regarder ce livre, cela ne donnera pas lieu à une acquisition de croyance vraie ou fausse. Cette croyance est déjà acquise (Armstrong, 1968, p. 216).

D'après Armstrong, un événement se produit dans le cas des perceptions sans acquisition de croyances, comme dans les perceptions ordinaires. Il ne s'agit pas ici de l'événement d'acquisition de croyances, mais de l'événement d'acquisition de croyances potentielles. Une croyance potentielle est un état qui aurait pu être un état de croyance, s'il n'y avait pas l'effet des croyances contredisant celle-ci ou si elle ne faisait que dupliquer l'information déjà existante. Ce type d'états peut alors être spécifié de façon contrefactuelle (Armstrong, 1968, p. 223). Armstrong propose qu'une perception sans croyance puisse être conçue comme l'acquisition *en puissance* des croyances ou des informations qui sont entièrement discréditées par les informations et les croyances dont on dispose déjà. Par exemple, la croyance qu'il y a mon sosie derrière la glace est discréditée par la croyance que ce que j'ai devant moi c'est un miroir et qu'il reflète mon image. La croyance qu'il y a mon sosie derrière la glace aurait été acquise si j'ignorais qu'il y avait un miroir devant moi. Ou, lorsque je regarde un livre rouge dont je connais déjà la couleur, l'information que je reçois à chaque instant à propos de sa

couleur duplique et met à jour l'information que je possède déjà, c'est-à-dire ce que ce livre est rouge. Alors, si je ne savais pas que le livre resterait rouge quelques secondes ou minutes plus tard, j'aurais acquis la croyance que ce livre était rouge (Armstrong, 1968, p. 225).

Un autre type de cas dans lequel la perception n'implique pas l'acquisition de croyance est le cas de ce qu'Armstrong appelle « perception inerte (*idle perception*) ». Il s'agit de la perception qui ne donne même pas lieu à l'acquisition d'une croyance potentielle. Selon Armstrong, dans une « perception inerte (*idle perception*) », il y a toujours un événement en jeu, un événement du type « acquisition de croyance », pourtant cela ne suffit même pas pour acquérir des croyances potentielles.

Pour éclairer sa proposition à propos des perceptions inertes, mais aussi des désirs inertes (*idle wants*), Armstrong donne l'exemple d'un cas imaginaire (Armstrong, 1968, p. 156-157, p. 224) : imaginons que quelqu'un ait un pouvoir extraordinaire de détecter qu'un liquide contient du poison seulement en mettant un petit échantillon de ce liquide sur ses lèvres. Cet expert a toujours raison et détecte la présence du poison de façon non-inférentielle. En faisant le test, il peut dire si le liquide a le pouvoir de causer la mort de quelqu'un ou non. Cet expert peut également discriminer, de manière non-inférentielle, entre un liquide contenant du poison, un liquide qui contient du poison mais aussi l'antidote de ce poison annulant son effet mortel, et un liquide non-toxique. Armstrong fait une analogie entre le cas où le liquide contient du poison et son antidote aux cas des perceptions sans croyance (exemple de la croyance que mon sosie est derrière la glace). L'expert peut également constater d'une manière non-inférentielle qu'un liquide contient du poison mais qu'il ne peut pas causer la mort d'un être humain en raison de la quantité insuffisante de poison contenue dans la solution. Ce cas est analogue, d'après Armstrong, aux perceptions inertes ne donnant même pas lieu aux croyances potentielles. D'après Armstrong, les perceptions inertes contiennent certaines informations qui ne sont pas identiques à celles déjà acquises et ne sont pas non plus contredites par d'autres informations, mais qui sont pourtant entièrement ignorées.

Cependant, l'idée même d'une croyance potentielle peut être mise en doute. Considérons ce passage de Thomas Reid (cité dans Smith (2001, p. 287)) dans lequel il présente des situations où une perception est tellement faible qu'elle ne génère aucune croyance :

« Il peut y avoir une perception si faible et si indistincte que nous ne savons pas si nous percevons l'objet ou non. Ainsi, lorsqu'une étoile commence à scintiller alors que la lumière du soleil se retire, on peut, pendant un court moment, penser la voir, sans en être certain, jusqu'à ce que la perception acquière une certaine force et stabilité. Lorsqu'un navire commence à apparaître à l'extrême limite de l'horizon,

nous pouvons d'abord nous demander si nous le percevons ou non : mais lorsque la perception est à un certain degré claire et stable, il ne reste aucun doute sur sa réalité ; et lorsque la réalité de la perception est établie, l'existence de l'objet perçu ne peut plus être mise en doute » (Reid, 2002, *Essay II*, ch. 5, p. 97)¹⁷.

On peut considérer dans un premier temps, suivant Armstrong, que cette perception est une perception sans acquisition de croyances, parce qu'elle ne donne pas lieu à l'acquisition de la croyance qu'« il y a une étoile dans le ciel ». On a donc plusieurs options. On peut considérer que cette perception est une perception sans acquisition de croyances, car il existe des croyances d'arrière-plan (par exemple, la croyance qu'« il fait jour » et qu'« il est tôt pour voir les étoiles dans le ciel ») qui contredisent ou affaiblissent la croyance qu'« il y a une étoile dans le ciel ». Dans ce cas, on a affaire à l'acquisition d'une croyance potentielle contredite ou refoulée par les croyances d'arrière-plan. Mais, on peut bien imaginer la situation dans laquelle ce genre de croyances d'arrière-plan sont absentes, par exemple, la situation dans laquelle on regarde le ciel à un moment précis de la soirée et on cherche à voir une étoile en particulier. Dans ce cas, on peut dire donc, suivant Armstrong, qu'il s'agit d'une perception inerte. Pourtant, il semble difficile d'établir un lien entre perception et croyance lorsqu'une perception ne donne même pas lieu à l'acquisition d'une croyance potentielle. Pour sauver ce lien, on peut supposer si les conditions physiques de l'expérience étaient différentes – si la perception durait plus longtemps et si les conditions de l'illumination étaient plus favorables – le sujet acquerrait une croyance telle qu'« il y a une étoile dans le ciel ». A cela on peut reprocher qu'une expérience qui s'éprouve dans des conditions physiques différentes ne sera plus la même expérience. Selon Armstrong, la perception en tant qu'elle est l'acquisition de croyance est le cas standard de la perception. Il reste à savoir quel est le seuil à dépasser pour qu'une perception inerte devienne un événement de l'acquisition de croyances. En outre, comme Dretske l'indique (1994, p. 47), la façon de faire la différence entre l'acquisition d'une croyance potentielle et l'absence de croyance n'est pas claire¹⁸.

¹⁷ Notre traduction de : « *There may be a perception so faint and indistinct, as to leave us in doubt whether we perceive the object or not. Thus, when a star begins to twinkle as the light of the sun withdraws, one may, for a short time, think he sees it, without being certain, until the perception acquires some strength and steadiness. When a ship just begins to appear in the utmost verge of horizon, we may at first be dubious whether we perceive it or not : But when the perception is in any degree clear and steady, there remains no doubt of its reality ; and when the reality of the perception is ascertained, the existence of the object perceived can no longer be doubted* » (Reid, 2002, *Essay II*, ch. 5, p. 97).

¹⁸ Dretske écrit : « *In observing a crowd of people or a shelf full of books, does one have a potential belief for each (visible) person and book? The difference between having a potential belief and having no belief at all sounds like a difference that doesn't make a difference. Potential beliefs about thimbles seem to be "cognitions" one can have without knowing one has them. Why trade experiences one can have without knowing it for*

Après tout, on peut se demander comment une croyance potentielle peut être considérée comme une croyance. Et même si l'on accepte la distinction¹⁹ entre la croyance effective et la croyance potentielle, on peut toujours se demander comment faire en sorte que cela n'affaiblisse pas la thèse d'Armstrong à tel point que l'attribution d'un rôle épistémique à la perception n'implique pas qu'elle inclue des croyances ou qu'elle soit une acquisition de croyances.

Alternativement, nous pouvons refuser que les situations comme celle décrite par Reid ne donnent lieu à l'acquisition d'aucune croyance, et refuser en même temps que la perception soit nécessairement l'évènement de l'acquisition de croyances. Car il semble qu'il existe toujours une description possible d'une perception, même si cette description est très vague et indéterminée. Dans le cas de l'exemple cité plus haut, nous pouvons aussi dire qu'il existe une description à laquelle le sujet peut croire (par exemple, « il y a un point brillant qui clignote dans le ciel »). Pourtant, cette proposition peut être instanciée par de nombreuses choses

cognitions one can have without knowing it » (En observant une foule de personnes ou une étagère remplie de livres, a-t-on une croyance potentielle pour chaque personne (visible) et chaque livre ? La différence entre avoir une croyance potentielle et ne pas avoir de croyance du tout semble être une différence qui ne fait pas de différence. Les croyances potentielles sur les dés à coudre semblent être des « cognitions » que l'on peut avoir sans savoir qu'elles existent. Pourquoi échanger des expériences que l'on peut avoir sans le savoir contre des cognitions que l'on peut avoir sans le savoir [notre traduction]) (1994, p. 47) ?

¹⁹ A. D. Smith (2001) explique ainsi les deux façons de concevoir la croyance potentielle : « *For the objection that even a full inclination to believe is not an actual belief, and so does not tell us about actual perception, works with too neat a dichotomy: either something actually is a belief, or it actually isn't at all. In fact, however, there is an active notion of potentiality which goes beyond examples like my earlier one of a potential leader. There are, as we might put it, potent potentialities. Consider a clockwork train that is not wound up. In a weak sense this is a potential mover: if it is wound up, it will move. Contrast this with a similar train that is wound up and operating, but which is being prevented from moving. Here the train fails to be an actual mover only because it is impeded. The example of a potential leader is like the former; but Armstrong's description of potential belief is to be understood along the lines of the latter. Perceptual experiences are not just essentially, but intrinsically, belief-inducing, having, therefore, an intrinsic nature which can only be specified in relation to belief (...). A perceptual state does not become a belief by the addition of anything, but only by the elimination of what impedes its intrinsic doxastic force* » (En effet, l'objection selon laquelle même une forte inclination à croire n'est pas une croyance effective, et ne nous renseigne donc pas sur la perception effective, fonctionne selon une dichotomie trop nette : soit quelque chose est effectivement une croyance, soit elle ne l'est pas du tout. Il existe cependant une notion active de potentialité qui va au-delà des exemples comme celui que j'ai donné plus tôt d'un leader potentiel. Il existe, pour ainsi dire, des potentialités puissantes. Prenons l'exemple d'un train mécanique qui n'est pas en marche. Dans un sens faible, c'est un mouvant potentiel : s'il est mis en marche, il bougera. Comparez cela avec un train similaire qui est en marche, mais qu'on empêche de bouger. Dans ce cas, le train n'est pas un mouvant effectif uniquement parce qu'on lui *fait obstacle*. L'exemple d'un leader potentiel est semblable au premier ; mais la description de la croyance potentielle faite par Armstrong doit être comprise comme le second. Les expériences perceptives induisent non seulement essentiellement, mais *intrinsèquement*, des croyances, et ont donc une nature intrinsèque qui ne peut être spécifiée que par rapport aux croyances (...). Un état perceptif ne devient pas une croyance par *l'ajout* de quoi que ce soit, mais uniquement par l'élimination de ce qui entrave sa force doxastique intrinsèque [notre traduction]) (Smith, 2001, p. 291).

qualitativement distinctes (par exemple, une étoile, une planète, ...). Le problème ce n'est pas l'indétermination de la perception, mais c'est le fait que l'on ne peut pas spécifier une seule proposition qui corresponde exactement à notre perception dans toute sa particularité. Ici, l'indétermination est du côté de la croyance mais pas du côté de la perception.

Résumons. D'après Armstrong, la perception consiste en l'évènement de l'acquisition de croyances. Alors, le rôle épistémique de la perception correspond à l'acquisition de croyances. La perception est donc une source de croyances. La difficulté à laquelle se heurte cette conception de la perception réside dans le fait que certaines perceptions ne génèrent pas de croyances. Armstrong propose que dans ce genre de cas, même s'il n'y a aucune croyance acquise, il existe des croyances potentielles qui auraient été acquises dans d'autres situations. Or, comme on l'a vu, il est difficile de déterminer, dans un cas donné, quelle est la croyance potentielle pertinente ou de déterminer si une telle croyance existe. On est donc face à deux options. Soit l'on continue à défendre l'idée selon laquelle le rôle épistémique de la perception consiste en l'acquisition de croyances (ou de connaissances), dans ce cas, on peut soutenir qu'il existe deux types de perceptions : celles qui jouent ce rôle et celles qui ne le jouent pas (une distinction entre les perceptions « épistémiques » et « non épistémiques »). Nous allons étudier une telle conception de l'expérience perceptive proposée par Dretske dans la section suivante. On peut alternativement soutenir que la perception ne correspond pas à l'évènement de l'acquisition de croyances ; le rôle épistémique de la perception consiste à fournir une justification immédiate pour nos croyances perceptives²⁰.

La théorie d'Armstrong ne laisse pas, au premier regard, de possibilité pour concevoir une différence épistémique entre différents types d'expériences perceptives, car, d'après elle, toute perception est un évènement d'acquisition de croyances. Mais, lorsque l'on considère les thèses d'Armstrong dans ses nuances, elles peuvent permettre une conception de la différence épistémique en termes de l'acquisition de croyance effective ou de croyance potentielle. Autrement dit, l'on peut soutenir qu'il existe une différence épistémique entre les expériences perceptives qui donnent lieu à l'acquisition de croyances effectives et celles qui permettent seulement l'acquisition de croyances potentielles. Mais, comme nous l'avons mentionné plus haut, la détermination de la croyance potentielle pertinente dans un contexte perceptif donné n'est pas une tâche évidente.

²⁰ Nous étudierons cette option dans le chapitre 5.

4.5. La distinction entre la perception épistémique et la perception non-épistémique

Dans cette section, nous examinons une approche pour établir une différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels, selon laquelle certaines expériences perceptives jouent le rôle épistémique d'acquisition de croyances mais certaines autres ne jouent aucun rôle épistémique. Nous présenterons la distinction entre perception épistémique et non épistémique proposée par Dretske (1969) et nous montrerons comment cette distinction peut être appliquée au sens du toucher. Nous adresserons à la fin de cette section deux objections contre la proposition de Dretske : la première objection concernera le rôle épistémique de la perception sur la base duquel cette distinction s'effectue. La deuxième objection portera sur la conception de la perception non épistémique du point de vue du rapport entre la perception d'un tout et celle de ses parties.

4.5.1 La distinction entre la perception épistémique et non épistémique dans la vision et dans le toucher

Nous nous concentrons à présent sur la distinction faite par Dretske (1969) dans son livre *Seeing and Knowing* entre le voir non épistémique et le voir épistémique. Il existe, d'après Dretske, une capacité visuelle partagée par un groupe très large des animaux (y compris les êtres humains) dont l'exercice ne dépend pas de l'acquisition des croyances et de la possession de certains concepts. Dretske l'appelle le « voir non-épistémique » (*non epistemic seeing*).

Le voir non-épistémique est dépourvu de contenu cognitif ; il ne dépend pas des ressources conceptuelles, des croyances du sujet : si le sujet *S* voit non épistémiquement *D*, alors il n'existe aucune propriété *F* de *D*, telle que *S* croit que *D* est *F*. L'énoncé « *S* voit non épistémiquement un insecte » est comparable à l'énoncé « *S* marche sur un insecte ». Lorsque *S* voit non épistémiquement *D*, cela n'implique pas nécessairement que *S* remarque, reconnaît ou identifie *D*. Le voir non épistémique doit être décrit par des constructions de la forme « *S* voit *D* » plutôt que « *S* voit que *P* ».

Dretske fournit également un critère positif pour le voir non épistémique : « *S* voit non épistémiquement *D* si et seulement si *D* est visuellement différencié²¹ de son environnement immédiat par *S* (1969, p. 20). » Cette différenciation visuelle comporte au moins deux aspects. Premièrement, l'objet *D* doit faire une impression visuelle sur le sujet *S* (*looks some way*) pour être différencié par *S*. Cela n'implique pas nécessairement que *S* remarque *D*. Deuxièmement, *D* doit être visuellement différencié de son environnement immédiat. Par exemple, lorsque nous collons une feuille de papier beige sur un mur beige de même nuance dans des conditions de l'éclairage dans lesquelles le papier ne se distingue plus du mur, le critère positif ne sera pas rempli (Dretske, 1969, p. 23).

Ainsi, je peux voir (non épistémiquement) un renard sur ma route sans voir *que* c'est un renard. Je peux voir un renard sur ma route sans former la moindre croyance à propos de ce renard. Pour Dretske, le fait que l'objet est différencié de son environnement immédiat, n'implique pas nécessairement que celui-ci est remarqué par le sujet percevant. Je peux voir un renard sans posséder le concept de renard. Il s'agit alors d'un voir non épistémique. De même, quand je vois un renard et que je le prends pour un chien, je vois toujours le renard mais de manière non épistémique²². La vérité des propositions du type « *S* voit non épistémiquement *a* » ne dépend pas des croyances de *S*. Le contexte sémantique introduit par le voir non épistémique est extensionnel (contrairement aux verbes comme croire, imaginer, etc. qui sont intensionnels). Autrement dit, dans une construction du type « *S* voit non épistémiquement *a* », la position de *a* est extensionnelle. D'après Dretske, l'objet vu non épistémiquement est substituable : si « *S* voit non épistémiquement *D* » et « *D* est *D_i* », alors « *S* voit non épistémiquement *D_i* », même sans identifier ou être capable d'identifier *D* ou *D_i* (Dretske, 1969, p. 54).

Dans *Seeing and Knowing*, Dretske donne un exemple – souvent cité par d'autres auteurs – de voir un objet sans le remarquer (1969, p. 18) : Paul cherche son bouton de manchette dans un tiroir. Il ouvre le tiroir. Paul ne trouve pas le bouton de manchette, alors qu'il est sous ses yeux. Selon Dretske, cet exemple peut être considéré comme un exemple du voir non-épistémique. Paul voit le bouton de manchette de façon non épistémique, même s'il ne le remarque pas. Paul affirme qu'il n'a pas remarqué le bouton de manchette lorsqu'on lui

²¹ Nous avons traduit le mot anglais « *differentiated* » par « différencié » en français. Dans la traduction française des chapitres 2.1 et 2.2 du livre de Dretske (1969, p. 4-35), le traducteur, Aurélien Zincq, propose de traduire « *differentiated* » par « discriminé » en français (Dretske et Zincq, 2016).

²² Nous pouvons nous interroger si ce genre d'exemples peut correspondre aux perceptions non-épistémiques. Car dans cet exemple, quand je prends un renard pour un chien, je forme une croyance (fausse) sur le renard à partir de mon expérience visuelle. Ici, on ne peut pas parler de l'absence de croyance.

montre plus tard que le bouton de manchette était bien sous ses yeux. Dretske indique que même si le sujet percevant pense n'avoir pas vu le bouton de manchette, les conditions physiques et physiologiques sont telles qu'il aurait dû voir quelque chose, que le bouton de manchette aurait dû lui apparaître de telle ou telle façon. Les exemples du phénomène appelé « la cécité au changement » peuvent également être comptés parmi les cas du voir non-épistémique (voir Rensink, 2002). Ce phénomène se produit lorsque le sujet percevant ne réussit pas à détecter les changements apportés par les expérimentateurs à la scène visuelle.

Par contraste, le voir épistémique (ou, de façon plus générale, la perception épistémique) a un contenu propositionnel. Il est restitué par des énoncés de la forme « *S* voit que *P* ». Le voir épistémique est exprimé par des phrases contenant un contexte intensionnel. Autrement dit, dans une construction du type « *S* voit que *b* est *F* », la position de *b* est intensionnelle. Alors, on ne peut pas substituer *salva veritate b* par un terme coréférentiel²³.

²³ Dretske distingue deux types de voir épistémique : le voir épistémique primaire et le voir épistémique secondaire. Considérez les énoncés suivants :

1) J'ai vu que la pomme était rouge.

2) J'ai vu que mes voisins étaient rentrés des vacances en voyant que la lumière de leur appartement était allumée.

La première phrase correspond à une perception épistémique primaire et la seconde à une perception épistémique secondaire. Une perception épistémique primaire peut se décrire par des constructions du type « *S* voit que *b* est *P* » si et seulement si :

i. *b* est *P* (Dretske, 1969, p. 79).

ii. *S* voit non épistémiquement *b* (Dretske, 1969, p. 79).

iii. Les conditions d'arrière plan (*B*) dans lesquelles *S* voit *b* sont telles que *b* apparaîtrait différemment s'il n'était pas *P* (Dretske, 1969, p. 82).

iv. *S* croit que les conditions décrites en (*iii*) sont remplies, et que *b* est *P* (Dretske, 1969, p. 88).

Prenons l'énoncé « *S* voit que la pomme est rouge ». Cet énoncé est vrai si et seulement si (*i*) la pomme est rouge ; (*ii*) *S* voit la pomme au sens non épistémique du terme ; (*iii*) les conditions d'arrière-plan dans lesquelles *S* voit la pomme sont telles que la pomme apparaîtrait différemment s'il n'était pas rouge – autrement dit, les conditions sont telles que *S* n'éprouve pas une hallucination, que la lumière est telle que les objets rouges apparaissent tous rouge, etc. – et si (*iv*) *S* croit (même tacitement) que toutes ces conditions (*iii*) sont réunies et que la pomme est rouge.

On peut qualifier le deuxième type de la perception épistémique comme une perception indirecte. *S* voit qu'il n'a plus d'essence en regardant la jauge. *S* ne voit pas que le réservoir de l'essence (*b*) est vide (*P*), il voit seulement la position de l'aiguille sur la jauge (*c*) indiquant qu'il n'y a plus d'essence (*Q*). Un chimiste voit que l'huile de vitriol (*b*) est acide (*P*) en voyant que le papier tournesol (*c*) devient rouge (*Q*).

Une perception épistémique secondaire peut se décrire par des constructions du type « *S* voit que *b* est *P* » si et seulement si (Dretske, 1969, p. 153) :

i. *b* est *P*.

ii. *S* voit non épistémiquement *c* (*c* ≠ *b*) et *S* voit que (au sens d'un voir épistémique primaire) *c* est *Q*.

iii. Les conditions dans lesquelles *S* voit *c* sont telles que *c* ne serait pas *Q*, si *b* n'était pas *P*.

iv. *S* croit que les conditions décrites en (*iii*) sont remplies, et que *b* est *P*.

Concentrons-nous sur la perception non épistémique et essayons d'appliquer la distinction entre perception épistémique et non épistémique aux expériences tactiles et corporelles. Dans le domaine des expériences perceptives tactiles et corporelles, il existe des phénomènes similaires aux phénomènes que Dretske présente comme exemples du voir non épistémique. Considérez un phénomène de la vie de tous les jours. Chaque jour, dans les grandes villes, des milliers de personnes se font voler leurs portefeuilles dans leurs poches, sans le remarquer. Les gens remarquent souvent après coup, lorsqu'ils essayent de s'en souvenir qu'ils ont eu depuis un certain moment une impression de légèreté dans leur poche ou qu'ils ont senti quelqu'un les toucher. Il y a aussi des exemples fournis par la psychologie expérimentale tels que les expériences concernant les jugements de numérosité. Un tel jugement consiste à saisir la numérosité d'un ensemble de stimulations. Ces expériences concernent principalement deux types de jugements dans la modalité tactile : (i) le jugement de numérosité spatiale, (ii) le jugement de numérosité temporelle. Le premier type de jugements consiste à estimer le nombre de stimuli présentés simultanément sur plusieurs endroits du corps (Iida et al., 2015, p. 100). Par exemple, dans une étude menée par Cohen et ses collègues (Cohen et al., 2014), les expérimentateurs demandent aux participants de rapporter le nombre de stimulations vibro-tactiles appliquées séparément et simultanément aux différents doigts d'une main. Le deuxième type de jugements consiste à estimer le nombre de stimuli lorsqu'une trame de stimuli est présentée sur un seul endroit du corps pendant un certain intervalle de temps (voir Iida et al., 2015, p. 100). Dans une expérience menée par Iida et ses collègues (2015), les chercheurs demandent aux participants de rapporter le nombre de vibrations appliquées successivement sur un doigt. Dans toutes ces expériences, il y a des cas dans lesquels le jugement des participants ne correspond pas au nombre de stimuli présentés. On peut interpréter cette observation de plusieurs manières. On peut penser que les stimuli non rapportés n'ont pas été perçus. On peut suggérer également que le sujet percevant a perçu tous les stimuli et qu'il les a tous remarqués, mais qu'il a formé un jugement erroné sur son expérience. On peut avancer que les stimuli non rapportés ont été perçus, mais que le sujet ne les a pas remarqués et qu'il n'a formé aucune croyance à propos de ceux-ci. Selon la troisième

Ainsi, *S* voit que l'huile de vitriol (*b*) est acide (*P*), si et seulement si (i) l'huile de vitriol (*b*), l'acide sulfurique, est en réalité un acide (*P*) ; (ii) *S* voit non épistémiquement le papier tournesol (*c*) et voit (au sens primaire du voir épistémique) que le papier tournesol est rouge ; (iii) toutes les conditions pour que *S* voie normalement la couleur du papier tournesol sont remplies ; (iv) *S* croit que ces conditions sont réunies et que l'huile de vitriol (*b*) est acide (*P*). Autrement dit, *S* voit que l'huile de vitriol est acide, car il sait que si le papier tournesol devient rouge, c'est parce que la substance chimique en question est acide. *S* croit également que le papier tournesol qu'il utilise indique de façon fiable l'acidité d'une substance et, enfin, que l'huile de vitriol est acide.

interprétation, nous pouvons considérer que la perception tactile des stimuli non rapportés constitue un cas de la perception non épistémique tactile.

Nous pouvons également parler, comme exemples de la perception non épistémique, de l'exemple des expériences de Sperling, dans le cas de la vision, et des expériences analogues à celles-ci dans le cas du toucher. Dans une série d'expériences menée par Sperling (1960), l'expérimentateur présente aux participants une matrice visuelle (3 ligne de 4 lettres ou chiffres) pendant une période très courte (50 ms) et leur demande de rappeler les lettres ou les chiffres affichés. Les résultats montrent que les participants ne réussissent à rapporter qu'en moyenne 4,5 lettres sur 12. Par une expérience complémentaire, Sperling écarte l'hypothèse selon laquelle les participants échouent à rapporter plus de lettres parce qu'ils n'ont pas le temps de voir toutes les lettres. Dans cette expérience, l'expérimentateur présente le même type de matrice visuelle aux participants et leur demande de rappeler seulement une ligne sans leur préciser à l'avance la ligne à rappeler. Par la suite, l'expérimentateur demande aux participants de se souvenir d'une ligne particulière. Dans ce cas, les participants réussissent à rapporter en moyenne trois lettres par ligne. Sperling en tire la conclusion que les sujets disposent au moins de 9 lettres dans leur mémoire visuelle. Si nous prenons le cas d'un sujet percevant qui a rapporté 4 lettres sur 12 et si nous acceptons qu'au moins 9 lettres sur 12 ont été enregistrées dans sa mémoire, alors il reste à savoir si les 5 lettres non rapportées mais enregistrées dans la mémoire ont été perçues ou non. Cette même question se pose à propos des 3 lettres restantes qui n'ont pas probablement été enregistrées dans la mémoire. Si nous suivons Dretske, nous pouvons dire que les 9 lettres non rapportées mais enregistrées, ainsi que les 3 lettres probablement non enregistrées ont été perçues non épistémiquement par le sujet percevant, car toutes ces lettres sont visuellement différenciables et elles peuvent être vues au moins non épistémiquement.

Bliss et ses collègues (1966) ont effectué une série d'expériences semblables concernant la modalité tactile. Dans cette série d'expériences, les expérimentateurs présentent 12 stimuli multiples sur 24 positions possibles sur les doigts de deux mains sauf les pouces. Les positions sont étiquetées par des lettres de l'alphabet. Les stimuli multiples sont présentés simultanément et les participants doivent rapporter la position des stimuli en se servant des étiquettes alphabétiques. Les expérimentateurs effectuent deux types d'expériences. Ils demandent aux participants de rapporter la position de tous les stimuli présentés sur les 8 doigts ou ils leur demandent de faire un rapport partiel, c'est-à-dire de rapporter la position des stimuli sur des positions particulières – sans que les participants sachent à l'avance de quel type de positions il faut se souvenir. Dans ce cas, les participants auront pour consigne de

rapporter les positions des stimuli sur la partie supérieure (8 positions possibles) ou la partie intermédiaire (8 positions possibles) ou bien la partie inférieure (8 positions possibles) des doigts. Lorsqu'il s'agit de se souvenir de tous les stimuli, les participants réussissent seulement à rapporter d'une façon immédiate et correcte un nombre moyen de 3,6 positions sur 12. Dans le cas d'un rapport partiel, les participants rapportent en moyenne 4,6 positions sur 12. Cela semble envisager qu'une partie des informations tactiles qui n'est pas disponible pour un compte-rendu verbal, peut rester accessible lorsque l'on applique la méthode du rapport partiel. Autrement dit, il peut y avoir une certaine information qui n'est pas saisie à un moment donné dans les croyances du sujet, manifestées sous la forme d'un compte-rendu verbal, et qui ne joue pas, par conséquent, de rôle épistémique. Pourtant, suivant Dretske, on ne peut pas dire pour autant que l'objet ou l'événement non reconnu ou oublié n'est pas perçu. Ainsi les stimuli tactiles, non rapportés immédiatement peuvent être considérés comme étant perçus de façon non épistémiques.

Il existe également des phénomènes proches de la cécité au changement dans la modalité tactile. Ce phénomène se produit lorsque le sujet percevant échoue à détecter les changements apportés par les expérimentateurs à la scène visuelle. Soient V_1 et V_2 deux vues successives d'une scène visuelle aux instants t_1 et t_2 . Si l'objet (ou l'événement) X est absent sur la scène visuelle à t_1 mais présent à t_2 et si le sujet percevant ne remarque pas cette présence, nous avons affaire, comme certains chercheurs le disent, à un cas de cécité au changement. Dans une étude effectuée par Gallace et ses collègues (2006) sur un phénomène équivalent à la cécité au changement dans la modalité tactile, les chercheurs demandent aux participants de détecter si un changement de position des stimuli vibro-tactiles sur la surface du corps a eu lieu. Lorsque les deux ensembles de stimuli tactiles se séparent par un intervalle, les participants ne réussissent souvent pas à remarquer les changements.

Ces exemples soutiennent tous qu'il y a des aspects de l'objet perçu, ou de la scène perceptive, qui n'ont pas été identifiés ou reconnus ; des aspects auxquels le sujet percevant n'a pas prêté attention. Il y a une sorte de complexité de la scène perceptive qui ne se saisit pas entièrement dans les croyances et les comptes-rendus perceptifs²⁴.

La version tactile du critère positif de la perception non épistémique peut être formulée d'au moins 3 façons :

²⁴ Un autre type d'exemples du toucher non épistémique peut concerner l'apprentissage perceptif. Un médecin sent que ma thyroïde est hypertrophiée en palpant mon cou alors que, n'ayant aucune connaissance en anatomie et en médecine, je sens seulement mon cou en le touchant. On peut dire, suivant Dretske, que je sens non épistémiquement ma thyroïde alors que le médecin sent que ma thyroïde est hypertrophiée. Voir également Dokic (2004, p. 55-57).

a) *S* sent (tactilement et) non épistémiquement *D* si et seulement si *D* est tactilement différencié de son environnement immédiat par *S*.

b) *S* touche non épistémiquement *D* si et seulement si *D* est tactilement différencié de son environnement immédiat par *S*.

c) *S* est touché non épistémiquement par *D* si et seulement si *D* est tactilement différencié de son environnement immédiat par *S*.

La proposition (a), malgré le fait qu'elle peut comprendre à la fois le toucher passif et actif, ne correspond pas tout à fait à la définition de la perception non épistémique. Le verbe « sentir » (tactilement) semble contenir en lui-même le sens de remarquer, d'être (tactilement) conscient de quelque chose. La phrase « *S* sent *D* » ne semble pas être comparable à la phrase « *S* marche sur *D* ». Il semble qu'il y a une différence entre sentir une piqûre et être piqué par un moustique. Il y a une différence entre « sentir tactilement quelque chose » et « toucher quelque chose ». Le fait de sentir tactilement quelque chose, comme Warnock l'indique (1969, p. 50), n'est pas une condition nécessaire au fait de toucher quelque chose²⁵. Le verbe « toucher » peut décrire une situation entièrement non perceptive (par exemple, la balle touche le filet)²⁶.

La proposition (b) peut-elle caractériser le toucher non épistémique ? Prenons l'énoncé « *S* touche *D* ». Nous écartons ici tout usage métaphorique du verbe « toucher » – par exemple « *S* touche le chômage. » – pour nous intéresser aux événements sensoriels et perceptifs. Même si le verbe « toucher » peut vouloir dire « percevoir tactilement », il semble qu'il y a un certain écart entre un énoncé comme « *S* touche cette pomme. » et l'énoncé « *S* perçoit

²⁵ Si l'on soutient qu'il existe des situations dans lesquelles le contact direct entre le sujet percevant et l'objet n'est pas nécessaire, on peut alors dire que le fait de sentir tactilement quelque chose n'est pas non plus une condition suffisante au fait de toucher quelque chose. Warnock défend cette position : « *But the occurrence of ordinary 'sensations of touch' is neither necessary nor sufficient for the occurrence of touching. It is not necessary, since we frequently touch objects without feeling (or noticing, or knowing) that we do so; and it is not sufficient, since sometimes it feels as if we were touching something when in fact are not. When one puts down a heavy suit-case, it often feels at first as if one had still got hold of it. Furthermore, as has been already pointed out, inanimate objects, though non sensitive, may properly said to touch each other* » (Mais la présence de « sensations tactiles » ordinaires n'est ni nécessaire ni suffisante pour que le toucher se produise. Elle n'est pas nécessaire, puisque nous touchons fréquemment des objets sans avoir l'impression (ou sans remarquer, ou sans savoir) que nous le faisons ; et elle n'est pas suffisante, puisque nous avons parfois l'impression de toucher quelque chose alors qu'en fait nous ne le faisons pas. Lorsqu'on dépose une lourde valise, on a souvent l'impression, au début, de la tenir encore dans la main. En outre, comme on l'a déjà souligné, on peut dire à juste titre que les objets inanimés, bien que non sensibles, se touchent entre eux [notre traduction] (Warnock, 1969, p. 50).

²⁶ Voir également Massin (2010, p. 398-399).

tactilement cette pomme. ». Percevoir tactilement la pomme peut être une conséquence de l'acte de toucher. Il se peut que *S* touche intentionnellement la pomme pour la découvrir, pour la reconnaître. Par exemple, *S* touche les murs d'une chambre obscure pour trouver l'interrupteur. Le toucher dans ce sens est avant tout une action intentionnelle. Par contraste, il se peut que *S* se cogne à une table sur son parcours. *S* touche la table sans vouloir rien toucher. Il est possible qu'il ne s'en rende même pas compte. Ici, le fait de toucher la table peut être interprété dans le sens d'un contact physique entre deux objets (comme une pomme qui touche la terre) sans que cela implique que *S* perçoive tactilement la table. Si *S* remarque la table, on dira donc que *S* perçoit tactilement la table. En suivant Dretske, on peut aussi dire que lorsque *S* touche quelque chose sans le remarquer (par exemple, la table), *S* perçoit tactilement cette chose (la table) mais de façon non épistémique.

Mais qu'en est-il pour le toucher actif exploratoire? Malgré l'écart souligné plus haut entre « toucher quelque chose » et « percevoir tactilement quelque chose », il y a un usage du verbe toucher selon lequel il peut vouloir dire « percevoir tactilement et activement ». Cet usage correspond au toucher actif et exploratoire. Le toucher exploratoire est un processus qui semble engager des processus cognitifs ; il peut être considéré comme un processus épistémique. D'après un certain point de vue, le toucher exploratoire est une action intentionnelle qui continue jusqu'à ce qu'un certain objet soit détecté ou qu'une certaine propriété de l'objet soit relevée. Autrement dit, cette action continue jusqu'à ce que le sujet *S* acquière la croyance que « ceci est *F* » ou que « *a* est *F* ». En ce sens, le succès de l'action exploratoire implique que le sujet ait une croyance particulière. Cette croyance est une croyance perceptive, car c'est à l'issue de ses perceptions que le sujet acquiert cette croyance.

On considère également le toucher exploratoire comme étant épistémique, si l'on estime que, dans une action intentionnelle, les croyances doivent nécessairement jouer le rôle d'intermédiaire entre l'entrée sensorielle et la sortie moteur (Nanay, 2013, p. 67). Autrement dit, l'intention *a priori* de mener une action doit impliquer la possession de certaines croyances par le sujet. Cette idée peut être cependant défiée de plusieurs façons. D'une part, on peut montrer que l'intention (*a priori*) de mener une action n'implique pas forcément la possession de croyance particulière chez le sujet²⁷, et, d'autre part, on peut mettre en cause

²⁷ Comme Mele (1989) l'indique, pour qu'il y ait un lien de dépendance entre l'action intentionnelle et la croyance du sujet, il faut que les conditions suivantes soient remplies (Mele, 1989, p. 19) :

- (1) *S* a l'intention de mener l'action *A* seulement si *S* croit qu'il va (probablement) faire *A*.
- (2) *S* a intentionnellement mené l'action *A* seulement si *S* avait l'intention de mener l'action *A*.
- (3) *S* a intentionnellement mené l'action *A* seulement si *S* croyait qu'il allait (probablement) faire *A*.

l'idée suivant laquelle une action intentionnelle requiert nécessairement une intention *a priori*²⁸.

Le lien cognitif entre perception et action peut être pensé en termes des fonctions que l'intention joue au cours d'une action. L'intention initie et entretient les actions, guide et surveille le comportement, coordonne les différentes activités d'un individu, incite et conclut les raisonnements pratiques (Mele, 1989, p. 20-24). Le plan d'action sera ainsi une composante de l'intention. Ainsi, lors d'un acte de toucher, je forme des intentions pour me déplacer dans un sens ou dans un autre en fonction des informations que me fournissent mes perceptions. Par exemple, dans le cas du labyrinthe tactile cité plus haut, chaque obstacle rencontré sur le parcours fournit une information servant à choisir une orientation pour le mouvement.

Il est pourtant possible que les fonctions assurées par l'intention soient accomplies par des représentations (mentales) qui ne sont pas nécessairement accessibles au sujet percevant. Ces représentations qu'on peut appeler les représentations pragmatiques (Nanay, 2013, p. 68) guident et surveillent nos mouvements corporels. Lorsque je saisis un verre d'eau, les propriétés de ce verre – sa taille, son poids, sa distance par rapport à ma main – doivent être représentées au système moteur, pour que celui-ci puisse appliquer une force suffisante pour saisir et soulever ce verre et qu'il oriente correctement les mouvements.

Il est pourtant possible que les conditions (1) et (2) ne soient pas toujours remplies. Prenons l'exemple suivant cité par Mele (1989, p. 19-20). Un joueur de basket a seulement 45 % de réussite lorsqu'il tire un lancer franc. Il se met dans la position du lancer franc et tire. Même s'il ne croit pas pouvoir marquer, il réussit son coup. Dans le langage ordinaire, nous avons tendance à décrire cette action – marquer un panier – comme étant intentionnelle, pourtant le joueur ne croyait pas qu'il allait le faire. Mele propose donc qu'on formule autrement le lien entre croyance et intention :

(1*) *S* a l'intention de mener l'action *A* seulement si *S* ne croit pas qu'il ne va (probablement) pas faire *A*.

Ainsi, la condition de croyance devient une condition négative et plus faible que la condition (1). Le lien entre croyance et action intentionnelle s'exprime alors de la façon suivante :

(3*) *S* a intentionnellement mené l'action *A* seulement si *S* ne croyait pas qu'il n'allait (probablement) pas faire *A*.

La condition (3*) n'implique pas que *S* ait cru qu'il allait mener l'action *A*. Le joueur de Basket avec 45 % de réussite ne croit pas qu'il va marquer, il ne croit pas non plus qu'il ne va pas marquer, mais on a tendance à décrire son action, quand il réussit son coup, comme étant intentionnelle. Même une version plus faible de la condition de la croyance pour les intentions n'empêche pas qu'une action intentionnelle s'effectue sans que le sujet croit qu'il va la mener.

²⁸ Searle estime que l'intention *a priori* n'est pas nécessaire pour une action intentionnelle, ni les croyances. Ce qui est nécessaire pour une action intentionnelle est l'« intention en action » (Searle, 1983, p. 85).

Dans le cas du toucher exploratoire, le rôle que les représentations non conscientes jouent pour guider l'exploration ne nous empêche pas de considérer l'exploration tactile comme un processus épistémique. Le toucher exploratoire en tant qu'action intentionnelle consiste à agir pour connaître, reconnaître, identifier un objet. C'est une action qui a pour but d'identifier ou de connaître un objet, une action au cours de laquelle on adopte une stratégie pour atteindre ce but. Lorsque je cherche une balle dans un sac, mon but est de trouver un objet de forme sphérique et ma stratégie est de palper les objets jusqu'à ce que je constate que la forme de l'objet est sphérique. Lorsque je cherche l'interrupteur dans une chambre obscure, mon but est d'identifier un certain objet comme interrupteur et ma stratégie est de glisser ma main sur le mur jusqu'à ce que je perçoive l'interrupteur. Il est possible que je remarque sur mon parcours d'autres choses, par exemple des creux ou des bosses du mur, une prise électrique, etc. ; il est également possible que je touche quelque chose sans le remarquer (par exemple, je me cogne à une table sans m'en rendre compte). Le toucher exploratoire est un processus que l'on peut qualifier d'épistémique. On peut également dire, suivant Dretske, qu'il comporte des perceptions épistémiques et non épistémiques.

Cela étant dit, le toucher passif décrit par des constructions du type « *S* est touché par *D* » (définition (c)) semble être un meilleur candidat pour la perception tactile non épistémique. Les exemples, cités plus hauts, de phénomènes tactiles équivalents aux phénomènes qui ont été pris comme illustrations du voir non épistémique, portent sur le toucher passif et peuvent soutenir ce choix. Quand bien même les comptes-rendus du type « *S* touche *D* » peuvent renvoyer à des situations dans lesquelles un contact physique se produit sans que le sujet percevant s'en rende compte, ces situations peuvent être également décrites par les comptes-rendus du type « *S* est touché par *D* » aussi longtemps que le sujet *S* est touché par un objet *D* et qu'il ne s'en rend pas compte.

4.5.2 La perception tactile non épistémique et la différenciation tactile

Comme nous l'avons indiqué plus haut, le voir non-épistémique, selon Dretske, possède un critère négatif et un critère positif. Le critère négatif consiste en l'absence de croyance positive concernant l'expérience visuelle du sujet percevant et le critère positif exige une différenciation de l'objet de son environnement de la part du sujet percevant. Nous allons nous concentrer dans cette sous-section sur le critère positif de la perception tactile non-épistémique (proposition (c) mentionnée plus haut) afin de le rendre plus précis dans le cas de la perception tactile.

Reprenons le critère positif pour une perception tactile non épistémique : « *S* est touché non épistémiquement par *D* si et seulement si *D* est tactilement différencié de son environnement immédiat par *S* ». Le fait que « *D* est tactilement différencié de son environnement immédiat par *S* », implique que l'objet *D* soit physiquement positionné de telle façon qu'il est différenciable par *S* mais aussi qu'il apparaît à *S* d'une certaine manière.

Le critère positif implique alors une condition de différenciation concernant l'objet et une condition de différenciation concernant le sujet percevant. Pour Dretske, l'occupation d'une partie du champ visuel du sujet par l'objet constitue une condition nécessaire pour le voir non-épistémique²⁹. Cependant, la simple occupation d'une partie du champ visuel n'est pas suffisante pour le voir non épistémique, car cela le réduirait à une simple confrontation physique avec l'objet. En effet, dans le voir non épistémique, l'objet est phénoménalement discriminé par le sujet percevant mais cela ne donne pas lieu à une formation de croyance.

Dans cette sous-section, nous nous concentrons majoritairement sur les conditions de différenciation qui concernent l'objet, c'est-à-dire sur les conditions dans lesquelles l'objet doit se trouver pour qu'une perception tactile non épistémique soit possible. Nous considérons d'abord une condition minimale pour l'objet dans le cas de la perception tactile analogue à celle que Dretske propose dans le cas du voir non épistémique, c'est-à-dire l'occupation du champ visuel. Pour ce faire, il faut d'abord savoir s'il existe un champ tactile analogue au champ visuel dont une partie peut être occupée. Nous pensons, malgré les différences entre les propriétés spatiales tactiles et visuelles, qu'il existe des situations dans lesquelles une telle analogie est possible.

Martin (1992) remarque un certain nombre de différences entre les propriétés spatiales tactiles et les propriétés spatiales visuelles. D'après lui, dans la vision, le sujet fait l'expérience des objets comme étant extérieurs à lui, arrangés dans un espace physique. A l'intérieur d'un champ visuel, on expérimente les rapports spatiaux que les objets entretiennent entre eux ainsi que le rapport spatial qu'on entretient avec chacun de ses objets. On perçoit les objets dans des localisations distinctes. On est également conscient de l'espace vide entre les objets et on peut percevoir que cet espace peut être potentiellement occupé.

²⁹ Dretske écrit : « *The key to whether a person can see D is whether he can visually differentiate D from its immediate environment. One of our surest guides to whether it is D which is being differentiated is whether the percipient is appropriately placed to receive the reflected (or emitted) light from D.* » (La clé pour savoir si une personne peut voir *D* est qu'elle peut visuellement différencier *D* de son environnement immédiat. L'un des moyens les plus sûrs de savoir si c'est *D* qui est différencié est de vérifier si le sujet percevant est bien placé pour recevoir la lumière réfléchie (ou émise) par *D* [notre traduction]) (Dretske, 1969, p. 53).

Dans une expérience tactile, le sujet fait l'expérience des objets en tant qu'ils entrent en contact avec son corps ; il est conscient de son corps et de ses limites, et, par conséquent, des objets qui entrent en contact avec son corps lorsqu'ils impressionnent de façon remarquable les limites de son corps. Selon Martin, les relations spatiales entre différents objets ne sont pas perçues de la même manière dans la perception tactile. Par exemple, lorsque, pour déterminer la forme d'un verre, nous faisons glisser le bout de nos doigts sur l'arête du verre, nous percevons la forme circulaire du bout de nos doigts, et de là nous percevons la rondeur du verre (Martin, 1992, p. 204). Pourtant, selon Martin, on ne perçoit pas l'espace extérieur aux points où on touche le verre. On ne perçoit pas que cet espace peut être occupé (voir chapitre 1).

Nous acceptons l'idée de Martin selon laquelle il y a une différence entre la perception tactile et la perception visuelle quant à la relation spatiale entre le sujet percevant et l'objet. Nous pouvons décrire notre expérience visuelle en tant qu'elle nous présente les objets comme étant situés à une certaine distance par rapport à nous, mais nous décrivons, dans la plupart des cas, notre expérience tactile en tant qu'elle nous présente les objets entrant en contact avec notre corps. Nous rejetons cependant l'idée selon laquelle les relations spatiales entre les objets ne peuvent pas être perçues à travers la perception tactile. Comme Martin lui-même l'indique, il y a des expériences dans lesquelles on peut parler d'un champ tactile proche du champ visuel. Par exemple, certaines régions de la peau comme la paume d'une main offrent un champ sensoriel à deux dimensions dans lequel on perçoit la position des stimuli ainsi que les relations spatiales entre les différents stimuli. Comme Martin le propose, nous pouvons imaginer qu'un sujet puisse dire si la pièce de monnaie placée sur sa paume est une pièce de 50 centimes ou une pièce de 10 centimes ; les sujets qui maîtrisant le Braille sont capables de reconnaître les différents arrangements des points sur les extrémités de leurs doigts (Martin, 1992, p. 208). Nous pouvons également estimer la distance entre deux stimulations tactiles simultanées sur une région de notre peau. Il semble également qu'il est possible de remarquer sur la base de notre expérience tactile l'espace vide entre deux objets. Par exemple, si nous pressons légèrement un peigne sur notre paume, nous sommes capables de croire, sur la base de notre expérience, qu'il y a un espace vide entre les dents du peigne. La perception tactile de certains traits spatiaux (par exemple, la forme des objets) nécessite parfois les actions volontaires pour relever de façon séquentielle les traits spatiaux de l'objet. Autrement dit, ce type de perception nécessite que les stimulations tactiles se génèrent de façon séquentielle. Mais, cela n'est pas le cas de toutes les expériences tactiles qui nous présentent les différents traits spatiaux des objets.

Certains auteurs – philosophes et psychologues – suggèrent ainsi la possibilité d’un champ tactile analogue au champ visuel dans le cas du toucher passif. Serino et ses collègues (2008) rappellent que la plupart des recherches empiriques sur la modalité tactile montrent que, dans le toucher actif, les informations proprioceptives et kinesthésiques sont nécessaires pour la perception de certaines propriétés spatiales comme la forme (p. 356). Ces auteurs argumentent également, à partir d’une série d’expériences, en faveur de l’existence d’un champ sensoriel purement tactile – c’est-à-dire indépendant du mouvement, de la proprioception, des informations visuelles, etc. – dans lequel la perception de certaines propriétés spatiales relationnelles comme la colinéarité est possible³⁰.

Si nous admettons qu’il existe un champ tactile analogue au champ visuel dans certaines expériences tactiles passives, nous pouvons exprimer la condition de différenciation tactile qui concerne les conditions de stimulation de l’objet de la façon suivante :

Condition de différenciation tactile (objet) : L’objet D est tactilement différencié de l’environnement immédiat de S si et seulement si D se trouve dans un champ tactile situé sur le corps de S et produit une impression tactile appropriée.

Ici, nous entendons par *impression tactile appropriée* une différence de pression (ou de chaleur) normalement détectable par les récepteurs cutanés ou kinesthésiques. La question qui se pose à présent est de savoir si cette différenciation s’identifie à un contact physique entre le corps et l’objet ou implique un tel contact.

Prenons les exemples suivants :

a) Capitaine Achab a des sensations de douleur à la position de sa jambe amputée (Melville, 2013).

b) *L’illusion de la main en caoutchouc* : Les sujets doivent observer une main en caoutchouc placée à leur gauche tandis que leur propre main gauche est dissimulée sous un cache. L’expérimentateur touche simultanément avec deux pinceaux des zones identiques des deux mains (la fausse main et la vraie main). Les sujets voient le pinceau touchant la main en caoutchouc mais ils ne voient pas l’autre pinceau – celui qui touche leur propre main. Après quelques minutes, ils sentent que c’est le pinceau visible qui touche leur main (Botvinick et Cohen, 1998).

c) Un malvoyant trouve son chemin à l’aide de son bâton.

³⁰ Voir également Haggard et Giovagnoli (2011) et Haggard et ses collègues (2017).

d) Le médecin sent la surface du corps du patient par l'intermédiaire de ses gants d'examen.

e) Je conduis une voiture sur une route et je sens peu à peu qu'une route lisse et asphaltée devient une route en gravier (Fulkerson, 2012, p. 4).

f) Je suis allongé sur mon lit, les yeux fermés. Mon chat saute sur le lit et marche du pied du lit vers mon visage. Je sens son trajet vers mon visage, sans qu'il me touche (Fulkerson, 2012, p. 5).

g) Je sens la texture du papier sur lequel j'écris avec un crayon.

Les exemples ci-dessus portent sur les cas dans lesquels les sujets rapportent sentir un objet situé à un endroit qui ne correspond pas à l'endroit d'une stimulation corporelle. L'exemple *a* représente le phénomène des « membres fantômes » : les personnes amputées disent qu'ils sentent parfois la partie amputée comme si elle était toujours présente ; elles ont l'impression d'avoir des sensations situées dans les membres amputés lorsqu'elles sont touchées à d'autres endroits sur leur corps³¹. L'exemple *b*, l'illusion de la main en caoutchouc, présente une situation dans laquelle il semble que l'on éprouve l'expérience, même si elle est trompeuse, d'une stimulation tactile appliquée en effet en dehors des frontières de notre corps biologique. Dans les exemples *c* et *d*, les sujets perçoivent les objets situés à une certaine distance par rapport à leur corps biologique et sentent probablement les outils comme s'ils étaient une extension de leur corps. Selon Martin (1992, p. 201-202), il n'est pas vrai que les sensations corporelles soient toujours senties à l'intérieur des limites du corps biologique : les sensations corporelles sont senties à l'intérieur des frontières du « corps apparent ». D'après lui, le « corps apparent » est l'espace à l'intérieur duquel les sensations corporelles sont possibles. Ainsi, le corps *apparent* peut comprendre les extensions non-physiques du corps comme les membres fantômes ou les extensions physiques comme les instruments (par exemple les cannes) (voir chapitre 2). Suivant cette idée, la perception tactile des objets extérieurs nécessite un contact direct entre l'objet et le corps apparent du sujet (Fulkerson, 2012, p. 3). Selon une certaine explication, il existe une représentation géométrique et topologique mentale du corps, appelée la carte du corps (*body map*), qui est supposée être l'image du corps sur le long terme. D'après cette hypothèse, cette carte représente les propriétés spatiales du corps sur la longue durée, telles que la taille et la forme

³¹ Voir Ramachandran et Hirstein (1998) ; voir Björkman et ses collègues (2012).

des différents membres ; elle est flexible et s'adapte aux changements (voir chapitre 2 ; voir de Vignemont (2009); voir de Vignemont et Massin (2015)).

Pourtant, comme Fulkerson (2012) l'indique, cette thèse ne peut pas fournir une explication satisfaisante, notamment, des exemples *e* et *f*. Dans l'exemple *e*, j'éprouve l'expérience d'un objet distal, la route, par l'intermédiaire des vibrations et des pressions sur la surface de mon corps. Cette expérience, selon Fulkerson, n'est pas l'expérience du châssis ou des pneus, ni celle du siège du véhicule. Elle est bel et bien l'expérience d'un objet à distance, à savoir la route. Il semble invraisemblable de considérer que la carte du corps change de telle façon qu'elle comprenne le siège, le châssis et les pneus comme extensions du corps – alors qu'il est peut-être concevable qu'un instrument, tel qu'une raquette de ping-pong, devienne partie intégrante de la carte du corps. Il en va de même pour l'exemple de la perception du mouvement du chat (*f*).

Nous pouvons alors soutenir alternativement que la perception tactile nécessite un milieu ou un médium tangible (Fulkerson, 2012, p. 6). Ce médium tangible a pour rôle d'assurer un lien informationnel entre le sujet et l'objet à distance, c'est-à-dire de transmettre les informations tactiles de l'objet vers le sujet. Par exemple, lorsque je perçois, en conduisant une voiture, la rue, ses creux et ses bosses, les pneus, les différentes parties de la structure du véhicule et le siège sur lequel je suis assis, transmettent des vibrations, reflétant les traits de la surface de la route, à la surface de mon corps. Lorsque j'écris avec un crayon sur une feuille de papier, le crayon forme un médium tangible transmettant les informations concernant la texture du papier (exemple *i*). Lorsqu'un médecin examine le corps de son patient à travers un gant, le gant constitue également un médium tangible (exemple *f*). Suivant cette approche, la perception tactile d'un objet nécessite une connexion tactile directe ou indirecte entre l'objet et le corps du sujet (Fulkerson, 2012, p. 6).

La connexion tactile directe se produit lorsque l'objet est directement en contact avec le corps du sujet percevant. La connexion tactile indirecte a lieu lorsque le sujet percevant reçoit les stimulations tactiles à travers un médium. Autrement dit, lorsque le point où l'objet se trouve ne correspond pas à un point de contact avec le corps du sujet percevant. Nous soutenons, comme nous l'avons montré dans les chapitres 1 et 2, que l'expérience tactile de l'objet n'implique pas que le sujet percevant éprouve également l'expérience tactile d'un contact avec son corps. Lorsque j'écris avec un crayon sur un papier, je perçois par mes doigts, si j'y prête attention, le crayon, sa forme, sa solidité. Mais je perçois également la texture du papier par l'intermédiaire de mon crayon. Il y a une sensation distincte dans le fait de toucher le papier *via* le crayon, différente de celle lorsqu'on touche le papier du bout des

doigts, différente également de l'effet de le toucher par l'intermédiaire d'un stylo plume. Il est également possible que j'ai des sensations de pression au bout de mes doigts, mais il n'est pas nécessaire de sentir mes bouts de doigts afin de percevoir la texture du papier à distance.

L'analogie faite par Diderot dans sa « *Lettre sur les aveugles* » entre le toucher et la vision sera peut-être utile pour élucider la question de la dépendance de l'expérience tactile de l'objet distal de la conscience corporelle :

« Et qu'est-ce à votre avis que des yeux, lui dit Monsieur de... "c'est, lui répondit l'aveugle, un organe sur lequel l'air fait l'effet de mon bâton sur ma main" » (Diderot, 2000, p. 33).

Dans ce passage, l'aveugle que cite Diderot compare le contact entre le bâton et sa main au contact, pour ainsi dire, entre l'« air » et l'œil. Pour formuler cette analogie dans des termes plus modernes, on peut dire que l'effet du bâton par lequel l'aveugle touche les choses sur sa main est analogue à l'effet des rayons de la lumière sur la rétine. Comme nous ne sommes pas conscients de cet effet ou plus précisément des stimuli proximaux visuels, nous ne sommes pas conscients non plus des objets tactiles proximaux lorsque l'on touche un objet à distance.

L'expérience tactile d'un objet à distance n'est pas toujours accompagnée d'une expérience de l'objet à proximité. Cela ne nie pas la nécessité d'une connexion informationnelle entre l'objet distal et le corps du sujet. La conscience corporelle – comme on l'a évoqué dans les chapitres 1 et 2 – n'est pas nécessaire pour la perception des objets extérieurs³².

³² Dans ce passage, Dennett décrit comment l'expérience tactile des objets à distance est possible :

« Bandez vos yeux et prenez un bâton (ou un crayon ou un stylo) dans votre main. Touchez diverses choses autour de vous avec cette baguette ; vous pouvez reconnaître leur texture sans effort, comme si votre système nerveux avait des récepteurs à l'extrémité de la baguette. Un effort particulier et dans l'ensemble sans résultat, est nécessaire pour être attentif à la manière dont on ressent le bâton au bout de ses doigts, pour sentir la manière dont il vibre ou résiste au mouvement qu'on lui imprime quand il entre en contact avec les diverses surfaces. Ces transactions entre le bâton et les récepteurs du toucher sous la peau (aidés dans la plupart des cas par des sons à peine perceptibles) fournissent l'information que votre cerveau intègre dans une reconnaissance consciente de la texture du papier, du carton, de la laine ou du verre ; mais ces processus compliqués d'intégration sont tout sauf transparents à la conscience. C'est-à-dire que nous ne savons pas – et nous ne pouvons pas savoir – comment « nous » le faisons. Pour prendre un cas encore plus indirect, songez à la manière dont vous pouvez sentir la viscosité d'une tache d'huile sur la route sous les roues de votre voiture quand vous tournez à un coin de rue. Le point focal phénoménologique de contact est celui où le caoutchouc rencontre la route ;

Somme toute, même si le contact corporel n'est pas nécessaire pour percevoir l'objet, une connexion tactile appropriée semble être nécessaire pour une perception tactile. Nous pouvons alors modifier la condition de la différenciation tactile concernant les conditions de l'objet de la façon suivante :

Condition de différenciation tactile (objet) : L'objet D est tactilement différencié de l'environnement immédiat de S si et seulement si il existe une connexion tactile appropriée entre S et D ou si D se trouve à l'intérieur des limites du *corps apparent* et produit une *impression tactile appropriée*.*

Cette condition est une condition nécessaire pour une perception tactile non épistémique, mais pas une condition suffisante. Car, selon Dretske, dans une perception non épistémique, l'objet doit apparaître d'une certaine façon au sujet percevant (1969, p. 20). Cela ne veut pas dire que le sujet doit nécessairement former une croyance par rapport à l'objet, mais il doit pouvoir le discriminer phénoménalement. Le but principal de Dretske lorsqu'il introduit la notion de voir non épistémique semble consister à montrer que le nombre de choses dont on est conscient à travers nos expériences visuelles excède les croyances que l'on forme à travers ces expériences³³. Alors, la perception non épistémique se produit en l'absence de croyance perceptive mais elle n'aura pas lieu lorsque le sujet ne différencie pas phénoménalement l'objet de son environnement immédiat. Ainsi la perception non épistémique possède une condition de différenciation qui concerne le sujet. Cette condition que l'on peut considérer comme une condition phénoménale de différenciation tactile peut s'exprimer de la façon suivante :

ce n'est pas un point de votre corps innervé, assis, habillé, sur le siège de l'auto, ou de vos mains gantées sur le volant » (Dennett, 1993, p. 65-66).

³³ Les exemples du voir non-épistémique dans lesquels l'objet est discriminé par le sujet percevant sans qu'il ne soit remarqué par celui-ci, ressemblent aux exemples proposés par Ned Block (1995) dans lesquels le sujet jouit d'une « conscience phénoménale » sans qu'il n'ait de « conscience d'accès ». D'après Block, un état mental donne lieu à une conscience d'accès seulement s'il est immédiatement accessible aux processus cognitifs (par exemple, un compte rendu perceptif, un raisonnement, etc.). La conscience phénoménale correspond à l'effet que cela fait d'éprouver une expérience perceptive. Supposons que vous soyez en train de discuter avec quelqu'un depuis le matin et que tout d'un coup, à midi, vous vous rendez compte que dehors, il y a – et il y a eu depuis quelques temps déjà – le bruit d'un marteau-piqueur. Le fait de vous rendre compte à midi de ce bruit montre qu'à ce moment-là vous avez une conscience d'accès du bruit du marteau-piqueur et que vous n'aviez pas cette conscience pendant toute la matinée. Par contre, pendant tout ce temps, vous possédiez la conscience phénoménale. Block (2007; voir aussi 2011) soutient, dans le même esprit, la thèse du débordement phénoménal, c'est-à-dire la thèse selon laquelle ce dont on est conscient phénoménalement excède ce à quoi on a consciemment accès.

Condition de la différenciation tactile (sujet) : L'objet D est tactilement différencié de l'environnement immédiat de S si et seulement si D apparaît d'une certaine façon à S .

On peut dire, suivant Dretske, que les deux conditions de différenciation tactile (concernant l'objet et le sujet de l'expérience tactile) sont conjointement nécessaires et suffisantes pour une différenciation tactile.

Cette définition qui concerne à la fois les conditions de l'objet et le caractère phénoménal de l'expérience tactile du sujet percevant, nous permet d'appliquer la distinction entre la perception épistémique et non épistémique, telle que Dretske l'entend, aux phénomènes tactiles et corporels. Après avoir montré la possibilité de cette distinction dans la modalité tactile, nous considérons à présent deux objections contre cette thèse. Premièrement, nous objectons à la thèse de distinction entre la perception épistémique et non épistémique se fonde sur l'attribution d'un rôle épistémique trop exigeant à la perception. Nous montrerons qu'il est possible d'attribuer un rôle épistémique moins fort à certaines perceptions que l'on qualifie de non épistémique. Deuxièmement, nous objectons le fait que la distinction entre la perception épistémique et la perception non épistémique s'appuie sur la perception d'une partie d'un champ perceptif, alors que la perception d'un tout est antérieure à celle de ses parties. Si l'on considère que lorsque l'on perçoit un objet, on le perçoit comme un élément d'une scène ou d'un champ perceptif, alors la possibilité que la perception de cette scène ou de ce champ soit entièrement non épistémique semble être très faible.

4.5.3 La perception « non épistémique » et l'acquisition de croyances

Concentrons-nous sur la première objection. Nous résumons l'argumentation de Dretske à propos de la distinction entre voir épistémique et non épistémique :

- (1) Le rôle épistémique de la perception correspond à l'acquisition de croyances.
- (2) La perception épistémique est une source de croyance.
- (3) La perception non épistémique se caractérise par l'absence de croyances perceptives pertinentes.
- (4) La perception non épistémique ne joue aucun rôle épistémique.
- (5) Il existe une distinction entre la perception épistémique et la perception non-épistémique.

Dans un premier temps, nous pouvons remettre en cause la thèse selon laquelle le rôle épistémique de la perception consiste à acquérir des croyances perceptives (prémisse 1). Nous pouvons suivre cette ligne de critique en argumentant que cette première prémisse implique que la perception possède le même contenu que la croyance perceptive correspondante. Nous laissons de côté une telle objection contre le contenu perceptif pour la reprendre plus tard dans le chapitre 5. Dans cette sous-section nous allons nous concentrer sur la prémisse (4), c'est-à-dire celle selon laquelle la perception non épistémique ne joue aucun rôle épistémique. Pour ce faire, nous considérons certains exemples de la perception non épistémique dans lesquels le sujet percevant ne réussit pas à remarquer certains objets ou événements dans le champ perceptif.

Certaines études empiriques suggèrent que, dans le cas des phénomènes tels que la « cécité au changement », présentés par Dretske comme les cas du voir non épistémique, l'attention portée sur les différents aspects de la scène visuelle joue un rôle décisif dans la détection des changements. Ainsi Rensink et ses collègues (1997) ont mis en place un paradigme d'expérience (*flicker paradigm*) qui comporte plusieurs séquences. Dans chaque séquence, on projette une image à laquelle on apporte un changement dans la séquence d'après. La projection de chaque image se sépare de celle de la suivante par la projection d'un écran blanc pendant quelques millisecondes. Les expérimentateurs demandent aux participants de détecter le changement qui survient. D'après cette étude, les participants réussissent mieux à détecter les changements lorsque les expérimentateurs dirigent leur attention vers la zone d'image dans laquelle le changement survient par rapport à la situation dans laquelle ils ne prêtent pas attention à cette zone³⁴.

Le rôle de l'attention dans la détection du changement suggère que l'expérience visuelle d'une scène pendant laquelle on échoue à détecter le changement survenu ne peut pas être entièrement non épistémique. Imaginons que le sujet *S* ne remarque pas la différence entre la scène visuelle à l'instant *t1* et la même scène à l'instant *t2* à laquelle on a apporté un changement. Supposons que ce changement se produise dans la zone *X* de la scène visuelle et que *S* réussisse à remarquer le changement si l'on dirige l'attention de *S* vers la zone *X* à l'instant *t3*. Ce qui fait la différence entre l'expérience de *S* à *t2* et à *t3*, c'est la présence de

³⁴ Voir également Rensink (2009); voir Auvray et O'Regan (2003). Auvray et O'Regan (2003) montrent, à partir d'une série d'expériences, que l'incohérence de l'objet avec la scène visuelle, mais aussi le fait que la partie qui change dans la scène visuelle soit d'un intérêt central pour l'observateur ou non, jouent un rôle déterminant dans la détection des changements.

l'attention³⁵. L'expérience de *S* à *t3* justifie la croyance de *S* qu'il y a un changement. Nous pouvons en conclure que l'expérience de *S* à *t2* aurait pu justifier la croyance de *S* qu'il y a un changement, si l'attention avait été portée sur la zone *X*. Alors l'expérience de *S* à *t2* peut délivrer une justification immédiate *prima facie* de la croyance qu'il y a un changement sans que cela implique la formation de cette croyance (voir le chapitre 5). Selon ce raisonnement, l'expérience de *S* à *t2* peut jouer un rôle épistémique et ne peut pas être entièrement non épistémique³⁶.

Ce raisonnement peut s'appliquer également à la perception tactile. Prenons l'exemple du vol de portefeuille : je suis debout dans le métro et quelqu'un sort habilement mon portefeuille de ma poche arrière. Il y a plusieurs possibilités :

1) Je remarque cet acte sur le coup et j'empêche le vol.

2) Complètement noyé dans mes pensées ou attiré par le morceau de musique que je suis en train d'écouter, je ne remarque rien. Je ne me souviens pas non plus d'avoir été touché ou d'avoir eu une sensation de légèreté au niveau de ma poche arrière lorsque je repense à cet évènement plus tard.

³⁵ Voir Dretske (2007) pour une explication du phénomène de la cécité au changement. Selon l'explication (représentationnaliste) de Dretske, lorsqu'on parle d'un élément particulier d'une scène perceptive, par exemple d'une brique au milieu d'autres briques sur un mur, cet élément est perçu indépendamment du fait que l'on le remarque ou non, alors il existe une représentation perceptive de cet élément et donc de chaque élément particulier de la scène perceptive. Ces représentations peuvent être sélectionnées ou non pour des tâches cognitives. D'après Dretske (2007), même si l'objet qui constitue la différence entre deux scènes visuelles n'est pas remarqué de la part du sujet percevant, il est quand même vu. Le sujet est donc conscient (*aware*) de cet objet (voir Dretske, 2007, p. 222), il échoue seulement à le sélectionner pour certaines tâches cognitives. L'argument de Dretske pour montrer que le sujet est conscient de l'objet est un argument contre-factuel. Suivons son exemple : supposez que vous disposiez de deux murs en briques fort semblables, sauf qu'il manque une brique à un de ces murs. Vous regardez d'abord le mur numéro 1 pendant une courte durée et puis le mur numéro 2. Le deuxième mur possède une brique de plus mais vous ne la remarquez pas. Vous ne constatez aucune différence. Dretske pense que vous voyez toutes les briques et vous voyez également la brique supplémentaire. Selon Dretske, vous savez que la brique supplémentaire ne possède pas une apparence remarquablement différente de celle des autres briques (qu'elle n'est pas inclinée ou d'une couleur différente, par exemple), car si tel était le cas, le mur apparaîtrait différemment et vous remarqueriez la brique supplémentaire. Nous pouvons alors expliquer l'échec du sujet percevant à remarquer la différence par le manque d'une différence saillante entre la brique supplémentaire et les autres briques capable d'orienter l'attention du sujet percevant vers cette brique.

³⁶ Pour une discussion sur le rôle de l'attention dans la justification perceptive voir Thalabard (2020), Siegel et Silins (2019). Siegel et Silins (2019) argumentent que l'attention endogène (voir Klein et Shore, 2000) n'est pas nécessaire pour une justification propositionnelle ni pour une justification doxastique (voir Firth, 1978 pour une discussion sur la distinction entre la justification propositionnelle et la justification doxastique; voir chapitre 5). Thalabard (2020) argumente que l'attention endogène n'est pas nécessaire pour une justification propositionnelle mais elle est nécessaire pour une justification doxastique.

3) J'ai une petite sensation de légèreté au niveau de ma poche arrière mais cela ne suffit pas à me faire croire que quelqu'un a subtilisé mon portefeuille.

4) Je ne remarque rien sur le coup mais quand je me rends compte que mon portefeuille n'est plus dans ma poche, je me souviens du moment où j'ai eu soudainement une sensation de légèreté au niveau de ma poche arrière.

Ce qui nous intéresse ici, ce n'est pas le premier cas, mais les trois autres. Le cas numéro 2 peut correspondre à un manque d'attention, mais ce n'est pas clair si une perception « non-épistémique » a eu lieu ou non. Car on n'a pas de critère pour distinguer entre le cas où on sent quelque chose dont on ne peut pas se souvenir et le cas dans lequel aucune perception n'a eu lieu³⁷. Nous laissons également de côté cette possibilité et nous considérons le troisième et le quatrième cas. Dans le troisième cas, j'ai une petite sensation de légèreté mais je ne remarque pas qu'on m'a enlevé le portefeuille. Ici, nous pouvons argumenter que ma sensation corporelle de légèreté ne peut pas être considérée comme étant non épistémique dans la mesure où celle-ci aurait pu justifier ma croyance qu'on m'a enlevé le portefeuille en présence d'une attention soutenue sur la zone du corps en question. Ma sensation corporelle joue un rôle épistémique qui ne consiste pas à acquérir des croyances, mais à rendre disponible une raison qui pourrait justifier une certaine croyance perceptive. De même, dans le cas de la quatrième possibilité, lorsque je me souviens d'avoir senti quelque chose au niveau de ma poche arrière, cette sensation ne peut pas être entièrement non épistémique. Car même si elle n'a pas donné lieu à la croyance que mon portefeuille a été enlevé, elle a fourni une raison susceptible de justifier une telle croyance³⁸.

³⁷ Voir Dokic (2000b, p. 116, 2004, p. 60-61) qui propose que la mémoire dépend de la perception de l'objet, c'est-à-dire que l'on ne peut pas avoir un souvenir iconique d'un objet sans l'avoir perçu. D'autre part, il propose que la perception non épistémique dépend de la possibilité de se souvenir de l'objet perçu. Autrement dit, un objet perçu de manière non épistémique peut être retrouvé dans le souvenir, contrairement à celui qui n'est perçu du tout. Selon Dokic, la perception n'est pas l'exercice de la capacité d'identifier et de reconnaître l'objet, mais la perception non épistémique n'est pas entièrement indépendante de cette capacité. La perception non épistémique dépend de la possibilité de reconnaître et d'identifier l'objet, car le souvenir consiste en la capacité de reconnaître et d'identifier (Dokic, 2000b).

³⁸ Selon les psychologues, l'attention réfère souvent à un processus neurocognitif qui permet de traiter les stimuli entrant de façon sélective (Spence, 2010). Les psychologues distinguent souvent entre deux types d'orientations de l'attention : l'orientation endogène et l'orientation exogène (voir Klein et Shore, 2000). Quand nous mobilisons l'attention vers une localisation de façon volontaire ou endogène, nous sommes dans le cas d'un processus descendant (*top-down*). Dans le cadre de la modalité tactile, on mobilise l'attention endogène lorsqu'on dirige volontairement son attention vers une zone particulière du corps pour mieux détecter une stimulation. Imaginons qu'un cafard marche lentement sur votre front et vous le sentez à peine. Vous pensez plutôt que vous êtes en train de transpirer. Quelqu'un vous indique qu'il y a un cafard sur votre front, vous orientez votre attention vers votre front et vous sentez le cafard qui marche. Lorsque l'attention est orientée de

Dretske évoque également la possibilité de se souvenir d'avoir vu un objet que l'on n'a pas remarqué sur le coup lors d'une nouvelle rencontre avec la scène visuelle dans laquelle l'objet se trouve. Reprenons l'exemple dans lequel Paul cherche son bouton de manchette dans le tiroir mais ne le remarque pas, alors qu'il l'a sous les yeux. D'après Dretske, si l'on reconduit Paul vers le tiroir en lui montrant le bouton de manchette dans les mêmes conditions de visibilité, Paul voit que le bouton de manchette est dans le tiroir ; il le remarque. Il est donc plausible, selon Dretske, de supposer qu'il ait également vu le bouton de manchette la première fois sans s'en rendre compte (Dretske, 1969, p. 19). Ici, on peut dire, suivant Dretske, que la première fois où Paul a vu le bouton de manchette, il l'a vu de façon « non-épistémique ». Mais on peut toujours soutenir que cette perception aurait pu justifier sa croyance qu'il y a un bouton de manchette, s'il avait prêté suffisamment attention à la zone où se trouvait le bouton³⁹.

On peut objecter à cette explication que l'attention peut modifier l'expérience visuelle du sujet percevant. Considérons deux façons différentes par lesquelles le sujet percevant remarque l'aspect négligé de la scène visuelle dans l'exemple précédent : (i) Paul se souvient d'avoir vu son bouton de manchette dans une zone particulière du tiroir peu après sa rencontre avec cette scène. (ii) On oriente l'attention de Paul vers le point où se trouve son bouton de manchette. Dans le premier cas, Paul est disposé d'une justification pour croire que son bouton de manchette se trouve à tel ou tel endroit ; il retrouve cette justification dans son souvenir. Ici, on s'appuie sur une seule expérience visuelle. Dans le deuxième cas, on a affaire à deux expériences visuelles : l'expérience visuelle inattentive et l'expérience visuelle attentive. Ainsi on soutient que l'expérience visuelle inattentive fournit une justification pour croire que le bouton de manchette se trouve à tel ou tel endroit du tiroir parce que Paul réussit à le remarquer quand il prête attention à cet endroit. On présuppose alors que l'expérience visuelle attentive et l'expérience visuelle inattentive de Paul soient identiques. Mais si l'on refuse que Paul éprouve la même expérience visuelle en présence ou absence d'attention, alors on peut également nier que l'expérience inattentive procure nécessairement une justification pour croire que le bouton de manchette se trouve à tel ou tel endroit. A cette objection, on peut répondre que l'attention n'est pas une partie constitutive de la

façon exogène, c'est par la force de stimulation que l'attention s'oriente vers les stimuli tactiles. Par exemple, lorsqu'un moustique vous pique ou quelqu'un vous frappe sur les épaules, votre attention est dirigée soudainement vers la zone du corps touchée (voir Spence et Gallace, 2007).

³⁹ Voir également Sergent et ses collègues (2013) qui présentent, à travers une série d'expériences, un phénomène appelé « rétroperception » dans lequel les sujets se rendent compte de la présence d'un stimulus

justification⁴⁰. Elle rend seulement cette justification disponible. Il est possible d'avoir une justification perceptive pour croire que *a* est *F*, à travers une expérience attentive ou inattentive. L'attention peut renforcer la confiance que l'on peut avoir à propos de nos jugements perceptifs, mais le manque d'attention n'implique pas que l'expérience perceptive soit incapable de fournir de justification pour une croyance perceptive. Un objet de la scène peut être rapporté dans le cas où on dirige volontairement notre attention vers cet objet ; il peut également être rapporté quand il est marginal par rapport au point où on oriente notre attention. Dans les deux cas, les expériences visuelles fournissent une justification pour la présence de cet objet. Ainsi nous pouvons supposer qu'une telle justification soit simplement disponible mais non utilisée par le sujet percevant. Rien ne nous empêche alors de supposer qu'une expérience inattentive et non rapportée nous procure une justification pour une croyance perceptive.

Reprenons l'exemple de l'expérience Sperling et l'expérience analogue à celle-ci dans le cas de la perception tactile. Comme nous l'avons vu plus haut, selon certaines recherches psychologiques, il existe une limite du nombre de stimuli que le sujet est capable de rapporter immédiatement. Ainsi, les stimuli non rapportés peuvent être considérés, selon la thèse de Dretske, comme les stimuli qui n'ont pas été perçus épistémiquement, mais seulement de façon non épistémique. Les mêmes études montrent cependant que, lors d'un rapport partiel les sujets sont capables de se souvenir d'un nombre plus élevé de stimuli. Cela suggère que les stimuli remarquables sont rapportés de façon aléatoire et que le nombre de stimuli accessibles à la mémoire est toujours supérieur au nombre de stimuli rapportés immédiatement. Nous pouvons alors en déduire qu'il existe des stimuli non rapportés pour lesquels le sujet dispose d'une justification perceptive.

Résumons. Notre objection contre la distinction entre la perception épistémique et non épistémique, présentée ci-dessus, consiste à mettre en cause le rôle épistémique de la perception sur la base de laquelle cette distinction s'effectue. Nous mettons en avant le fait que la perception peut fournir des raisons justifiant nos croyances perceptives. Les exemples des perceptions non épistémiques correspondent souvent aux situations dans lesquelles des aspects de la scène visuelle ont été négligés. Nous pensons que ces exemples montrent avant tout le manque d'attention à certains aspects de la scène visuelle. Nous pensons cependant qu'une expérience inattentive peut fournir une justification perceptive même si celle-ci n'est

visuel, peu après sa disparition, lorsque les expérimentateurs dirigent leur attention vers la zone dans laquelle se trouvait le stimulus.

⁴⁰ Voir Silins et Siegel (2019).

pas employée dans un raisonnement. Nous concluons ainsi que la perception « non épistémique », telle que l'entend Dretske, n'est pas entièrement non épistémique, car on peut lui attribuer le rôle épistémique de fournir une justification perceptive. Cette approche pose cependant un certain nombre de questions concernant la thèse de la justification perceptive et sa validité : l'expérience perceptive peut-elle fournir une justification pour la croyance perceptive correspondante ? Le fait d'avoir une justification perceptive pour une croyance perceptive implique-t-elle que le sujet forme et entretienne effectivement cette croyance ? La justification perceptive implique-t-elle une certaine nature de l'expérience perceptive ? Nous laisserons ces questions pour le chapitre 5 et nous restons concentrés, dans le reste de ce chapitre, sur la distinction entre la perception épistémique et la perception non épistémique.

4.5.4 La perception non-épistémique et la perception d'un tout et de ses parties

A présent, nous questionnons la manière dont Dretske formule la question du voir non-épistémique. Il le décrit (du point de vue de la troisième personne) par une construction du type « *S* (sujet percevant) voit non épistémiquement *D* (objet) ». Dans cette approche, on sélectionne déjà une partie de la scène visuelle et se demande si la perception visuelle de cette partie est un voir épistémique ou non. Mais il semble que voir ne soit pas essentiellement une sélection, c'est-à-dire même si l'on peut prêter attention à tel ou tel aspect de la scène visuelle, mais l'on voit d'abord un tout, la scène visuelle et non pas un objet ou un événement individuel.

Revenons sur le cas de la modalité tactile. Comme nous l'avons mentionné plus haut, dans l'examen de la perception tactile non épistémique, les perceptions tactiles passives nous intéressent plus que les perceptions tactiles actives et exploratoires. Dans une exploration tactile on prête attention à un objet particulier et à des aspects particuliers de cet objet et on mène des actions volontaires pour mieux relever ses traits tangibles. L'exploration tactile comporte des expériences tactiles attentives accompagnées des croyances qui portent sur l'objet et sur ses différents aspects. Même s'il est possible qu'il y ait des aspects négligés d'un objet ou d'une surface au cours d'une exploration tactile, on peut considérer que les perceptions incluses dans un processus exploratoire tactile sont majoritairement des perceptions « épistémiques ». Quant aux perceptions tactiles passives où les perceptions non-épistémiques semblent être plus récurrentes, les stimulations non remarquées qui peuvent être considérés comme des exemples de la perception tactile non épistémiques se produisent au moins de deux façons. Soit nous avons affaire à une stimulation étendue sur la surface de la

peau, par exemple un dessin en relief en contact avec la paume d'une main : alors les aspects non rapportés ou non remarqués de la stimulation correspondent à certaines régions de l'espace corporel. Dans ce type de situations, il y a souvent un ensemble de stimuli, par exemple une forme, qui est remarqué. Soit nous avons affaire à des stimulations étendues dans le temps de façon séquentielle, par exemple les stimulations dans le cas de l'expérience de la numérosité tactile citée plus haut, où on ne remarque pas un certain nombre de stimuli. Dans ce cas, il y a encore un ensemble de stimulations remarqué ou rapporté. Ce type d'observations nous amène à supposer que les perceptions tactiles non épistémiques correspondent souvent aux situations dans lesquelles certaines stimulations non remarquées se trouvent parmi un ensemble de stimulations remarquées.

La notion de voir non épistémique proposée par Drestke semble isoler un objet du reste de la scène visuelle. Selon le critère positif pour le voir non épistémique, le sujet *S* voit non-épistémiquement l'objet *D* si et seulement si *D* est différencié de son environnement immédiat par *S*. Selon le critère négatif du voir non épistémique, *D* n'est pas remarqué par *S* (ou *S* ne forme pas de croyance à propos de *D*). En effet, selon cette notion de voir non épistémique, ce n'est pas la perception d'une scène perceptive qui est non épistémique mais la perception de l'objet *D* (qui est une partie de cette scène). Or l'expérience perceptive *E* à l'occasion de laquelle *D* est perçu (épistémiquement ou non épistémiquement) est en même temps l'expérience à travers laquelle d'autres objets ou événements sont perçus (épistémiquement ou non épistémiquement). L'expérience perceptive *E* peut être non épistémique vis-à-vis de l'objet *D* et épistémique vis-à-vis d'autres objets, mais elle ne peut pas être entièrement non-épistémique. L'expérience perceptive peut être plus ou moins attentive, mais elle nous présente toujours un tout avec plus ou moins de détails que l'on peut remarquer ou non. Il est difficilement concevable que l'on ne remarque pas ce tout ou que l'on n'ait pas à notre disposition une justification perceptive concernant une croyance sur un aspect quelconque de ce tout. Lorsque je regarde une étagère remplie de livres, je ne remarque pas, je n'identifie pas, je ne reconnais pas forcément chaque livre placé sur l'étagère. Je n'ai pas de croyance au sujet de chacun de ces livres qui sont pourtant visibles. Tel livre particulier, pris individuellement, je le vois, selon Dretske, non épistémiquement. Pourtant, mon expérience visuelle n'est pas non épistémique, je ne remarque peut-être pas qu'un livre en particulier se trouve sur l'étagère mais je suis capable de remarquer d'autres aspects de la scène, par exemple de remarquer qu'il y a une étagère en face de moi, qu'elle a plusieurs rangs remplis de livres, etc.

Certains philosophes et psychologues soutiennent l'idée que la perception d'un tout est antérieure à la perception de ses parties. Autrement dit, ils soutiennent que la perception ne consiste pas en la perception d'un assemblage de parties. Nous retrouvons cette thèse aussi bien chez les psychologues de la forme que chez les phénoménologues. Les avocats de la *Gestalttheorie* soutiennent la thèse selon laquelle l'unité la plus fondamentale d'une expérience perceptive (visuelle) est une *Gestalt* (par exemple, une figure sur un fond). Ils pensent que la tentative de réduire ces unités fondamentales et complexes – c'est-à-dire les *Gestalts* – à des unités plus simples conduit à postuler des entités qui sont imperceptibles. Ils s'opposent à l'hypothèse selon laquelle toutes les sensations complexes sont analysables par une série d'éléments déterminés et irréductibles et que ces éléments sont des données primaires de la perception.

D'après les psychologues de la forme, il existe des règles selon lesquelles l'entrée perceptive est organisée dans des formes unitaires. Au début du 20^{ème} siècle, les avocats de la *Gestalttheorie*, comme Koffka (1922) et Wertheimer (1912, 1938) ont proposé les premiers principes de *Gestalt* pour la perception visuelle, c'est-à-dire les principes qui décrivent comment s'organisent et se regroupent spatialement les différents éléments d'un champ perceptif. On peut parler de plusieurs principes : le principe de l'émergence ou de la ségrégation figure/fond soutient qu'un stimulus va être perçu comme étant séparé de son fond (Peterson et Gibson, 1994). Le principe de la proximité propose que les éléments qui sont proches l'un de l'autre vont être groupés ensemble (Wertheimer, 1938). Le principe de la similitude déclare que les éléments qui apparaissent similaires les uns aux autres vont être perçus comme les parties de la même forme (Wertheimer, 1938). D'après le principe de la bonne continuité, les sujets tendent à percevoir des contours lorsque les éléments d'un motif se succèdent selon une direction implicite (Wertheimer, 1938). Le principe du destin commun propose que les éléments en mouvement ayant la même trajectoire soient perçus comme les parties de la même forme (Wertheimer, 1938). Conformément au principe de la clôture, les sujets tendent à clôturer un espace en remplissant et fermant un contour et en ignorant les espaces vides entre les éléments placés sur ce contour (Wertheimer, 1938)⁴¹. Suivant le principe de la bonne forme, un stimulus sera organisé dans une bonne figure lorsqu'elle est simple, symétrique et ordonnée (Metzger, 1936). Pendant longtemps les études de la psychologie de la forme concernaient principalement la vision. La possibilité de l'existence de principes analogues dans la modalité tactile a été souvent niée en raison du caractère sériel de

⁴¹ Voir aussi Brooks (2015).

beaucoup d'expériences tactiles. Pendant ces dernières années, des recherches dans la modalité tactile révèlent pourtant l'existence de principes semblables dans le toucher (Gallace et Spence, 2011, p. 538-539).

Des expériences psychologiques illustrent que le stimulus, dans certaines perceptions tactiles comme dans les perceptions visuelles, est perçu comme étant séparé du fond. Ceci suggère qu'un principe analogue au principe de l'émergence ou de la ségrégation figure/fond dans la vision s'applique à la perception tactile. Notamment, Pawluk et ses collègues (2011) ont mené une série d'expériences sur la question de la ségrégation figure/fond, ou plus précisément, la différenciation entre l'objet et la surface sur laquelle il se situe. Dans ces expériences, les chercheurs ont demandé aux participants de distinguer la figure tactile du fond après un contact tactile court (200 msec) avec leurs doigts. Selon les auteurs, les résultats de cette étude montrent la possibilité de distinguer la figure haptique du fond, même lorsque le contact tactile est court⁴². Dans une autre série d'expérience, Chang et ses collègues (2007a) ont vérifié si le principe de la bonne continuité s'appliquait à la perception haptique comme il s'applique à la perception visuelle. Pour ce faire, des motifs dont une partie était cachée, ont été présentés aux participants (voir figure 3). Après avoir touché par les doigts ou avoir vu les motifs, les participants les ont dessinés. Conformément aux résultats, les participants, dans le cas de la perception tactile comme dans le cas de la vision, ont rapporté que les figures à leur disposition étaient toutes continues. Selon ces chercheurs, le principe de la continuité s'applique de la même manière à la perception haptique qu'à la perception visuelle. Il existe également des cas analogues au principe de la similitude et de la proximité (Chang et al., 2007b), au principe de la clôture (Kennedy et Juricevic, 2006) ou au principe du destin commun (Kitada et al., 2003) dans la modalité tactile. Par exemple, au cours d'une étude menée par Kitada et ses collègues (2003), les expérimentateurs ont déplacé deux cylindres sur la face palmaire du deuxième et du troisième doigt des participants dont les yeux étaient bandés. Lorsque les deux cylindres mobiles étaient en phase l'un avec l'autre, les participants ont décrit leur expérience comme l'expérience d'un objet unique. Par contraste, lorsque les cylindres se déplaçaient avec un déphasage, les participants ont rapporté deux objets séparés (voir figure 4).

⁴² Voir également Heller et ses collègues (2003).

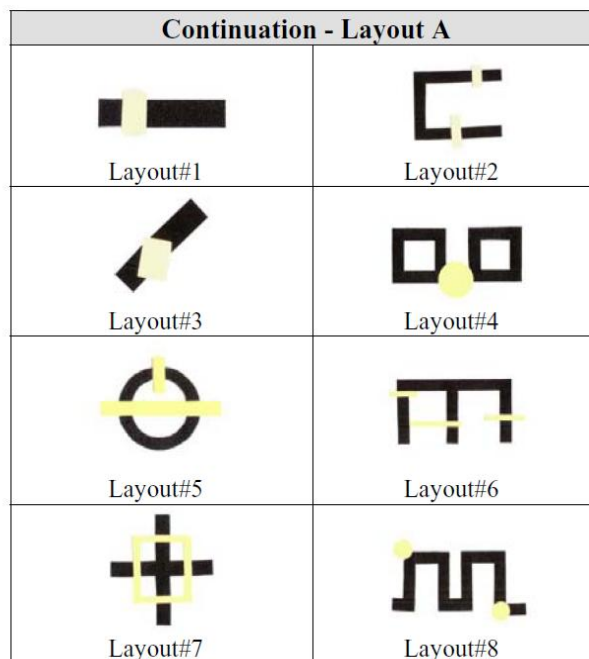


Figure 3 – Une série de motifs utilisés pour vérifier l’existence du principe de la continuité par Chang et ses collègues (2007a)⁴³.

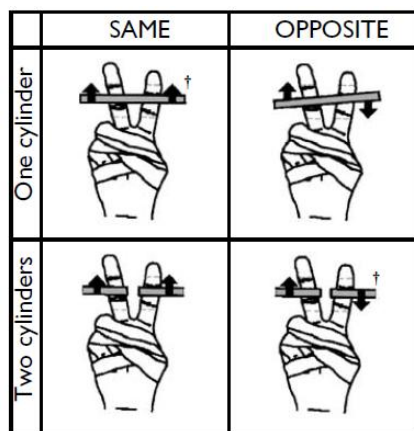


Figure 4 –Les expériences destinées à vérifier la possibilité de la perception de l’unité (phénoménal) des objets en mouvement (Kitada et al., 2003, p. 720).

Ces exemples évoquent la priorité de la perception d’un tout sur la perception des parties prises individuellement. Ce point de vue est partagé par certains philosophes. Notamment,

⁴³ Les motifs représentés dans la figure 3 ont été construites par deux types de matériaux distinguables par le toucher : la forme principale (en noir) est faite de papier sablé d’une texture rugueuse ; la forme créant une discontinuité (en jaune) est faite du papier cartonné d’une texture douce. Ces motifs sont placés sur un fond du papier blanc. Après avoir touché ces motifs, les participants rapportent souvent d’avoir perçu la forme qui correspond (pour chaque motif) à la figure représentée en noir.

Merleau-Ponty (1976) en se référant à la psychologie de la forme s'oppose à une conception atomiste de la perception :

« Quand la Gestalttheorie nous dit qu'une figure sur un fond est la donnée sensible la plus simple que nous puissions obtenir, ce n'est pas là un caractère contingent de la perception de fait, qui nous laisserait libres, dans une analyse idéale, d'introduire la notion d'impression. C'est la définition même du phénomène perceptif, ce sans quoi un phénomène ne peut être dit perception. Le « quelque chose » perceptif est toujours au milieu d'autre chose, il fait toujours partie d'un « champ ». Une plage vraiment homogène, n'offrant *rien à percevoir* ne peut être donnée à *aucune perception*. La structure de la perception effective peut seule nous enseigner ce que c'est que percevoir. La pure impression n'est donc pas seulement introuvable, mais imperceptible et donc impensable comme moment de la perception. Si on l'introduit, c'est au lieu d'être attentif à l'expérience perceptive, on l'oublie en faveur de l'objet perçu. Un champ visuel n'est pas fait de visions locales. Mais l'objet vu est fait de fragments de matière et les points de l'espace sont extérieurs les uns aux autres. Une donnée perceptive isolée est inconcevable, si du moins nous faisons l'expérience mentale de la percevoir » (Merleau-Ponty, 1976, p. 10).

Dans ce passage, Merleau-Ponty propose qu'afin d'analyser l'expérience perceptive on se concentre sur la phénoménologie de la perception. Celle-ci nous enseigne que l'objet perçu fait toujours partie d'un champ, qu'il n'y pas de donnée perceptive isolée⁴⁴. Si nous adoptons cette position et si nous soutenons que la perception d'un tout est antérieure à celle de ses parties, alors nous affirmons que nous ne percevons pas un objet pris individuellement. Comme Smith (2001, p. 302) le remarque, dans les exemples du voir non épistémique proposés par Dretske les éléments négligés se trouvent dans un champ plus large composé d'un ensemble d'éléments qui ne peut pas être entièrement négligé. Par exemple, lorsque je manque de voir qu'il y a mon bouton de manchette dans le tiroir, je vois cependant le tiroir et je suis capable de faire des rapports sur un certain nombre de choses qui se trouvent dans le tiroir. Prenons également l'exemple de l'expérience menée par Chang et ses collègues (2007a). Dans cette expérience, les participants touchent avec les doigts les motifs dont une partie a été cachée et dessinent ensuite ce qu'ils ont touché (figure 3) ; les participants rapportent souvent que les figures qu'ils ont touchées étaient continues. Dans cette expérience, les participants n'ont pas de croyance particulière concernant chaque portion de la forme qu'ils touchent et ils négligent probablement que telle ou telle partie manque à la figure, pourtant, d'après leur rapport, ils perçoivent la forme de la figure et possèdent la croyance qu'un tel dessin en relief est circulaire et tel autre rectangulaire. Il en va de même

⁴⁴ Voir aussi Merleau-Ponty (2014, p. 39-40).

pour les phénomènes analogues à la cécité au changement dans le toucher. Lorsqu'un sujet néglige le changement de position des stimuli sur son corps au passage d'une séquence perceptive à une autre, il remarque quand même la position d'un ensemble de stimuli sur sa peau⁴⁵.

Résumons ainsi notre objection contre la possibilité d'une perception entièrement non-épistémique. Selon la position défendue dans cette sous-section, la perception d'un tout est antérieure à la perception de ses parties. Les phénomènes qui constituent les exemples de la perception non épistémiques correspondent majoritairement à la perception d'une portion du champ perceptif non remarquée ou d'un événement négligé. Or on ne perçoit pas les objets pris individuellement. Il est difficilement concevable que la perception d'un tout soit entièrement non épistémique. Nous admettons évidemment que le sujet percevant ne remarque pas certains détails du champ perceptif et que ce que l'on perçoit excède les croyances que l'on peut avoir à partir de son expérience perceptive, mais cela ne revient pas à soutenir qu'une expérience perceptive ne joue aucun rôle épistémique.

La distinction entre perception épistémique et non épistémique proposée par Dretske suppose deux catégories d'expériences perceptives de nature différente : la catégorie de la perception épistémique comporte les expériences perceptives qui possèdent un contenu perceptif propositionnel et conceptuel, identique au contenu de la croyance perceptive correspondante. Une telle expérience peut être décrite par une construction du type « *S* voit que *p* » où *p* est une proposition qui est à la fois le contenu de l'expérience visuelle du sujet *S* et de sa croyance perceptive. La catégorie de la perception non épistémique, elle, comporte les expériences perceptives qui possèdent un contenu non propositionnel. Une telle expérience peut être décrite par une construction du type « *S* voit *D* » où *D* correspond à un objet ou un événement. La thèse de Dretske implique donc une différence de nature entre la perception épistémique et la perception non épistémique. Elle établit ainsi une différence épistémique entre différents types d'expériences perceptives sur la base du rôle épistémique qu'elle leur attribue, c'est-à-dire le rôle de l'acquisition de croyances perceptives. Contrairement à la proposition de Dretske, nous avons montré que la perception non épistémique peut jouer un rôle épistémique, si nous entendons par là non pas l'acquisition de croyances mais le rôle de fournir une justification perceptive pour les croyances perceptives correspondantes. Nous avons montré également qu'il est difficilement concevable d'avoir des perceptions entièrement non épistémiques. Nous essayerons de partir, dans le chapitre suivant, de

⁴⁵ Voir Smith (2001, p. 304-5)

l'hypothèse selon laquelle l'expérience perceptive peut fournir une justification immédiate pour la croyance perceptive correspondante et d'établir une différence épistémique entre différents phénomènes tactiles et corporels en évitant que cela implique une différence de nature de l'expérience perceptive.

4.6 Conclusion

Dans ce chapitre, nous avons étudié la possibilité d'une différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels, notamment entre les expériences tactiles actives et passives. Nous avons présenté tout d'abord une série d'études empiriques qui comparaient le toucher actif et le toucher passif quant à leur performance dans certaines tâches cognitives telles que l'identification et la reconnaissance des formes et des objets. Nous avons montré que même si les études empiriques attribuent une supériorité relative au toucher actif comparé au toucher passif dans les tâches cognitives, l'activité ou passivité d'une expérience tactile ne constitue nécessairement pas une différence épistémique entre les différents types d'expériences tactiles. Nous avons ensuite essayé de comprendre comment on peut concevoir philosophiquement une différence épistémique entre plusieurs types d'expérience perceptive en nous concentrant sur les exemples venant de la modalité tactile. Pour ce faire, nous nous sommes concentrés sur l'acquisition de croyances perceptives comme rôle épistémique de la perception et nous nous sommes fondés sur deux approches externalistes vis-à-vis de l'épistémologie de la perception. La première (celle d'Armstrong) affirme que la perception est une forme de l'acquisition de croyances, et la deuxième (celle de Dretske) soutient que certaines perceptions sont des acquisitions de croyances, d'autres non. Contre la première approche, nous avons argumenté que, d'une part, le fait de concevoir la perception en tant qu'acquisition de croyance attribue à la perception certaines capacités (conceptuelles) comme la reconnaissance et l'identification qu'elle ne possède pas nécessairement, et d'autre part, même si l'on admet que certaines perceptions sont des acquisitions de croyances, il existe des perceptions qui ne donnent lieu à aucune acquisition de croyance. Contre la deuxième approche (celle de Dretske), nous avons remarqué que celle-ci attribue un rôle épistémique trop exigeant aux perceptions et qu'elle prive ainsi les perceptions qualifiées de « non épistémiques » de tout rôle épistémique. Nous avons également mis en doute le fait qu'il y ait des perceptions entièrement non épistémiques parmi les exemples typiques de la perception non épistémique. Nous concluons donc que

l'hypothèse selon laquelle la perception joue le rôle d'acquisition de croyances (ou de connaissances) ne peut pas nous servir de base pour concevoir une différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels. Nous soutenons également qu'une telle différence épistémique n'implique pas une différence quant à la nature de l'expérience perceptive dans différents types de phénomènes tactiles et corporels.

Chapitre 5

La différence épistémique, la justification perceptive et la nature de l'expérience perceptive

5.1 Introduction

Dans ce chapitre, nous allons revenir sur la question de la différence épistémique entre les différents types de phénomènes tactiles et corporels comme le toucher actif et le toucher passif. Nous allons proposer notamment une notion de différence épistémique entre le toucher exploratoire et le toucher passif. Cette notion de différence épistémique, contrairement à la distinction entre les perceptions épistémiques et non épistémiques discutée dans le chapitre précédent, ne s'enracine pas dans une différence au niveau de la nature de l'expérience perceptive. Notre notion de différence épistémique entre le toucher exploratoire actif et le toucher passif se fonde sur deux thèses épistémologiques concernant les expériences perceptives : *i*) l'exploration sensorielle, contrairement à l'expérience sensorielle simple, nous conduit à une sorte de certitude empirique (voir Matthen, 2014). *ii*) L'expérience perceptive peut délivrer une raison *prima facie* justifiant la croyance perceptive correspondante (voir Pollock, 1974; Pryor, 2000). Nous proposons en outre que cette notion de différence épistémique ne nécessite pas que l'expérience perceptive possède un contenu représentationnel.

Nous procéderons en trois temps. Premièrement, nous présenterons notre notion de différence épistémique entre le toucher actif exploratoire et le toucher passif ainsi que les deux thèses philosophiques sur lesquelles elle se fonde. Deuxièmement, nous étudierons la possibilité d'une justification perceptive immédiate et les arguments en faveur et en défaveur

de cette thèse. Troisièmement, nous réévaluerons la nécessité du contenu représentationnel en critiquant certains arguments avancés en sa faveur.

5.2 La différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels

5.2.1 La différence épistémique et la justification perceptive immédiate

Dans cette section, nous allons présenter une définition de la différence épistémique que nous proposons d'appliquer aux différents types de phénomènes tactiles et corporels¹. La différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles ainsi conçue dépend d'une différence entre les croyances perceptives qui correspondent à chacun de ces phénomènes. Nous avons donc besoin de fournir une définition de la différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels, ainsi qu'une définition de la différence épistémique entre les croyances perceptives qui correspondent à chacun de ces phénomènes. Partons des définitions suivantes :

Différence épistémique entre les phénomènes tactiles : soient $T1$ et $T2$ deux phénomènes tactiles et $CR1$ et $CR2$, les croyances perceptives du sujet S portant respectivement sur $T1$ et $T2$. Il existe une différence épistémique entre $T1$ et $T2$ si et seulement s'il y a une différence épistémique entre $CR1$ et $CR2$.

Différence épistémique entre les croyances perceptives : soient $CR1$ et $CR2$ des croyances perceptives. $CR1$ est épistémiquement différente de $CR2$ si et seulement si des perceptions supplémentaires peuvent défaire $CR2$ mais non pas $CR1$ (ou inversement).

Ces définitions reposent sur la thèse selon laquelle une expérience perceptive peut délivrer une raison qui justifie immédiatement la croyance perceptive correspondante : si le sujet S croit sur la base de son expérience perceptive que p , S a une sorte de justification ou une raison pour croire que p . Cette justification ne présuppose aucune autre justification pour croire d'autres propositions que p , ni ne repose sur ce genre de justifications (voir Pryor, 2000). Lorsque je vois par la fenêtre qu'il pleut, je possède une justification immédiate pour

¹ Nous entendons par les phénomènes tactiles et corporels un ensemble de phénomènes qui peut comprendre un spectre large des expériences tactiles et corporelles, allant du toucher actif exploratoire au toucher passif instantané. Cet ensemble comprend également toute sorte de sensations corporelles.

croire qu'il pleut. Cette justification ne repose sur aucune autre justification, y compris aucune justification pour croire que mon expérience perceptive est elle-même véridique. Par contraste, lorsque je vois ma collègue rentrer dans le bureau avec un parapluie, ma justification pour croire qu'il pleut provient de ma justification pour croire que ma collègue porte un parapluie. Il ne s'agit donc pas d'une justification perceptive immédiate.

Nous nous appuyons sur une notion de justification immédiate des croyances perceptives, dite dogmatique, développée par Pryor (2000). Cette notion de justification immédiate des croyances perceptives peut permettre d'éviter le scepticisme. Nous énumérons, ici, certaines caractéristiques de cette notion de justification « immédiate » (Pryor, 2000, p. 532-35) :

1) Les croyances immédiatement justifiées ne sont pas infaillibles. Lorsque je vois un objet orange sur un fond vert et que je crois qu'il est rouge, j'ai une justification immédiate mais défaisable (*defeasable*). Si je place l'objet en question sur un fond blanc, je peux constater qu'il est orange. Il se peut que je doute que l'objet soit orange en le voyant sur un fond vert, cela n'empêche pas ma perception de délivrer une justification immédiate, même si elle est défaisable, pour croire que cet objet est orange (Pryor, 2000, p. 532-3).

2) La question de savoir si une croyance est immédiate ou médiate doit être distinguée de la question de savoir si une croyance est psychologiquement immédiate ou spontanée. Dans certains cas, la justification pour croire la proposition p repose sur la justification pour croire la proposition q . Même si vous ne formez pas actuellement la croyance que p ou même si vous n'inférez pas la proposition p à partir de la proposition q , vous avez encore une justification médiate pour la proposition p . Lorsque je vois que la jauge du cadran de la voiture montre le signe « E » m'indiquant que le réservoir est vide, j'ai une justification immédiate pour croire que la jauge du cadran de la voiture montre « E ». Pourtant, j'ai seulement une justification médiate pour croire que le réservoir de l'essence est vide, même si je forme cette croyance de façon complètement spontanée.

3) La notion de justification immédiate pour une croyance doit être distinguée de la notion de croyance en une proposition évidente par elle-même (*self-evident proposition*). Par exemple, la proposition $1=1$ peut être considérée comme une proposition évidente par elle-même. Tous ceux qui croient en une proposition évidente par elle-même possèdent une justification immédiate pour cette croyance ; pourtant la justification immédiate ne se limite pas au cas des croyances en des propositions évidentes par elles-mêmes. Dans le cas des croyances évidentes par elles-mêmes, la seule possession de la croyance suffit pour la justifier. Une telle croyance est justifiée dès lors que le sujet la possède. Ainsi, sa justification

est une justification immédiate. En revanche, une croyance perceptive immédiatement justifiée a une justification temporaire. Il se peut qu'elle soit justifiée pendant un certain intervalle du temps mais non justifiée pendant un autre intervalle.

4) Il faut faire une distinction entre le fait d'avoir une justification immédiate pour une croyance et le fait d'avoir cette croyance. Dans le premier cas, il n'est pas nécessaire d'avoir de croyances d'arrière-plan. Par exemple, pour former ou avoir la croyance que « cette table est solide », j'ai besoin de posséder le concept de solidité, et donc de croire un certain type de « physique naïve », c'est-à-dire que j'ai besoin d'un certain nombre de croyances d'arrière-plan. Pourtant, lorsqu'une personne dépourvue de telles croyances touche une table solide, rien ne l'empêche d'avoir une justification immédiate pour croire que « cette table est solide », même si elle ne forme pas cette croyance. En effet, la justification immédiate pour croire que « cette table est solide » ne repose pas sur la justification des croyances nécessaires pour former cette croyance. La justification pour cette croyance peut être immédiate, même si cette dernière n'est pas autonome. En d'autres termes, il ne faut pas confondre ce qui est nécessaire pour former une croyance avec la nature de sa justification.

5) Il est possible d'avoir en même temps une justification immédiate et une justification médiante pour une croyance perceptive. Par exemple, lorsque je regarde la rue par la fenêtre et je vois les gouttes de pluie, j'ai une justification immédiate pour croire qu'« il pleut ». En même temps, je peux être justifié à croire qu'« il pleut » en voyant ma collègue qui rentre dans le bureau avec un parapluie mouillé. Cette deuxième justification est une justification médiante.

6) Il faut faire une distinction entre avoir une justification pour croire que p est le cas et avoir une justification pour croire qu'on a une justification pour croire que p est le cas. Par exemple, lorsque je fais l'expérience de voir ma propre main, cette expérience me donne une justification immédiate pour croire que « ceci est une main ». Pourtant, elle ne me délivre pas une justification pour croire que j'ai une justification pour croire que « ceci est une main ». De façon plus générale, nos expériences perceptives ne nous délivrent aucune justification à croire que nous avons une justification pour croire telle ou telle proposition.

7) Il existe une distinction entre le « statut épistémique » d'être justifié ou d'avoir une justification pour croire une proposition et l'activité de donner un argument justifiant cette croyance. Le premier est épistémologiquement prioritaire par rapport au second : le fait d'avoir une justification pour croire une croyance n'implique pas qu'on soit forcément capable d'exprimer cette justification.

Cette notion de justification immédiate s'applique seulement aux croyances perceptives basiques concernant ce que nous percevons directement. Par exemple, lorsque je vois que la jauge du cadran de la voiture montre la lettre « E », je possède la croyance qu'il n'y a plus d'essence. Pourtant, la croyance qu'« il n'y a plus d'essence » n'est pas une croyance perceptive basique : je crois qu'« il n'y a plus d'essence » en voyant la lettre E sur la jauge du cadran. Par contre, la croyance que « la jauge montre la lettre E » est une croyance perceptivement basique.

Cette notion de « justification immédiate » évite automatiquement le scepticisme, car, d'une part, il s'agit d'une justification perceptive immédiate *prima facie* et un argument sceptique *a priori* ne peut pas fournir une preuve susceptible de défaire une justification *prima facie*. D'autre part, l'expérience perceptive peut seulement délivrer une justification immédiate pour croire une proposition donnée, mais pas pour croire qu'on a une justification pour croire cette proposition.

Comme nous l'avons indiqué, la justification perceptive immédiate est une justification ou une raison *prima facie* (voir Pollock, 1974, p. 30). Une raison ou une justification *prima facie* est une raison qui peut justifier une croyance, mais qui est « défaisable (*defeasible*) »², c'est-à-dire qu'elle peut être réfutée, invalidée ou mise en doute par l'acquisition de preuves ou d'informations supplémentaires. Les informations ou les preuves qui peuvent défaire une raison *prima facie* s'appellent souvent des « *defeaters* » (voir Pollock, 1974, ch. 3). Par exemple, lorsque je vois un ballon rouge devant moi, mon expérience visuelle me délivre une raison *prima facie* de croire qu'il y a un ballon rouge devant moi. Mais, si je remarque que ce ballon est exposé à une lumière rouge, cette information met en doute ma croyance que ce ballon est rouge. Elle constitue alors un « *defeater* » pour ma raison *prima facie* de croire qu'il y a un ballon rouge devant moi (voir Pollock, 1974, p. 42).

Pour établir notre définition de différence épistémique entre les croyances perceptives, nous distinguons deux types de *defeaters*. Les *defeaters* qui proviennent de nos expériences perceptives et ceux qui proviennent d'une autre source que celles-ci. Nous appelons les premiers les *defeaters* « perceptifs » et les seconds les *defeaters* « non perceptifs ». Par exemple, lorsque je vois une sphère jaune qui m'apparaît être un citron, ma croyance que cet objet est un citron peut se défaire lorsque j'examine de près cet objet (je le presse, je le sens, etc.) et je réalise que c'est un faux citron en plastique. Ici, on a affaire à un *defeater* perceptif. Mais lorsqu'un doute m'empêche de croire que je vois un citron parce que je crois que je suis

en train de rêver ou que je suis un cerveau dans une cuve, le *defeater* est un *defeater* non perceptif ; je ne peux pas vérifier si je suis un cerveau dans une cuve en explorant davantage l'objet qui ressemble à un citron. Dans notre conception de la différence épistémique entre les croyances perceptives, nous prenons en compte seulement les *defeaters* perceptifs.

Ainsi, la croyance *CR1* est épistémiquement différente de la croyance *CR2* s'il y a des *defeaters* perceptifs potentiels pour *CR2* mais pas pour *CR1* (ou inversement). Autrement dit, la croyance *CR1* est épistémiquement différente de la croyance *CR2*, si les perceptions supplémentaires peuvent défaire *CR2* mais pas *CR1*(ou inversement).

Dans ce qui suit, nous allons discuter l'application de cette conception de la différence épistémique aux phénomènes tactiles et corporels. Nous allons par la suite considérer certaines raisons nous permettant d'adopter les prémisses épistémologiques sur lesquelles se fonde notre conception de la différence épistémique.

5.2.2 La différence épistémique entre le toucher exploratoire actif et le toucher passif

Nous proposons qu'il existe une différence épistémique entre le toucher exploratoire actif et le toucher passif instantané. Le toucher exploratoire actif, contrairement au toucher passif instantané, peut conduire à une croyance perceptive incorrigible par des perceptions tactiles supplémentaires.

Il convient de noter que l'exploration tactile est un processus, tandis que l'expérience tactile passive et instantanée peut être considérée comme un événement. Pourtant, lorsque l'on parle de la différence épistémique entre l'exploration tactile et l'expérience tactile passive et instantanée, on ne compare pas un processus avec un événement. La comparaison ne concerne pas directement l'exploration tactile et l'expérience tactile instantanée, mais les croyances confirmées ou infirmées ou justifiables par une expérience perceptive instantanée ou par l'achèvement d'un processus d'exploration.

Notre conception de la différence épistémique entre le toucher actif exploratoire et le toucher passif instantané emprunte le modèle proposé par Matthen (2014) permettant de faire une distinction entre l'exploration sensorielle et l'expérience sensorielle simple en termes de « certitude empirique ». Matthen (2014) avance que les sens peuvent faire disparaître un type de doute qu'il appelle le doute empirique (mais pas le doute sceptique). Il argumente qu'il y a une différence entre l'expérience sensorielle (simple) et l'exploration sensorielle quant à leur

² Nous traduisons, suivant Engel et ses collègues (2005, p. 32), le terme anglais « *defeasible* » par le terme « défaisable » en français.

rôle épistémique. L'exploration sensorielle fait disparaître le doute empirique, l'expérience sensorielle simple non ; l'exploration sensorielle, contrairement à l'expérience sensorielle simple, conduit à la certitude empirique.

Matthen pense que, dans une expérience perceptive, quelque chose nous apparaît d'une certaine façon et que le fait que cette chose nous apparaît comme telle ou telle fournit une raison *prima facie* de croire qu'elle est telle ou telle (Matthen, 2014, p. 39). D'après Matthen, il s'agit d'une sorte de raisonnement primitif, c'est-à-dire que la capacité d'une apparence sensorielle de fournir des raisons pour nos croyances n'a pas besoin d'être justifiée par d'autres raisons^{3,4}.

D'après Matthen, l'exploration sensorielle est une procédure perceptive qui ne dépend pas des croyances d'arrière plan ; il s'agit d'une activité que le sujet entreprend pour arriver à des croyances perceptives. L'exploration sensorielle, contrairement à l'expérience sensorielle, est étendue dans le temps. Elle est volontaire et demande certaines compétences sensorielles. Dans ce sens, elle est un processus qui, selon Matthen, révèle l'indépendance de l'objet de la perception par rapport au sujet percevant. L'exploration nous renseigne sur les propriétés des choses qui persistent dans le temps, alors que l'expérience sensorielle nous donne de la connaissance sur les événements éphémères. Selon Matthen, l'expérience est immédiate et ne demande pas de connaissance quelconque, alors que lors d'une exploration nous devons être conscients de ce que nous sommes en train de faire. Matthen identifie trois types d'erreurs dans le jugement perceptif fondé sur l'expérience (2014, p. 46) : premièrement, les conditions d'observation peuvent être trompeuses : je vois un objet depuis un angle peu habituel et je juge mal de sa forme. Deuxièmement, il est possible que les conditions du sujet percevant lui-même ne soient pas optimales : je suis enrhumé et je juge mal les saveurs. Troisièmement, l'expérience de l'observateur peut être insuffisante pour juger : au coucher du soleil, une étoile clignote pendant une courte durée, je crois avoir vu cette étoile, mais je n'en suis pas sûr. La durée du clignotement de l'étoile n'était pas suffisamment longue pour m'assurer de la présence de celle-ci (voir Reid, 2002, p. 97). Selon Matthen, l'exploration sensorielle est un moyen de vérifier s'il y a ce genre d'erreurs et de les corriger. L'exploration sensorielle continue jusqu'à ce que la perception d'un objet se stabilise, c'est-à-dire jusqu'à ce que les explorations supplémentaires n'apportent aucune nouvelle information sur l'objet de

³ Matthen appelle ce type de raisonnement « raisonnement par apparence » (*AppearanceReasoning*).

⁴ Matthen, comme il l'indique lui-même (Matthen, 2014, n. 1), adopte une position proposée par des travaux de philosophes comme Pryor (2000), Pollock (1974) et Burge (2003). Dans ce chapitre, nous nous appuyons sur la proposition de Matthen, car elle fournit un modèle adapté à l'analyse des explorations sensorielles.

l'exploration. L'exploration sensorielle nous fournit une raison non défaisable par des expériences perceptives supplémentaires permettant de justifier nos croyances perceptives⁵.

D'après cette conception de l'exploration sensorielle, la différence épistémique entre une expérience sensorielle et l'exploration sensorielle réside dans le fait que la dernière, contrairement à la première, fournit une raison non défaisable pour justifier les croyances perceptives. L'exploration sensorielle, selon Matthen, conduit à un certain type de certitude qu'il appelle la certitude empirique. La certitude empirique se caractérise par l'absence de doute empirique. Matthen distingue le doute empirique du doute sceptique mais aussi du doute réflexif.

Le doute sceptique à propos d'une croyance perceptive (ou d'une proposition empirique, d'après Matthen) est un doute qui est généralisable à toutes les croyances perceptives (ou toutes les propositions empiriques) semblables (voir Matthen, 2014, p. 58). Par exemple, si j'ai un doute « sceptique » à propos de ma croyance qu'il pleut à l'extérieur en regardant par la fenêtre, j'aurai également un doute « sceptique » à propos des propositions de même type, par exemple, j'aurai un doute sceptique à propos de ma croyance qu'il y a une tomate sur la table en face de moi. Le doute sceptique se produit dans les situations dans lesquelles le sujet n'est pas sûr d'être ou non dans un scénario sceptique, par exemple, qu'il rêve ou non ou qu'il soit un cerveau dans une cuve ou non, qu'il subisse une stimulation transcrânienne ou non. Ce genre de doute ne peut pas être supprimé par l'exploration sensorielle, car dans une exploration sensorielle, les raisons qui confirment ou invalident les croyances proviennent des expériences perceptives, et dans le cas du doute sceptique, le doute se généralise à toutes preuves qui proviennent des expériences perceptives. En d'autres termes, dans le cas d'un doute sceptique les *defeaters* sont des *defeaters* non perceptifs et ne peuvent pas être éliminés par des perceptions supplémentaires. Prenons un exemple fourni par Matthen (2014, p. 57). Imaginons que le sujet *S* ait à sa disposition deux objets. Le premier objet, *O*, lui apparaît orange et le deuxième objet, *R*, lui apparaît rouge. Le sujet *S* doute que *O* soit orange, car il ne peut écarter la possibilité qu'il soit en train de rêver. Cela lui donne une raison de douter, sur les mêmes bases, que *R* soit rouge. Cette situation doit être distinguée de celle où *S* doute que *O* soit orange puisque *O* est environné par la couleur verte et que *S* pense que la couleur qui environne l'objet *O* peut influencer sa perception de la couleur de *O*. Ici, la raison pour douter que *O* soit orange ne constitue pas une raison pour douter que *R* soit rouge, car les *defeaters*

⁵ Matthen appelle *raisonnement par consilience* (*Consilience Reasoning*) le raisonnement par lequel l'exploration sensorielle justifie une croyance perceptive (voir Matthen, 2014, p. 49-50).

sont perceptifs et peuvent éliminer ou confirmer le doute. Dans ce dernier cas, l'exploration sensorielle peut faire disparaître le doute, dans le premier non. Par exemple, *S* peut déplacer *O* sur un autre fond ou changer les conditions d'illumination pour vérifier si l'objet *O* est bien orange ou non. Pourtant, le fait que *S* pense qu'il est en train de rêver discrédite toutes les propositions qu'il connaît à travers ses sens. Dans le premier exemple, le sujet *S*, compte tenu de sa position épistémique, ne peut pas définitivement écarter la proposition « je suis en train de rêver », car il ne dispose d'aucun moyen pour vérifier s'il est en train de rêver ou non. La vérité de cette proposition, « je suis en train de rêver », réduirait la puissance des raisons de *S* pour croire que « *O* est orange ». Selon Matthen, la proposition que « je suis en train de rêver » est une « condition de doute » (*doubt condition*) pour une proposition telle que « *O* est orange ». Cette condition de doute est généralisable à la proposition que « *R* est rouge », car le fait que *S* pense qu'il est en train de rêver met également en doute la proposition que « *R* est rouge ». Il en va de même pour une condition de doute telle que « je suis un cerveau dans une cuve ». Pourtant, si l'on prend la condition de doute dans le deuxième exemple, c'est-à-dire, la proposition que « la couleur de *O* est influencée par la couleur verte de son environnement », cette proposition est une condition de doute pour la proposition selon laquelle « *O* est orange ». Pourtant, sachant que le fond vert ne peut pas influencer la couleur de *R*, cette condition de doute ne peut pas se transmettre à la proposition « *R* est rouge ». Le doute empirique, contrairement au doute sceptique, dépend de notre situation présente, ici et maintenant ; il porte sur une situation spatio-temporelle particulière et n'est pas nécessairement généralisable à d'autres propositions semblables. L'exploration sensorielle, d'après Matthen, valide le contenu de nos expériences sensorielles, celles qui portent sur les circonstances liées à un espace et à un temps spécifique. Alors l'exploration sensorielle élimine seulement le doute empirique, mais non le doute sceptique.

Matthen distingue également le doute empirique d'une sorte de doute qu'il appelle « doute réflexif » (Matthen, 2014, p. 60-61). Le doute réflexif concerne la position épistémique du sujet. Par exemple, lorsque vous faites un calcul, par exemple une addition, il se peut que vous ayez un doute sur l'exactitude de votre calcul, vous répétez alors cette addition pour être sûr de l'exactitude de ce calcul, que vous avez bien respecté les règles d'addition. Selon Matthen, le fait de répéter le calcul (contrairement, par exemple, au fait de refaire le calcul par une autre méthode ou en utilisant une calculatrice) ne vous apporte pas une nouvelle *garantie* épistémique (*epistemic warrant*). Cela ne vous apporte aucune nouvelle information. Vous vous sentez subjectivement plus confiant envers le résultat du calcul. Cela élimine le doute que vous éprouviez vis-à-vis de votre position épistémique, mais ne fournit

pas une nouvelle justification. Cela lève alors votre doute réflexif. D'après Matthen, il faut faire une distinction entre le doute à propos de votre propre position épistémique et le doute à propos de certains objets extérieurs d'enquête. Répéter fait disparaître le premier type de doute, le doute réflexif, mais pas le doute empirique. Ainsi, lors d'une exploration sensorielle, à partir du moment où la perception du sujet s'est déjà stabilisée, les explorations supplémentaires rassurent le sujet à propos de sa propre position épistémique, mais n'apportent pas de nouvelles informations ; elles ne jouent plus de rôle quant à la certitude empirique du sujet. D'après Matthen, l'exploration sensorielle n'élimine pas le doute sceptique ou réflexif mais lève le doute empirique et conduit à la certitude empirique.

Revenons sur nos définitions de départ. Le doute empirique à propos d'une croyance perceptive peut correspondre à un *defeater* perceptif. Par exemple, lorsque je vois que le ballon que je croyais être rouge est illuminé par une lumière rouge, ma croyance que le ballon est rouge est affaiblie et mise en doute. La perception de la lumière rouge constitue un *defeater* perceptif pour ma croyance que le ballon est rouge. Pour éliminer ce *defeater*, je peux entamer une enquête en déplaçant le ballon et en le regardant dans les conditions d'illumination différentes. Une fois que mon enquête aura été achevée, il n'y aura plus de *defeaters* perceptifs à éliminer et je pourrai confirmer ou infirmer ma croyance que ce ballon est rouge. Dans la situation de doute sceptique, ce qui peut défaire ma croyance que « ce ballon est rouge », ce n'est pas mon expérience perceptive mais un *defeater* non perceptif, par exemple, la croyance que « je suis un cerveau dans une cuve ». Dans ce cas, aucune de mes perceptions ne peut éliminer ou confirmer ce *defeater*, car celui-ci peut s'appliquer normalement à toutes mes perceptions.

La différence épistémique entre le toucher actif exploratoire et le toucher passif instantané réside dans le fait que, dans le toucher actif exploratoire contrairement au toucher passif instantané, les perceptions supplémentaires ne peuvent pas défaire notre raison de croire la croyance perceptive correspondante. Même si cette conception de la différence épistémique représente un cas extrême de différence épistémique entre les divers types de phénomènes tactiles et corporels dans lequel on a, d'un côté, une exploration tactile achevée, et de l'autre, la perception tactile passive et instantanée, elle peut offrir un cadre autre que celui de la distinction entre perception épistémique et non épistémique, pour penser la différence en question.

Notre conception de la différence épistémique adopte la thèse proposée par Matthen selon laquelle l'exploration sensorielle permet, contrairement à l'expérience sensorielle simple, de supprimer le doute empirique. Mais nous ne partageons pas certaines prémisses sur lesquelles

cette thèse est fondée. Matthen semble adopter une approche représentationnelle de la perception lorsqu'il développe sa conception du « raisonnement par apparence ». D'après Matthen, le fait que dans une expérience perceptive quelque chose nous apparaît de telle ou telle façon nous fournit une raison *prima facie* de croire que cette chose est telle ou telle (Matthen, 2014, p. 39). Cela nécessite d'admettre que la perception possède un contenu représentationnel. Nous pensons, cependant, que la conception de la différence épistémique présentée plus haut peut être compatible avec les approches représentationnelles comme avec les approches relationnelles de la perception à partir du moment où nous admettons que nos perceptions peuvent procurer les raisons qui justifient immédiatement nos croyances perceptives correspondantes. Dans la section suivante, nous allons discuter la thèse de la justification perceptive immédiate des croyances et considérer certains arguments en faveur et en défaveur de cette thèse.

5.3 La possibilité de la justification perceptive immédiate

D'après notre approche, ce qui acte la certitude empirique d'une exploration, c'est le fait que les perceptions supplémentaires n'infirment ni ne modifient la croyance perceptive obtenue ou examinée au cours de l'enquête. Cette hypothèse présuppose un rôle épistémique pour la perception, à savoir le rôle de fournir une raison *prima facie* de croire que quelque chose est tel ou tel. La différence épistémique, telle qu'elle est présentée plus haut, nécessite que l'on accepte du moins que la perception procure une justification immédiate à nos croyances perceptives correspondantes. Dans cette section, nous examinons la thèse de la justification perceptive immédiate sur laquelle nous avons fondé la différence épistémique entre l'exploration tactile et la perception tactile. Nous commençons cet examen par une objection importante contre cette thèse⁶.

BonJour, notamment dans son article intitulé « *Can empirical knowledge have a foundation ?* » (BonJour, 1978), soulève un dilemme – connu sous le nom de « dilemme de Sellars »⁷ – face à la thèse de la justification perceptive immédiate. Nous reformulons ainsi le dilemme proposé par BonJour (1978, p. 10) dans le cas de l'expérience perceptive :

⁶ On peut considérer le débat contemporain sur la justification perceptive immédiate des croyances comme une prolongation du débat sur le statut des énoncés protocolaires, auquel ont participé des philosophes du cercle de Vienne pendant les années 30. Voir Barberousse, Kistler et Ludwig (2011, ch. 1) pour une présentation de ce débat.

⁷ Voir Sellars (1956).

« L'expérience perceptive est soit un état cognitif soit un état non-cognitif. S'il s'agit d'un état cognitif, alors l'expérience perceptive requiert une justification. Par contre, si l'expérience perceptive est un état non-cognitif, elle n'a pas besoin d'être justifiée. Mais elle ne peut pas non plus justifier une croyance ».

BonJour entend par « état cognitif » un état qui affirme quelque chose. Donc, un état cognitif dans ce sens est un état qui a une valeur de vérité, qui est censé être vrai ou faux, correct ou incorrect. Selon certaines théories de la perception, l'expérience perceptive possède un contenu vrai ou faux, un contenu représentationnel qui possède une structure propositionnelle. Le contenu perceptif ainsi décrit – selon certains partisans du représentationnalisme – ne doit pas forcément être conceptuel. BonJour admet que l'expérience perceptive puisse être dotée d'une valeur de vérité et qu'il soit nécessaire pour l'expérience perceptive d'être dotée d'un tel contenu afin de pouvoir justifier une croyance. Pourtant, il pense qu'un contenu ne peut pas être vrai ou faux sans qu'une autre proposition ou un autre état cognitif le rende vrai ou faux.

D'après BonJour, un état cognitif est un état qui contient l'affirmation que p . Autrement dit, un état cognitif est un état qui possède un contenu assertif. Un contenu assertif est un contenu qui indique que les choses sont d'une certaine façon plutôt que d'une autre. Ainsi, les croyances, contrairement aux attitudes propositionnelles telles que les désirs, sont des états cognitifs assertifs. Considérons l'exemple suivant : vous regardez deux sphères, sphère A et sphère B . On vous demande laquelle des deux sphères est la plus grande ? Face à cette question, vous pouvez avoir des attitudes propositionnelles différentes : vous pouvez avoir le désir que A soit plus grande que B , vous pouvez deviner que A est plus grande que B ou vous pouvez avoir la croyance que A est plus grande que B . Parmi ces attitudes propositionnelles différentes, seule votre croyance tient la proposition que A est plus grande que B pour vraie et possède un contenu assertif.

D'après BonJour, les croyances ont pour but d'atteindre la vérité. La justification épistémique est donc une voie qui nous conduit à la vérité. Les croyances ont besoin d'une justification pour que leur vérité soit garantie (BonJour, 1985, p. 8). Selon BonJour, les appréhensions directes comme les expériences perceptives peuvent aussi être justifiées. D'après lui, tant que les expériences perceptives sont considérées comme possédant des représentations, on peut parler de justification, car on peut se demander s'il y a une raison pour laquelle elles sont correctes ou exactes (BonJour, 1985, p. 78). De ce point de vue, si les expériences perceptives ne requièrent pas de justification, elles ne peuvent pas non plus justifier les croyances. Autrement dit, une expérience perceptive non justifiée, c'est-à-dire une

expérience dont on ne sait pas si elle est trompeuse ou non, ne peut pas nous conduire vers la vérité d'une croyance. Bonjour pense que les appréhensions directes telles que les expériences perceptives – en tant qu'états cognitifs – ne peuvent pas justifier directement de croyance, car elles doivent être justifiées elles-mêmes. En d'autres termes, seule une expérience perceptive véridique peut fournir une justification pour une croyance correspondante. Alors, l'expérience perceptive du sujet *S* que *p* peut justifier la croyance que *p* seulement si *S* a une raison pour croire qu'il perçoit véridiquement que *p*. Or il semble que l'expérience perceptive elle-même ne peut pas fournir une raison garantissant sa véridicité. D'autre part, les états non cognitifs tels que l'espoir, le désir ou l'expérience perceptive (supposée être dépourvue de contenu) ne possèdent pas de contenu assertif et, d'après cette thèse, n'ont pas besoin d'être justifiés mais ne peuvent pas non plus justifier les croyances.

Il existe au cœur de cette objection au moins deux questions principales dont la réponse est déterminante pour accepter ou rejeter cette objection : est-ce qu'un état peut justifier une croyance sans être lui-même justifié ? Est-ce qu'une relation rationnelle s'établit seulement entre les états dotés de contenus représentationnels ?

A partir de l'objection de Bonjour, on peut considérer deux conditions pour une expérience perceptive dont la satisfaction lui permettrait de délivrer une raison justifiant immédiatement les croyances perceptives correspondantes :

1- L'expérience perceptive en tant que raison justifiant une croyance doit être justifiée elle-même.

2- L'expérience perceptive doit, par conséquent, avoir un contenu représentationnel (propositionnel) susceptible d'être vrai ou faux ou exact ou inexact.

Notre approche pour établir la possibilité de la justification perceptive immédiate des croyances est une stratégie proche de l'approche dogmatique envers la justification perceptive des croyances (proposée notamment par Pryor (2000, 2005)). Elle consiste à montrer que les conditions citées plus haut ne concernent pas directement la justification perceptive immédiate en question.

Concentrons-nous sur la première condition⁸. Considérons l'expérience perceptive *E* et supposons que cette expérience perceptive possède un contenu représentationnel *p* (où *p* est

⁸ Nous ne considérons pas ici l'objection cohérentiste selon laquelle seules les croyances peuvent justifier les croyances.

une proposition) qui représente la façon dont l'environnement du sujet *S* lui apparaît⁹. Nous supposons, dans un premier temps, que l'expérience perceptive soit représentationnelle. Selon la condition (1), l'expérience *E* toute seule ne suffit pas pour justifier la croyance que *p*. Il faut avoir en plus une croyance en la fiabilité de l'expérience, c'est-à-dire que le sujet *S* doit croire qu'il n'est pas dans un scénario sceptique, que son expérience se déroule dans de bonnes conditions ambiantes (par exemple, les conditions d'illumination dans une expérience visuelle), que ses organes sensoriels fonctionnent normalement, qu'il n'éprouve pas d'hallucination ou que son expérience n'est pas une illusion. Prenons l'exemple ci-dessous dans lequel j'ai une expérience visuelle d'une tomate rouge en face de moi :

(P1) Expérience : il y a une tomate rouge.

(P2) Croyance : mon expérience est fiable.

(C) Croyance : il y a une tomate rouge.

Selon la condition (1), pour que ma croyance qu'« il y a une tomate rouge » soit justifiée, il faut que le raisonnement ci-dessus soit valide. Ce raisonnement est sous forme d'une déduction dans laquelle on déduit des prémisses (P1) et (P2) la conclusion (C). Autrement dit, mon expérience visuelle qui possède le contenu « il y a une tomate rouge » justifie ma croyance qu'« il y a une tomate rouge » si et seulement si mon expérience visuelle est justifiée, c'est-à-dire si je vois une tomate rouge et que je crois que mon expérience est fiable.

Par contraste, selon la position que nous avons adoptée, mon expérience visuelle de la tomate rouge peut fournir une justification pour croire qu'« il y a une tomate rouge » en l'absence d'une information qui contredit ou affaiblit la raison fournie par mon expérience, c'est-à-dire en l'absence d'un *defeater* de celle-ci. Cette conception de justification perceptive qui est une justification immédiate *prima facie* n'est pas concernée par la condition (1) pour plusieurs raisons.

Premièrement, la condition (1) présuppose un type de justification qui est une justification inférentielle. Ainsi, dans le cas de notre exemple, on ne peut pas déduire de la seule expérience visuelle de la tomate rouge en tant que prémisses d'une inférence la conclusion qu'il y a une tomate rouge. Il faut en plus que je croie en la fiabilité de mon expérience visuelle pour arriver à la conclusion qu'il y a une tomate. On peut en revanche mettre en cause l'idée que le seul modèle pertinent de la justification soit le modèle d'un raisonnement

⁹ Nous allons nous interroger plus bas sur la nécessité d'un contenu perceptif représentationnel.

inférentiel. On peut soutenir qu'il existe des raisons justifiant nos actions qui ne participent pas nécessairement dans un raisonnement inférentiel. Par exemple, lorsque j'évite un danger sur ma route en déviant mon trajet, mon acte peut être considéré comme rationnel et avoir pour raison le danger que je rencontre, mais il n'est pas nécessairement le résultat d'une inférence. De même, l'idée qu'une expérience perceptive fournit une justification pour une croyance perceptive correspondante paraît intuitivement convaincante (voir Pryor, 2005).

La condition (1) propose que si je vois une tomate rouge et que je crois en la fiabilité de mon expérience visuelle, alors je crois de façon justifiée qu'il y a une tomate rouge. Selon la conception « dogmatique » de la justification perceptive immédiate, le fait d'avoir une justification pour une croyance ne nécessite pas d'avoir actuellement cette croyance ; mon expérience visuelle de la tomate rouge fournit une raison capable de justifier la croyance qu'il y a une tomate rouge¹⁰. Cela n'implique pas que j'aie actuellement la croyance qu'il y a une tomate rouge. La condition (1) présuppose que le sujet croie actuellement que tel ou tel est le cas et que cette croyance corresponde à la conclusion d'une inférence. Alors que selon notre modèle, le fait que le sujet croit actuellement que p n'est pas nécessaire pour avoir une justification pour croire que p et la croyance que p n'est pas, par conséquent, la conclusion d'une inférence.

Deuxièmement, la condition (1) adopte un modèle inférentiel de raisonnement. Un tel modèle peut impliquer que toutes les prémisses et les conclusions soient accessibles au sujet et qu'il en soit conscient. En outre, il semble qu'une inférence soit un processus délibéré et conscient, alors que la formation d'une croyance et notamment la formation d'une croyance perceptive ne semble pas être nécessairement un processus délibéré et conscient. Même s'il s'agit d'une croyance qui peut être soutenue par une inférence, la formation de la croyance n'est pas nécessairement consciente et délibérée. On dit d'une croyance qu'elle est fondée sur un fait ou une condition C , si et seulement si cette croyance est formée ou soutenue de telle sorte qu'elle est conduite par la norme épistémique « si le sujet S est dans la condition C , S doit croire que p ». La question qui se pose est de savoir s'il est nécessaire que vous représentiez à vous-même le fait que vous êtes dans la condition C et que cette proposition soit employée dans votre raisonnement. Qu'un acte soit guidé par une norme, cela ne nécessite pas que l'agent applique consciemment cette norme, qu'il soit conscient du fait que cet acte est guidé par cette norme et qu'il la représente à lui-même. Nous exerçons plusieurs tâches qui impliquent des règles (faire du vélo, jouer d'un instrument de musique, etc.), mais

nous ne sommes pas nécessairement conscients du processus au cours duquel ces tâches se produisent conformément à ces règles. Il n'y a aucune raison de penser que le sujet doit avoir conscience du processus dans lequel une norme épistémique guide la formation de sa croyance (voir Pryor, 2005, p. 216-217).

Concentrons-nous à présent sur la deuxième condition posée pour la justification perceptive immédiate : l'expérience perceptive doit avoir un contenu susceptible d'être vrai ou faux ou exact ou inexact. On propose souvent que ce contenu est un contenu représentationnel (propositionnel) qui saisit la manière dont l'environnement du sujet lui apparaît. Nous pensons que cette condition n'est pas non plus nécessaire pour avoir une justification perceptive immédiate *prima facie* telle qu'on l'a décrit plus haut.

Le contenu représentationnel ne semble pas permettre de remplir la première condition, c'est-à-dire qu'elle ne semble pas pouvoir garantir la fiabilité de l'expérience perceptive. D'une part, l'idée selon laquelle le contenu perceptif peut comporter ce genre de proposition, c'est-à-dire qu'il peut représenter la fiabilité de l'expérience perceptive elle-même, peut être contestée en argumentant que l'expérience perceptive ne peut pas représenter les propriétés de haut niveau. D'autre part, d'après une grande partie des approches représentationnelles, une expérience véridique et une expérience trompeuse ou hallucinatoire possèdent le même contenu. Par conséquent, la thèse selon laquelle l'expérience perceptive possède un contenu représentationnel ne permet pas d'intégrer l'expérience perceptive dans un modèle inférentiel de la justification telle que l'on l'a décrit plus haut. Il faut donc étudier la nécessité du contenu représentationnel dans le cadre d'une justification non-inférentielle.

Dans la philosophie analytique de la perception, on oppose souvent deux types d'approches sur la base de leur position vis-à-vis des contenus représentationnels : d'une part, les approches représentationnelles qui soutiennent que l'expérience perceptive possède un contenu représentationnel permettant au sujet percevant de représenter le monde comme étant d'une certaine manière. De l'autre, les approches relationnelles qui rejettent la nécessité d'un contenu représentationnel et qui conçoivent la perception en tant que relation directe entre le sujet percevant et les entités indépendantes de l'esprit. Au premier regard, il semble légitime de supposer que la perception, afin de justifier une croyance, doit être douée d'un contenu représentationnel (propositionnel) susceptible d'être vrai ou faux. On soulève également la difficulté de l'approche relationnelle pour expliquer le rôle épistémique de la perception conçue comme étant constituée en partie par des fragments de la réalité. On avertit ainsi

¹⁰ Voir Firth (1978) pour une proposition sur la distinction entre les justifications doxastiques et

qu'une telle approche pourrait impliquer que les fragments de la réalité, les choses (telles que les rochers ou les tomates) qui constituent en partie la perception puissent constituer des raisons. Autrement dit, on reproche à l'approche relationnelle de ne pas pouvoir expliquer le passage de l'expérience perceptive à la croyance perceptive. Pourtant, si l'on accepte que l'expérience perceptive puisse délivrer une raison justifiant nos croyances perceptives correspondantes sans entrer dans une inférence, pourquoi mieux vaut-il que l'expérience perceptive possède un contenu représentationnel pour pouvoir jouer ce rôle épistémique ? Le contenu représentationnel n'attribue pas d'avantage à une approche représentationnelle par rapport à une approche relationnelle quant à l'explication du rôle épistémique de la perception. L'approche représentationnelle suppose que les expériences perceptives puissent être vraies ou fausses en vertu de leur contenu qui représente le monde comme étant d'une certaine manière. D'après l'approche représentationnelle, l'expérience perceptive est structurée et cette structure est souvent sous forme des propositions. Ces propositions peuvent être vraies ou fausses, exactes ou inexacts. Or, en effet, un problème semblable à la difficulté de la transition de l'expérience perceptive à la croyance se pose également pour une approche représentationnelle, mais à un niveau différent : comment peut-on expliquer le passage d'une réalité concrète, d'une stimulation informe, à une expérience perceptive structurée en proposition ? Alors, à partir du moment où on admet que l'expérience perceptive peut délivrer une justification immédiate aux croyances perceptives correspondantes sans entrer dans une relation d'inférence, le contenu représentationnel ne semble pas conférer un avantage à l'approche représentationnelle sur l'approche relationnelle quant à l'explication du processus de formation des croyances perceptives.

Pour finir notre discussion sur la deuxième condition pour une justification perceptive immédiate, nous considérons à présent l'argument conceptualiste en faveur de la nécessité du contenu représentationnel pour la justification perceptive immédiate. Certains philosophes pensent que nos perceptions doivent posséder le même type de contenu que nos croyances pour qu'elles puissent justifier celles-ci. Par exemple, pour McDowell (2006), nos perceptions peuvent constituer des raisons justifiant nos croyances, mais, pour ce faire, elles doivent partager le même contenu que nos croyances. D'après McDowell, la rationalité est une sorte de réactivité du sujet à l'égard des raisons (*responsiveness to reason*) et implique des capacités conceptuelles. Par exemple, lorsqu'un automobiliste voit sur sa route un panneau de STOP et qu'il s'arrête, cet arrêt peut être considéré comme étant arbitraire si l'automobiliste

propositionnelles (p. 218-219).

ne connaît pas la signification de ce panneau. Mais, si l'automobiliste s'arrête parce qu'il connaît déjà la signification de ce panneau, son action peut être considérée comme rationnelle. Car son action répond à une raison et l'agent est capable de prendre celle-ci, grâce à ses capacités conceptuelles (connaissance de la signification du panneau de STOP), comme la raison de son action. Ce qui distingue l'arrêt de l'automobiliste qui remarque le panneau de STOP de son arrêt arbitraire, c'est qu'il peut répondre à la question de pourquoi s'arrêter à cet endroit, dans le premier cas contrairement au second cas, par la phrase : « parce qu'il y a un panneau de STOP ». Ainsi, l'acte de raisonner implique des capacités conceptuelles. D'après McDowell, la perception est une mise en acte des capacités conceptuelles et la rationalité est une sorte de réactivité du sujet à l'égard des raisons (*responsiveness to reason*). Les croyances perceptives ont pour raison les expériences perceptives et doivent être considérées comme rationnelles. Le contenu de l'explication faite (ou du compte rendu) d'une expérience est identique au contenu de la croyance perceptive. L'expérience perceptive doit donc être considérée comme rationnelle. Selon cette approche, dans les expériences perceptives, les capacités conceptuelles doivent être mises en acte et cela implique que l'expérience ait un contenu représentationnel (McDowell, 2006)¹¹. Cette thèse rencontre la difficulté suivante (soulevée notamment par Travis (2007)) : si les relations rationnelles pouvaient seulement se tenir entre deux *relata* conceptuels, cela voudrait dire que les relations rationnelles peuvent seulement se tenir entre les généralités (car le « conceptuel » semble se définir comme quelque chose qui présuppose des généralités). Si les relations rationnelles se tenaient seulement entre les généralités, alors les choses, telles qu'elles sont, ne pourraient pas déterminer si on commettait une erreur en jugeant qu'un objet est *F* ou non, à différents moments (par exemple, en jugeant qu'une tomate vue dans les conditions d'illumination différentes et depuis différents points de vue était une tomate). Pourtant, les choses, telles qu'elles sont, peuvent déterminer si l'on a commis une erreur (ou non) en jugeant qu'un objet était *F* ou non, à différents moments. Les relations rationnelles ne s'établissent donc pas seulement entre les généralités. Sachant que le « conceptuel » présuppose toujours des généralités, les relations rationnelles ne peuvent pas seulement se limiter aux *relata* conceptuels.

¹¹ Il convient de noter que McDowell (2008) a abandonné la thèse selon laquelle le contenu perceptif est nécessairement propositionnel, ainsi que l'idée d'après laquelle l'expérience perceptive possède le même contenu que le jugement perceptif ou la croyance perceptive correspondante. Selon la version revue de sa théorie (2008), le contenu perceptif n'est pas un contenu propositionnel mais un contenu qu'il caractérise d'« intuitionnel » ; ce contenu reste toutefois conceptuel.

Nous allons étudier de façon plus détaillée dans la section suivante certains arguments en faveur et en défaveur de la nécessité du caractère représentationnel du contenu perceptif. Nous avons montré, jusqu'ici, que les conditions mentionnées plus haut pour une justification perceptive ne constituent pas de vrais obstacles à la thèse de la justification perceptive immédiate. Nous soutenons alors que (i) l'expérience perceptive peut délivrer¹² une justification immédiate *prima facie* pour la croyance perceptive correspondante sans être justifiée elle-même et (ii) qu'elle peut délivrer une telle justification sans posséder nécessairement de contenu représentationnel.

On objecte parfois à la conception de la justification perceptive *prima facie* qu'elle permette une justification trop facile parce qu'une expérience perceptive, selon cette conception, peut justifier la croyance perceptive correspondante seulement en l'absence des *defeaters*, sans nécessiter de preuve garantissant la fiabilité de l'expérience perceptive¹³. Cette objection ne pose pas un vrai problème à notre conception de la différence épistémique entre l'exploration sensorielle et l'expérience sensorielle simple, car la justification *prima facie* est défaisable par définition et seulement par des *defeaters* perceptifs ; elle peut être confirmée ou infirmée par des perceptions supplémentaires au cours d'une exploration sensorielle. Cela réduit la possibilité que les expériences dites défailtantes justifient par erreur une croyance. Car le rôle principal d'une exploration sensorielle est de corriger les erreurs dans les jugements perceptifs (voir la section précédente).

Résumons. Nous avons proposé jusqu'ici une notion de différence épistémique entre les différents types de phénomènes tactiles et corporels. Nous avons proposé notamment que la différence entre le toucher actif exploratoire et le toucher passif instantané se définisse en termes d'une différence au niveau du statut épistémique des croyances perceptives de chacune de ces expériences. Ainsi, dans le toucher exploratoire, contrairement au toucher passif et instantané, les perceptions supplémentaires ne peuvent pas défaire la croyance perceptive correspondante. Nous avons mentionné que cette différence épistémique présuppose un rôle épistémique pour la perception qui consiste à délivrer une raison *prima facie* ou une justification immédiate pour croire une proposition sur la base de notre expérience perceptive. Nous avons adopté une notion « dogmatique » de justification immédiate proposée par Pryor et avons montré que cette notion de justification perceptive immédiate évite le scepticisme.

¹² Concernant la question de la justification perceptive, on distingue parfois entre la thèse selon laquelle « la perception est une raison justifiant la croyance perceptive » et celle selon laquelle « la perception délivre une raison justifiant une croyance perceptive ». Nous adoptons ici cette dernière thèse.

¹³ Pour la critique de la conception dogmatique de la justification, voir notamment Cohen (2002) et Wright (2007).

Nous avons également montré que cette notion de justification immédiate peut éviter le dilemme proposé par Bonjour contre la capacité de l'expérience perceptive pour justifier les croyances. Notre présentation s'est fondée principalement sur l'épistémologie dogmatique de Pryor et l'usage qu'en a fait Matthen. Nous ne partageons pourtant pas la théorie de la perception adoptée par ces auteurs. Ces auteurs semblent être d'accord sur la thèse selon laquelle l'expérience perceptive nous présente le monde comme étant d'une certaine manière et qu'elle possède, par conséquent, un contenu représentationnel. Nous pensons que la thèse de la justification perceptive immédiate est compatible avec les théories de la perception qui présupposent l'existence d'un contenu perceptif représentationnel mais aussi avec les théories dites relationnelles qui rejettent l'existence de contenu perceptif représentationnel. Nous allons nous concentrer, dans la section suivante, sur certains arguments qui peuvent nous amener à rejeter la nécessité d'un contenu représentationnel dans le cadre de notre conception de la différence épistémique entre les différents phénomènes tactiles et corporels.

5.4 La différence épistémique et la nature de la perception

Si nous admettons que la justification perceptive immédiate est possible, nous aurons au moins deux manières d'exprimer la différence épistémique entre l'exploration tactile et l'expérience tactile passive et instantanée : selon la première, ce sont les contenus perceptifs qui sont confirmés ou rejetés lors d'une exploration. Selon la seconde, c'est la croyance perceptive qui se corrige (se confirme ou se réfute) au cours de l'exploration. La première explication implique que la perception tactile possède un contenu représentationnel. On doit donc adopter un modèle représentationnel de l'expérience perceptive. La seconde explication est compatible à la fois avec l'idée selon laquelle la perception possède un contenu représentationnel et la thèse selon laquelle la perception est dépourvue de contenu. Dans ce dernier cas, la perception nous présente les choses telles qu'elles sont ; elle est souvent supposée comme une relation directe avec les objets physiques dans le monde.

Nous essayons de montrer à présent que l'expérience peut fournir une justification immédiate défaisable pour croire que p , sans nécessairement posséder un contenu représentationnel. Pour ce faire, nous considérons certains arguments en faveur de la nécessité du contenu représentationnel et nous essayons de montrer la possibilité de les réfuter.

5.4.1 Le contenu perceptif représentationnel et la possibilité de l'erreur

A l'hypothèse selon laquelle ce sont les contenus perceptifs qui se corrigent ou se confirment au cours d'une exploration s'oppose la thèse suivant laquelle l'expérience perceptive ne peut pas posséder de contenu représentationnel. Nous évaluons à présent la thèse de la nécessité du contenu perceptif représentationnel pour expliquer l'erreur perceptive.

Un des arguments en faveur de l'existence d'un contenu perceptif représentationnel consiste à faire valoir que l'expérience perceptive est susceptible d'être exacte ou inexacte, correcte ou erronée et cela nécessite que l'expérience perceptive possède un contenu. Le raisonnement peut se résumer ainsi (Siegel, 2010, sect. 2.2; Logue, 2014, p. 230) :

- 1- L'expérience perceptive est susceptible d'être exacte ou inexacte (correcte ou incorrecte).
- 2- Il y a des conditions sous lesquelles l'expérience est exacte.
- 3- Les conditions auxquelles l'expérience est exacte peuvent spécifier une proposition.
- 4- La proposition spécifiée par les conditions d'exactitude d'une expérience saisit la manière dont les choses apparaissent au sujet en vertu de cette expérience.
- 5- Il existe pour toute expérience une proposition associée à celle-ci qui saisit la manière dont les choses apparaissent au sujet en vertu de cette expérience.
- 6- Toute expérience perceptive possède un contenu.

Les conditions d'exactitude d'une expérience perceptive ayant un contenu donné (C) peut se définir de la façon suivante : l'expérience du sujet S avec le contenu C est exacte si et seulement si la façon dont le monde lui apparaît est telle que le monde est, où C correspond à la façon dont le monde apparaît à S . Par exemple, si le contenu de mon expérience correspond à la proposition qu' « il y a une tomate rouge en face de moi », mon expérience est exacte si et seulement s'il y a une tomate rouge en face de moi.

Dans la philosophie analytique de la perception, on distingue souvent deux grandes tendances vis-à-vis de la conception de la perception : d'une part, les approches représentationnelles ou la théorie de contenu (*Content View*) qui soutiennent que l'expérience perceptive possède un contenu représentationnel permettant au sujet percevant de représenter

le monde comme étant d'une certaine manière¹⁴. De l'autre, les approches relationnelles ou les approches connues sous le nom de réalisme naïf qui rejettent la nécessité d'un contenu représentationnel. Ces approches proposent généralement que l'expérience perceptive consiste en une sorte de relation directe (conscience ou accointance) entre le sujet percevant et les entités indépendantes de l'esprit (objets, propriétés, évènements, etc.) dans l'environnement du sujet percevant¹⁵.

Ce qui divise les approches relationnelles et les approches représentationnelles, ce n'est pas la thèse selon laquelle il y a une proposition associée à chaque expérience perceptive qui saisit la manière dont les choses apparaissent au sujet. Les partisans d'une approche relationnelle ne nient pas qu'il y a une proposition associée à une expérience qui peut décrire l'expérience perceptive du sujet. Le point de désaccord entre ces deux approches concerne la relation entre le sujet percevant et cette proposition ou ce contenu. Les approches relationnelles, contrairement aux approches représentationnelles, rejettent le fait qu'un tel contenu fasse partie de l'expérience perceptive du sujet percevant. Autrement dit, elles rejettent que le sujet percevant représente perceptivement son environnement comme étant d'une certaine manière.

Du point de vue de l'approche relationnelle, on peut rejeter la nécessité de contenu représentationnel en rejetant que l'expérience perceptive est exacte ou inexacte. Un tel argument se résume de façon suivante :

- 1- L'expérience perceptive est une relation constituée en partie par les particuliers dans le monde (les choses, les évènements, les propriétés, etc.).
- 2- L'expérience perceptive nous met en relation avec le monde tel qu'il est.
- 3- Les particuliers dans le monde ne peuvent pas être exacts ou inexacts (vrais ou faux).
- 4- L'expérience perceptive ne peut pas être exacte ou inexacte (vraie ou fausse).
- 5- L'exactitude (ou l'inexactitude) de l'expérience perceptive ne peut pas expliquer la nécessité du contenu représentationnel.

Cet argument rejette la prémisse selon laquelle une expérience perceptive peut être exacte ou inexacte, car si l'on soutient que l'expérience perceptive est constituée par les choses

¹⁴ Voir notamment Dretske (1997), McDowell (1994), Peacocke (1983), Searle (1983), Siegel (2010), Tye (2000).

¹⁵ Voir notamment Brewer (2006), Campbell (2002), Johnston (2006), Martin (2002a), Travis (2013a).

mêmes dans l'environnement du sujet percevant, celles-ci sont ce qu'elles sont ; elles ne sont ni exactes, ni inexactes, ni vraies, ni fausses.

On trouve un tel raisonnement chez certains auteurs comme Brewer (2006). D'après Brewer, même si l'attribution du contenu représentationnel à la perception lui ouvre la possibilité de l'erreur, elle introduit également une sorte de généralité. Cette généralité introduite à la perception va à l'encontre de la thèse selon laquelle la perception nous met en relation directe avec les particuliers dans notre environnement.

Selon certaines conceptions représentationnelles, dans une expérience illusoire, lorsque l'objet physique *O* apparaît (perceptivement) au sujet *S* comme étant *F*, l'expérience de *S* a un contenu de la forme « *O* est *F* » ou « *Ceci* est *F* » ou « *Ceci* est *ainsi* » alors que *O* n'est pas *F*. D'après Brewer, l'explication représentationnelle de l'expérience perceptive illusoire en termes de représentation perceptive fautive se trouve en conflit avec l'idée avancée par la même conception représentationnelle selon laquelle le contenu de l'expérience perceptive, même si elle est illusoire, jouit d'une finesse de grain plus grande que celle des croyances justifiées par les perceptions et cela la distingue du contenu d'une pensée.

Comme nous l'avons mentionné, la théorie du contenu risque d'introduire une sorte de généralité dans l'expérience perceptive. Comme Brewer l'indique, cette généralité existe évidemment dans le cas d'un contenu de pensée de type « *a* est *F* » : « un objet particulier, *a*, est pensé comme étant d'une manière générale spécifique [a specific general way], *F*, manière d'être que peuvent instancier de tels objets, et qu'instancient un nombre infini d'objets possibles qualitativement distincts (Brewer, 2006, p. 173) »¹⁶. Lorsque *S* pense que la tomate est rouge, la tomate est pensée comme étant d'une manière « générale spécifique ». La propriété d'être rouge peut être instanciée par une vraie tomate, par exemple celle qu'il a sous ses yeux, par une tomate en plastique, par une tomate d'une nuance de rouge différente de la tomate que *S* a devant ses yeux, mais indistinguishable par *S*, par un poivron rouge et par un nombre infini d'autres objets. Ainsi, *F* (rouge, par exemple) en tant qu'une manière d'être ou une propriété constitue une condition qui peut être satisfaite par un objet particulier, *a* (la tomate, par exemple), ou par une infinité d'autres objets. Si l'on considère les contenus perceptifs impliquant des « unités de sens démonstratif et singulier dépendantes de l'objet »

¹⁶ Les pages indiquées pour toutes les citations de l'article de Brewer (2006) correspondent aux pages de la version originale de l'article. Tous les passages cités de cet article ont été empruntés de la version française de l'article, traduit de l'anglais par Manuel Leval-Duché et publié dans l'ouvrage *Conscience et représentation : Introduction aux théories représentationnelles de l'esprit* (Dewalque et al., 2016).

(Brewer, 2006, p. 165), tel qu'il est décrit par McDowell (1984, 1994)¹⁷, « *ceci* (cette tomate) est *F* (rouge) », alors il y aura encore un nombre infini d'objets « qualitativement distincts » qui peuvent satisfaire la condition d'être rouge ou d'être de telle ou telle nuance de rouge. De la même manière, la version du contenu proposée par Brewer (1999) lui-même, « *ceci* (cette tomate) est *ainsi* (de cette nuance de rouge) » peut introduire également un certain degré de généralité. Ces contenus doublement démonstratifs représentent un objet particulier d'une manière générale déterminée. Pourtant, ils peuvent également être instanciés par un nombre infini de choses qualitativement distinctes (par exemple, *ceci* (cette tomate) est *ainsi* (ronde), ...). Cette généralité introduite dans la notion d'expérience perceptive permet notamment d'envisager la possibilité de la fausseté du contenu perceptif : si la chose particulière en question manque de satisfaire la condition générale ou la condition d'exactitude, le contenu perceptif devient faux ou inexact¹⁸.

Selon Brewer, la condition d'exactitude ou la condition « générale spécifique » du contenu perceptif, selon sa propre terminologie, requiert qu'on abstraie une manière d'être de l'objet qu'on considère comme l'objet perçu en tant qu'il correspond exactement à cette manière d'être. Pourtant, il existe un nombre infini de manières d'être possibles pour l'objet

¹⁷ « On peut acquérir le concept d'une nuance de couleur, comme nous tous l'avons déjà fait (...). Si nous sommes confrontés à l'une de ces expériences qui sont censées excéder nos pouvoirs conceptuels (une expérience | où, pour les besoins de la démonstration, on nous présente un échantillon de couleur très spécifique) nous pouvons exprimer avec nos mots un concept qui a exactement la finesse de grain de cette expérience. Il nous suffit de dire : « cette nuance », où le démonstratif tire sa force de la présence de l'échantillon » (McDowell, 2007, p. 90).

¹⁸ Il existe une certaine conception des concepts indexicaux proposée par Evans (1982) et par McDowell (1984) d'après laquelle ceux-ci dépendent entièrement des objets. McDowell (1984) soutient que les concepts indexicaux dépendent de la présence perceptive des objets en question. Certaines autres conceptions des concepts indexicaux soutiennent que ces concepts ne dépendent pas entièrement des objets (voir Peacocke, 1981; Recanati, 1993). Du point de vue de la conception des concepts indexicaux dépendants de l'objet, un concept indexical singulier comme *ceci* ou *cela* ne peut pas référer à quelque chose qui n'est pas perceptivement présent. Par conséquent, si l'on considère mon jugement perceptif que « *ceci* est *F* » (où *F* est une propriété), ce jugement ne peut pas être faux eu égard au concept indexical *ceci* ; il peut seulement être faux si *ceci* (la tache colorée que j'ai devant mes yeux, par exemple) n'est pas *F* (rouge, par exemple). On peut également considérer qu'un jugement perceptif (ou un contenu perceptif) soit composé de deux concepts indexicaux. On peut, par exemple, supposer que le premier concept corresponde à un concept indexical singulier comme *ceci* ou *cela*, et le deuxième, à un concept indexical général comme *ainsi* ou *cette couleur* désignant une propriété spécifique. Ainsi lorsque je vois une tache colorée devant moi, je peux avoir un jugement perceptif selon lequel « *ceci* est *ainsi* ». Supposons que « *ceci* est *ainsi* » soit également le contenu de mon expérience visuelle. Cette expérience ne peut pas être erronée eu égard au concept indexical singulier, *ceci*. Je peux toutefois éprouver une expérience illusoire vis-à-vis du concept indexical général *ainsi*. Car *ainsi* peut désigner de multiples propriétés (par exemple, « *ceci* est rouge », « *ceci* est rond », etc.). Cela ne rend pourtant pas faux le contenu de mon expérience. L'expérience perceptive dont le contenu est « *ceci* est *ainsi* » peut être donc illusoire même si son contenu est vrai (voir Dokic, 1998, p. 156).

perçu n'ayant aucun impact sur cette condition générale spécifique. Brewer soutient donc que la généralité ainsi introduite au contenu perceptif empêche la théorie du contenu de décrire l'expérience perceptive en tant qu'elle met directement le sujet percevant en présence des objets constituants du monde physique.

Brewer remarque également la difficulté de la théorie du contenu pour déterminer le contenu d'une manière non-circulaire. Comme nous l'avons indiqué plus haut, le contenu de l'expérience perceptive de *S* correspond à « *ceci est F* » (cette tomate est rouge) si et seulement si « *ceci est F* » (cette tomate est rouge). Une façon de déterminer si cette condition est satisfaite consiste à s'appuyer sur l'expérience perceptive pour vérifier si l'état du monde est tel qu'il est représenté par le contenu ou non : « les critères de vérité constitutifs du contenu expérientiel en question doivent être spécifiés par une généralisation dérivée d'un cas paradigmatique de vérité effective » (Brewer, 2006, p. 176). Pourtant, il semble être impossible de pouvoir déterminer le cas paradigmatique sans savoir déjà ce que sont les critères de vérité (ou les conditions d'exactitude) en vertu desquels le contenu est vrai (ou exact). Si l'on considère un contenu démonstratif doublement dépendant de l'objet et de son instantiation et si l'on considère que l'état du monde qui doit déterminer les critères de vérité du contenu est la situation réelle actuelle accessible au sujet, cela pose encore la question de savoir si l'expérience qu'éprouve le sujet est un cas authentique de la perception ou c'est une illusion ou une hallucination. En outre, même si l'on est disposé d'une procédure fiable pour fixer les critères de vérité d'un contenu donné et même si l'on sait que l'expérience à laquelle on a affaire n'est pas une illusion ou une hallucination mais une perception véridique, la spécification du contenu ne sera toujours pas évidente. Étant donné le spectre des variations des états de choses dans lesquels une condition générale (ou une condition d'exactitude) déterminant le contenu perceptif est satisfaite, afin de spécifier un contenu perceptif donné, le théoricien du contenu doit déterminer quelles sont les variations mondaines qui ne seraient d'aucun impact sur la condition dans laquelle la valeur de vérité d'un contenu reste la même. Comme Brewer le montre (Brewer, 2006, p. 175-9), il est difficile de concevoir une notion non-circulaire de variation mondaine discriminante – c'est-à-dire un changement dans l'état de choses qui modifie la valeur de vérité du contenu perceptif. D'après Brewer, même si une telle variation peut être déterminée, cela nous conduira à considérer le contenu perceptif en tant qu'il représente « les choses comme elles sont ». Ce qui rend évidemment la notion de contenu perceptif sans intérêt.

Une manière alternative d'expliquer les expériences illusoire ou trompeuses consiste à soutenir que l'erreur se produit au niveau des jugements perceptifs ou des croyances

perceptives correspondantes, mais non au niveau des expériences¹⁹.²⁰ Brewer pense que l'idée selon laquelle l'expérience perceptive est une relation directe avec les constituants du monde physique est incompatible avec l'idée de la possibilité de fausseté du contenu perceptif. Selon Brewer, l'erreur n'est pas un aspect essentiel de l'expérience perceptive, mais un aspect des réponses du sujet à l'expérience perceptive²¹ :

¹⁹ Certains auteurs mettent seulement en question la nécessité de certains aspects du contenu perceptif pour expliquer les expériences trompeuses (par exemple, le fait qu'il soit conceptuel). Par exemple, Tim Crane (1988) essaie de montrer que certains phénomènes illusoirs, contrairement aux exemples paradigmatiques des illusions perceptives telles que l'illusion de Müller-Lyer, ne peuvent pas être expliqués en s'appuyant sur les contenus conceptuels. Prenons le cas de l'explication de l'illusion Müller-Lyer, un des exemples les plus discutés des illusions visuelles. Lors de l'illusion Müller-Lyer, deux segments de longueurs identiques sont dessinés par l'adjonction de flèches de sorte que le segment dont les flèches sont disposées vers l'intérieur paraît plus court que le segment dont les flèches sont disposées vers l'extérieur. Selon l'explication représentationnelle standard, le contenu de l'expérience illusoire représente le segment avec deux flèches entrantes comme plus court que sa longueur effective ou représente le segment avec deux flèches sortantes comme plus long que sa longueur effective. Crane prend l'exemple de l'« illusion de cascade (*Waterfall illusion*) » pour montrer que ce type d'explication ne s'applique pas à tous les phénomènes illusoirs. La description standard de l'illusion de cascade (*Waterfall illusion*) est la suivante : si vous regardez fixement pour un certain temps une scène dans laquelle il y a un mouvement dans une seule direction, par exemple une cascade, lorsque vous tournez l'attention vers une scène qui ne comporte aucun mouvement, les objets immobiles de cette scène, les rochers au bord de la cascade, par exemple, vont apparaître comme étant en mouvement dans le sens inverse du mouvement original. Crane n'affirme pas entièrement cette description. Pour lui, l'objet immobile semble se mouvoir, mais pas relativement à l'arrière-plan de la scène. Cet objet apparaît également comme étant toujours statique (*appear to stay still*). D'après Crane, dans l'illusion de Müller-Lyer, il y a une contradiction entre le contenu perceptif et la connaissance du sujet, c'est-à-dire que le contenu de l'expérience perceptive représente les lignes comme étant de longueur différente, alors que le sujet sait que les deux lignes sont de longueur égale. Dans l'illusion de cascade, il existe un contenu perceptif contradictoire, c'est-à-dire que le contenu perceptif représente les rochers comme étant à la fois en mouvement et immobile. Crane se sert de cette explication de l'illusion de cascade pour argumenter que les contenus perceptifs ne suivent pas nécessairement les règles que suivent les concepts et ne sont probablement pas conceptuels. D'autres philosophes rejettent entièrement le rôle du contenu dans l'explication des phénomènes illusoirs, qu'il soit conceptuel ou non. Jocelyn Benoist (2013, p. 89-98) s'appuyant sur l'analyse de Merleau-Ponty (1976) de l'illusion Müller-Lyer argumente que les lignes de diagrammes ne sont ni égales ni inégales. Cette expérience est simplement différente de l'expérience de lignes simples sans flèches et les concepts d'égalité et d'inégalité ne sont pas aptes à décrire cette situation. Pour lui, les perceptions ne possèdent pas de contenu, alors cela ne fait pas sens de parler d'une erreur et de la fausseté de l'expérience. De ce point de vue, il n'y a pas de différence entre l'illusion de cascade et l'illusion de Müller-Lyer : dans le cas de l'illusion de cascade, les rochers ne sont ni en mouvement, ni immobile au sens habituel du mouvement et de l'immobilité.

²⁰ Voir également Fish (2009).

²¹ Brewer se fait l'écho de l'idée de Berkeley selon laquelle ce sont nos jugements qui sont erronés et non pas nos perceptions : « Mais son erreur n'est pas dans ce qu'il perçoit immédiatement et au moment présent (car il y aurait une contradiction manifeste à supposer qu'il puisse se tromper à cet égard), mais bien dans le jugement erroné qu'il porte sur les idées qu'il appréhende comme associées à celles qu'il a immédiatement perçues ; ou encore sur les idées que, d'après ce qu'il perçoit effectivement, il imagine qu'il percevrait en d'autres circonstances » (Berkeley, 1999, p. 192).

« L'idée intuitive consiste à soutenir que, dans l'expérience perceptive, un agent est simplement mis en présence des constituants réels du monde physique lui-même. Toute erreur dans la vision du monde qui en résulte est le produit des réponses du sujet à cette expérience, quand bien même, avec le recul, ces réponses apparaîtraient comme automatiques, naturelles ou compréhensibles. Etant donnée la façon dont le monde est effectivement, l'*erreur*, à strictement parler, n'est jamais un aspect essentiel de l'expérience elle-même » (Brewer, 2006, p. 169).

Les arguments présentés plus haut rejettent l'attribution d'un rôle au contenu représentationnel dans l'explication des expériences trompeuses. Ceux-ci n'écartent évidemment pas d'autres arguments en faveur de la nécessité des contenus représentationnels. Certains auteurs soutiennent alternativement que l'approche relationnelle n'est pas incompatible avec l'approche représentationnelle (voir Logue, 2014; voir Schellenberg, 2011). De ce point de vue, il est possible d'envisager une conception du contenu perceptif permettant de réconcilier ces deux approches.

Par exemple, on peut supposer que le contenu de l'expérience soit un contenu « relationnel ». L'expérience perceptive est alors constituée en partie par des particuliers dans le monde. On peut considérer que ceux-ci correspondent aux faits ou vérificateurs (*truth-makers*) des propositions associées aux expériences perceptives qui saisissent la manière dont le monde apparaît au sujet percevant (Johnston, 2006; Logue, 2014). Ces vérificateurs (*truth-makers*) sont nécessaires et suffisants pour la vérité des contenus perceptifs. Ainsi, on a une théorie du contenu dans laquelle le réalisme naïf ou le relationnalisme joue un rôle dans l'explication de l'expérience perceptive et du contenu. Une telle thèse n'affirme cependant pas que ce sont les contenus perceptifs qui se confirment ou s'infirmement au cours d'une exploration sensorielle. Car, si l'on considère que ce que l'on perçoit, ce sont les faits ou les vérificateurs (*truth-makers*) des propositions associées à l'expérience, alors les conditions d'exactitude de l'expérience sont nécessairement satisfaites et l'expérience est nécessairement exacte. Alors, même si une telle conception hybride peut attribuer un rôle au contenu perceptif lui permettant d'expliquer certains aspects des expériences perceptives, elle n'affirme pas que les expériences perceptives soient susceptibles d'être exactes et inexactes (ou vraies ou fausses).

On peut supposer alternativement que le contenu de l'expérience est semi-relationnel : lorsqu'il s'agit d'une expérience perceptive véridique, une relation perceptive s'établit entre le sujet percevant et les particuliers dans son environnement. Mais, dans les expériences trompeuses et hallucinatoires, cette relation est absente (Schellenberg, 2011). Ces dernières possèdent la même phénoménologie que les expériences perceptives véridiques, mais se

distinguent de celles-ci quant à leur contenu, car celui-ci est déterminé partiellement par une relation directe avec les entités indépendantes de l'esprit. Cette approche permet de donner un rôle au contenu représentationnel dans l'explication des expériences trompeuses et hallucinatoires et d'affirmer l'hypothèse selon laquelle ce sont les contenus perceptifs qui se confirment ou s'infirmement au cours d'une exploration sensorielle.

Selon la théorie hybride proposée par Schellenberg (2011), l'expérience perceptive consiste en la mise en exercice des capacités sensorielles discriminatoires et le contenu perceptif est un contenu propositionnel constitué par les concepts perceptifs. L'emploi des concepts perceptifs correspond à la mise en exercice des capacités sensorielles (par exemple, le concept ROUGE correspond à la mise en exercice de la capacité de discriminer entre les choses qui sont rouges et les choses qui ne le sont pas.). Le contenu d'une expérience perceptive véridique est constitué par des concepts perceptifs en relation avec les objets particuliers et leurs propriétés dans le monde environnant le sujet percevant. Ici, le contenu d'une expérience perceptive véridique est conçu comme un mode de présentation frégéen (*de re*)²² qui est en partie relationnel, car les concepts sont employés en relation directe avec les objets particuliers dans le monde. Ce contenu se formalise de la façon suivante : $\langle \text{MdP}(o), \text{MdP}(P) \rangle$ (où MdP est un mode de présentation, o est un objet particulier et P une propriété). Le contenu d'une expérience hallucinatoire est constitué par des concepts perceptifs en l'absence des objets particuliers et de leurs propriétés dans le monde environnant le sujet percevant. Le contenu d'une expérience hallucinatoire est également un mode de présentation frégéen (*de re*) qui est non relationnel, car les concepts sont employés en l'absence des objets particuliers dans le monde. Il se formalise de la façon suivante : $\langle \text{MdP}(_), \text{MdP}(_) \rangle$. Une expérience hallucinatoire et une expérience perceptive véridique peuvent partager le même mode de présentation. Une expérience hallucinatoire et une expérience perceptive véridique peuvent donc partager la même phénoménologie, mais pas le même contenu.

De ce point de vue, le contenu d'une expérience perceptive véridique est relationnel dans le sens où ce contenu co-varie avec l'environnement du sujet percevant. Mais cela n'est pas le cas pour le contenu d'une expérience hallucinatoire. D'après Schellenberg, le contenu d'une expérience perceptive véridique est un contenu partiellement relationnel, c'est-à-dire que,

²² Suivant la distinction faite par Frege entre le *sens* et la *référence* d'une expression, le sens d'une expression correspond au mode de présentation de cette expression, c'est-à-dire la façon dont les objets et les propriétés sont représentés par celle-ci. Deux expressions peuvent avoir le même référent, présenté de deux façons différentes. Par exemple, les expressions *Hesperus* et *Phosphorus* sont deux différents modes de présentations d'un même référent, c'est-à-dire la planète Vénus (voir Chalmers, 2004).

dans une expérience perceptive véridique, les capacités conceptuelles employées sont identiques à celles employées dans une expérience hallucinatoire. Cependant, à la différence d'une expérience hallucinatoire, ces capacités sont contrôlées, canalisées ou contraintes par les particuliers dans l'environnement du sujet percevant²³. Alors une expérience hallucinatoire et une expérience véridique partagent le même mode de présentation, mais diffèrent quant à leur contenu. Une expérience hallucinatoire ne fait référence à aucun objet. Son contenu est vide. Une expérience perceptive véridique a un contenu qui est constitué en partie par l'objet particulier dans le monde environnant le sujet percevant²⁴.

Schellenberg essaie de rendre justice à l'idée que l'on peut faire des expériences avec le même caractère phénoménal, mais en présence d'objets différents. Par exemple, il est possible d'avoir une expérience hallucinatoire et une expérience véridique qui ont le même caractère phénoménal ou encore on peut percevoir des objets qualitativement identiques, mais quantitativement différents. Imaginons que je voie une balle rouge (b1) au moment $t1$, je ferme les yeux pendant quelques secondes et quelqu'un remplace cette balle par une autre balle (b2) entièrement identique à b1 sans que je ne remarque le remplacement. En rouvrant les yeux à l'instant $t2$, je vois une balle rouge (b2) devant moi, entièrement identique à la précédente (Schellenberg, 2011, p. 735-739). La question qui se pose est de savoir comment expliquer la différence entre ces deux expériences sans faire recours à une explication causale.

Schellenberg pense que l'on a deux manières de le faire : soit l'on s'appuie sur la phénoménologie de l'expérience, soit sur son contenu. Ainsi dans le cadre d'une approche représentationnelle avec un contenu général de la forme $(\exists x)Fx$ (par exemple, il y a une balle rouge), le contenu de mon expérience à $t1$ et à $t2$ reste le même. Dans ce cas, la phénoménologie de mon expérience à $t1$ est identique à la phénoménologie de mon expérience à $t2$. Une telle approche ne peut donc pas expliquer la différence entre ces deux expériences.

Selon l'approche relationnelle, mon expérience à $t1$ est différente de celle à $t2$: la première est une relation à b1 et la deuxième est une relation à b2. Si l'on suppose, d'un point de vue relationnel, que la phénoménologie de l'expérience perceptive est constituée par les fragments de la réalité, alors la phénoménologie de ma première expérience est différente de

²³ Andy Clark (2016, 2013a, 2013b) caractérise la perception comme étant une « hallucination contrôlée ». Cette description peut aider à comprendre l'idée d'un contenu partiellement relationnel : dans les deux cas, les mêmes capacités sensorielles sont employées ; ces capacités, dans les expériences perceptives véridiques, contrairement aux expériences hallucinatoires, sont guidées et contrôlées par les objets dans l'environnement du sujet percevant.

celle de la deuxième expérience car elle est constituée par des fragments de la réalité²⁵. Selon Schellenberg, cette conclusion, c'est-à-dire la conclusion selon laquelle ce que je vois à t_2 m'apparaît différemment de ce que je vois à t_1 , est contre-intuitive.

Selon une approche représentationnelle hybride (comme celle de Schellenberg), mon expérience visuelle à t_1 diffère de mon expérience visuelle à t_2 , car elles possèdent deux contenus différents (le contenu à t_1 : <MdP(b1), MdP(Rouge)> ; le contenu à t_2 : <MdP(b2), MOP(Rouge)>). Mais ces deux expériences partagent la même phénoménologie.

On peut, après tout, mettre en question la façon dont l'identité ou la différence de la phénoménologie a été formulée dans le cas de ce genre d'exemples de deux manières. Premièrement, on peut se demander quel est le sens du jugement selon lequel « je vois la même balle ». Est-ce que l'on peut déduire de mon jugement selon lequel je vois la même balle à t_1 et à t_2 le fait que la phénoménologie de mon expérience reste la même ? Cela n'est possible que si nous pensons le caractère phénoménal d'une expérience indépendamment de son caractère temporel. Ainsi, lorsque je juge que « je vois la même balle », mon jugement veut dire que je vois une balle avec une apparence identique à la balle que je voyais quelques instants plus tôt. En ce sens, la phénoménologie est une description que je peux donner de mon expérience mais qui ne relève pas de la catégorie de l'expérience. L'apparence dont je parle ici est une notion d'apparence qui peut s'appliquer à des situations différentes. Cette notion de phénoménologie peut évidemment rendre justice à mon jugement que je vois la même balle, mais elle ne peut pas être le caractère d'une expérience.

Deuxièmement, on peut répondre à l'objection faite à l'approche relationnelle quant à l'explication de la perception des objets qualitativement identiques mais quantitativement distincts que l'approche relationnelle n'implique pas le jugement selon lequel « je vois deux balles distincts ». Car, dans le jugement selon lequel « je vois la même balle », « même » ne peut renvoyer qu'à une identité qualitative. Encore une fois, un partisan d'une approche relationnelle peut accepter que l'on peut attribuer la même phénoménologie à mon expérience à t_1 et à celle à t_2 , si nous entendons par la phénoménologie une notion atemporelle qui ne relève pas de la catégorie de l'expérience, mais de la façon dont on peut décrire l'expérience.

De façon plus générale, une théorie hybride comme celle de Schellenberg risque toujours de rencontrer l'objection de l'indétermination et la difficulté de fixer les conditions

²⁴ On peut considérer le contenu (partiellement) relationnel comme étant un contenu démonstratif partiellement dépendant du monde (*ceci est F*).

²⁵ Cette différence de la phénoménologie peut s'appuyer sur les aspects non répétables de la phénoménologie de l'expérience (voir Martin, 2002b, p. 194 cité dans Schellenberg, 2011, p. 738).

d'exactitude de l'expérience. Car le contenu relationnel est constitué en partie d'un concept employé lors de l'expérience perceptive. Lorsque l'on parle d'un concept ou d'une capacité qui peut s'actualiser dans des situations différentes, il existe toujours le risque que certaines variations dans l'état du monde n'aient pas d'influence sur le contenu et que l'on soit face à une expérience illusoire qui peut cependant satisfaire les conditions d'exactitude de l'expérience. Alors les partisans d'une telle approche doivent expliquer comment l'on peut déterminer les variations mondaines qui n'ont pas d'impact sur la condition dans laquelle la valeur de vérité d'un contenu reste le même.

Par ailleurs, nous pouvons nous demander comment il est possible d'avoir des modes de représentations *de re* qui ne dépendent pas du monde environnant le sujet percevant. Car le fait que l'expérience perceptive véridique et l'expérience hallucinatoire partagent le même mode de présentation implique que l'expérience hallucinatoire ait un mode de présentation *de re* mais cela en l'absence d'objet ; un mode de présentation qui aurait pu être le mode de présentation d'une expérience perceptive véridique. Autrement dit, la façon dont une scène apparaît au sujet dans une hallucination est identique à la façon dont cette scène apparaîtrait au sujet s'il faisait une expérience perceptive véridique. On peut se demander, après tout, si l'on doit accepter l'idée d'une phénoménologie commune entre la perception et l'hallucination ? Il est concevable que l'on donne une description identique d'une hallucination et d'une perception. Mais peut-on déduire de ce constat que les choses puissent nous paraître de la même manière en présence et en absence d'un objet ?

En revanche, il semble possible, comme McDowell (2008) le propose, de concevoir un contenu perceptif entièrement relationnel qui repose sur les capacités conceptuelles discriminatoires sans pour autant d'adhérer à la thèse de la phénoménologie commune. D'après McDowell (2008), le contenu perceptif n'est pas un contenu propositionnel, mais un contenu appelé « intuitionnel » qui repose sur la mise en acte des mêmes capacités conceptuelles. Selon cette thèse, le contenu perceptif est entièrement dépendant de l'environnement du sujet. Cette approche est une approche disjonctive envers l'expérience perceptive ; elle rejette donc qu'il existe une phénoménologie commune entre la perception et l'hallucination.

Quoi qu'il en soit, certaines questions s'imposent à partir du moment où l'on conçoit le contenu perceptif en termes des capacités conceptuelles ou discriminatoires : comment spécifie-t-on les capacités qui se mettent en acte au niveau perceptif et quelles sont les capacités qui sont en acte au niveau de nos jugements et de nos croyances ? Pourquoi ne pas supposer que toutes ces capacités discriminatoires se mettent en acte au niveau de nos

jugements et de nos connaissances ? Est-ce que la mise en acte d'une capacité discriminatoire au niveau perceptif implique que le sujet se représente les choses comme étant d'une certaine manière ou existe-t-il des processus de discriminations ou de reconnaissances qui ne sont pas nécessairement des états conscients ? Une théorie représentationnelle qui conçoit le contenu perceptif en termes de capacités conceptuelles ou discriminatoires doit pouvoir répondre à ces questions.

5.4.2 La nécessité du contenu représentationnel et la possibilité d'absence d'objet de l'expérience

Nous considérons à présent un autre argument en faveur de la nécessité du contenu représentationnel. Nous présentons également les raisons qui nous motivent à rejeter cet argument et à fonder notre notion de différence épistémique entre l'exploration sensorielle et l'expérience sensorielle simple sur la confirmation ou l'infirmité des croyances perceptives plutôt que sur celle des contenus représentationnels de l'expérience. Cet argument, comme l'argument mentionné dans le passage précédent, est un des arguments les plus connus en faveur des approches représentationnelles de l'expérience perceptive et soutient que l'explication des phénomènes tels que les hallucinations sensorielles nécessite que l'on attribue à l'expérience perceptive véridique un contenu représentationnel. Nous pouvons résumer une version de cet argument de la façon suivante :

- 1- La perception et l'hallucination ont la même phénoménologie.
- 2- L'objet de l'hallucination est un objet non existant, alors que l'objet de la perception est un objet physique dans le monde.
- 3- Ce qui explique la phénoménologie commune de la perception et de l'hallucination, c'est le fait que la perception et l'hallucination partagent le même contenu, mais qu'elles ne sont pas dirigées vers le même objet.
- 4- L'hypothèse selon laquelle les expériences perceptives possèdent un contenu est nécessaire pour expliquer les phénomènes comme les expériences hallucinatoires.

Selon cet argument, dans une perception comme dans une hallucination, le monde apparaît au sujet percevant comme étant d'une certaine manière. Dans une perception comme dans une hallucination, la manière dont le monde apparaît au sujet peut être saisie par une proposition. La manière dont le monde apparaît au sujet percevant dans une perception est

identique à celle dont le monde apparaît dans une hallucination. Ainsi, la proposition par laquelle la manière dont le monde apparaît au sujet est saisie reste la même dans une expérience perceptive véridique et dans une expérience hallucinatoire. La perception et l'hallucination ont donc le même contenu. Dans le cas d'une expérience hallucinatoire, à la différence d'une expérience perceptive véridique, l'expérience ne renvoie pas aux objets dans l'environnement du sujet ; elle renvoie à des objets qui n'existent pas. La perception et l'hallucination ont alors le même contenu et n'ont pas le même objet.

En revanche, d'un point de vue relationnel, on peut rejeter la nécessité du contenu sur la base d'une explication de l'hallucination. Un contre-argument relationnel peut être formulé de la façon suivante :

1- La perception est constituée en partie par des fragments de l'environnement du sujet percevant.

2- La perception n'a pas, par définition, la même phénoménologie que l'hallucination.

3- Si le compte-rendu d'une expérience renvoie à des situations dans lesquelles l'objet n'existe pas, c'est parce que le langage décrivant les expériences sensorielles nous permet de décrire à la fois l'expérience perceptive véridique et l'expérience hallucinatoire.

Certaines critiques de l'argument en faveur du contenu représentationnel, cité plus haut, remarquent que celui-ci se fonde sur une analogie entre les attitudes propositionnelles et les expériences perceptives qui prête à confusion (Travis, 2013b). Cette analogie repose sur l'idée que les comptes-rendus des expériences perceptives peuvent renvoyer à des situations dans lesquelles l'objet des verbes de perception est non existant et que le compte-rendu d'une hallucination partage le même contenu (objet intentionnel) que le compte-rendu d'une perception, alors qu'ils ont deux objets différents.

G. E. M Anscombe (1981) dans son article « *The intentionality of sensation: A grammatical feature* » propose qu'il existe deux usages différents de « voir » : l'usage matériel et l'usage intentionnel. Selon l'usage matériel du verbe « voir », le complément d'objet du verbe doit être un objet matériel : « “Vous ne pouvez pas avoir vu une licorne, les licornes n'existent pas”. “Vous ne pouvez pas avoir vu un lion, il n'y avait pas de lion à voir” » (Anscombe, 1981, p. 13).

Dans l'usage intentionnel des verbes de « sensation » comme le verbe « voir », les compléments d'objet du verbe peuvent être des objets intentionnels de sorte que leur inexistence ou leur indétermination ne va pas à l'encontre de la vérité de l'énoncé (Anscombe,

1981, p. 13). Anscombe pense, de manière plus générale, que les verbes intentionnels ont deux usages : l'usage matériel et l'usage intentionnel. Par exemple, un homme prend son père pour un cerf et tire sur son père tout en visant un cerf. Dans cet exemple, le père est l'objet matériel de l'acte de tirer et le cerf est son objet intentionnel. Anscombe soutient que les intentions dans les actions intentionnelles ont trois caractéristiques : 1) les descriptions sous lesquelles tombe l'action ne sont pas substituables. Dans l'exemple précédent, seule la description selon laquelle l'homme a visé un cerf est intentionnelle. 2) Il est possible que l'action ne se réalise pas. Un joueur de basket cherche à envoyer la balle dans le panier, mais il rate son coup. 3) Les descriptions sous lesquelles on forme une intention pour agir peuvent être vagues et indéterminées. Par exemple, *S* a l'intention de mettre le livre sur la table, mais il n'a pas l'intention de le poser à un endroit particulier de la table. Anscombe soutient que certains verbes qu'elle qualifie d'intentionnels (comme désirer, croire, ...) possèdent ces caractéristiques. Pour Anscombe, les verbes de sensation²⁶ comme le verbe « voir » ont également un usage intentionnel. Elle pense qu'il existe des situations où on utilise des verbes de sensation et seul l'usage intentionnel de ces verbes est pertinent. Elle critique à la fois la conception qui soutient que l'objet direct de la perception sont des « *sense-data* » et la conception défendant une sorte de réalisme direct qui soutient que les objets des perceptions sont des objets physiques dans le monde. Selon Anscombe, aucune des deux ne peut rendre justice aux usages des verbes de sensations.

D'après Anscombe, les objets intentionnels des « sensations » ont trois caractéristiques : 1) dans un contexte donné, les différentes descriptions de l'objet ne sont pas substituables les unes aux autres. Par exemple, *X* voit que *Y* contemple Hesperus sans voir *qu'il* contemple Phosphorus (Travis, 2013b, p. 204). 2) Il est possible que l'objet soit indéterminé. *X* a vu des flocons de neige à travers la fenêtre sans pouvoir connaître leur nombre (Anscombe, 1981, p. 12). 3) Il est possible que l'objet soit non existant. Ainsi l'objet des illusions et des hallucinations sont des objets non existants. Il est donc possible, suivant Anscombe, que les perceptions possèdent un objet intentionnel, mais qu'elles soient dépourvues d'objet matériel.

Anscombe propose que, dans les cas comme ceux des membres fantômes, par exemple, la situation dans laquelle une personne sent une douleur dans sa jambe alors qu'elle est amputée, les sensations corporelles, y compris la douleur, sont dirigées vers un objet non existant:

²⁶ Ici, lorsque Anscombe parle des verbes de sensations, elle ne fait pas de distinction entre sensation et perception.

« Nous pouvons faire une remarque similaire à propos du « membre fantôme ». Je considère que la partie du corps où la douleur est ressentie est l'objet d'une expression comportant un verbe transitif de type « sentir une douleur dans ___ ». Ensuite, lorsqu'il n'y a, par exemple, aucune jambe, mais que X, ignorant cela, dit qu'il ressent une douleur dans sa jambe, il peut dire qu'il s'est trompé (« Je n'ai pas vu de lion là-bas, car il n'y avait pas de lion ») ou il peut modifier sa compréhension de l'expression « ma jambe » de sorte qu'elle devienne un objet purement intentionnel de la phrase verbale. Mais il n'est pas nécessaire de déterminer à l'avance, dans le cas normal de la sensation de douleur, (...) si l'on devait apprendre que cet endroit faisait défaut »²⁷ (Anscombe, 1981, p. 20).

D'après l'analyse grammaticale d'Anscombe, les verbes de sensation sont généralement intentionnels. Anscombe fait une comparaison entre les phrases telles que « S a vu ___ » et les attitudes propositionnelles intentionnelles telles que « S croit que ___ » ou « S veut que ___ ». Les deux types d'expressions doivent, selon Anscombe, être complétées par un terme ou une description désignant un objet intentionnel et un objet matériel possible.

Anscombe formule les phrases décrivant les sensations corporelles telles que la douleur de la façon suivante : « S sent la douleur dans ___ ». Cela diffère des phrases correspondant aux perceptions visuelles de type « S voit ___ ». Il est difficile de trouver une construction analogue pour décrire les sensations corporelles. Par exemple, une phrase telle que « S sent sa jambe » ne semble pas fournir une description satisfaisante des sensations de S. Dans le cas des sensations corporelles telles que la douleur, il n'y a apparemment pas d'objet matériel possible qui pourrait compléter les phrases décrivant celles-ci. Anscombe propose que l'on décrive les sensations corporelles à l'aide des phrases de type « S sent une douleur dans ___ » ou « S a une sensation de douleur dans ___ ». Ce type de phrases peut être complété par un terme ou une description désignant une partie du corps. Par exemple, « S sent une douleur dans sa jambe ». Ainsi, la partie du corps, ici la jambe, sera objet intentionnel et objet matériel possible de la sensation de S. Si S est amputé, l'objet intentionnel de la sensation, est sa jambe (fantôme), mais l'objet matériel de sa sensation n'existe pas^{28, 29}.

²⁷ Notre traduction de : « *We may make a similar point about 'phantom limb'. I take the part of the body where pain is felt to be the object of a transitive verb-like expression « to feel pain in ___ ». Then when there is, e.g., no foot, but X, not knowing this, says he feels pain in his foot, he may say he was wrong (« I did not see a lion there, for there was no lion ») or he may alter his understanding of the phrase « my foot » so that it becomes a purely intentional object of the verb-like expression. But it need not be determined in advance, in the normal case of feeling pain, (...) if one should learn that the place was missing »* (Anscombe, 1981, p. 20).

²⁸ Voir Block (1983). Block indique qu'il y a une différence systématique entre le sens de certains prédicats lorsqu'ils sont appliqués aux objets physiques et leur sens quand ils sont appliqués aux « particuliers mentaux ». Par exemple, le prédicat « ___ est dans ___ » n'a pas le même sens lorsqu'il est appliqué à des objets physiques comme les parties du corps humain comparé au cas dans lequel il est appliqué à une douleur. Il écrit :

Cela étant dit, on peut se demander si l'on peut déduire de la vérité des énoncés qui décrivent l'expérience hallucinatoire que l'on peut éprouver l'expérience des objets non-existants partageant le même caractère phénoménal que l'expérience perceptive véridique. L'usage intentionnel de « voir » proposé par Anscombe, là où il s'agit de « voir [phrase nominale] », peut être motivé, selon Travis (2013b), par un certain type de cas dans lesquels l'objet vu est possiblement non existant ou indéterminé. Par exemple, « *S* voit les rails qui se rejoignent au loin », « *S* sent quelque chose dans sa jambe », alors qu'il a été amputé (Travis, 2013b, p. 208-209). D'après Anscombe, « les rails qui se rejoignent » ou « la jambe de *S* » sont des objets intentionnels. De plus, elle soutient que l'inexistence ou l'indétermination d'un tel objet ne met pas en cause la vérité de l'énoncé qui le contient (Anscombe, 1981, p. 13).

Travis pense que l'on ne peut pas déduire de la vérité de ce type d'énoncés que l'on peut « voir » ce qui n'existe pas. Il argumente que la vérité de ce genre d'énoncés doit être

« Consider a nonimagery example: the predicate '--- is in---'. This predicate appears in each premise and the conclusion of this argument:

*The pain is in my fingertip.
The fingertip is in my mouth.
Therefore, the pain is in my mouth.*

This argument is valid for the "in" of spatial enclosure (e.g. the sense of 'x is in y'), which means that every point of x is surrounded by points of y (though not conversely), since "in" in this sense is transitive. But suppose that the two premises are true in their ordinary meanings: my fingertip hurts and I've thrust the finger deep into my mouth. The conclusion obviously does not follow, so we must conclude that "in" is not used in the spatial enclosure sense in all three statements. It certainly seems plausible that "in" as applied in locating pains differs in meaning systematically from the standard spatial enclosure sense. »

(Prenons un exemple non imagé : le prédicat « ___ est dans ___ ». Ce prédicat apparaît dans chacune des prémisses et dans la conclusion de ce raisonnement :

La douleur est dans mon doigt.
Mon doigt est dans ma bouche.
Par conséquent, la douleur est dans ma bouche.

Ce raisonnement est valable pour le terme « dans » employé pour décrire une clôture spatiale (par exemple, dans le cas de « *x* est dans *y* »), ce qui signifie que chaque point de *x* est entouré de points de *y* (mais pas inversement), puisque « dans » est transitif dans ce sens. Mais supposons que les deux prémisses soient vraies dans leur sens ordinaire : mon doigt me fait mal et j'ai enfoncé le doigt dans ma bouche. La conclusion ne suit évidemment pas, et nous devons donc conclure que « dans » n'est pas employé dans le sens de clôture spatiale dans les trois énoncés. Il semble certainement plausible que le sens de « dans », tel qu'il est appliqué dans la localisation des douleurs, diffère systématiquement du sens standard de clôture spatiale [notre traduction]) (Block, 1983, p. 517).

²⁹ Voir aussi Crane (1998, p. 232-238) pour une discussion sur l'objet intentionnel des sensations.

comparée à la vérité des propositions qui expriment les rêves ou les imaginations. Travis examine un cas dans lequel une personne raconte ce qu'elle imagine : « Pia est dans sa chaise longue et rêve qu'elle fait du tourisme en Espagne. “ Que fais-tu maintenant ? ” lui demande Sid. “ Je cours avec les taureaux ”, répond-elle. Dans une chaise longue ? Mais non » (Travis, 2013b, p. 208).³⁰ Il compare ainsi cet exemple avec l'exemple de la perception de ce qui n'est pas effectivement : cet énoncé est utilisé pour décrire ce que Pia s'imagine faire. La vérité de cet énoncé n'implique pas qu'on puisse courir avec les taureaux lorsque l'on est allongé sur une chaise longue.

Selon Travis, de la vérité de « *N* voit *O* », on ne peut pas déduire la présence de *O*. La vérité de cet énoncé dépend de la façon dont on comprend le verbe « voir » et l'objet « *O* ». Pourtant, le contexte « *N* voit ___ » ne peut pas être rempli par une référence à quelque chose qui n'existe pas. On ne peut pas avoir une compréhension de voir dans laquelle *voir* est quelque chose qu'on peut faire vis-à-vis de ce qui n'existe pas (Travis, 2013b, p. 210).

Prenons quelques exemples que discute Travis :

1) J'essaie de décrire mon état de fatigue et je vois deux feuilles en regardant une seule feuille de papier : « je vois deux feuilles de papier devant moi » (Travis, 2013b, p. 209).

2) J'ai une sensation de douleur dans ma jambe droite [alors que je suis amputé de la jambe droite] (Travis, 2013b, p. 209).

3) Je vois un point argenté à l'horizon, [alors qu'il s'agit d'un avion] (Travis, 2013b, p. 210).

Dans l'exemple (1), je décris ma relation à mon environnement dans un état de fatigue extrême et notamment la façon dont les choses m'apparaissent dans cet état : « je suis tellement fatigué que je vois cette feuille en double ». Le verbe « voir » est utilisé pour exprimer la façon dont les choses m'apparaissent dans cet état de fatigue. Pour comprendre une personne me décrivant ce qu'elle voit dans son rêve, je n'ai pas besoin d'apprendre un autre sens de « voir » à la différence du sens de « voir » que j'emploie lorsque je décris ce que je vois devant moi sur ma table de travail. De même, dans l'exemple (2), lorsque je décris ce que je ressens à l'endroit où se trouvait ma jambe droite, alors que je suis amputé de cette

³⁰ Les pages indiquées pour toutes les citations de l'article de Travis (2013b) correspondent aux pages de la version originale de l'article. Tous les passages cités de cet article ont été empruntés de la version française de l'article, traduit de l'anglais par Bruno Ambroise et Charlotte Gauvry et publié dans l'ouvrage *Conscience et représentation : Introduction aux théories représentationnelles de l'esprit* (Dewalque et al., 2016).

jambe, je décris ce que je ressens comme je le ressentirais dans ma jambe droite. Dans ce sens, ma description est vraie et compréhensible. Les exemples (1) et (2) sont des exemples dans lesquels l'usage de « voir » ou de « sentir » peut avoir, d'après Travis, l'apparence de l'intentionnalité comme elle est conçue par Anscombe. L'exemple (3), l'exemple que Travis emprunte de Austin, se concentre sur l'objet de la vision. Si, en voyant de loin un avion à l'horizon, je le décris comme un point argenté, cela ne veut pas dire que je vois autre chose que l'avion. Autrement dit, il n'est pas vrai que je vois ce qui n'est pas là. Seulement, vu d'ici, l'avion me semble être un petit point argenté.

Les exemples cités concernent les situations où on peut employer, de façon compréhensible, une description d'une sorte de choses pour décrire une autre sorte de choses. Pourtant, il ne s'ensuit pas qu'il existe toujours un usage des verbes de sensation selon lequel notre description est vraie. Si vous êtes chez un ophtalmologue et qu'il vous demande combien de doigts vous voyez en vous montrant 3 doigts de sa main gauche, votre réponse que vous voyez un tel nombre de doigts ne peut être que vraie ou fausse. Il n'y a pas d'usage du verbe voir selon lequel votre description est vraie alors que vous indiquez un faux nombre de doigts. Une des conséquences de la thèse selon laquelle il y a deux usages du verbe de voir, intentionnel et matériel pourrait être que l'énoncé « Je vois 4 doigts » (alors qu'il n'y a que 3 doigts levés) peut être considéré comme étant vrai selon l'usage intentionnel. Il s'ensuivrait alors qu'il y a toujours un usage du verbe voir selon lequel le jugement du sujet percevant ne peut pas être erroné. Or un jugement est toujours susceptible d'être vrai ou faux. Le rôle de la vision et de la perception en général est de permettre au monde environnant le sujet percevant d'influencer ses jugements. L'attribution d'un usage intentionnel au verbe « voir » priverait la perception du rôle qu'elle doit jouer envers nos jugements et nos pensées : les choses comme elles sont ne pourraient plus déterminer la vérité ou la fausseté de nos jugements.

Les illusions tactiles comme celle de la main en caoutchouc, les phénomènes tels que les membres fantômes, les caractéristiques de l'« objet phénoménal » dans le toucher actif comme l'unité de l'objet phénoménal, etc., peuvent être expliqués par une approche semblable à celle de Travis sans qu'il soit nécessaire de recourir à la notion d'objet non existant. Ainsi, un compte-rendu de l'expérience tel que « je sens une douleur dans ma jambe droite » peut être compréhensible dans le cas d'une expérience perceptive véridique et dans le cas d'une expérience hallucinatoire si je suis amputé de la jambe droite dans un accident. Cela ne veut pas dire pour autant que j'ai une douleur dans une jambe non existante, ou que les choses m'apparaissent perceptivement de la même façon dans les deux expériences. Le fait que je puisse décrire mon expérience hallucinatoire ou illusoire comme je décrivais mes

expériences perceptives véridiques nous indique seulement que les concepts de « sentir » ou de « voir » ont été produits de façon à pouvoir décrire à la fois nos expériences perceptives véridiques et nos expériences illusoires ou hallucinatoires.

Pour conclure sur ce point, prenons l'exemple de l'explication représentationnaliste des douleurs fantômes proposée par Tye (1995). D'après cette approche, l'expérience de douleur du sujet *S* représente un dommage physique dans une partie de son corps et lorsque *S* expérimente une douleur dans un membre fantôme, l'expérience de *S* représente mal les choses. Ici, le contenu phénoménal de l'expérience de douleur – l'effet que cela fait d'éprouver l'expérience de douleur – correspond à son contenu intentionnel. L'objet de l'expérience de douleur peut être non existant et mal représenté et le contenu intentionnel de l'expérience d'une douleur sentie dans un membre réel est identique au contenu intentionnel de l'expérience d'une douleur sentie dans un membre fantôme. D'après Tye, le contenu intentionnel de l'expérience de douleur est un contenu abstrait et non conceptuel. Il est abstrait dans le sens où aucun objet concret ne rentre dans ce contenu. Le fait que le contenu de la douleur soit abstrait implique qu'il puisse représenter ou mal représenter les dommages physiques aux endroits où ils n'existent pas³¹.

Selon la position que nous avons adoptée plus haut, la douleur, en tant qu'expérience perceptive, est une relation directe avec un dommage physique ; elle est constituée en partie par elle. Cette thèse contredit la thèse de Tye selon laquelle la douleur a un contenu intentionnel abstrait qui reste identique dans le cas d'une douleur réelle comme dans celui d'une douleur fantôme. Nous soutenons alternativement que, si la façon dont on décrit l'expérience d'une douleur fantôme est identique à la façon dont on décrit l'expérience d'une douleur réelle, c'est parce que les concepts que l'on emploie pour décrire la douleur réelle

³¹ « *The claim that the contents relevant to phenomenal character must be abstract is to be understood as demanding that no concrete objects enter into these contents. The reason for this requirement is straightforward. Whether or not you have a left leg, you can feel a pain in your left leg; and in both cases, the phenomenal character of your experience can be exactly the same. So, the existence of that particular leg is not required for the given phenomenal character. What matters rather is the conjunction of general features or properties the experience represents. The experience non conceptually represents that there are such and such co-instantiated locational and non-locational features, and thereby it acquires its phenomenal character.* » (L'affirmation selon laquelle les contenus pertinents pour le caractère phénoménal doivent être abstraits doit être comprise dans le sens où elle exige que le contenu ne comporte aucun objet concret. La raison de cette exigence est simple. Que vous ayez ou non une jambe gauche, vous pouvez ressentir une douleur dans votre jambe gauche ; et dans les deux cas, le caractère phénoménal de votre expérience peut être exactement le même. Ainsi, l'existence de cette jambe particulière n'est pas requise pour le caractère phénoménal donné. Ce qui importe, c'est plutôt la conjonction de traits ou de propriétés générales que l'expérience représente. L'expérience représente de manière non conceptuelle qu'il existe tels et tels traits co-exemplifiés, localisés et non-localisés, et acquiert ainsi son caractère phénoménal [notre traduction]) (Tye, 1995, p. 236).

peuvent s'employer et être compris dans le cas d'une douleur fantôme. Il ne s'ensuit pourtant pas que le sujet éprouve la même expérience dans les deux cas. Notre approche ne fournit pas une explication claire et définitive des expériences illusoires ou hallucinatoires, mais elle a l'avantage de préserver l'intuition selon laquelle, dans une expérience perceptive, nous sommes directement en relation avec les choses telles qu'elles sont.

Nous avons essayé jusqu'à présent de considérer certaines raisons qui nous motivent à penser la différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles en termes de confirmation ou d'infirmité des croyances perceptives, plutôt qu'en termes de correction des contenus représentationnels. Nous avons montré, à la fin de cette section, que l'on ne peut pas déduire des comptes-rendus d'expérience dans lesquels les verbes de perception renvoient à des objets qui n'existent pas qu'il existe des expériences phénoménologiquement identiques aux expériences perceptives véridiques qui ont un objet non existant. Le rejet de cette possibilité nous fournit une raison pour écarter l'argument en faveur de la nécessité du contenu qui se fonde sur la phénoménologie commune aux expériences perceptives et hallucinatoires.

5.5 Conclusion

Dans ce chapitre, nous avons poursuivi notre tentative de concevoir la différence épistémique entre différents types d'expériences tactiles et corporels. Dans la section 5.2, nous avons proposé une notion de différence épistémique entre le toucher passif instantané et le toucher actif exploratoire. Selon cette notion, la croyance perceptive obtenue au cours d'un processus exploratoire est épistémiquement différente de la croyance perceptive issue d'une perception momentanée et passive. La première, contrairement à la seconde, n'est pas défaisable par des perceptions supplémentaires. Le toucher actif exploratoire, contrairement au toucher passif instantané, conduit à une « certitude empirique ». Cette notion de la différence épistémique s'appuie sur la thèse selon laquelle l'expérience perceptive peut délivrer une raison justifiant immédiatement nos croyances perceptives correspondantes. Dans la section 5.3, nous nous sommes interrogés sur la possibilité de la justification perceptive immédiate et nous avons présenté des arguments en faveur de la possibilité d'une telle justification. Nous avons également proposé que la justification perceptive immédiate ne nécessite pas que l'expérience perceptive possède un contenu représentationnel. Dans la section 5.4, nous nous sommes penchés sur la question de la nature de l'expérience perceptive

et nous avons proposé que notre notion de différence épistémique soit compatible tant avec une approche relationnelle qu'avec une approche représentationnelle de l'expérience perceptive. Nous avons examiné deux types d'arguments en faveur de la nécessité du contenu perceptif représentationnel : l'argument fondé sur la possibilité de l'erreur dans l'expérience perceptive et l'argument fondé sur la possibilité qu'une expérience possède des objets inexistants. Nous avons présenté des raisons nous motivant à rejeter la nécessité du contenu représentationnel sur la base de ces arguments et nous avons montré que la différence épistémique entre le toucher actif et exploratoire et le toucher passif pouvait s'expliquer en termes de différence épistémique entre les croyances perceptives correspondantes sans avoir recours à la notion du contenu perceptif représentationnel.

Chapitre 6

L'objectivité de l'expérience perceptive, l'objectivité du jugement perceptif et le sens de toucher

6.1 Introduction

Nous avons remarqué au début de ce travail qu'une des caractéristiques souvent débattues du sens du toucher correspondait à la multiplicité et à l'hétérogénéité des qualités tangibles et à la diversité des organes sensoriels à l'œuvre dans le sens du toucher. Nous avons vu que cette diversité était source d'une diversité au niveau des expériences tactiles et corporelles. Nous avons également indiqué que l'on distinguait souvent entre les perceptions tactiles actives et les perceptions tactiles passives et que l'aspect actif et exploratoire du sens du toucher était au centre de l'intérêt des partisans d'une interdépendance entre action et perception. Nous avons essayé de cerner la différence entre différents types de phénomènes tactiles et corporels d'un point de vue épistémique et de proposer une notion de différence épistémique entre les différents types d'expériences tactiles et corporelles.

La thèse selon laquelle le sens du toucher est le sens le plus objectif, plus fiable ou le garant d'un accès privilégié à la réalité est une idée fréquente chez les philosophes¹. Dans ce chapitre, nous allons revoir cette idée à la lumière des positions que nous avons adoptées jusqu'à présent. Nous nous interrogeons, dans un premier temps, sur la question de l'objectivité perceptive. Nous partons d'une notion d'objectivité perceptive basée sur l'indépendance des propriétés de l'objet par rapport à l'esprit du sujet percevant et nous

¹ Voir introduction, chapitre 1 et Massin (2010) en particulier p. 13-16 pour une présentation de différents exemples dans l'histoire de la philosophie et p. 479-488 pour une discussion sur différentes interprétations de la thèse de l'« objectivité du toucher ».

traitons la question de savoir comment établir la différence entre une expérience objective et une expérience non objective. Nous argumentons qu'une certaine notion d'objectivité perceptive est basée sur une sorte d'anticipation perceptive représentée par le caractère phénoménal de l'expérience perceptive. Nous critiquons la thèse selon laquelle la perception représente les anticipations perceptives en considérant deux types d'objections. La première objection – que l'on peut qualifier de modeste – met en cause la possibilité d'avoir des contenus représentationnels comportant des anticipations. Nous considérons par la suite une critique plus fondamentale des conceptions intentionnalistes de la perception qui met en cause l'existence même de ce type de contenu. Nous montrons également les limites d'une conception représentationnaliste causale de l'objectivité perceptive. Nous soutenons qu'il est plus pertinent de parler de l'objectivité des jugements perceptifs que celle de l'expérience perceptive. Dans la dernière partie de ce chapitre, nous considérons certaines thèses à propos de l'objectivité du sens du toucher. Nous distinguons notamment deux types de conceptions de l'objectivité du toucher : les conceptions de l'objectivité fondées sur l'indépendance des propriétés de l'objet vis-à-vis du sujet percevant et les conceptions qui visent l'expérience de l'existence indépendante de l'objet par rapport au sujet. Nous essayons alors de souligner, à la lumière de notre position sur la question de l'objectivité perceptive présentée dans les parties précédentes, nos points communs ainsi que nos divergences avec chacune de ces conceptions.

6.2 L'objectivité perceptive

Ce chapitre vise à étudier la question de l'objectivité perceptive et plus particulièrement l'objectivité du toucher. Nous allons dans un premier temps étudier la notion d'objectivité perceptive avant de traiter les thèses concernant l'objectivité du toucher. Nous partons donc de la définition suivante :

L'objectivité perceptive : les expériences perceptives présentent (ou représentent) l'objet comme étant indépendant de l'esprit.

Ici, plusieurs questions s'imposent : que veut dire être indépendant de l'esprit pour un objet ? Comment l'expérience perceptive peut présenter ou représenter cette indépendance ? Est-ce grâce à son caractère phénoménal qu'elle présente ou représente une telle indépendance ? Si non, comment expliquer l'indépendance de l'objet par rapport au sujet

percevant ?

Dans le deuxième chapitre, nous nous sommes interrogés sur la distinction faite entre la perception et la sensation. Nous avons étudié les conditions basées sur le caractère phénoménal spécifique des perceptions qui peuvent être considérées en quelque sorte comme les conditions de l'objectivité de la perception. Nous questionnons de nouveau le caractère phénoménal de la perception et nous revoyons la question de savoir si la perception nous présente ou représente l'objet comme étant indépendant de l'esprit.

Susanna Siegel (2006b) mentionne deux notions d'« indépendance » de l'objet par rapport au sujet percevant : (i) l'indépendance existentielle des choses vis-à-vis de l'expérience que le sujet en fait. (ii) L'indépendance des propriétés de la chose par rapport à l'expérience que le sujet en éprouve. Selon la première notion, une entité est indépendante par rapport au sujet si elle peut persister au-delà de l'expérience (visuelle) que le sujet en fait (Siegel, 2006b, p. 357). Selon la deuxième notion d'indépendance – que l'on peut appeler l'indépendance « apparente » -, un objet perçu est indépendant par rapport au sujet percevant au regard de certains de ses propriétés si celles-ci ne varient pas systématiquement suivant ce que l'on fait l'expérience de l'objet ou non et la façon dont on fait cette expérience. Par exemple, les propriétés concernant la position de l'objet peuvent être considérées parmi les propriétés indépendantes du sujet (Siegel, 2006b, p. 357-8). Nous délaissions pour l'instant l'indépendance existentielle afin de mieux nous concentrer sur l'indépendance apparente.

6.2.1 La différence entre l'expérience perceptive objective et l'expérience sensorielle non objective

Siegel soutient que dans l'expérience visuelle l'objet paraît être indépendant du sujet et propose deux conditions que l'expérience visuelle remplit pour que l'objet paraisse comme étant indépendant du sujet. Elle suggère que ces conditions permettent de distinguer entre ce qu'elle appelle une expérience étrange (*Odd experience*) et une bonne expérience (*Good experience*). Siegel décrit cette distinction à travers une expérience de pensée : imaginez que vous soyez en train d'éprouver l'expérience visuelle d'une poupée assise devant vous sur une étagère. Dans le cas de la bonne expérience, si vous changez votre position par rapport à cette poupée, la position de la poupée reste la même ; par exemple, si vous vous déplacez vers la droite, cette poupée se déplace vers la gauche de votre champ visuel. Ainsi, si vous fermez les yeux, vous cessez de voir la poupée. Siegel propose par la suite d'imaginer une situation dans laquelle cette expérience devient étrange : une heure après avoir eu la bonne expérience

visuelle de la poupée, vous regardez de nouveau la poupée sur l'étagère. Cette fois, la poupée se déplace en fonction des mouvements de votre tête ; vous vous déplacez vers la droite ou la gauche, la position de la poupée dans votre champ visuel reste pourtant intacte. Vous fermez les yeux et vous continuez à voir cette poupée les yeux fermés. Comme si vous portiez un casque qui fixait, par des attaches invisibles, la poupée devant vos yeux au centre de votre champ visuel. Vous essayez de changer votre point de vue en déplaçant votre regard sans tourner la tête, la poupée est pourtant toujours là, ... (Siegel, 2010, p. 184-185, 2006b, p. 369-370). Dans ce cas, on a affaire à une expérience étrange. Ces deux expériences, d'après Siegel, se distinguent selon les deux conditions suivantes:

L'indépendance par rapport au sujet (*Subject-Independence*) (SI) : « Si *S* change sa perspective sur *o*, alors *o* ne va pas se déplacer » (Siegel, 2006b, p. 358)².

La connectivité perspective (*Perspectival Connectedness*) (PC) : « Si *S* change substantiellement sa perspective sur *o*, alors sa phénoménologie visuelle va changer en conséquence de ce changement » (Siegel, 2006b, p. 358)³.

La première condition exprime l'indépendance de l'objet par rapport au sujet au regard des propriétés spatiales de l'objet. Selon cette condition, lorsque l'appareil sensoriel change de position par rapport à l'objet, l'objet ne change pas de position. Siegel pense que, dans nos expériences visuelles des objets ordinaires (par exemple, voir une table ou une tomate), c'est ce type d'indépendance qui est représenté. La deuxième condition exprime le changement de l'apparence de l'objet perçu dans une expérience visuelle typique lorsque le sujet change son point de vue. D'après Siegel, dans une expérience perceptive typique, comme celle décrite plus haut, ces deux conditions sont réunies. Pourtant, comme l'exemple de Siegel nous le montre, dans une expérience « étrange », la position de l'objet varie en fonction du point de vue du sujet et la phénoménologie visuelle reste inchangée au cours des mouvements du sujet.

Siegel pense que l'expérience visuelle des objets se caractérise par ces deux conditions. D'après elle, les conditions (SI) et (PC) correspondent à des attentes du sujet (Siegel, 2006b, p. 359). Ces attentes se retrouvent au niveau de la phénoménologie de l'expérience perceptive.

Elle soutient que l'expérience perceptive possède un contenu qui fixe les conditions sous lesquelles cette expérience est exacte (*accurate*) (Siegel, 2006b, p. 361). Elle distingue entre

² Notre traduction de : « (SI) *If S changes her perspective on o, then o will not thereby move* » (Siegel, 2006b, p. 358).

³ Notre traduction de : « (PC) *If S substantially changes her perspective on o, her visual phenomenology will change as a result of this change* » (Siegel, 2006b, p. 358).

deux types de contenus : contenu simple et contenu complexe. Un contenu simple se trouve généralement sous la forme « il y a un F à L », par exemple, il y a un chat de l'autre côté de la rue⁴. Le contenu complexe peut être exprimé sous la forme « il y a quelque chose qui établit la relation R à cette expérience et qui est un F à L . »⁵, où R peut correspondre à des relations telles que la connectivité perspective (PC) et l'indépendance par rapport au sujet (SI). Siegel suggère donc que le contenu de l'expérience perceptive des objets peut représenter ces deux conditions sous la forme suivante :

« Il y a un x tel que si je change ma perspective sur x , alors x ne va pas se déplacer, et x est F .
Il y a quelque chose connecté à cette expérience de manière perspective qui est F »
(Siegel, 2006b, p. 365)⁶.

D'après Siegel, le contenu complexe représentant les conditions (SI) et (PC), contrairement au contenu simple, rend mieux justice au caractère phénoménal de l'expérience perceptive et permet de distinguer les expériences perceptives authentiques (objectives) dans lesquelles les objets sont perçus comme étant indépendant de l'esprit du sujet, des expériences dépourvues de cette caractéristique (les expériences non objectives) telles que l'expérience « étrange » décrite par Siegel dans son expérience de pensée. Ainsi, dans le cas de l'exemple cité plus haut, si l'on considère un contenu simple, c'est-à-dire « il y a une poupée sur l'étagère », sans tenir compte des conditions (SI) et (PC), c'est-à-dire les attentes ou les anticipations perceptives, ce contenu est vrai dans le cas de la bonne expérience et dans le cas de l'expérience étrange. Donc, ce type de contenu ne peut pas rendre justice à la différence phénoménale entre les deux expériences. Pourtant, si l'on suppose que l'expérience visuelle jouit d'un contenu complexe représentant (SI) et (PC), le contenu perceptif s'avère être vrai dans le cas de la bonne expérience alors que le contenu de l'expérience étrange est faux. Autrement dit, l'expérience étrange a un contenu simple tandis que la bonne expérience a un contenu complexe⁷. Dans le cas de la bonne expérience, le sujet S attend que la poupée reste

⁴ Siegel propose également deux autres formes pour un contenu simple (voir Siegel, 2006b, p. 364).

⁵ Siegel propose deux autres formes pour un contenu complexe (voir Siegel, 2006b, p. 365).

⁶ Notre traduction de : « *There is an x such if I change my perspective on x , then x will not thereby move, and x is F . There is something perspectively connected to this experience that is F* » (Siegel, 2006b, p. 365).

⁷ Siegel étudie également une autre stratégie qui consiste à appuyer sur la différence entre le contenu simple et le contenu complexe en ce qui concerne la véridicité de l'expérience perceptive. Elle montre que les contenus complexes n'ont pas toujours l'avantage sur les contenus simples quant à la véridicité de l'expérience (voir Siegel, 2006b, p. 366-8). Ce qui justifie l'usage des contenus complexes ce n'est pas le fait qu'un contenu peut déterminer la véridicité de l'expérience mais c'est ce qu'il dit sur le caractère phénoménal de l'expérience.

immobile lorsqu'il change son point de vue par rapport à la poupée et que la phénoménologie de son expérience visuelle varie en fonction de ses propres mouvements. Dans l'expérience étrange le sujet *S* perd ce genre d'attentes. Selon cette approche, ce qui distingue une expérience objective d'une expérience non objective, c'est la présence ou la satisfaction d'une attente perceptive pertinente.

6.2.2 L'objectivité perceptive et la structure de la perception

L'explication fournie par Siegel de l'objectivité perceptive présuppose la thèse selon laquelle le caractère phénoménal de l'expérience perceptive comporte des attentes ou des anticipations perceptives et que ces attentes ou ces anticipations sont représentées dans les contenus perceptifs. Cette thèse prend du sens lorsque l'on considère la perception non pas comme un événement isolé et statique mais comme faisant partie d'un processus continu et étendu sur le temps.

L'idée de l'anticipation perceptive est présente dans les travaux de Husserl et d'autres phénoménologues⁸ ainsi que l'idée d'une structure de la perception qui permet de concevoir de telles anticipations. Malgré les différences du projet philosophique de Husserl par rapport à celui des théoriciens de la perception au sein de la philosophie analytique contemporaine, sa conception de la perception de l'objet nous aidera à comprendre une certaine notion d'objectivité perceptive que l'on peut qualifier d'objectivité phénoménale.

Husserl ne parle pas explicitement des anticipations mais d'une structure de la perception composée des intentions et du remplissement de ces intentions. Au cours de l'expérience perceptive, le sujet forme des intentions qui ont la forme d'esquisses incomplètes. Par exemple, lorsque je vois une fleur sur le tapis dont une partie m'est cachée de vue, je forme une intention incomplète qui se remplit lorsque je découvre la partie cachée de la fleur du tapis (Husserl, 2009, §10, p. 40)⁹. Ce remplissement nécessite une synthèse – une sorte d'identification – entre mon intention et mon intuition – c'est-à-dire ma perception. Cette synthèse s'effectue au cours de mes perceptions. Les intentions indiquent mes perceptions à venir. Pour Husserl, l'expérience perceptive est un processus constitué par des intentions et des remplissements de ces intentions. Husserl décrit ainsi ce processus (Husserl, 2009, §10, p. 40-1) :

⁸ Voir Textor (2019).

⁹ Les numéros de page concernant cette référence correspondent à la pagination de la version originale.

« Les déterminations qui échoient à chaque perception nous renvoient aux déterminations complémentaires, qui nous apparaissent elles-mêmes dans de nouvelles perceptions possibles, et cela à la mesure de notre « connaissance empirique » de l'objet, tantôt d'une manière déterminée, tantôt d'une manière graduellement indéterminée. Une analyse plus rigoureuse montre que toute perception et tout ensemble de perceptions sont constitués de composantes, qui doivent être comprises sous ces deux points de l'intention et du remplissement (effectif ou possible) ; situation qui se transpose directement aux actes parallèles de la fiction, de l'imagination en général. »

D'après Husserl, la perception est intentionnelle dans le sens où elle est conscience d'un objet et possède une intention. Autrement dit, elle établit une relation à un objet susceptible de remplissement. La notion de remplissement (*Erfüllung*) chez Husserl renvoie à l'expérience de l'identité d'une intention et de l'objet de celle-ci. Le remplissement est un rapport logique entre une intentionnalité et son objet¹⁰. Cette notion s'applique aux attitudes propositionnelles comme le désir ou la croyance, mais aussi à la perception. L'expérience perceptive étendue sur le temps comporte, pour ainsi dire, une trame d'intentions et de remplissements. Quand, par exemple, je suis face à un immeuble, je vois la façade de l'immeuble. Au fur et à mesure que je fais le tour de l'immeuble ma perception me révèle à chaque instant un nouvel aspect de l'immeuble, une nouvelle face, et ce d'un nouveau point de vue. À chaque instant, mon intention d'un aspect particulier de la maison est une intention partielle, selon les termes de Husserl, une intention qui se confirme par ma nouvelle perception qui me révèle un nouvel aspect de cette maison. Ainsi chaque intention est confirmée par l'intention suivante. Elle est « remplie » par celle-ci. Si je découvre en me rendant de l'autre côté de la maison que ce n'est pas un vrai immeuble mais seulement un décor en carton en deux dimensions, alors mon intention partielle est remplie négativement. Husserl insiste sur le fait que les intentions ne sont pas des attentes et que lorsque nous percevons nous n'attendons rien, pourtant au fur et à mesure de nos perceptions nous « sentons » en quelque sorte ce que nous allons percevoir un instant plus tard. Dans ce sens, les perceptions peuvent avoir le caractère d'attente (Husserl, 2009, §10, p. 40):

« *Intention n'est pas attente*, il ne lui est pas essentiel d'être orientée vers une réalisation future. Quand je vois un dessin incomplet, par exemple celui de ce tapis qui est partiellement recouvert de meubles, le morceau que j'ai vu est, en quelque sorte, chargé d'intentions qui renvoient à des compléments (nous *sentons*, pour ainsi dire, que les lignes et les formes colorées continuent dans le « sens » de ce qui a été vu) ; mais nous n'attendons rien. Nous pourrions attendre si le mouvement nous permettait

¹⁰ Voir Benoist (2013, p. 146-148).

de voir plus loin. Mais des attentes possibles ou des occasions d'attente possibles ne sont, bien sûr, pas elles mêmes des attentes. »

D'après Husserl, les perceptions « statiques » n'ont pas le caractère d'attente. Pourtant, les perceptions peuvent acquérir ce caractère dans un processus perceptif dynamique étendu sur le temps qui se rapporte à un seul et même objet. Toute perception dans une trame de perceptions est une perception incomplète qui possède une « intention partielle ». Cette intention partielle est confirmée ou infirmée – remplie positivement ou négativement – par une perception future. Ici, on a affaire à des intentions partielles (par exemple, tel ou tel esquisse d'objet) et à une intention totale, celle d'objet. Ces intentions partielles se fusionnent dans l'intention totale (Husserl, 2009, § 10, p. 41).

Le processus perceptif, tel qu'il est décrit par Husserl, implique donc la fusion des intentions partielles dans une intention totale. L'interaction entre les intentions et les remplissements fait en sorte que l'objet et ses propriétés comme la forme et la couleur apparaissent les mêmes à travers d'une multiplicité d'« esquisses » de qualités sensibles. En d'autres termes, ce jeu de confirmation ou d'infirmité des « intentions » garantit l'unité de l'objet à travers les changements d'apparences (Husserl, 1985, § 41, p. 74)¹¹.

Selon Husserl, l'identité de l'objet et celle des propriétés sensibles nous sont révélées à travers notre expérience perceptive. L'objet nous apparaît comme étant le même à travers une multiplicité d'apparences. L'anticipation ou l'intention vers une réalisation future se situe au niveau de l'expérience perceptive. Car ce sont nos perceptions actuelles, comme Husserl le suggère, qui nous indiquent en quelque sorte les changements d'apparence à venir du même objet.

La conception husserlienne de la structure de la perception en tant qu'un jeu d'intentions et de remplissements permet que l'identité de l'objet soit révélée à travers les changements d'apparence. Selon la proposition de Siegel, le sujet est capable d'anticiper les changements d'apparence futurs lorsqu'il s'agit d'une expérience perceptive objective.

Il semble alors que la conception husserlienne ainsi que la proposition de Siegel présupposent une sorte de constance perceptive, c'est-à-dire, le fait que le sujet perçoit le même objet ou la même propriété de l'objet, même si les apparences de cet objet changent (par exemple, lorsque l'on change sa perspective sur l'objet) (voir chapitre 2). On constate également que la constance implique une sorte d'anticipation quant aux changements d'apparences lorsque le point de vue ou la position du sujet percevant change. Pourtant,

¹¹ Les numéros de page concernant cette référence correspondent à la pagination de la version originale.

l'explication fournie par Siegel de la différence entre les expériences perceptives du point de vue de leur objectivité pose la condition de la connectivité perspective qui semble impliquer le changement de position du sujet par rapport à l'objet. La structure de la perception formée par le jeu des intentions et des remplissements et la façon dont l'identité de l'objet est révélée au sujet chez Husserl ne semble pas impliquer nécessairement le mouvement relatif du sujet par rapport à l'objet¹². Autrement dit, dans la conception husserlienne, l'intention dirigée vers les perceptions à venir qui prend le caractère d'« attente » ne se conditionne pas, au moins directement, en fonction des mouvements du sujet percevant. Elle ne repose pas manifestement sur une sorte de connaissance « sensori-motrice ». Husserl donne parfois des exemples de la perception d'une trame de mélodie où il souligne une sorte d'anticipation préreflexive ou perceptive¹³. On peut donner également l'exemple de la « constance » de la couleur dans une expérience visuelle de la couleur d'un objet sous les conditions d'illuminations différentes. Dans ce genre d'exemples, l'anticipation n'est pas fondée sur une condition qui dépend des mouvements relatifs du sujet percevant par rapport à l'objet de la perception.

Nous pouvons, par conséquent, proposer une définition générale des conditions d'anticipation de la façon suivante : si les conditions perceptives, *C*, du sujet percevant, *S*, changent de façon *G*, la phénoménologie de l'expérience perceptive de *S* va changer de façon *F* ; l'objet de l'expérience perceptive, *O*, demeurera le même (étant donné ses propriétés). Les conditions perceptives du sujet percevant peuvent correspondre aux différents types de conditions. Il peut s'agir des conditions spatiales de l'expérience : la perspective depuis laquelle le sujet éprouve l'expérience perceptive, la présence du mouvement du sujet par rapport à l'objet et inversement, la nature des mouvements, c'est-à-dire le fait que ces mouvements soient volontaires ou non, etc. Ces conditions peuvent également correspondre aux conditions ambiantes dans lesquelles l'expérience perceptive a lieu. Par exemple, les conditions d'illumination dans une expérience visuelle, l'humidité, la pression et la température dans une expérience tactile. Ces conditions peuvent aussi concerner l'état des organes sensoriels et du sujet percevant. Par exemple, cela ne fait pas le même effet de toucher une surface lorsque je ressens une fatigue et une douleur à la main, comparée à la situation dans laquelle la fatigue et la douleur sont absentes.

¹² Il faut noter que lorsque Husserl parle d'une structure formée par intentions et remplissements, il s'agit d'un projet philosophique plus général. Husserl suit un projet philosophique qui concerne la constitution de l'objectivité. Cette constitution procède à des niveaux différents ; la perception est seulement un de ces niveaux. Siegel ne se revendique pas d'un tel projet (voir Madary, 2017, p. 180-184).

¹³ Voir Madary (2017, p. 180) et Textor (2019, p. 889).

Il est donc possible de supposer que les anticipations perceptives incluent des conditions plus générales ou plus minimales qui ne nécessitent pas le mouvement du sujet percevant. Ainsi on peut proposer, à partir de la conception husserlienne de la perception, une notion minimale d'objectivité perceptive qui ne repose pas sur le mouvement du sujet percevant¹⁴. De ce point de vue, l'objectivité perceptive implique la conscience des limites de sa propre perception. Autrement dit, elle implique la conscience de la distinction entre ce qui dépend de l'expérience et ce qui n'en dépend pas. On peut considérer un spectre de situations qui varient entre la situation dans laquelle on a la meilleure perception d'un objet ou d'une scène, par exemple la situation où on voit une voiture à une distance de quelques mètres, d'où on peut bien reconnaître sa forme, sa couleur et sa marque, et la situation dans laquelle on a la perception d'un objet la plus médiocre, par exemple la situation dans laquelle on voit de très loin une voiture sur une route de telle façon qu'elle nous apparaisse comme un point noir en train de disparaître. Ce spectre de situations décrit les limites de la possibilité de la perception. Ainsi l'expérience perceptive est objective si et seulement si elle comporte des anticipations concernant la façon dont l'expérience perceptive d'un objet s'améliore ou se dégrade par rapport à la meilleure perception ou la plus mauvaise perception que l'on peut avoir de cet objet¹⁵.

Quelle que soit la nature de la condition d'anticipation, comme la proposition de Siegel l'a montré, il peut y avoir une notion d'objectivité perceptive qui repose sur les anticipations perceptives. En généralisant la thèse de Siegel, on peut dire qu'une certaine notion d'objectivité perceptive consiste à supposer que l'expérience perceptive est objective si et seulement si elle possède un contenu représentationnel comportant une condition d'anticipation. Il s'agit de la thèse que nous allons critiquer dans le reste de ce sous-chapitre.

La description que donne Siegel de l'objectivité perceptive se base sur la phénoménologie de l'expérience perceptive et le contraste phénoménal entre les différentes expériences tout en étant intentionnaliste. L'objectivité ainsi décrite est une objectivité phénoménale, c'est-à-dire une forme d'objectivité fondée sur la conscience phénoménale. Dans ce sens, la conception de Siegel fait partie des théories qui soutiennent qu'il existe une intentionnalité phénoménale dont dérive entièrement ou partiellement d'autres types d'intentionnalité¹⁶. L'argument avancé par Siegel pour faire une distinction entre une expérience perceptive objective (la

¹⁴ Voir Textor (2019). Textor (2019) propose, à partir de la conception husserlienne de la perception, des conditions minimales pour l'objectivité perceptive.

¹⁵ Voir Textor (2019, p. 887).

¹⁶ Voir Kriegel (2013).

bonne expérience) et une expérience perceptive non objective (l'expérience étrange) se résume de la façon suivante :

- 1) L'expérience étrange (non objective) manque d'objectivité phénoménale.
- 2) La meilleure explication pour (1) réside dans le fait que la satisfaction du contenu perceptif comportant les conditions (SI) et (PC) est nécessaire pour l'objectivité phénoménale.
- 3) La satisfaction du contenu perceptif comportant les conditions (SI) et (PC) est suffisante pour l'objectivité phénoménale.
- 4) La meilleure explication pour (2) et (3) consiste dans le fait que la représentation des conditions (SI) et (PC) constitue l'objectivité phénoménale.

Conclusion : La satisfaction du contenu perceptif comportant les conditions (SI) et (PC) constitue l'objectivité phénoménale¹⁷.

Ce raisonnement représente un argument intentionnaliste et phénoménaliste pour l'objectivité phénoménale. On peut formuler d'autres arguments proches de celui-ci en remplaçant les conditions proposées par Siegel par d'autres contraintes plus ou moins générales et précises¹⁸. La deuxième et la troisième prémisses de cet argument considèrent les conditions (SI) et (PC) comme les conditions nécessaires et suffisantes de l'objectivité perceptive. Les conditions (SI) et (PC) expriment l'anticipation perceptive. Ainsi Siegel soutient qu'une expérience visuelle est « objective » si et seulement si les anticipations sont représentées dans le contenu perceptif. On rejette évidemment cette thèse si l'on refuse que l'expérience perceptive possède un contenu représentationnel. Nous allons développer, dans un premier temps, une objection plus modérée en montrant que les anticipations ne peuvent pas être représentées dans le contenu perceptif.

6.2.3 Les prédictions au niveau sous-personnel

Nous avons vu jusqu'ici que l'explication de l'objectivité perceptive (phénoménale) présuppose une sorte d'anticipation ou de l'existence de contenus prédictifs dans l'expérience perceptive. Dans la conception de l'expérience perceptive proposée par Siegel, la phénoménologie de la perception comporte une sorte d'anticipation. D'autre part, certains

¹⁷ Nous avons emprunté la forme de cet argument de l'argument présenté par Masrour (2013, p. 126) pour l'objectivité phénoménale.

¹⁸ Voir Masrour (2013) et Textor (2019).

philosophes pensent qu'il existe des preuves neuroscientifiques qui soutiennent l'idée d'une phénoménologie de la perception en tant qu'un processus d'anticipation et de remplissage¹⁹. Ils s'appuient sur la thèse selon laquelle le cerveau est actif et génère continuellement des anticipations.

La question de l'anticipation et de la prédiction est largement débattue dans le cadre du programme de recherche au sein de la philosophie de l'esprit et des sciences cognitives qu'on appelle souvent « *Predictive Processing* »²⁰. Andy Clark, un des avocats de cette approche, décrit la perception comme suit :

« La perception (...) est la prédiction réussie du signal sensoriel actuel à l'aide des connaissances stockées à propos du monde » (Clark, 2013a, p. 469)²¹.

Le modèle proposé par Clark s'oppose aux explications traditionnelles ascendantes (*bottom-up*) dans les sciences cognitives selon lesquelles le cerveau reçoit et analyse les signaux sensoriels entrants²²; les traits perceptifs élémentaires comme les taches de couleur, les lignes, ... sont détectés, accumulés et liés entre eux pour former des formes et des objets plus complexes²³. Selon l'approche du traitement prédictif (*predictive processing*), lorsque je perçois un objet, une chaîne de signaux descendants de prédiction rencontre les signaux sensoriels entrants.

Le cerveau est une machine à générer des prédictions. Il développe un modèle interne du monde extérieur qui peut être employé pour générer des prédictions sur les entrées sensorielles à venir. Lorsque l'on parle du traitement prédictif dans la perception, cela veut dire prédire ce que l'on va percevoir avant que l'organe sensoriel reçoive les données actuelles. Les prédictions se produisent dans les couches multiples du traitement de données organisées de façon hiérarchique. À chaque niveau de traitement, le signal entrant est comparé à la prédiction effectuée. Un écart entre les données actuelles et les prédictions crée une erreur de prédiction qui se propage dans toute la hiérarchie des niveaux de traitement. Cette structure de traitement prédictif est donc une cascade qui comprend les niveaux multiples de traitement incluant de multiples zones corticales dans le cerveau. Cette structure hiérarchique comprend les niveaux les plus bas de traitement comme les entrées sensorielles et les niveaux les plus

¹⁹ Voir Madary (2017, p. 119).

²⁰ Voir Clark (2016, 2013a, 2013b), Friston (2005), Hohwy (2013).

²¹ Notre traduction de : « *Perception (...) is the successful prediction of the current sensory signal using stored knowledge about the world* » (Clark, 2013a, p. 469).

²² Voir Marr (1982).

²³ Voir Clark (2013a, p. 470).

hauts comme la reconnaissance d'objet ou encore le raisonnement et la planification. Les échanges entre les niveaux sont bidirectionnels. Les prédictions sont communiquées depuis les niveaux les plus hauts vers les niveaux les plus bas et les erreurs de prédiction sont communiquées depuis les niveaux moins élevés vers les niveaux plus élevés. Autrement dit, chaque niveau de traitement forme une prédiction concernant ce qui se passera dans le niveau inférieur et reçoit un signal d'erreur de ce niveau inférieur de traitement. Cette structure travaille de façon permanente à minimiser les erreurs de prédiction, c'est-à-dire à ajuster de mieux en mieux les prédictions en fonction des signaux entrants. Les prédictions dans les différents niveaux se produisent à partir des calculs probabilistes bayésiens²⁴.

Ce que l'on perçoit c'est une combinaison d'une prédiction descendante basée sur la connaissance et des données sensorielles entrantes. D'après Clark, la perception est une hallucination contrôlée : au cours d'une expérience, le cerveau « devine » en quelque sorte ce qu'il y a devant nous dans le monde et si ce qui est deviné correspond aux données sensorielles entrantes, on perçoit le monde.

L'imagination, l'hallucination, la perception consciente comme d'autres phénomènes mentaux semblent partager, d'après Clark, le même type de traitement prédictif et descendant. Clark argumente sur la base des études neuroscientifiques que l'imagination comporte les mêmes mécanismes descendants de génération de modèle qui sont en œuvre pendant la perception (Clark, 2016, p. 93-99). C'est pourquoi Clark suggère que la perception est une

²⁴ Clark décrit ainsi ce processus :

« If the predictive processing story is on track, then perception is indeed a process in which we (...) try to guess what is out there, using the incoming signal more as a means of tuning and nuancing the guessing rather than as rich (and bandwidth-costly) encoding of the state of the world. This does not mean, of course, that perceptual experience occurs only after all forward-flowing error is eliminated. Full, rich, percepts here take shape only when downward predictions match the incoming sensory signal at many levels. But this matching (...) is itself a piecemeal matter in which rapid perception of the general nature or 'gist' of a scene may be accomplished using a well-trained feedforward sweep that is sensitive to simple (e.g., low spatial frequency) cues » (Si l'histoire du traitement prédictif se vérifie, alors la perception est effectivement un processus dans lequel nous (...) essayons de deviner ce qui se trouve en dehors de nous, en utilisant le signal entrant comme un moyen d'accorder et de nuancer une supposition plutôt que comme un encodage riche (et coûteux en bande passante) de l'état du monde. Cela ne signifie pas, bien sûr, que l'expérience perceptive ne se produit qu'après l'élimination de toutes les erreurs de la propagation vers l'avant. Ici, les percepts complets et riches ne prennent forme que lorsque les prédictions descendantes correspondent au signal sensoriel entrant à de nombreux niveaux. Mais cette concordance (...) est elle-même une affaire fragmentaire dans laquelle la perception rapide de la nature générale ou des « grandes lignes » d'une scène peut être accomplie à l'aide d'un balayage par anticipation bien formé et sensible à des indices simples (par exemple, des indices à basse fréquence spatiale) [notre traduction] (Clark, 2016, p. 27).

« hallucination contrôlée » ou que l'hallucination est une perception non contrôlée : dans l'hallucination toute la machinerie de la perception est en œuvre mais le système de la prédiction d'erreur ne fonctionne pas ou fonctionne mal (2013a, p. 493-494). Clark décrit ce lien entre la perception et l'hallucination par la métaphore du danseur qui danse sans partenaire (2013a, p. 493) :

« Un danseur expérimenté sait et peut reproduire les mouvements, même ceux qui semblent répondre à un partenaire, sans avoir besoin d'une source substitutive de poussée, de traction et de résistance. De même, un perceuteur expérimenté peut entrer dans des séquences d'états mentaux qui seraient des perceptions véridiques si le monde contenait tels ou tels objets et si ces objets étaient soumis à telles ou telles actions (y compris l'acte de déplacer l'attention) »²⁵.

Certains scientifiques essaient d'expliquer des phénomènes liés à la modalité tactile en mettant l'accent sur le rôle des prédictions descendantes. Pia et ses collègues (2015) proposent que l'étude des phénomènes dans lesquels l'expérience tactile a lieu en absence de stimulation tactile montre l'intérêt des processus prédictifs pour comprendre la conscience tactile. Ainsi les phénomènes que l'on considère comme les hallucinations et les illusions tactiles (voir Berrios, 1982), par exemple le phénomène des membres fantômes (voir Giummarra et Moseley, 2011) ou les illusions dans lesquelles la perception tactile est déclenchée par une stimulation dans une autre modalité sensorielle (Longo et al., 2008; voir Ramachandran et Rogers-Ramachandran, 1996) peuvent être étudiés du point de vue de l'approche du traitement prédictif.

Les études menées (Pia et al., 2014a, 2014b) sur les illusions tactiles dans le cas du trouble d'anosognosie²⁶ concernant les patients qui souffrent de l'hémianesthésie, c'est-à-dire la perte de sensibilité dans une moitié de leur corps, se basent sur ce type d'explication. Dans le cas de ce trouble, les patients ne rapportent pas de sensations lorsqu'ils sont touchés pendant les examens neurologiques les yeux fermés. Pourtant ils rapportent une sensation tactile lorsqu'ils voient la partie anesthésiée de leur corps être stimulée tactilement. Les auteurs expliquent ce phénomène par un défaut neurologique à détecter la discordance entre

²⁵ Notre traduction de : « *An experienced dancer knows and can reproduce the moves, even those apparently responsive to a partner, without requiring some surrogate source of push, pull, and resistance. An experienced perceiver, likewise, can enter into sequences of mental states that would be veridical perceptions were the world to contain such-and-such objects, and were those objects subject to such-and-such actions (including the act of shifting attention)* » (2013a, p. 493).

²⁶ Un trouble neurologique qui correspond à l'incapacité de reconnaître sa propre maladie ou son propre déficit, par exemple l'incapacité de reconnaître une déficience cognitive, la perte de l'audition, une paralysie ou la déficience visuelle (VandenBos, 2013, p. 37-38).

les prédictions évoquées par le stimulus visuel et l'absence du signal tactile.

Pia et ses collègues (2015) soutiennent que le cerveau compare continuellement les entrées sensorielles tactiles avec les anticipations qu'il génère. Selon le modèle qu'ils proposent la détection de la concordance entre le stimulus anticipé et le stimulus délivré par l'environnement donne lieu à une conscience tactile véridique. En revanche, lorsque la discordance entre le stimulus anticipé et le stimulus délivré est mal détectée, il y a une illusion tactile. Dans ce cas, la conscience tactile est fondée, d'après les auteurs, uniquement sur les anticipations²⁷. Les illusions tactiles peuvent donc être déclenchées par des stimuli dans d'autres modalités sensorielles.

Un autre exemple (discuté également par Clark (2016)) est l'exemple de l'étude menée par Blakemore et ses collègues (2000). Dans un article intitulé « *Why can't you tickle yourself* » (Blakemore et al, 2000), les auteurs argumentent que lorsqu'un sujet produit des mouvements volontaires, le cerveau génère des prédictions concernant les conséquences sensorielles de ces actions. Les conséquences prédites du mouvement seront comparées aux conséquences actuelles du mouvement, c'est-à-dire les sensations ressenties. Par contraste, dans une stimulation produite par un corps étranger, il existe un écart entre la prédiction et la stimulation tactile actuelle et c'est probablement cet écart qui explique pourquoi un corps extérieur peut engendrer une sensation de chatouillement mais que nous ne pouvons pas nous chatouiller nous-mêmes.

Les auteurs ont comparé deux situations (Blakemore et al, 2000, R13): dans un cas le sujet touche par sa main gauche la paume de la main droite et dans l'autre la stimulation tactile est produite par un robot. La stimulation tactile générée par un robot contrairement à la première a produit une sensation de chatouillement sur la peau. Les auteurs pensent que l'atténuation observée de la stimulation tactile dans le cas des mouvements auto-générés est due à l'annulation de l'écart entre la stimulation ressentie et les prédictions sensorielles. D'après les auteurs, les conséquences sensorielles des mouvements se déterminent selon un modèle interne prédictif (*forward model*) (figure 5) dans lequel la prédiction faite concernant le feedback sensoriel est basée sur la commande motrice (Blakemore et al, 2000, R12): quand le sujet produit des mouvements volontaires, le cerveau envoie des commandes aux muscles. Le cerveau en génère simultanément des copies sur la base desquelles il prédit les

²⁷ En suivant cette approche, on est conduit à supposer que lorsque la discordance est bien détectée, la prédiction concernant les stimuli à détecter soit modifiée de sorte que le processus prédictif donne lieu à une expérience perceptive véridique.

conséquences sensorielles des actions. Lorsqu'il existe des mouvements auto-générés, les conséquences sensorielles de ceux-ci peuvent être correctement prédites.

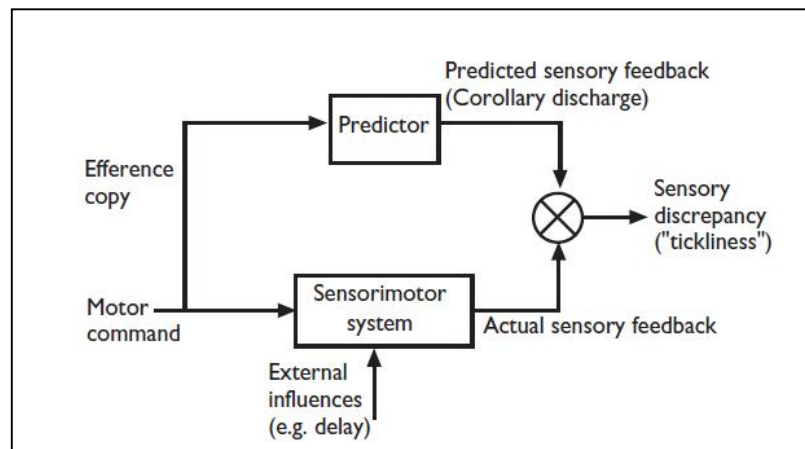


Figure 5 – Le modèle proposé par Blakemore et ses collègues (2000, R12) pour prédire les conséquences sensorielles des mouvements.

Dans une étude menée par Shergill et ses collègues (2003) (discuté également par Clark (2016)), les expérimentateurs ont demandé à chaque personne, au sein de plusieurs couples d'individus, d'exercer de la force sur l'autre en appliquant une force égale à celle qu'elle a ressentie. D'après cette étude, lorsque la personne *A* exerce une force sur la personne *B*, la sensation qu'elle reçoit est prédite et atténuée par son cerveau. Ainsi, si l'on demande à la personne *B* d'appliquer sur *A* la même force qu'elle a ressentie de sa part, elle doit exercer une force supérieure à celle que *A* a exercée sur elle, car la sensation que *B* a de la force qu'elle va appliquer sera prédite et atténuée. Cela va résulter en une escalade de la force.

Certaines études comme celle de Shergill et ses collègues (2005) mettent en avant le défaut du mécanisme de prédiction chez les patients qui souffrent de schizophrénie. Shergill et ses collègues (2005) ont mesuré l'atténuation sensorielle (ou l'annulation de l'erreur de prédiction)²⁸ des stimulations auto-générées par les patients qui souffrent de schizophrénie et par les participants qui n'en souffrent pas. Dans cette expérience, les expérimentateurs appliquent une force générée par un moteur couple électrique (un type de servomoteur) sur le doigt d'index gauche du participant. Ils lui demandent par la suite de reproduire la force ressentie une fois directement par la main droite et une autre fois, indirectement et par une

²⁸ On entend par l'atténuation le fait qu'une stimulation produite par le mouvement du sujet lui-même est sentie comme étant moins forte que la même force produite par une source externe. On associe cette atténuation, selon l'approche du traitement prédictif, au fait que le cerveau prédit déjà les conséquences sensorielles du mouvement du sujet. Ainsi, s'il y a une atténuation, alors il n'existe pas d'erreur au niveau de la prédiction.

manette qui contrôle le moteur couple. Selon les résultats, les participants atteints de schizophrénie reproduisent la force initiale avec plus de précision que les autres. Autrement dit, l'atténuation est moins élevée chez les participants schizophrènes. Les auteurs concluent que le dysfonctionnement du mécanisme de prédiction chez les participants qui souffrent de la schizophrénie est responsable de l'absence d'atténuation sensorielle. Des études semblables montrent également que le défaut du mécanisme de prédiction chez les patients schizophrènes peut expliquer ce symptôme particulièrement troublant de ne pas pouvoir distinguer entre les mouvements auto-générés et les mouvements générés par autrui (voir Blakemore et al., 2003)²⁹.

Dans la perception tactile, il existe des situations dans lesquelles nous rapportons sentir des choses qui ne sont pas là (voir Ramachandran et Hirstein, 1998) ou des situations dans lesquelles nous sommes en contact seulement avec certaines parties de l'objet ou nous sommes indirectement en contact avec l'objet par l'intermédiaire d'un autre objet, pourtant nous rapportons que nous percevons l'objet dans sa totalité. Kaneko et ses collègues (2018) observent un cas de complétion perceptive, c'est-à-dire la tendance à percevoir un objet incomplet comme étant complet dans la modalité tactile (voir chapitre 4). Dans cette étude, les expérimentateurs appliquent un stimulus mobile (avec une vitesse de 2 mm/s) sur les bouts des doigts des participants. Lorsque le stimulus se détache de la peau des participants sur une longueur de 2 mm, les participants ne détectent pas ce vide et ressentent le trajet du stimulus comme étant continu. Ce phénomène semble encore pouvoir être expliqué par le modèle interne prédictif selon lequel les effets descendants du processus perceptif sont à l'origine de la complétion perceptive (voir aussi Clark, 2016, p. 89-92).

Si l'on accepte les hypothèses avancées par les partisans de la théorie du traitement prédictif, il reste néanmoins deux questions philosophiques : premièrement, le modèle prédictif donne un rôle prépondérant aux processus descendants dans la perception de telle sorte que Clark, comme nous l'avons expliqué précédemment, considère parfois la perception comme une hallucination contrôlée. Que peut-on dire alors à propos des « objets directs » de

²⁹ Blakemore et ses collègues (2003) propose une explication du phénomène rencontré chez les patients souffrant de la schizophrénie, connu sous le nom de l'illusion de contrôle de l'action (*Delusion of alien control*). Les patients atteints par ce phénomène attribuent les mouvements auto-générés à une source extérieure. Blakemore et ses collègues ont créé, à l'aide de l'hypnotise, le même phénomène chez les sujets normaux afin d'étudier la base neuronale d'un tel phénomène. Ils ont comparé l'activation cérébrale d'un sujet qui s'auto-attribue correctement ses propres mouvements avec le même sujet lorsqu'il attribue ses propres mouvements à une source extérieure. A l'issue de cette étude, les chercheurs ont observé une activation plus élevée dans le cortex pariétal et le cervelet lorsque le sujet attribue ses mouvements actifs à une source extérieure comparé à la situation dans laquelle il se les auto-attribue correctement.

la perception, un sujet largement débattu chez les philosophes de la perception ? Deuxièmement, le modèle prédictif explique différentes couches du traitement des données sensorielles. L'application du modèle prédictif au niveau sous-personnel implique-t-elle nécessairement une phénoménologie de l'anticipation au niveau de l'expérience perceptive ou l'existence des contenus perceptifs complexes, comme Siegel le propose, qui comportent une sorte d'attente perceptive ?

Clark indique lui-même que ce modèle peut évoquer une sorte de réalisme indirect ou l'idée que la perception est une sorte d'inférence et que l'on perçoit la meilleure hypothèse de notre cerveau³⁰. Clark pense que ce que l'on perçoit ce n'est pas la meilleure hypothèse de notre cerveau mais qu'une telle hypothèse nous révèle le monde³¹. Il pense que l'on ne peut pas considérer non plus l'objet direct de la perception comme des *sense-data*. Les représentations internes, d'après lui, ne sont pas ce qui est perçu. Elles rendent seulement possible la perception des objets dans le monde :

« Les représentations internes en question fonctionnent à l'*intérieur* de nous, et ne sont pas rencontrées par nous. En revanche, elles nous permettent de rencontrer le monde. De plus, elles nous permettent de le faire dans les conditions écologiquement courantes où il y a du bruit, de l'incertitude et de l'ambiguïté. Les cerveaux qui fonctionnent de cette manière sont des magiciens de la statistique, capables de se focaliser sur un grand nombre de chaînes causales (dont certaines, comme nous l'avons vu, sont de nature très abstraite) qui donnent effectivement naissance aux données sensorielles (...) » (Clark, 2013a, p. 492)³².

Clark est donc opposé à l'idée que la perception est indirecte même s'il pense que la perception au niveau sous-personnel est inférentielle et dépend largement des connaissances préalables. Il préfère donc emprunter l'expression « non indirecte » pour décrire la perception. D'après lui, ce que l'on perçoit « non indirectement » ce sont les objets dans le monde (Clark, 2013a, p. 493, 2016, p. 195)³³. Dans le cadre de la théorie du traitement prédictif, certains

³⁰ Clark critique notamment la proposition de Hohwy (voir Hohwy, 2007, 2013) – un des avocats de l'approche du traitement prédictif – selon laquelle la perception est indirecte (Clark, 2013a, p. 491).

³¹ Il s'agit de la thèse de Hohwy – un des avocats de l'approche du traitement prédictif – selon laquelle la perception est indirecte et le résultat d'une sorte d'inférence (voir Hohwy, 2013, p. 37).

³² Notre traduction de : « *The internal representations at issue function within us, and are not encountered by us. Instead, they make it possible for us to encounter the world. Moreover, they enable us to do so under the ecologically common conditions of noise, uncertainty, and ambiguity. Brains that work like this are statistical wizards able to lock on to many of the causal chains (some of them, as we saw, highly abstract in nature) that actually give rise to the sensory data (...)* » (Clark, 2013a, p. 492).

³³ « *Seen in this light, the account on offer shares as much (or so seems to me) with direct as with indirect views of perception, for delivers a genuine form – perhaps the only genuine form that is naturally possible – of "openness to the world" »* (De ce point de vue, la présente explication a autant en commun (du moins me semble-

théoriciens, comme Hohwy (2013), soutiennent que la perception implique une sorte d'inférence. Selon Hohwy, le traitement prédictif comporte une compétition entre les hypothèses rivales et c'est l'hypothèse gagnante qui détermine le contenu perceptif³⁴. En d'autres termes, le contenu perceptif correspond aux prédictions des meilleures hypothèses à propos du monde. Cette conception du traitement prédictif ouvre la voie à un contenu perceptif semblable à ce que Siegel propose, c'est-à-dire un contenu perceptif qui inclut des anticipations perceptives. En revanche, une conception comme celle de Clark n'implique pas nécessairement un contenu perceptif complexe qui inclut des anticipations.

Selon cette description de la perception, le processus prédictif est un processus sous-personnel du traitement des données sensorielles. Cela veut dire qu'on ne perçoit pas des représentations quelles que soient leur forme et leur nature ; on perçoit des objets ordinaires dans le monde. On peut donc conclure que l'existence de tels processus prédictifs ne constitue pas une raison pour que le contenu de la perception consciente comporte des prédictions ou des attentes perceptives en tant que partie constituante de leur phénoménologie. Car les prédictions qui rendent possible, d'après Clark, la perception ne sont pas nécessairement conscientes.

Clark se pose la question de savoir dans quelle mesure la description de la cognition au niveau sous-personnel à l'aide du modèle prédictif interne peut expliquer la cognition au niveau personnel. Il compare, par exemple, la « surprise » au niveau sous-personnel, c'est-à-dire la discordance entre le signal prédit et l'entrée sensorielle actuelle, qu'il appelle *surprisal*, et la « surprise » au niveau de l'agent, c'est-à-dire au niveau phénoménologique (Clark,

t-il) avec les conceptions directes qu'avec les conceptions indirectes de la perception, car elle fournit une forme authentique – peut-être la seule forme authentique naturellement possible – d'« ouverture au monde » [notre traduction] (Clark, 2013a, p. 492).

³⁴ « *There is a sense in which this reversal of the standard picture leaves perceptual phenomenology at one remove from the world. Whatever you perceive is the way it is by virtue of processing an error signal. Interspersed between you and the world is a process of using models to explain away sensory input. You open your eyes and see a bird flying past: this perceptual content arises by predicting the sensory input and, on the fly, being sensitive to how the prediction error landscape changes. (...) This means that perceptual content is the predictions of the currently best hypothesis about the world. Perceptual inference is always trying to use its prior knowledge to predict and suppress the sensory input the system is receiving.* » (D'une certaine manière, cette inversion de l'image standard laisse la phénoménologie de la perception à l'écart du monde. Ce que vous percevez est comme il est en vertu du traitement d'un signal d'erreur. Entre vous et le monde s'intercale un processus utilisant des modèles qui permettent d'expliquer les entrées sensorielles. Vous ouvrez les yeux et voyez un oiseau qui passe : ce contenu perceptif résulte de la prédiction de l'entrée sensorielle et, en même temps, de la prise en compte de l'évolution de l'erreur de prédiction. (...) Cela signifie que le contenu perceptif est constitué des prédictions des meilleures hypothèses en cours sur le monde. L'inférence perceptive essaie toujours d'employer les connaissances antérieures pour prédire et éliminer l'entrée sensorielle que le système reçoit [notre traduction]) (Hohwy, 2013, p. 48).

2013b, § 4.1, 2016, p. 78). Clark indique que, d'un certain point de vue, la « surprise » et le « *surprisal* » peuvent être considérées comme étant entièrement séparés l'une de l'autre. Voir un éléphant dans l'amphithéâtre de l'université est extrêmement surprenant alors que le processus perceptif au niveau sous-personnel peut s'effectuer avec un minimum d' « erreur de prédiction » à travers différentes couches de traitement. Clark pense néanmoins que le niveau sous-personnel et le niveau personnel peuvent être facilement « réconciliés » (Clark, 2013b, § 4.1) lorsque l'on remarque que ce qui apparaît à l'agent comme surprenant est en effet seulement un événement improbable. L'agent peut éprouver l'expérience d'avoir un contenu mental auquel il ne s'attendait pas, pourtant du point de vue du cerveau, un tel contenu peut être parfaitement prévisible.

D'après Clark, le modèle prédictif bayésien (le modèle est bayésien au moins en ce qui concerne son usage dans la philosophie et dans les sciences cognitives) n'est pas en désaccord avec certains faits concernant l'expérience consciente comme le fait que, dans une expérience perceptive consciente, le monde nous apparaît comme étant uni et non ambigu³⁵. D'après Clark, cette phénoménologie ne défie pas non plus l'approche du traitement prédictif, car elle concerne la manière dont le cerveau encode les informations à propos du monde mais non pas la manière dont les choses apparaissent aux agents dont le système neuronal emploie ce type de codage. Selon cette approche, les prédictions restent inconscientes. Il n'y pas de contradiction, d'après Clark, entre le fait que le cerveau emploie un codage probabiliste et le fait que l'expérience perceptive consciente nous présente une scène unique, unifiée et non ambiguë d'autant plus qu'un système actif et engagé dans l'environnement doit entraîner la décision et l'action qui ne peuvent pas elles-mêmes être probabilistes :

« Il n'y a clairement aucune incohérence à penser que l'utilisation omniprésente par le cerveau de l'encodage probabiliste peut produire des expériences conscientes qui dépeignent une scène unique, unifiée et tout à fait non-ambiguë. De plus, dans le contexte d'un système actif qui engage le monde, un tel résultat a un sens adaptatif. Car le seul intérêt de tous ces paris probabilistes est de conduire l'action et la décision, et l'action et la décision n'ont pas le luxe de pouvoir maintenir indéfiniment en vie toutes les options » (Clark, 2013b, § 4.1)³⁶.

³⁵ Il semble qu'il soit théoriquement possible de concevoir un modèle de traitement descendant non probabiliste, c'est-à-dire un système descendant qui forme des hypothèses concernant stimulations sensorielles à venir et qui les corrige en fonction de l'entrée sensorielle.

³⁶ Notre traduction de : « *There is clearly no inconsistency in thinking that the brain's pervasive use of probabilistic encoding might yield conscious experiences that depict a single, unified and quite unambiguous scene. Moreover, in the context of an active world-engaging system, such an outcome makes adaptive sense. For the only point of all that probabilistic betting is to drive action and decision, and action and decision lack the luxury of being able to keep all options indefinitely alive* » (Clark, 2013b, § 4.1).

Clark adopte l'approche du traitement prédictif mais s'oppose à l'idée d'une perception indirecte et d'une inférence perceptive. Il pense que la phénoménologie de la perception ne reflète pas nécessairement des prédictions au niveau sous-personnel. Nous pouvons donc dire en réponse à la première question posée plus haut que l'existence des prédictions au niveau sous-personnel ne rend pas nécessairement la perception indirecte. En réponse à la deuxième question, nous pouvons alors soutenir que la prédiction au niveau sous-personnel ne produit pas nécessairement une anticipation au niveau phénoménologique.

Nous pensons que la proposition de Clark peut fournir une explication potentiellement pertinente des processus cognitifs au niveau sous-personnel qui pourra s'évaluer à l'aune des recherches scientifiques. Nous refusons pourtant que l'on puisse déduire de l'existence de tels processus prédictifs la conclusion que le contenu perceptif comporte une anticipation. Nous pensons également que l'existence de tels processus ne constitue pas un argument en faveur d'une phénoménologie commune entre la perception et l'hallucination. En effet, l'idée selon laquelle la perception est une hallucination contrôlée, affirme seulement qu'il y a des processus prédictifs communs entre la perception et l'hallucination au niveau sous-personnel mais qu'il existe également une différence entre perception et hallucination qui consiste en l'absence ou la présence de l'erreur de prédiction. Ni les processus prédictifs communs ni la différence au niveau de l'erreur de prédiction ne constituent des arguments pouvant servir ou desservir la thèse de la phénoménologie commune entre perception et hallucination.

Revenons maintenant sur la question de la différence entre les expériences objectives et non objectives. Résumons d'abord les prémisses centrales de l'argument représentationnel de Siegel fondé sur la phénoménologie de l'expérience perceptive :

- 1) Il existe un contraste phénoménal entre l'expérience objective et l'expérience non objective.
- 2) Le contenu de l'expérience objective contrairement à celui d'une expérience non objective comporte une condition d'anticipation.
- 3) La différence entre l'expérience objective et l'expérience non objective se reflète dans la différence entre les contenus de ces expériences.

Nous avons vu à travers la thèse de Clark que la prédiction au niveau sous-personnel ne reflète pas nécessairement l'anticipation perceptive au niveau phénoménologique. Une manière possible de faire une distinction entre une expérience objective et une expérience non

objective – en partant de l’approche du traitement prédictif – serait de supposer que cette différence consiste en l’absence de l’erreur de prédiction. Pourtant l’absence d’erreur de prédiction au niveau sous-personnel n’implique pas nécessairement l’existence d’un contenu perceptif doté d’une condition d’anticipation.

La notion d’objectivité perceptive (phénoménale) telle qu’elle est décrite dans ce chapitre a un lien étroit avec la notion de constance perceptive ; ce qui rend possible cette constance ce sont les anticipations perceptives et leur remplissement. En d’autres termes, les anticipations perceptives constituent des conditions de l’objectivité. Pourtant, comme on l’a vu, l’existence des prédictions dans le processus perceptif sous-personnel n’implique pas celle des anticipations au niveau phénoménologique. On peut ainsi refuser que la possession d’un contenu perceptif qui inclut une condition d’anticipation soit la condition nécessaire pour une perception « objective ».

On peut concevoir alternativement, comme Burge (2010, 2009a) le propose, une notion non phénoménale d’objectivité perceptive. Une telle notion d’objectivité perceptive se base sur une notion de constance perceptive qui n’est pas phénoménale. D’après la conception de Burge, la conscience perceptive et la phénoménologie de l’expérience ne jouent pas de rôle dans l’apport objectif de la perception à la pensée³⁷. Ainsi, une personne souffrante de *blindsight* (vision aveugle)³⁸ peut représenter « objectivement » l’objet (Burge, 2010, p. 188). Le système perceptif relève les informations sensorielles pertinentes d’un objet – les constances perceptives – et cela garantit la représentation objective d’une chose. Les choses perçues sont déjà représentées objectivement au niveau du système sensoriel (Burge, 2009a, p. 318).

Burge plaide pour une conception représentationnaliste de la perception suivant laquelle la perception sensorielle (*sense perception*) consiste à représenter des particuliers. La perception consiste ainsi en le déploiement des capacités travaillant à grouper et catégoriser les particuliers depuis une perspective perceptive (Burge, 2009a, p. 287). Le contenu perceptif comporte des éléments singuliers (*singular elements*) comme des éléments généraux (*general elements*) que Burge appelle *Perceptual Attributives*. Les *Perceptual Attributives* sont des éléments généraux du contenu représentationnel qui caractérisent les particuliers supposément perçus comme étant de telle espèce (*kind*), comme ayant telle ou telle propriété ou comme entrant dans telle ou telle relation. Dans une perception véridique les *Perceptual Attributives* caractérisent, de façon conforme à la réalité, les particuliers auxquels les éléments singuliers

³⁷ Voir Eilan (2017).

³⁸ Voir Weiskrantz (2004).

du contenu représentationnel font référence (Burge, 2009a, p. 287, 2009b, p. 253). D'après Burge, les systèmes perceptifs peuvent représenter systématiquement un particulier (*particular*) donné ou l'identifier malgré les variations de la stimulation proximale (Burge, 2010, p. 274). Un système perceptif peut identifier une couleur comme étant la même à travers des variations de la lumière ou attribuer une forme identique à un objet à travers les changements de ses orientations. D'après Burge, il existe des normes représentationnelles que l'on peut découvrir grâce aux études au sein de la psychologie de la perception, les normes qui déterminent comment distinguer entre la perception d'un objet et une sensation pure. En s'inspirant des travaux des scientifiques comme Marr (1982), il définit la constance perceptive dans la vision de la façon suivante :

« une (...) série de processus de transformation inconscients, en grande partie automatiques, qui conduisent de l'enregistrement de la configuration et des propriétés spectrales, de la lumière qui frappe la rétine, à la formation de perceptions portant sur des aspects spécifiques de l'environnement » (Burge, 2010, p. 92)³⁹.

La constance perceptive consiste, d'après Burge, en des processus nomologiques qui séparent au sein d'une infinité des causes possibles des stimulations proximales la seule cause distale qui correspond à l'état perceptif actuel. Parmi les causes distales sont individuées celles qui importent pour les fonctions basiques d'un animal – comme se nourrir, fuir le danger, se reproduire ... – afin d'être privilégiées par le système perceptif (Burge, 2010, p. 94).

Pour Burge, ce qui distingue les perceptions, c'est-à-dire les expériences objectives, des expériences non objectives – les sensations pures d'après lui –, ce sont les constances perceptives qui sont des processus inconscients. De ce point de vue, si la perception est objective et capable de nous fournir une base pour un jugement non-inférentiel à propos des objets et de leurs propriétés indépendantes de nos esprits, ce n'est pas en raison d'une certaine phénoménologie de l'expérience consciente, mais c'est parce qu'il existe des processus inconscients au niveau sous-personnel.

Mise à part les objections adressées à la conception des constances perceptives de Burge d'après lesquelles il surestime le rôle de ce genre de processus dans l'individuation des causes distales⁴⁰, nous pouvons constater que cette approche a ses limites pour expliquer l'apport

³⁹ Notre traduction de : « (...) *a series of unconscious, largely automatic transformational processes that lead from the registration of the array and spectral properties of light striking the retina to the formation of perceptions as of specific aspects of the environment* » (Burge, 2010, p. 92).

⁴⁰ Voir Campbell (2011) et Olin (2016).

objectif de la perception. D'abord, il semble que le concept ordinaire de perception implique une sorte de conscience d'objet. De manière générale, lorsque l'on parle de la perception, par exemple, lorsque l'on dit « *S* voit ou sent *O* », il est implicite à ce genre d'énoncé que *S* est conscient de *O*. On peut également objecter à Burge que l'apport objectif de la perception n'est pas le même dans le cas d'une expérience visuelle consciente dans laquelle les propriétés phénoménales de l'objet sont accessibles au sujet percevant comparé au cas de la détection de l'objet par une personne dotée d'une vision aveugle (*blindsight*)⁴¹. Lorsqu'une personne ayant une vision normale et une personne dotée d'une vision aveugle (*blindsight*) sont devant un objet, par exemple une tomate sur une table, la personne dotée d'une vision aveugle (*blindsight*) peut deviner l'objet qui est devant elle ; elle a accès, pour ainsi dire, à la tomate sur la table devant elle. Lorsque l'on demande à propos de la couleur de cet objet, elle répond probablement qu'elle est rouge. Pourtant, si l'on posait la même question à une personne avec une vision normale, elle aurait une possibilité de réponse qui manque à la personne dotée d'une vision aveugle (*blindsight*). La personne ayant une vision normale pourrait dire « *cet* objet a *cette* propriété » ou encore « *ceci* est *ainsi* ». Ainsi, la présence phénoménale de l'objet offre la possibilité de justifier un type de jugement à propos de l'objet, la possibilité qui est absente en absence de la conscience phénoménale. Nous pouvons, par conséquent, objecter à la conception de Burge de l'objectivité perceptive qu'elle néglige le rôle que la conscience perceptive et la présence phénoménale de l'objet jouent dans l'apport objectif de la perception à nos croyances et à nos jugements.

Si nous écartons la conception représentationnelle de l'objectivité phénoménale de Siegel comportant une condition d'anticipation⁴² et une conception causale de l'objectivité perceptive comme celle de Burge, il nous reste une troisième option suggérée par des avocats des théories relationnelles⁴³ de la perception. D'après certains relationnalistes, contrairement aux théories représentationalistes, il n'y pas de différence entre l'« apparence de l'objet » et l'« objet apparent » ou entre l'« apparence d'une propriété » et la « propriété apparente »⁴⁴. Ce que l'on perçoit au cours d'une expérience consciente, ce sont les objets dans le monde qui nous sont phénoménalement présents.

⁴¹ Voir Eilan (2017, p. 288-291) pour une critique de Burge du même point de vue.

⁴² Il est possible de généraliser l'objection contre la thèse de Siegel contre toute théorie qui essaie de fonder l'objectivité phénoménale en supposant que le contenu représentationnel comporte une condition d'anticipation.

⁴³ Ici, on parle de différentes théories qui sont souvent connues sous les noms tels que le réalisme naïf, le *Object view* ou le relationnalisme (voir chapitre 5; voir Locatelli et Wilson, 2017).

⁴⁴ Voir Eilan (2017, p. 295). Voir aussi Martin (2010).

Revenons sur l'argument représentationaliste résumé plus haut pour expliquer la différence entre l'expérience objective et l'expérience non objective. Les partisans d'une approche relationnelle peuvent alors accorder la première prémisse de cet argument, c'est-à-dire ils peuvent accorder qu'il existe un contraste phénoménal entre l'expérience objective et l'expérience non objective, car la phénoménologie d'une expérience objective contrairement à une expérience non objective est constituée en partie par des objets réels dans le monde. Pourtant, ils rejettent la deuxième et la troisième prémisses, c'est-à-dire l'idée que le contenu représentationnel de l'expérience perceptive comporte une anticipation (ou une condition d'anticipation). Car les partisans d'approche relationnelle rejettent la conception représentationaliste de l'expérience perceptive selon laquelle celle-ci possède un contenu représentationnel.

6.3 L'objectivité perceptive et l'objet de la perception

La question de l'objectivité perceptive est en lien étroit avec la question de savoir ce que l'on perçoit ou ce qui est objet de la perception. Car l'objectivité perceptive selon la plupart de ses définitions réside (au moins en partie) dans l'indépendance de l'objet perçu par rapport au sujet percevant. Par conséquent, pour déterminer si l'expérience perceptive est objective, on doit pouvoir déterminer ce que l'on perçoit. Et la réponse à cette dernière question dépend de la manière dont on conçoit l'expérience perceptive. Autrement dit, si l'on suppose que les choses dans le monde constituent la phénoménologie de l'expérience perceptive, alors cela n'a plus de sens de parler de l'objectivité perceptive. L'objectivité sera donc le caractère du jugement perceptif mais pas celui d'une expérience perceptive.

Considérons d'un côté l'intentionnalisme et de l'autre le relationnalisme à propos de l'expérience perceptive. L'intentionnalisme⁴⁵ présuppose un modèle de l'intentionnalité selon lequel la perception est conçue comme un acte qui établit une relation entre un objet et un contenu. Ce modèle ouvre la possibilité de poser la question de savoir si le contenu perceptif présente l'indépendance de l'objet par rapport au sujet ou la dualité entre l'objet et le sujet ou

⁴⁵ D'après un certain usage du terme « intentionnalisme », il désigne les théories représentationnelles de la perception selon lesquelles le contenu représentationnel détermine le caractère phénoménal de l'expérience perceptive. De ce point de vue, l'intentionnalisme est un type spécifique du représentationnalisme. Pourtant, on constate que certains auteurs emploient les deux termes de façon interchangeable (voir Locatelli et Wilson, 2017, p. 199, note 11).

non. L'approche relationnelle soutient en revanche que le sujet percevant est en relation directe avec des fragments de la réalité qui font partie de la phénoménologie de la perception.

Selon l'intentionnalisme perceptif, le caractère phénoménal de l'expérience perceptive comporte les propriétés représentationnelles de l'expérience perceptive. Autrement dit, l'expérience perceptive comporte une représentation du monde, si elle est vraie, l'expérience est véridique, sinon, elle est hallucinatoire ou illusoire. Ainsi l'expérience peut être exacte et inexacte. Il existe donc des conditions sous lesquelles l'expérience peut s'avérer exacte (voir chapitre 5). D'après cette approche, le contenu perceptif représente la façon dont le monde apparaît au sujet percevant. Ce contenu est vrai (ou exact) si et seulement si la façon dont les choses sont actuellement dans le monde correspond à la manière dont les choses apparaissent au sujet percevant. Le contenu implique donc un critère d'identité ou une norme. Selon certaines théories intentionnelles, on représente un objet seulement si l'on possède un critère, au moins implicite, d'identité correspondant à cet objet. Autrement dit, si l'expérience perceptive est susceptible d'être exacte ou inexacte ou vraie ou fausse, il faut être capable de déterminer ce par rapport à quoi elle est exacte ou inexacte, vraie ou fausse. Le critère d'identité en question peut être plus ou moins général. Selon le critère d'identité que l'on adopte, il peut y avoir différentes approches concernant le contenu de la perception. Imaginons que je voie un canari jaune en face de moi. Selon la généralité du critère d'identité que l'on adopte, on peut attribuer différents contenus représentationnels à mon expérience visuelle. Par exemple, on peut proposer que mon expérience me présente le canari comme étant un canari ou bien elle me le présente comme étant un oiseau ou un animal. On peut aussi supposer que le critère d'identité se situe à un niveau de reconnaissance plus basique et qu'il corresponde à ce que l'on appelle les objets-Spelke⁴⁶, c'est-à-dire, certaines organisations des traits sensibles de bas niveau qui suivent des principes tels que le principe de cohésion, le principe de continuité, le principe de solidité (voir chapitre 4). Ainsi mon expérience visuelle du canari me le présente comme des traits colorés majoritairement jaunes placés à un endroit donné dans mon champ visuel constituant une forme cohérente sur un fond⁴⁷.

Certaines approches intentionnalistes conçoivent l'expérience perceptive en tant qu'elle comporte des représentations sous forme de placement des traits (Clark, 2000, 2004; Strawson, 1959), par exemple « c'est chaud ici » ou « du rouge là-bas ». Même si ces dernières approches ne semblent pas impliquer des critères d'identité pour les objets perçus,

⁴⁶ Voir Spelke (1990), Bloom (2002, p. 94-95).

⁴⁷ Voir Siegel (2016) ; Dokic et Martin (2017, p. 306).

l'identification des objets semble toutefois requérir des processus du liage des traits perceptifs⁴⁸.

Certaines autres théories intentionnalistes soutiennent, comme nous l'avons vu plus haut, que le contenu de l'expérience perceptive consciente représente également l'indépendance de l'objet vis-à-vis de l'esprit. Burge, représentationnaliste lui-même, critique une tendance intentionnaliste qu'il nomme l'« individualisme représentationnel » très présente, selon lui, chez les philosophes du XX^e siècle concernant l'objectivité des représentations perceptives. Il décrit le trait principal de cet « individualisme » de la façon suivante (Burge, 2010, p. 13) :

« [U]n individu ne peut pas représenter empiriquement et objectivement une matière macro-physique ordinaire à moins que celui-ci ne dispose de ressources qui peuvent représenter les conditions constitutives d'une telle représentation » (Burge, 2010, p. 13)⁴⁹.

Les différents types d'individualisme représentationnel ont en commun, selon Burge, l'hypothèse selon laquelle un individu doit posséder certaines ressources lui permettant de se représenter les conditions sous lesquelles une représentation objective des caractéristiques physiques des objets soit possible (Burge, 2009a, p. 287). Cette critique vise alors un spectre vaste des conceptions de la représentation perceptive selon les conditions constitutives qu'elles présupposent pour avoir une représentation objective du monde⁵⁰. L'individualisme représentationnel, tel que Burge le nomme, suppose que le sujet doive se représenter également les conditions constitutives d'une représentation objective et cela nécessite certaines capacités spécifiques, par exemple, des capacités linguistiques, qui peuvent faire défaut à des enfants humains ou à des animaux non humains.

Prenons l'exemple de Strawson, une des cibles des critiques de Burge.⁵¹ D'après Strawson, la capacité d'avoir des représentations objectives du monde repose sur la capacité de la réidentification des « particuliers fondamentaux ». Ceux-ci correspondent aux corps matériels (*material bodies*). La capacité de la réidentification des « particuliers fondamentaux » repose sur une capacité plus basique qui consiste à placer des traits : « il fait

⁴⁸ Voir Dokic (2007, p. 352-357).

⁴⁹ Notre traduction de : « [A]n individual cannot empirically and objectively represent an ordinary macro-physical matter unless the individual has resources that can represent constitutive conditions for such representation » (Burge, 2010, p. 13).

⁵⁰ Burge critique notamment les philosophes tels que Strawson, Quine, Davidson et Evans qu'il considère comme tenants de l'« individualisme représentationnel ».

⁵¹ Burge critique notamment Strawson pour « glisser » d'un projet à l'autre : le projet d'expliquer les conditions constitutives nécessaires pour une représentation perceptive des objets physiques et le projet d'expliquer les conditions pour notre conception de l'objectivité (Burge, 2009a, p. 297).

chaud ici, il fait froid là », « du vert ici, du rouge là ». L'identité qui est en jeu dans le placement des traits est une identité qualitative alors que l'identité qu'implique la réidentification des particuliers est une identité numérique. De ce point de vue, on peut supposer que les entités les plus élémentaires que l'on peut percevoir, ce sont les traits placés dans l'espace. Pourtant, avoir une représentation objective du monde physique exige l'existence des particuliers réidentifiables, c'est-à-dire des particuliers indépendants de l'esprit du sujet qui ne cessent pas d'exister lorsqu'ils ne sont pas observés⁵². Les particuliers réidentifiables les plus fondamentaux, d'après Strawson, ce sont les corps physiques. La capacité à réidentifier des particuliers implique que l'on soit doté d'un « schème conceptuel » spatio-temporel unique et cela exige que l'on possède certains concepts spatiaux pour pouvoir se représenter dans l'espace. En d'autres termes, la capacité à réidentifier les particuliers est étroitement liée à la capacité d'avoir la représentation des particuliers qui existent indépendamment de l'expérience que nous en faisons (Strawson, 1959, p. 71-72) et la possession des concepts spatiaux est la condition nécessaire et suffisante pour une telle représentation objective. Strawson avance ainsi que, même dans un monde purement sonore, l'on pourrait imaginer des concepts quasi-spatiaux sans possession desquels la réidentification des particuliers objectifs et, par conséquent, une représentation auditive objective ne serait pas possible.

Selon cette ligne d'argumentative, même si les entités les plus élémentaires perçues requièrent seulement une identité qualitative pour être perçues, une représentation perceptive objective nécessite toutefois la possession de certains concepts spatiaux. Elle nécessite également que le sujet se représente comme étant situé à telle ou telle position par rapport à l'objet. Suivant Strawson, on doit alors supposer que l'objectivité de l'expérience perceptive nécessite de se représenter la dualité spatiale entre le soi et le monde.

À travers la présentation des critiques de Burge et l'exemple de Strawson, nous pouvons constater une tendance chez les intentionnalistes à supposer que le contenu phénoménal de la perception doit comporter une condition qui représente l'indépendance de l'objet par rapport au sujet de l'expérience perceptive. Par conséquent, en fonction des conditions que l'on considère permettre la représentation d'une telle indépendance, nous pouvons imaginer avoir différentes conceptions intentionnalistes et phénoménalistes de l'objectivité perceptive⁵³. Ainsi l'explication fournie par Siegel de la différence entre une expérience perceptive objective et non objective qui ne requière pas nécessairement des capacités

⁵² Voir Dokic (2007, p. 354-355).

⁵³ Voir Siegel (2006b), Madary (2017) et Textor (2019).

linguistiques pour constituer des conditions de possibilité d'une représentation objective, pose d'autres conditions constitutives de l'objectivité perceptive, c'est-à-dire les conditions qui concernent l'anticipation perceptive.

Nous avons argumenté jusqu'ici, à travers la critique de la thèse de Siegel, que l'anticipation perceptive consciente ne faisait pas nécessairement partie du contenu représentationnel de l'expérience perceptive. D'autre part, nous avons montré qu'une conception causale comme celle de Burge de l'objectivité perceptive fondée sur les constances perceptives non conscientes se heurtait à des difficultés. À présent, nous allons considérer à nouveau certaines objections que rencontrent les théories intentionnalistes (ou représentationnelles) de la perception qui nous donne une raison de réviser notre notion de perception ainsi que celle d'objectivité perceptive. Il existe un type d'argument contre les approches représentationnelles qui s'appuie sur le rôle que celles-ci attribuent aux apparences dans une expérience perceptive. Cet argument est notamment présenté par Travis (2004, 2013c) qui met en cause le rôle que jouent les contenus représentationnels dans l'explication de l'apport épistémique de la perception à nos jugements et à nos croyances. Le représentationnalisme (phénoménal) soutient que lorsque le sujet fait l'expérience perceptive du monde, le sujet se représente le monde comme étant d'une certaine manière. D'après Travis, les choses ne sont pas présentées ou représentées comme telles ou telles dans la perception. Elles sont simplement présentées (Travis, 2004, p. 65). Les critiques de Travis ne visent pas la notion causale de représentation qui consiste en une forme de covariation causale indiquant une cause particulière. Elles concernent la notion de représentation fondée sur les apparences ou sur l'air (*look*) qu'ont les choses. Selon le représentationnalisme ciblé par Travis, la perception a une valeur faciale (*face value*) que l'on peut accepter (ou non) à travers les jugements du sujet. Autrement dit, l'expérience perceptive représente les choses comme ayant tel ou tel air. Aussi, le contenu représentationnel de l'expérience perceptive est accessible au sujet et le sujet est capable de le reconnaître (contrairement au contenu, par exemple, d'une représentation causale). L'expérience perceptive est représentationnelle dans le sens où le sujet peut reconnaître le contenu grâce à la façon dont les choses lui apparaissent dans l'expérience perceptive ou à l'air qu'ont les choses.

Travis argumente qu'il n'y a pas de notion d'apparence (*look*) purement perceptive qui nous permette de rendre accessible le contenu au sujet. Travis (2013c) distingue entre deux

notions d'apparence (*look*):⁵⁴ apparences visuelle (*visual appearance*) et apparence pensable (*thinkable appearance*)⁵⁵. Les apparences visuelles (*visual looks*), d'après Travis (2013c, p. 34-39), comportent des comparaisons implicites entre les objets qui se ressemblent ou partagent le même air. Une tomate rouge et une tomate rouge en plastique ingénieusement fabriquée se ressemblent parce qu'elles partagent le même air. D'après Travis, la proposition « *X* ressemble à *Y* » (sous certaines conditions ou dans un contexte donné) est vraie, non parce que *X* et *Y* ont chacun une apparence particulière, mais parce qu'il y a une apparence, *F*, ou plusieurs apparences qu'ils partagent. *X* a l'apparence *F*, simplement parce qu'il apparaît (visuellement) comme *F* et cette apparence est quelque chose qui peut être identifiée à travers un exemplaire, par exemple *Y* (2013c, p. 35). Ce type d'apparence, selon Travis, est visuel car ce qui détermine comment une chose ressemble à une autre, c'est-à-dire, comment une chose partage l'apparence d'une autre, c'est son effet visuel.

Cette notion d'apparence pose une difficulté à l'approche représentationnelle dans la mesure où, dans une situation donnée, une certaine apparence peut appartenir à une multitude de choses : lorsque quelque chose a l'air d'être *F* ou apparaît comme étant *F*, il existe une infinité d'états dans lesquels le monde peut se trouver actuellement qui partagent tous la même apparence (*look*)^{56, 57}.

⁵⁴ Voir Travis (2013c, p. 44) pour une discussion sur une telle distinction chez Frege. Byrne (2009, p. 439) remarque que cette distinction correspond à la distinction faite par Chisholm entre l'usage « comparatif » et l'usage « épistémique » de la notion d'apparence. Voir Chisholm (1957, chapitre 4, p. 43-53) pour une discussion sur différents usages du concept d'apparence (*look*). Voir également Glüer (2017).

⁵⁵ Voir Byrne (2009), Brogaard, (2017), Raleigh (2015) et Wilson (2018) pour une discussion sur les arguments de Travis à partir des apparences contre le représentationnalisme.

⁵⁶ Travis décrit cette indétermination de la façon suivante :

« Ce qui vaut pour les pécaris vaut pour le fait d'être bleu. Un pécaris, avec lequel on se trouve confronté de la façon appropriée, peut précisément ressembler à un cochon (ou du moins peut-il y ressembler pour nous, qui sommes des novices). Bien sûr, il ressemble également précisément à ce à quoi un pécaris ressemblerait (si on y était ainsi confronté). Il peut aussi ressembler à un tapir, à un cochon artificiel bien fait, à un pécaris en cire, et ainsi de suite. L'expérience ne peut pas nous le présenter de façon cohérente comme étant à la fois un pécaris et de la cire (et un cochon, et ainsi de suite). Partiellement, une chemise peut ressembler à une chemise bleue. En ayant l'air qu'elle a, elle aura également l'air qu'aurait une chemise blanche éclairée d'une certaine façon ou placées dans certaines conditions. Elle peut aussi ressembler à un nombre indéfini d'autres choses. Un fait de cette sorte pourrait servir à indexer le contenu représentationnel des choses qui ont cet air – mais à cette seule condition que d'autres faits de cette sorte ne le fassent pas. Le problème devient alors le suivant : *qu'est-ce qui* décide que c'est tel fait, plutôt que tel autre, qui joue ce rôle ? » (Travis, 2013c, p. 38)

⁵⁷ Les pages indiquées pour toutes les citations de l'article de Travis (2013c) correspondent aux pages de la version originale de l'article. Les passages cités de cet article ont été empruntés de la version française de

De ce point de vue, les apparences visuelles ne peuvent pas déterminer la façon dont une chose doit être pour apparaître comme telle ou telle⁵⁸. D'après Travis, la perception n'assure pas la tâche de sélection parmi les choses qui partagent la même apparence visuelle ou perceptive. Ainsi, une conception représentationnaliste qui se fonde sur cette notion d'apparence ne peut pas expliquer comment une telle apparence peut rendre un contenu représentationnel déterminé accessible au sujet.

Par contraste, les apparences ou les airs pensables (*thinkable looks*) ne peuvent pas être purement perceptives mais elles peuvent rendre un contenu représentationnel accessible au sujet, par exemple, elles peuvent permettre au sujet de penser que ceci est un *X* mais non pas un *Y* même s'ils partagent la même apparence :

« J'appellerai les airs dont il est question dans ces usages de « il semble que », « on dirait que », etc. des *airs pensables*. Ce ne sont pas des airs qui s'obtiennent au moyen d'une certaine forme, d'une certaine couleur, etc. Ils ne sont pas détenus par ce qui *a*, en tant que tel, telle forme ou telle couleur ; ils ne sont pas instanciés dans le monde par le simple fait que des objets ou des scènes, en ayant l'air qu'ils ont, soient tels qu'ils forment les images visuelles qu'ils formeraient. Il s'agit plutôt de ce que peut faire des choses un penseur correctement *au fait* du monde et sachant suffisamment quoi faire de ce dont il est ainsi conscient » (Travis, 2013c, p. 40).

Imaginons que nous soyons dans une situation où nous sommes devant un objet qui a l'air d'être une tomate, mais que nous ayons déjà eu l'expérience visuelle d'un objet qui partage exactement le même air avec une tomate et qui n'est pas une tomate. Ici, nous avons besoin d'une information supplémentaire pour reconnaître l'objet comme étant une tomate ou non. Par exemple, si nous sommes dans un magasin de légumes, nous sommes plus en mesure de reconnaître l'objet en question comme une tomate comparé à la situation où nous sommes dans un magasin où on vend des accessoires de maison. Selon cette notion d'apparence, la manière dont les choses nous apparaissent dépend aussi de nos croyances d'arrière-plan. Ce genre d'apparaître ne peut alors pas être purement perceptif même s'il rend un contenu représentationnel accessible au sujet.

D'après ce raisonnement, soit les représentationnalistes adoptent la notion visuelle d'apparence ; dans ce cas, ils se heurtent à la difficulté d'expliquer comment une apparence donnée peut rendre accessible au sujet un contenu représentationnel donné mais non pas un autre. Soit ils emploient une notion épistémique d'apparence (apparence pensable) auquel cas

l'article, traduit de l'anglais par Bruno Ambroise, Valérie Aucouturier et Layla Raïd et publié dans l'ouvrage *Le silence des sens* (Travis, 2014).

⁵⁸ Nous avons présenté le même type d'objection proposée par Brewer (2006) dans le chapitre 5.

le contenu représentationnel cesse d'être purement perceptif⁵⁹. Il reste alors comme alternative la solution de s'appuyer sur une autre notion d'apparence perceptive qui ne soit pas comparative (voir Brogaard, 2017; Byrne, 2009; Jackson, 1977). Le risque consistera alors de supposer des entités dépendantes de l'esprit du sujet percevant ou de supposer encore des apparences plus primitives qui sont toujours comparatives (voir Wilson, 2018, § 4.3). De l'autre côté, il existe des solutions relationnalistes qui considèrent les apparences comme étant des propriétés des objets (voir Eilan, 2017; Martin, 2010). En absence d'une alternative représentationnaliste plausible, l'argument de Travis semble fragiliser la conception représentationnaliste en tant qu'il révèle l'incapacité de celle-ci à expliquer le rôle épistémique du contenu représentationnel.

Une autre objection contre le représentationnalisme vise de façon générale le rôle épistémique de la perception et soulève les difficultés des conceptions représentationnalistes à fournir une explication non redondante du rôle épistémique de la perception. D'après Travis, la perception a comme rôle de faire « peser le monde » (Travis, 2013b) sur nos jugements et pour ce faire elle ne peut pas être vraie ou fautive ; elle ne peut donc pas avoir de contenu représentationnel. De même, Johnston (2006) soulève l'incapacité de certaines approches représentationnelles à répondre à la question de savoir quelle est la différence entre la fonction de la « conscience sensorielle » (*Sensory awareness*) et celle d'un jugement perceptif immédiat (p. 261).

D'après Johnston, le représentationnalisme attribue une valeur de vérité aux contenus perceptifs alors que ce que l'on perçoit ne peut pas prendre de valeur de vérité. Ce que l'on perçoit, ce sont les choses, les événements et les états particuliers. Ils ne peuvent pas être faux de même que la « réalité concrète » ne peut pas être fautive ; ils révèlent pourtant la vérité ou la fausseté de nos jugements perceptifs. Ils sont des vérificateurs de vérité (*truth-maker*) de nos jugements perceptifs:

« Je peux sentir la dureté du siège en dessous de mon corps, mais la dureté du siège n'est pas porteuse d'une valeur de vérité. C'est un vérificateur ; quelque chose qui fait que les porteurs de valeurs de vérité prennent l'une ou l'autre valeur de vérité. L'idée métaphysique selon laquelle la réalité concrète n'est pas constituée d'éléments qui pourraient être faux est conforme à l'image de la réalité concrète qui émerge de l'examen de nos comptes-rendus sensoriels les plus simples. Nous rapportons les actes primitifs de sensation comme des relations à des objets, à des choses, à des

⁵⁹ Voir aussi la critique d'une notion hybride d'apparence par Travis (2013c, p. 45- 48).

événements, et à des états. Ces éléments ne sont pas eux-mêmes des porteurs de valeurs de vérité » (Johnston, 2006, p. 270)⁶⁰.

Johnston rejette l'idée que le contenu de l'expérience perceptive consciente prenne la forme d'une proposition. Pour ce faire, il s'appuie notamment sur les exemples des phénomènes appelés « illusions véridiques »⁶¹ et montre qu'il est possible de former des jugements perceptifs vrais sur la base des expériences perceptives trompeuses⁶². Il argumente que dans ce genre d'expérience, ce qui rend vrai le jugement ce n'est pas le fait de voir que p (où p est une proposition) mais de ne pas voir ou de se tromper à propos d'un élément particulier de la scène visuelle et que, par conséquent, l'expérience perceptive consciente est une relation à des particuliers (des entités spatiotemporelles comme les choses, les événements et les états) mais non pas une relation aux propositions vraies. La fonction de la conscience perceptive, selon Johnston, est de révéler la vérité ou la fausseté d'un jugement perceptif immédiat et de lui fournir un contenu. La conscience perceptive n'est pas donc quelque chose susceptible d'être vraie ou fausse.

Certains autres auteurs comme Dokic (1998, 2000, 2007) adoptent la même position vis-à-vis du contenu propositionnel. Dokic maintient que le fait que le contenu propositionnel possède deux pôles (l'idée qu'il emprunte de Wittgenstein (voir Dokic, 2007, p. 349))⁶³, c'est-à-dire qu'il est susceptible d'être vrai ou faux, n'est pas compatible avec l'idée que la perception est une relation directe à des choses ou à des faits dans le monde⁶⁴. Car, si l'on considère que le perçu est constitué des fragments de la réalité, c'est-à-dire des entités qui ne peuvent pas être fausses, on doit renier l'idée que la perception possède un contenu propositionnel. Cet argument peut être appliqué à toute sorte de contenus représentationnels tant que l'on lui attribue une valeur de vérité ou une condition d'exactitude.

⁶⁰ Notre traduction de : « *I can feel the hardness of the seat beneath me, but the hardness of the seat is not a bearer of a truth-value. It is a truthmaker; something that makes bearers of truth-value take on one or the other truth-value. The metaphysical theme that concrete reality does not consist of items that could be false comports with the picture of concrete reality that emerges from the examination of our simplest sensory reports. We report primitive acts of sensing as relations to objects, stuff, events, and states. These items are not themselves truth-value bearers* » (Johnston, 2006, p. 270).

⁶¹ On appelle « illusion véridique » les situations dans lesquelles le sujet percevant juge que son expérience lui présente le monde comme étant d'une certaine manière et le monde est en effet ainsi. Pourtant ce jugement ne peut pas être le résultat de son expérience parce qu'il ignore certains aspects de la scène perceptive ou qu'il n'y a pas de lien perceptif approprié entre le sujet percevant et la scène perceptive.

⁶² Voir Johnston (2006, p. 271-274).

⁶³ Plus précisément, Dokic (2000b) cite les « *Carnets 1914-16* » de Wittgenstein (1971, p. 171).

⁶⁴ Un fait, selon Dokic, peut être distingué d'une proposition vraie en tant qu'il est un fragment de la « réalité concrète » et qu'il ne peut pas être faux, alors qu'une proposition vraie aurait pu être fausse (2007, p. 350).

Nous avons considéré dans ce chapitre comme dans le chapitre précédent certains arguments contre l'approche représentationnelle. Il existe également des défis qu'un partisan des approches dites relationnalistes doit relever. Notamment, un partisan du relationnalisme doit donner une explication satisfaisante des expériences illusoire ou hallucinatoires. Il doit également répondre à la question de savoir comment les jugements et les croyances perceptives acquièrent leur contenu et donner une notion claire et précise de la relation perceptive. Nous jugeons néanmoins pertinentes les objections adressées aux approches représentationnelles et nous revenons à présent sur la question de l'objectivité perceptive.

Les différentes approches anti-représentationnalistes que l'on connaît sous les noms différents – le réalisme naïf⁶⁵, le relationnalisme⁶⁶, *Object view*⁶⁷ – diffèrent selon la façon dont elles conçoivent les *relata* de la relation perceptive. Mais, il semble qu'elles partagent toutes l'idée selon laquelle la phénoménologie de la perception est constituée (au moins en partie) des fragments de la réalité. Dès lors, la question se pose de savoir s'il est pertinent de qualifier l'expérience perceptive d'objective ou non.

Jusqu'ici, nous avons adressé deux types d'objections à la conception représentationnaliste (proposée par Siegel) de l'objectivité perceptive fondée sur le caractère phénoménal de l'expérience perceptive. La première objection est une objection plus modeste dans le sens où elle ne met pas en cause le fait que l'expérience perceptive possède un contenu représentationnel, mais seulement qu'une expérience perceptive possède un contenu représentationnel qui inclut des conditions assurant l'anticipation perceptive et qui représente, par conséquent, l'indépendance de l'objet (ou des propriétés de l'objet) vis-à-vis de l'esprit du sujet. La deuxième objection est plus radicale dans le sens où elle met en cause la possession même d'un contenu représentationnel. Si l'on accepte cette dernière objection, c'est-à-dire, si l'on accepte que la perception n'a pas de contenu représentationnel (dans le sens décrit plus haut) et que le caractère phénoménal de l'expérience perceptive est constitué par les fragments de la réalité, alors l'objectivité doit être attribuée aux jugements et croyances perceptifs mais non pas aux expériences perceptives.

⁶⁵ Voir Martin (2004).

⁶⁶ Voir Campbell (2002).

⁶⁷ Voir Brewer (2011).

6.4 L'objectivité des jugements perceptifs

Dans les parties précédentes de ce chapitre, nous avons mis en cause certaines thèses concernant l'objectivité de l'expérience perceptive à trois niveaux : premièrement, le caractère phénoménal de l'expérience perceptive ne représente pas l'indépendance de l'objet vis-à-vis de l'esprit du sujet. Deuxièmement, la conception causale de l'objectivité perceptive ne peut pas donner une explication satisfaisante du caractère phénoménal de l'expérience perceptive. Troisièmement, si l'on prend au sérieux les objections contre les conceptions représentationnalistes, alors l'on est enclin à adopter une position relationnaliste (dans un sens large du terme) qui suppose que les fragments de la réalité constituent en partie l'expérience perceptive. Ainsi, la question de l'objectivité concerne plutôt le jugement perceptif que l'expérience perceptive.

Nous prenons cette troisième voie et résumons ainsi notre position quant à la différence entre différents types d'expériences tactiles et corporelles sur la question de l'objectivité :

- 1) Nous parlons d'une différence entre les jugements ou les croyances tactiles objectifs et non objectifs plutôt que d'expériences tactiles et corporelles objectives et non objectives.
- 2) L'objectivité des croyances et des jugements perceptifs reflète la différence épistémique entre les différents types de phénomènes tactiles et corporels telle que nous l'avons conçue dans le chapitre 5.
- 3) Ainsi, un jugement perceptif issu d'une exploration tactile qui nous conduit à une certitude empirique est plus objectif qu'un jugement issu d'une perception tactile simple.

Nous allons considérer à présent certaines conceptions de l'objectivité du sens de toucher et nous allons souligner nos points communs ainsi que nos divergences avec ces conceptions.

6.5 L'objectivité du toucher

Dans la suite de ce chapitre, nous nous intéressons à l'objectivité du toucher et à différents types d'objectivité attribués au toucher. Le sens du toucher est connu, à la fois par le sens commun et dans l'histoire de la philosophie, pour être le garant de l'objectivité voire

être le sens le plus objectif⁶⁸. Nombre de philosophes ont plaidé pour un privilège du sens de toucher sur d'autres sens eu égard à son objectivité⁶⁹. D'autre part, le toucher, comme Katz (1989 [1925]) l'a fameusement exprimé, est connu pour être un sens bipolaire : il oscille entre un pôle dit « objectif » et un pôle dit « subjectif », entre la perception de son propre corps et la perception des objets extérieurs au corps⁷⁰. Il convient alors d'examiner de plus près certaines thèses sur l'objectivité du toucher et la notion d'objectivité qu'elles présupposent. Les conceptions que nous allons étudier appartiennent à deux groupes. Le premier groupe comprend les conceptions de l'objectivité du toucher selon lesquelles l'expérience tactile nous présente les propriétés de l'objet comme étant indépendantes de notre esprit. La plupart de ces conceptions présupposent que dans une expérience perceptive, certaines propriétés soient attribuées à des objets. Le deuxième groupe de conceptions soutient l'idée selon laquelle le toucher nous présente l'existence indépendante des choses du monde. Ces conceptions mettent souvent l'accent sur le rôle particulier du sens de toucher concernant le « sens de réalité » ou l'« expérience d'un monde existentiellement indépendant » de notre esprit.

6.5.1 L'objectivité tactile en tant qu'indépendance de propriétés

6.5. 1.1 L'objectivité du toucher et l'action exploratoire

Il existe un certain type d'explications de l'objectivité tactile qui réside d'une part dans une notion d'objectivité fondée sur l'existence des particuliers réidentifiables (voir Proust,

⁶⁸ Condillac (1947) a parfaitement illustré cette idée à travers une expérience de pensée. Dans cette expérience de pensée, une statue en marbre acquière un par un les cinq sens. La statue est capable de reconnaître son corps comme étant le sien, d'une part, et le monde extérieur, d'autre part, seulement à partir du moment où elle intègre le sens du toucher : « Elle [la statue] n'aperçoit donc pas les corps en eux-mêmes ; elle n'aperçoit que ses propres sensations. Quand plusieurs sensations distinctes et co-existantes sont circonscrites par le toucher dans des bornes, où le *moi* se répond à lui-même, elle prend connaissance de son corps ; quand plusieurs sensations distinctes et co-existantes sont circonscrites par le toucher dans des bornes où le *moi* ne se répond pas, elle a l'idée d'un corps différent du sien. Dans le premier cas, ses sensations continuent d'être des qualités à elle ; dans le second, elles deviennent les qualités d'un objet tout différent » (Condillac, 1947, partie II, ch. 5, § 6, p. 257).

⁶⁹ Voir Massin (2010, p. 13-15).

⁷⁰ Cette distinction peut être interprétée dans des termes spatiaux. Autrement dit, on peut prendre le pôle subjectif comme étant responsable des expériences qui sont dirigées vers le corps du sujet percevant et le pôle objectif comme étant responsable des expériences dirigées vers les objets extérieurs au corps du sujet percevant (voir Fulkerson, 2014, p. 8). On peut également interpréter la distinction entre le pôle subjectif et le pôle objectif comme une distinction entre un pôle responsable des expériences perceptives objectives, c'est-à-dire, les expériences dans lesquelles l'objet est présenté comme étant indépendant de l'esprit du sujet ou de l'expérience qu'il en fait, et un autre pôle responsable des expériences dans lesquelles l'objet n'est pas présenté de cette manière.

1997c), et qui insiste, d'autre part, sur le rôle central des actions exploratoires dans le toucher. On peut distinguer au moins deux prémisses partagées par ce type de conceptions de l'objectivité tactile :

1- L'objectivité perceptive est basée sur la capacité de réidentification des particuliers (objets ou propriétés).

2- Les actions exploratoires sont nécessaires pour constituer l'objectivité tactile.

Le premier exemple de conceptions de la perception tactile que nous allons analyser présuppose la thèse selon laquelle il existe un type particulier de liage des traits perceptifs dans la modalité tactile qui garantit l'objectivité du toucher et lui donne un privilège sur d'autres modalités sensorielles. Fulkerson (2014) propose une conception du sens de toucher qui caractérise le toucher selon le mode particulier du liage perceptif à l'œuvre dans le toucher haptique. D'après cette thèse, les modalités sensorielles se distinguent par le mode particulier du liage perceptif qui opère dans chacune d'elles. Le toucher (haptique) jouit d'un type de liage perceptif à travers les actions et les interactions avec l'environnement qui lui permet, malgré l'hétérogénéité des traits tangibles, de préserver son unité (voir chapitre 1).

Fulkerson entend par le liage des traits perceptifs un type d'attribution de traits sensibles aux objets, un processus par lequel les qualités sensibles d'un objet perceptif se lient de façon à produire des représentations unifiées de l'objet (2014, p. 47). L'attribution de traits sensibles consiste à grouper les traits sensibles, à les séparer et à reconnaître les objets. De ce point de vue, le liage des traits sensibles diffère d'une modalité à l'autre. Fulkerson fait une distinction entre deux types de liage : le liage non volitionnel (*Nonvolitional Binding*) et le liage exploratoire (*Exploratory Binding*). Lorsque deux traits perceptifs X et Y sont liés de façon non volitionnelle à l'objet o , si l'objet o est senti comme possédant à la fois X et Y , on ne peut pas sentir o , à l'aide d'un acte volontaire, comme étant X sans le sentir en même temps comme étant Y et inversement (Fulkerson, 2014, p. 48). D'après Fulkerson, le liage des traits visuels est souvent non volitionnel : on est face à une image dans laquelle on voit plusieurs formes et couleurs. On ne peut pas voir les couleurs sans voir les formes. Les traits visuels, selon Fulkerson, ne sont pas facilement séparables. Par contraste, dans un liage exploratoire, lorsque deux traits perceptifs X et Y sont liés de façon exploratoire à l'objet o , si l'objet o est senti comme possédant à la fois X et Y , le fait de sentir o comme X et en même temps comme Y est le résultat d'un acte spécifique de l'exploration perceptive (Fulkerson, 2014, p. 48). Dans le toucher haptique, le liage est souvent un liage exploratoire. Les actions exploratoires

dans le toucher haptique sont diverses et spécialisées selon le type de trait tangible à détecter (voir chapitres 1 et 3)⁷¹.

Les actions exploratoires servent à attribuer des traits tangibles divers au même objet, à séparer certains traits des autres et à reconnaître les objets. Je cherche des pièces de monnaie dans mon sac. Je bouge ma main dans le sac, je palpe avec mes doigts les objets dans le sac. Je prends plusieurs objets : des bouts de papiers, des stylos, etc. Je relève leurs traits tangibles. J'examine à l'aide des mouvements de la main le fond du sac, je remarque des objets ronds, lisses et métalliques et je me rends compte que ce sont des pièces de monnaie. D'après Fulkerson, tous les traits tangibles ne rentrent pas dans les relations du liage exploratoire. Selon lui, les traits tangibles relatifs à la douleur, au picotement ou au chatouillement ne sont pas associés aux objets externes et ne sont pas liés à d'autres propriétés tangibles comme la taille, la texture, le froid ou la chaleur (par exemple, une douleur ne peut jamais être attribuée à un objet comme une aiguille) (Fulkerson, 2014, p. 49). Lorsque Fulkerson parle du rôle des actions exploratoires dans l'attribution des traits tangibles aux objets, il parle des expériences tactiles dirigées vers des objets dans le monde autres que les parties du corps. Il n'écarte pas la possibilité de l'attribution des traits tangibles à des objets externes par le toucher passif mais pense néanmoins qu'il est possible que dans ce genre de cas la capacité de percevoir passivement dépend et dérive de la capacité de faire des actions volontaires sur les objets extérieurs (Fulkerson, 2014, p. 49).

Du point de vue de cette conception du toucher, l'objectivité du toucher serait le résultat d'un type particulier du liage perceptif qui est lui-même le produit des procédures

⁷¹ Fulkerson décrit ainsi le rôle des actions exploratoires dans le liage des traits tangibles :

« Active movements coordinate our sensory surface, bringing a diverse range of feature extractors into temporal and spatial alignment. This alignment allows for different features to be assigned and grouped together as belonging to the same object. Using additional and specialized actions, we can further individuate separate objects. These groups of features allow us to quickly and accurately recognize objects (through stereognosis) and interact with them (through prehension). Because exploratory action is required to assign and group features to objects in touch, it is also the means by which we segment and recognize objects through touch » (Les mouvements actifs coordonnent notre surface sensorielle, en alignant dans le temps et dans l'espace un ensemble large de détecteurs de traits. Cet alignement permet d'attribuer et de regrouper différents traits en tant que traits d'un même objet. En utilisant des actions supplémentaires et spécialisées, nous pouvons individuer plus précisément des objets séparés. Ces groupes de traits nous permettent de reconnaître rapidement et précisément les objets (par stéréognosie) et d'interagir avec eux (par préhension). Puisque l'action exploratoire est nécessaire pour attribuer et grouper les traits des objets dans le toucher, elle est également le moyen par lequel nous sélectionnons et reconnaissons les objets par le toucher [notre traduction]) (Fulkerson, 2014, p. 62).

exploratoires spécifiques dans la modalité tactile : grâce aux actions exploratoires les informations redondantes des stimuli seront recueillies, les traits invariants de l'objet sont relevés et l'objet est ainsi identifié et réidentifié.

La proposition de Fulkerson présuppose une sorte de représentationalisme (Fulkerson, 2014, p. 186). Le liage des traits perceptifs, c'est-à-dire l'attribution des propriétés perceptives à travers les actions exploratoires à un objet est un processus durant lequel le contenu représentationnel de l'expérience se confirme ou s'infirme au cours des explorations tactiles. Le contenu représentationnel que suppose Fulkerson est une version faible (ou allégée) du contenu russellien⁷² :

« Il y a un objet haptique *o*, et *o* est rigoureux, dur, froid, et sphérique » [notre traduction] (Fulkerson, 2014, p. 40).

Cette hypothèse marque un des points de divergence de notre conception de l'exploration tactile et de son rôle avec la thèse de Fulkerson. Nous avons avancé dans les parties précédentes des arguments contre une notion d'objectivité perceptive fondée sur un contenu représentationnel. D'après la conception de l'expérience perceptive que nous adoptons, l'objectivité d'une expérience perceptive est due au fait que l'objet constitue en partie la phénoménologie de l'expérience perceptive. La perception n'est pas un processus dans lequel on attribue des propriétés à des objets. Ce qui constitue la différence entre les expériences objectives et non objectives c'est la différence épistémique entre les croyances perceptives à propos d'un objet, d'une scène ou d'un événement. L'exploration tactile peut nous conduire à une certitude empirique à propos d'une croyance perceptive, confirmer ou infirmer les croyances perceptives.

D'après la conception de Fulkerson, l'exploration tactile (ou haptique) joue un rôle différent dans la modalité tactile comparé à d'autres modalités perceptives : elle assure le liage des traits perceptifs. D'après le rôle que nous assignons à l'exploration sensorielle, la

⁷² Le contenu russellien désigne souvent le contenu d'un état mental comme une croyance lorsque ce contenu se caractérise en termes des extensions des concepts employés dans cette croyance. Par exemple, le contenu de la croyance que « Vénus est brillante » correspond à la planète « Vénus » en tant qu'un objet dans le monde et à la « brillance » en tant qu'une propriété dans le monde. Ce type de contenu comporte donc des objets et des propriétés dans le monde. De ce point de vue, l'expérience perceptive peut être considérée en tant qu'attribution des propriétés aux objets dans le monde. Par exemple, mon expérience visuelle d'une balle rouge peut être pensée en termes d'attribution de la propriété phénoménale d'être rouge à une balle dans le monde qui m'environne. On peut considérer différents types de contenus perceptifs russelliens : par exemple, on peut penser le contenu russellien sous la forme de « *o* est *F* » (où *o* est un objet et *F* est une propriété dans le monde environnant le sujet percevant) ou sous la forme de « il y a un *x* tel que *x* est *F* » (*F* est une propriété dans le monde environnant le sujet percevant) (voir Chalmers, 2004; Siegel, 2016).

confirmation et l'infirmité des croyances perceptives, il n'y a pas de différence entre le rôle de l'exploration tactile dans la modalité tactile par rapport à d'autres modalités. De plus, le phénomène de liage est un processus qui n'est pas nécessairement conscient.

On peut objecter à la proposition de Fulkerson que le liage exploratoire des traits perceptifs n'est pas spécifique à la modalité tactile. Prenons l'exemple de la perception d'une saveur qui inclut également des explorations perceptives⁷³. Un dégustateur professionnel de vin utilise des stratégies spécifiques pour relever chacune des qualités sensibles du vin et prête attention à différents traits du vin sur tout le chemin qu'il traverse dans le palais et aux changements de la saveur à chaque étape de ce chemin. Un dégustateur expérimenté remarque la présence ou l'absence de chacune des caractéristiques du vin à des étapes précises de son chemin : la pureté du fruit au début, la longueur à mi-palais et la persistance à la fin (Smith, 2007b, p. 71-72). La saveur est le produit de plusieurs types de récepteurs : les récepteurs du goût situés sur la langue, ceux de l'olfaction par la voie directe et par la voie rétro-nasale, de la texture, de la pression, de la température et de la stimulation du nerf trijumeau. Pourtant l'expérience de la saveur du vin semble rester une expérience unitaire formant un percept unique (voir chapitre 1; voir aussi Spence et al., 2015).

Fulkerson décrit le liage perceptif en tant que l'attribution des traits à des objets perceptifs⁷⁴. Il n'est cependant pas clair si ces objets correspondent à des objets ordinaires tridimensionnels ou s'ils peuvent comprendre des entités telles que le son ou les saveurs (voir Ratcliffe, 2018, p. 289-290). Prenons l'exemple de la perception auditive. Il existe des idées partagées sur ce que l'on perçoit directement à travers une expérience auditive. Certains pensent que l'on perçoit directement les sons (une entité bornée dans le temps) et que l'on perçoit indirectement les sources du son, c'est-à-dire, les objets ordinaires tridimensionnels. D'autres pensent que l'on perçoit directement les sources du son. Selon une autre position, les

⁷³ Voir Halpern (1983).

⁷⁴ Fulkerson écrit :

« According to this view, sensory features are placed or assigned to objects in the world. In vision, a set of unique features – including color, shape, texture, and motion – are all predicated, or bound to visual objects. In audition, a range of auditory features are assigned to individual auditory objects, typically thought to be sounds. In olfaction, features or qualities are predicated of odors » (Selon ce point de vue, les traits sensoriels sont placés ou attribués aux objets dans le monde. Dans la vision, un ensemble de traits uniques – dont la couleur, la forme, la texture et le mouvement – sont tous prédiqués ou liés à des objets visuels. Dans l'audition, une série de traits auditifs sont attribués à des objets auditifs individuels, généralement considérés comme étant des sons. Dans le domaine de l'olfaction, certaines propriétés ou qualités sont attribuées aux odeurs [notre traduction]) (Fulkerson, 2014, p. 35).

sons peuvent être considérés comme une partie d'un tout qui comprend la source du son et que l'on perçoit la source du son en percevant le son. D'autres chercheurs identifient les sons à leurs sources et les considèrent ensemble comme des événements tels que des collisions ou des vibrations (voir Casati et al., 2013; O'Callaghan, 2020). Alors, si l'on prend la source sonore comme l'objet de l'audition, il est toujours possible d'attribuer des traits auditifs à la source par des mouvements exploratoires en se rapprochant ou s'éloignant de la source sonore ou en changeant la position de la tête. Il est peut-être moins évident d'effectuer une attribution de traits par exploration lorsque l'on prend le son comme l'objet auditif, par exemple, si l'on prend une mélodie comme l'objet auditif, car il semble que les traits auditifs comme la hauteur, l'intensité et le timbre sont plus difficilement séparables les uns des autres.

Il semble alors difficile de supposer que la modalité tactile soit la seule modalité au sein de laquelle l'attribution des traits perceptifs à des objets, c'est-à-dire le liage des traits perceptifs selon Fulkerson, s'effectue à travers les actions exploratoires, car, d'une part, on peut donner des contre-exemples tirés d'autres modalités sensorielles dans lesquelles les traits perceptifs sont attribués à travers des actions exploratoires. D'autre part, le modèle sur la base duquel le liage des traits perceptifs est expliqué présuppose un contenu représentationnel sous forme de « Il y a un o et o est F » où o est un particulier, un objet tangible, et F est un trait tangible. Nous avons montré dans la section 6.3 les difficultés que rencontre une telle hypothèse. Premièrement, il existe une multitude de situations dans le monde qui correspondent au même contenu. Deuxièmement, la supposition d'un tel contenu fragilise le rôle épistémique que l'on attribue à la perception. Nous admettons que le sens de toucher ait un avantage quantitatif sur d'autres sens quant à la diversité des stratégies exploratoires, mais nous refusons que ce genre de stratégies soit le privilège du sens de toucher.

Le deuxième type d'exemple de la conception de la perception tactile qui se fonde sur les actions exploratoires correspond à la conception sensorimotrice de la perception (voir chapitre 3; voir Noë, 2004; O'Regan et Noë, 2001a). La théorie sensorimotrice s'appuie sur l'idée selon laquelle le sujet percevant détient une compréhension implicite de la manière dont les mouvements sont nomologiquement corrélés avec les changements de l'entrée sensorielle et/ou les apparences de l'objet. Cette compréhension ou maîtrise des contingences sensorimotrices appelée « connaissance sensorimotrice » pourrait rendre possible la perception des propriétés et des objets indépendants de l'objet, et garantir par conséquent l'objectivité du toucher (voir l'exemple proposé par O'Regan et Noë, 2001b, p. 88).

D'après cette conception, le toucher haptique est une mise en exercice de la connaissance sensori-motrice. Le sujet percevant relève non seulement les traits invariants de l'objet à

travers le flux sensoriel, mais la maîtrise de la connaissance sensori-motrice lui permet d'anticiper la manière dont l'objet se serait comporté, ou l'entrée sensorielle aurait changé en conséquence de ses actions. Ainsi, les mouvements auto-générés contrôlent et ajustent l'entrée sensorielle. Lorsque je cherche, par exemple, l'interrupteur dans une chambre où la lumière est éteinte, je glisse mes doigts sur le mur et je continue le mouvement tant que je perçois une surface lisse sans bosse et je m'arrête dès que je perçois une différence de niveau sur la surface. Le toucher haptique offre évidemment énormément d'exemples sur lesquels un partisan d'une théorie sensori-motrice peut potentiellement s'appuyer.

Quant au toucher passif, un avocat de la théorie sensori-motrice argumente que le sujet percevant met toujours en exercice la maîtrise d'une sorte de connaissance sensori-motrice, c'est-à-dire la connaissance des conséquences tactiles des mouvements potentiels. Par exemple, lorsque vous êtes piqué par un moustique, vous n'avez pas besoin de gratter le point où vous êtes piqué, il faut seulement savoir quelles sont les conséquences de l'acte de gratter l'endroit où vous êtes piqué (de Vignemont, 2011, p. 191).

Nous avons cependant mentionné certaines objections contre la théorie sensori-motrice dans les chapitres précédents : la théorie sensorimotrice rencontre des difficultés pour expliquer les phénomènes liés au toucher passif (voir chapitre 3). De plus, la dépendance de la perception à la connaissance sensori-motrice sur-intellectualise la perception (voir chapitre 3; voir Hutto, 2005). Ces objections mises à part, le modèle sensori-moteur proposé par Noë et O'Regan reste toujours un modèle représentationnel de la perception dans lequel l'objectivité de l'expérience perceptive implique, comme on l'a vu plus haut, que le contenu représentationnel comporte des conditions assurant cette objectivité (y compris les conditions d'anticipation).

Nous pouvons également parler d'un troisième exemple de la conception tactile basée sur l'action qui pourrait nous offrir une explication de l'objectivité tactile. Gibson (1962) (voir chapitres 3 et 4) propose que pendant le toucher actif et exploratoire l'organe sensoriel enregistre les informations concernant l'objet extérieur en isolant et renforçant, à travers les mouvements exploratoires, les éléments invariants de la stimulation indiquant la forme, la texture et d'autres traits de l'objet extérieur. Ainsi, l'action exploratoire a le rôle d'isoler les éléments invariants de l'objet. D'après Gibson le flux de stimulation tactile a deux composantes : extéroceptive (*exterospecific*) et proprioceptive (*propriospecific*) (Gibson, 1962, p. 478). Le rôle des mouvements exploratoires est de découvrir la composante extéroceptive du flux de stimulation (Gibson, 1962, p. 488). Nous pouvons alors parler du rôle des actions exploratoires dans l'objectivité tactile dans la mesure où cette objectivité

concerne les objets physiques extérieurs au corps. En d'autres termes, l'objectivité tactile, ainsi conçue, semble correspondre à une forme de mise en extériorité⁷⁵ des stimuli tactiles, c'est-à-dire à l'attribution à certains stimuli, le caractère d'être extérieurs. La conception de Gibson ne semble pas donner un privilège au toucher actif quant à son caractère objectif et se sépare de la théorie sensori-motrice de Noë et O'Regan (2001a) dans ce qu'elle attribue seulement un rôle causal mais pas constitutif aux actions.

Tous les exemples mentionnés plus haut, attribuent un rôle aux actions exploratoires dans la constitution du caractère objectif du toucher. Notre conception de l'exploration sensorielle et de l'objectivité perceptive se sépare de la conception de Fulkerson en deux points : nous rejetons la notion d'objectivité perceptive fondée sur le contenu représentationnel et nous écartons que le rôle des explorations sensorielles dans le toucher soit différent qualitativement de ce rôle dans d'autres modalités sensorielles. Nos objections générales contre la théorie sensori-motrice – mentionnées dans le chapitre 3 – mises à part, l'objection adressée à la notion d'objectivité perceptive impliquant une condition d'anticipation s'adresse également à la théorie sensori-motrice. Car, en ce qui concerne le caractère phénoménal de l'expérience, cette théorie (une certaine version de cette théorie, au moins) présuppose une condition d'anticipation lorsqu'elle pose la maîtrise des contingences sensori-motrices comme condition de la perception des objets dans le monde. En effet, selon une telle théorie, le sujet percevant doit se représenter en quelque sorte la façon dont le monde lui apparaît en conséquence de ses mouvements. Nous nous distinguons encore de cette théorie sur la question du contenu représentationnel. Comme nous l'avons mentionné dans le chapitre 5, nous soutenons la thèse selon laquelle ce sont les croyances perceptives qui se confirment ou s'infirment au cours d'une exploration perceptive plutôt que les contenus perceptifs représentationnels. Les arguments présentés plus haut contre la nécessité du contenu représentationnel nous ont conduits également à éviter de fonder notre analyse de l'expérience perceptive sur la notion de contenu perceptif. Or, comme nous l'avons vu dans le chapitre 3, la théorie sensori-motrice en question présuppose une forme de contenu représentationnel.

6.5.1.2 L'objectivité du toucher et son rapport particulier au corps

La question que nous allons nous poser à présent est celle de savoir si le rapport particulier du sens du toucher à notre corps lui offre un rapport particulier à la réalité et si,

⁷⁵ Matthen (2015) parle également de l'importance de l'exploration sensorielle dans l'« externalisation » du contenu perceptif. Voir également Fulkerson (2014, p. 75-76).

dans ce sens, il existe une différence entre le toucher et les autres sens concernant l'objectivité perceptive⁷⁶. O'Shaughnessy (1989), comme nous l'avons mentionné dans le premier chapitre, défend l'idée selon laquelle le rapport particulier du sens du toucher au corps lui donne une place privilégiée dans la vie animale. O'Shaughnessy soutient que la perception tactile est une perception qui s'effectue nécessairement par l'intermédiaire de la conscience corporelle. Il attribue une prééminence au sens tactile (*tactile-sens*) et au sens du corps (*body-sens*) par rapport à d'autres modalités sensorielles. D'après O'Shaughnessy, le toucher a une prééminence sur d'autres sens parce qu'un animal équipé du seul sens du toucher peut avoir une connaissance du monde physique sans employer d'autres sens et sans que cela dépende d'une connaissance innée (1989, pp. 37-38). Ce qui n'est pas, selon O'Shaughnessy, le cas des autres modalités sensorielles. La source de cette prééminence réside dans la dépendance du toucher d'un corps qui peut agir dans l'espace physique.

Ainsi O'Shaughnessy soutient que ces deux sens sont nécessaires pour la vie animale car l'action intentionnelle physique la plus élémentaire nécessite à la fois le sens du corps et le sens tactile. Selon O'Shaughnessy, le sens du toucher nous donne un accès épistémologique au monde par l'intermédiaire de l'accès à notre propre corps. La conscience que l'on a des objets dans le monde dans une perception tactile s'est constituée par la conscience de notre corps : nous percevons tactilement que le bord de la table est droit seulement en prenant conscience du fait que le mouvement de notre main est rectiligne (voir chapitre 1). O'Shaughnessy pense que la perception dans les modalités perceptives autres que la modalité tactile s'effectue par l'intermédiaire des sensations, alors que dans la perception tactile cet intermédiaire n'existe pas ; notre corps est directement en contact avec les objets extérieurs au corps et la conscience du corps – conscience que nous avons des positions et des mouvements de nos membres – constitue la conscience que nous avons des objets extérieurs (voir chapitre 1). Ainsi O'Shaughnessy propose que l'acquisition de la connaissance sur ce qui a lieu dans le monde physique dépend ultimement de la connaissance que nous avons de ce qui se passe à l'intérieur de notre corps (1989, p. 54).

Premièrement, on peut mettre en cause la conception de la perception qu'il emploie pour expliquer la différence entre le toucher et les autres modalités perceptives. O'Shaughnessy adopte une approche représentationnelle indirecte à l'égard de la perception des objets. Dans les modalités autres que la modalité tactile, ce sont les sensations qui sont intermédiaires entre l'objet extérieur et le sujet percevant. Dans le toucher, la conscience corporelle est la seule

⁷⁶ Ce point a été soulevé par les philosophes depuis *De l'âme* de Aristote (1999, 434 b).

médiatrice nécessaire pour la perception des objets externes (O'Shaughnessy, 1989, p. 41). Nous pouvons avant tout réfuter la thèse selon laquelle toute perception est une perception indirecte et que nous percevons les objets par l'intermédiaire des sensations de certaines qualités sensibles (par exemple, nous percevons visuellement une tomate rouge par l'intermédiaire des sensations de la rougeur (voir chapitre 1)). Nous pouvons également réfuter, d'après les arguments présentés dans les chapitres 2 et 4, la thèse selon laquelle les perceptions tactiles dépendent nécessairement de la conscience corporelle.

Deuxièmement, on peut mettre en question l'idée selon laquelle être en contact avec un objet c'est la seule manière d'avoir une conscience directe de cet objet. La nécessité de la conscience du corps pour avoir la conscience du monde extérieur implique la nécessité de la conscience des frontières entre le corps et le reste du monde, celle de la conscience du contact physique et celle de l'existence d'un tel contact. Martin (1993) propose, en s'appuyant sur un exemple hypothétique, que l'existence d'une telle frontière n'est pas nécessaire pour un animal pour être capable de percevoir et d'interagir avec son environnement. Martin (1993, p. 211) suggère qu'il peut y avoir une créature, une méduse hypothétique, qui peut avoir des sensations en tant qu'elles sont situées dans l'espace ; cette méduse ne sent pourtant aucun contraste entre elle et le reste du monde. Il lui manque le sens de frontière avec le reste du monde. Elle arrive à se déplacer vers la nourriture et à éviter le danger mais elle a très peu de temps pour détecter les prédateurs. Ce qui la concerne principalement, c'est ce qui se passe sous sa peau. Cette créature a des sensations à l'intérieur de son corps, mais il n'est pas nécessaire pour elle de distinguer entre son corps et le monde extérieur et de sentir son corps en tant que son propre corps. La sensation de quelque chose d'extérieur n'existe simplement pas chez elle. La possibilité d'une telle créature même si hypothétique semble mettre en cause la nécessité de la conscience du corps en tant que condition de l'animalité et d'un accès épistémologique privilégié au monde. Ratcliffe (2018) propose en partant de cet exemple que l'on puisse également admettre la possibilité d'une créature semblable capable de percevoir les choses en dehors de son corps sans qu'un contact corporel soit nécessaire : une créature qui est dépourvue de toute sorte de récepteur sur sa peau et sur la partie extérieure de son corps mais dotés des systèmes sensoriels chimiques, magnétiques, thermiques, lui permettant de percevoir les objets à distance et d'interagir avec son environnement.

Les frontières senties du corps peuvent être différentes dans différentes expériences au sein du toucher. L'expérience du toucher haptique d'un objet ne donne pas lieu à la conscience des mêmes frontières du corps que celle de l'immersion dans l'eau (Ratcliffe, 2013, p. 143; Ratcliffe, 2008, p. 314-315). Certains exemples nous montrent également des

situations dans lesquelles les frontières entre le corps et le reste du monde sont brouillées. On peut en effet s'attendre, comme Ataria (2015, p. 1140) le mentionne, à ce type de compte rendu de l'expérience lorsque quelqu'un flotte dans une eau chaude et salée: « lorsque je flotte dans une eau chaude et salée avec les yeux ouverts, je sens que les frontières de mon corps sont plutôt brouillées. Lorsque je ferme les yeux, le sentiment d'unification avec le monde devient encore plus fort et les frontières deviennent encore plus ouvertes et souples (...) » (Ataria, 2015, p. 1140).

Même si l'on admet la nécessité du contact physique, on peut dire que ceci n'est pas suffisant pour percevoir tactilement les objets. Ce qui compte pour cette conception c'est la conscience de l'existence d'un tel contact, sinon ce genre de contacts physiques inconscients se trouvent dans d'autres modalités perceptives. Même dans la vision, il existe certains types de contact comme les photons qui se heurtent à la rétine – dont on n'est pas conscient. Pourtant, comme les arguments avancés dans les chapitres 2 et 4 le montrent, nous ne sommes pas nécessairement conscients du point de contact avec le corps dans toutes les perceptions tactiles.

Troisièmement, l'accès épistémique privilégié du sens de toucher, selon O'Shaughnessy, semble résider dans un certain type de contact avec les objets physiques en dehors de notre corps. Il semble toutefois que l'on ne peut pas limiter l'objectivité d'une perception ou d'un jugement aux seuls contacts physiques ou corporels. D'après O'Shaughnessy, le toucher est fondamental pour notre accès épistémique au monde physique, car la conscience du monde physique, acquise par le toucher, s'obtient à travers la conscience du corps. De ce point de vue, la perception de l'objet passe par la conscience du corps et cette médiation, selon la théorie de perception de O'Shaughnessy, est différente de celle d'autres modalités perceptives dans lesquelles, encore d'après la théorie de O'Shaughnessy, ce sont les sensations qui jouent le rôle d'intermédiaire : l'objet est directement en contact avec le corps et on est conscient de ce contact. En effet, pour O'Shaughnessy, ce qui donne à l'accès épistémique par le toucher sa prééminence, c'est le contact direct avec le corps ou plutôt la conscience de ce contact. Alors, une expérience perceptive est plus « objective » non pas parce qu'elle nous révèle l'indépendance de l'objet par rapport à l'esprit, mais parce qu'elle dépend de la conscience directe de notre corps. Nous pouvons après tout nous demander pourquoi une expérience qui implique la conscience directe du contact physique nous offre un accès épistémique plus fondamental au monde physique que les autres au sein desquelles une telle conscience est absente.

6.5.2 L'objectivité du toucher et l'existence indépendante des objets

6.5.2.1 L'objectivité du toucher et l'expérience de la résistance

Jusqu'ici nous nous sommes concentrés sur une notion d'objectivité selon laquelle l'indépendance de l'objet par rapport au sujet percevant dans une expérience perceptive est considérée comme étant l'indépendance des propriétés de la chose par rapport à l'expérience que le sujet en éprouve. Cette notion d'indépendance ne prend pas nécessairement parti quant à l'existence de l'objet en tant qu'une entité indépendante par rapport au sujet percevant⁷⁷. Nous nous intéressons à présent à une conception du toucher, déjà présentée dans ce texte, qui suppose une notion existentielle d'indépendance. Il s'agit de la thèse proposée par Massin (2010)⁷⁸ selon laquelle le toucher est la perception directe de la pression et de la tension. Olivier Massin (2010) soutient que « le toucher est le seul sens essentiel à la possession de la représentation de la distinction entre nous et le monde extérieur » (p. 484). D'après Massin, la seule expérience qui nous présente le monde en tant qu'il existe indépendamment de nous est l'expérience de la résistance à notre volonté et le toucher est la seule modalité sensorielle essentielle à cette expérience (Massin, 2010, p. 488). La résistance en question est une résistance sentie lors d'une tentative pour modifier l'état de quelque chose. Il s'agit d'une résistance à notre volonté, car la tentative de modifier quelque chose est un acte de volonté. Suivant cette thèse, l'expérience de la résistance est un acte intentionnel dont l'objet est la résistance du monde extérieur à notre volonté. Plus précisément, cette résistance, dans le cas du toucher, est une résistance physique face à notre volonté motrice.

Massin (2011a) rejette l'intentionnalisme phénoménal au sujet de la perception selon lequel « toute perception implique essentiellement que son sujet fasse l'expérience d'une distinction entre son acte perceptif et l'objet qu'il perçoit, le premier étant dirigé vers le second » (Massin, 2011a, p. 329). Il défend le « monisme neutre » phénoménal au sujet de la perception, la thèse selon laquelle « il n'est pas essentiel que le sujet d'une perception fasse l'expérience d'une distinction entre l'acte perceptif et l'objet perçu » (Massin, 2011a, p. 330). Cette thèse rejette *a fortiori* le modèle intentionnaliste ternaire concernant la perception selon lequel la perception est constituée d'un objet, d'un acte et d'un contenu. En conséquence, d'après cette thèse, l'acte de percevoir un objet n'est pas présenté dans l'expérience

⁷⁷ Voir la distinction entre deux types d'indépendance de l'objet par rapport au sujet proposée par Siegel (2006b, p. 357-8) et présentée au début de ce chapitre. Voir également Massin (2010, pp. 493-495).

⁷⁸ Voir également de Vignemont et Massin (2015).

perceptive. La seule chose dont le sujet est conscient est l'objet de sa perception mais cet objet n'est pas présenté au sujet en tant que l'objet de sa perception^{79, 80}.

D'après Massin, le monisme neutre phénoménal rend mieux justice à certaines intuitions comme l'expérience de la résistance à notre propre effort⁸¹. Du point de vue du monisme phénoménal, ce qui nous est donné par la perception est neutre, c'est l'expérience de la résistance à notre effort qui nous donne la distinction entre nous et le monde extérieur. D'après Massin, l'intentionnalisme phénoménal ne peut pas décrire cette intuition. Car, si le monde nous est déjà présenté comme étant distinct de nous dans notre perception,

⁷⁹ Cependant, Massin rejette le monisme neutre métaphysique concernant la perception selon lequel la « distinction entre acte et objet perceptif n'est pas essentiel à la perception » (2011a, p. 330).

⁸⁰ Massin (2011a, p. 336-342) présente trois malentendus au sujet du monisme neutre phénoménal. Premièrement, on confond la négation du fait que l'objet n'est pas présenté comme étant indépendant de l'acte perceptif, c'est-à-dire du sujet, avec l'affirmation du fait que notre expérience perceptive présente l'objet comme étant dépendant du sujet. Massin indique que quand bien même, du point de vue métaphysique, la négation de l'indépendance « existentielle » de l'objet par rapport au sujet impliquerait la dépendance de l'objet vis-à-vis du sujet, sur le plan épistémologique, la négation de l'indépendance n'implique pas forcément la dépendance : le rapport entre l'objet et le sujet (ou l'acte perceptif) peut bien être indéterminé. Selon le monisme neutre phénoménal l'objet ne se présente pas comme étant indépendant de l'acte perceptif. Cela ne veut pas dire pour autant que l'objet est présenté comme étant dépendant de l'acte perceptif.

Deuxièmement, il y a une confusion entre l'expérience perceptive fine et l'expérience perceptive épaisse. L'expérience épaisse comprend des attentes, des dispositions à agir et des croyances, des souvenirs, etc. (Massin, 2011a, p. 337). L'expérience fine peut correspondre à la perception des traits sensoriels propres à une modalité perceptive. Par exemple, lorsque j'ai l'expérience olfactive de l'odeur du café, cela peut être accompagné de la pensée que le café est prêt, du désir de boire du café ; cela peut me pousser à aller éteindre la plaque chauffante ; cette odeur peut me rappeler les discussions que j'ai eues pendant le petit déjeuner d'hier, Tout cela fait partie de l'expérience épaisse de l'odeur du café. Après tout, il y a aussi une expérience fine de l'odeur du café, indépendante des autres épisodes mentaux associés à celle-ci. Massin soutient que l'expérience fine est une abstraction et ne se produit jamais seule, mais que c'est une erreur de penser qu'elle nous est *en principe* inaccessible (2011a, p. 337). Il pense que l'on peut abstraire l'expérience fine de l'expérience épaisse et que l'on est ainsi capable de décrire sa phénoménologie. Massin soutient, comme Austen Clark (2000) le propose, que l'expérience perceptive fine peut être caractérisée par la perception des traits sensibles localisés dans l'espace (Massin, 2011a, p. 338).. D'après Massin, le monisme neutre phénoménal est faux au sujet de l'expérience épaisse et vrai pour l'expérience fine. Car l'expérience épaisse est associée à des états ou à des épisodes mentaux comme les attentes et les croyances ou les dispositions à l'action qui comprennent une distinction entre l'objet et le sujet.

⁸¹ Massin parle également de deux autres phénomènes qui viennent en appui de la thèse du monisme neutre phénoménal : l'absorption attentionnelle et la transparence de l'acte perceptif. L'absorption attentionnelle dans le cas de la perception, peut être décrite par une attention quasi totale prêtée à l'objet perçu sans faire attention à d'autres épisodes mentaux et à la tâche même de percevoir que le sujet est en train d'accomplir (voir aussi Tellegen et Atkinson, 1974). La transparence de l'acte perceptif dans une expérience perceptive consiste dans le fait que le sujet percevant perçoit directement l'objet sans qu'il soit conscient de l'acte de percevoir. Autrement dit, la phénoménologie de l'expérience perceptive s'épuise dans la phénoménologie de l'objet perçu. L'« intentionnalisme phénoménal » ne peut admettre ce phénomène qu'au prix de se contredire lui-même. D'après Massin, la transparence de l'acte perceptif implique directement que le sujet percevant ne peut pas être conscient de l'acte perceptif, donc de la distinction entre l'objet et le sujet. Alors que l'intentionnalisme phénoménal implique que le sujet percevant est conscient de la distinction objet/sujet, donc de l'acte de percevoir (Massin, 2011a, p. 346).

l'expérience de la résistance n'apporte plus grand-chose quant à la conscience envers la distinction entre nous et le monde (Massin, 2011a, p. 346-348).

L'expérience de la résistance à notre volonté, d'après Massin, c'est la seule expérience qui nous révèle l'indépendance des objets perçus par rapport à notre esprit. Autrement dit, elle est la seule expérience dans laquelle se trouve la phénoménologie de l'indépendance des objets perçus. D'après Massin, il existe trois conditions nécessaires et conjointement suffisantes pour éprouver l'expérience de la résistance à notre volonté. Il faut un acte volitionnel (action) et un acte cognitif (perception). Il faut également qu'il y ait un « décalage partiel » entre les contenus de la perception et ceux de la volition (Massin, 2011b, p. 279). Il s'ensuit alors que la perception tactile telle qu'elle est définie par Massin, la perception des pressions et des tensions, ne nous présente pas les objets comme étant indépendants du sujet (elle ne nous les présente pas non plus comme étant dépendants de nous). Pourtant, elle est une condition nécessaire pour que les objets perçus nous soient présentés ainsi.

La thèse que nous avons défendue dans les sections 6.2 et 6.3 de ce chapitre, c'est-à-dire la thèse selon laquelle l'indépendance de l'objet de l'expérience perceptive par rapport au sujet percevant n'est pas représentée dans la perception est en accord avec le monisme neutre phénoménal soutenu par Massin. Nous allons analyser à présent nos points de divergences avec la conception de Massin de la perception tactile et de l'expérience de la résistance. Premièrement, nous allons mettre en question l'idée selon laquelle l'expérience de la résistance constitue une indépendance existentielle. Deuxièmement, nous allons critiquer la thèse selon laquelle le toucher est le seul sens nécessaire à la possession de la représentation de la distinction entre nous et le monde extérieur.

Nous avons vu que la thèse de Massin consistait à faire une distinction entre l'expérience de la résistance et l'expérience tactile. L'expérience de la résistance implique l'expérience perceptive (ou tactile) mais l'inverse n'est pas vrai. La différence entre l'expérience de la résistance et l'expérience tactile est avant tout phénoménologique. Dans l'expérience perceptive tactile (fine)⁸², l'objet perçu n'apparaît pas comme étant indépendant de l'esprit du sujet percevant. Il n'apparaît pas non plus comme dépendant de l'esprit. Cependant, dans l'expérience de la résistance, l'objet apparaît comme étant indépendant de l'esprit du sujet. L'expérience de la résistance est phénoménologiquement intentionnelle, l'expérience tactile non. Comme l'expérience de la résistance présente les choses comme étant d'une manière particulière, c'est-à-dire comme étant indépendant de l'esprit, elle possède alors un contenu.

⁸² Voir la note 80 sur la distinction entre l'expérience fine et épaisse.

Ce contenu peut être encore propositionnel (conceptuel ou non) et non propositionnel. Massin ne semble pas préciser la nature d'un tel contenu. Par conséquent, la thèse de Massin est compatible avec l'idée selon laquelle c'est la croyance perceptive qui se confirme ou se réfute au cours de l'interaction avec l'environnement.

Dans le chapitre 5, nous avons fait, une distinction entre une exploration sensorielle et une expérience sensorielle. Une exploration sensorielle est un processus qui ne se réduit pas à une série d'expériences sensorielles et consiste en des expériences sensorielles produites par des actions volontaires. Une expérience perceptive passive et momentanée fournit une raison défaisable pour justifier une croyance perceptive alors qu'une exploration sensorielle conduit à une raison non défaisable pour justifier une croyance perceptive. La différence épistémique entre le toucher actif ou exploratoire et le toucher passif ou simple réside dans le fait que le toucher actif, contrairement au toucher passif, nous conduit à la « certitude empirique ». Ainsi, on peut dire que dans une exploration tactile, contrairement à une expérience tactile simple ou passive, les croyances perceptives sont falsifiées, corrigées ou confirmées par les expériences supplémentaires.

L'expérience de la résistance contre notre effort peut être considérée comme une forme de l'exploration sensorielle. Pourtant, il existe plusieurs points de divergence entre la thèse de Massin et cette conception de l'exploration sensorielle :

1) D'après notre conception de l'exploration tactile, il est possible qu'une exploration tactile nous délivre une raison pour justifier la croyance que tel ou tel objet ou telle ou telle propriété est indépendante de notre esprit. Autrement dit, nous pouvons avoir une justification pour croire que l'objet ou la propriété en question reste le même indépendamment des changements de perception du sujet selon les conditions (par exemple, la position spatiale du sujet percevant) dans lesquelles l'expérience perceptive s'effectue. Cette justification, obtenue à la fin d'un processus, est perceptivement indéfaisable, car les expériences tactiles supplémentaires ne font que confirmer cette croyance. Ici, nous sommes dans un état de certitude empirique et lorsque je crois que l'objet reste le même malgré les changements des conditions de mon expérience perceptive, je ne peux pas écarter la possibilité d'être trompé par un malin génie ou d'être un cerveau dans une cuve. En d'autres termes, l'exploration tactile ne supprime pas le doute sceptique.

Il nous semble possible de considérer l'expérience de la résistance comme un cas particulier de l'exploration tactile. Car, dans une exploration tactile, ce que nous expérimentons ne se limite pas seulement à la résistance face à notre effort physique. On peut imaginer certaines explorations tactiles, par exemple, une exploration manuelle sur une

surface parfaitement lisse pour relever ses traits géométriques, dans laquelle, aucune différence de pression ne soit sentie. Ici, on expérimente une résistance constante face à son effort mais aussi les propriétés géométriques de la surface et on dispose d'une justification pour croire qu'elles sont indépendantes de notre esprit. De plus, on peut penser aux phénomènes d'immersion dans un milieu, par exemple, l'eau, dans lesquels, sur une certaine durée, nous pouvons sentir tactilement le milieu où nous sommes immergés sans forcément éprouver d'expérience de la résistance.

D'après la conception de Massin, l'expérience de la résistance nous révèle l'existence indépendante de l'objet par rapport à l'esprit. Massin affirme que l'expérience de la dualité soi-monde est « une connaissance par accointance en première personne » (2010, p. 497). Cette connaissance de la réalité est de nature non-conceptuelle (2010, p. 496) et se distingue des jugements et des croyances doxastiques. D'après Massin, l'expérience de la résistance ne nous présente pas la nature des propriétés des objets mais seulement l'existence indépendante des objets (Massin, 2010, p. 527). En ce sens, l'expérience de la résistance se rapproche plus des expériences que l'on appelle souvent le sens de la présence et de la réalité (voir plus bas).

Nous pouvons également attribuer à Massin l'idée que l'expérience de la résistance peut fournir une justification pour croire qu'un tel objet est indépendant de l'esprit du sujet. Si l'on considère l'expérience de la résistance comme un cas particulier de l'exploration tactile, l'expérience de la résistance ne conduit qu'à une certitude empirique. En ce sens, l'expérience de la résistance ne nous informe pas sur l'existence indépendante de l'objet mais seulement sur la constance de certaines de ses propriétés. Autrement dit, il n'y pas de raison particulière pour croire que cette expérience nous révèle plus qu'une indépendance apparente de l'objet.

2) D'après la conception de Massin, nous percevons directement les pressions et les tensions par la modalité tactile. L'expérience de la résistance face à notre effort physique est la seule expérience qui nous présente un monde existentiellement indépendant de notre esprit. L'expérience de la résistance implique la perception des pressions et des tensions. Elle implique donc la perception tactile. La modalité tactile est, par conséquent, la seule modalité sensorielle qui nous présente un monde existentiellement indépendant de notre esprit.

Nous avons soutenu plus haut que l'expérience de la résistance ne nous révèle qu'une forme d'indépendance apparente de l'objet par rapport à l'esprit. Nous objectons également la thèse selon laquelle l'expérience de l'indépendance s'effectue seulement au sein de la modalité tactile. Si l'on admet que l'expérience de la résistance est un cas particulier d'une exploration tactile qui peut nous conduire à la certitude empirique que l'objet *O* est indépendant de mon esprit ou qu'elle est une expérience qui délivre une raison *prima facie*

pour croire que l'objet *O* est indépendant de mon esprit, alors on peut admettre que l'exploration sensorielle qui nous conduit à une telle certitude, ou l'expérience sensorielle qui délivre une raison *prima facie* pour une telle croyance, peut s'effectuer dans une autre modalité sensorielle ou être multisensorielle. L'exemple cité de Siegel en début de ce chapitre (section 6.2) montre comment une exploration visuelle peut révéler l'objectivité d'un « objet » de la vision. La température élevée d'un objet à notre proximité peut également nous révéler l'existence d'un objet indépendant de notre esprit. Le bruit des pas de quelqu'un derrière nous révèle sa présence, etc. Lorsque je cherche mes clefs dans ma poche, la sensation de pression, la sensation de froid, le bruit qu'elles produisent m'aident tous à avoir la certitude que ce que je trouve ce sont mes clefs. En outre, si l'on refuse la définition de la perception tactile selon laquelle elle consiste en la perception directe des pressions et des tensions, alors le privilège de la modalité tactile d'être la seule modalité à nous présenter les objets comme étant existentiellement indépendants de nous n'a plus lieu d'être.

D'autres conceptions comme celle de Joans (1953 cité dans Ratcliffe, 2018, p. 292) et Wolff et Shepard (2013 cité dans Ratcliffe, 2018, p. 292) donnent un tel privilège au sens du toucher. Joans propose que le toucher soit essentiel pour avoir l'impression de la causalité et celle de la première rencontre avec la réalité et cela parce qu'il est essentiellement un sens de force. Wolff et Shepard considèrent le toucher comme le sens de la pression et lui donnent un privilège quant à son objectivité⁸³. Ce privilège attribué au toucher peut être contesté par des arguments proches des objections adressées à la thèse de Massin.

En somme, nous soutenons la thèse du monisme neutre phénoménal que présuppose la conception de l'objectivité tactile fondée sur l'expérience de la résistance. Nous refusons cependant que l'expérience de la résistance soit la seule expérience nous présentant l'indépendance de l'objet à l'égard de notre esprit et que le toucher révèle une telle indépendance seulement à travers cette expérience. Nous refusons également l'idée suivant laquelle le sens du toucher soit la seule modalité sensorielle qui nous présente l'objet comme étant existentiellement indépendant de l'esprit.

6.5.2.2 L'objectivité du toucher et le sens de réalité

Le toucher est souvent connu pour être bipolaire : il peut s'orienter vers le corps ou vers un objet extérieur au corps. Le corps est un moyen par lequel on perçoit les objets extérieurs à

⁸³ Voir Ratcliffe (2018, p. 292).

celui-ci. Il peut lui-même être l'objet de notre perception. Katz (1989, p. 41) décrit ainsi la bipolarité du toucher :

« Nous décrivons donc les phénomènes tactiles comme étant *bipolaires*. Un léger contact chatouillant avec une plume sur un endroit qui, comme le revers de la main, est rarement utilisé pour le toucher, peut effectivement se rapprocher d'une sensation tactile purement subjective, mais ne peut pas faire disparaître complètement la trace du stimulus causal. D'autre part, il existe des phénomènes tactiles qui, selon une certaine prédisposition mentale, semblent exclusivement présenter quelque chose d'objectif, mais qui, selon une autre prédisposition mentale, contrairement au cas des phénomènes visuels subjectifs, nous permettent de nous intéresser à la sensation en tant que telle (on entend par là un état de notre corps). Cette dernière est une propriété clairement donnée, et pas seulement inférée, et elle peut être localisée dans l'espace par rapport à notre corps. À tout moment, l'aspect subjectif ou objectif de la perception tactile peut être dominant, mais cette bipolarité persiste néanmoins »⁸⁴.

D'après Katz, le toucher a un pôle subjectif et un pôle objectif : les expériences tactiles peuvent être « subjectives » lorsqu'un stimulus est senti à un point du corps sans que l'on puisse attribuer immédiatement une cause externe à ce stimulus. Elles peuvent être caractérisées comme étant « objectives » lorsqu'elles se portent sur un objet extérieur. D'après Katz, à des moments différents, le pôle objectif ou le pôle subjectif peut être dominant. Le pôle subjectif est plutôt dominant dans le toucher passif lorsqu'un point du corps est contacté. Le pôle objectif est plutôt dominant dans le toucher actif lorsque l'on explore activement les objets. Ainsi lorsqu'une partie du corps touche une autre partie du corps, la partie immobile est perçue en tant qu'un objet. Lorsqu'une main chaude touche un front froid, la chaleur de la main est sentie par le front mais le front est senti comme un objet par la main⁸⁵. En d'autres termes, dans la perception de la chaleur sur le front, il y a le pôle subjectif qui domine et dans la perception du front par la main le pôle objectif.

Certains auteurs tels que Husserl, Katz et Merleau-Ponty s'intéressant à des situations dans lesquelles on touche notre propre corps, voient dans la bipolarité du toucher ce qui distingue le toucher d'autres sens et notamment de la vision (voir Ratcliffe, 2013).

⁸⁴ Notre traduction de : « *We therefore describe tactual phenomena as bipolar. A light, tickling touch with a feather on a spot which, like the back of the hand, is seldom used for touching, can indeed closely approximate a purely subjective tactual sensation, but cannot completely hush-up the evidence as to the causative stimulus. On the other hand, there are tactual phenomena that under one mental set seem exclusively to suggest something objective, but under another mental set, quite unlike the case with subjective visual phenomena, permit us to attend to the sensation as such (by which, a state of our body is understood). The latter is a clearly given property, not merely one that has been inferred, and it can be localized spatially with reference to our body. At any moment, either the subjective or objective side of tactual perception may be dominant, but this bipolarity nevertheless persists* ».

⁸⁵ Il s'agit d'un exemple présenté par Katz (1989, p. 42) qu'il emprunte lui-même à Weber (1905, p. 111).

Husserl parle de l'intimité particulière qui existe entre le perçu et le percepteur dans le toucher (Husserl, 1996, § 37). Dans le toucher, on peut toucher une partie du corps, sa propre main, par exemple, qui est elle-même capable de toucher et de sentir. Dans la vision, l'organe sensoriel ne peut pas être lui-même l'objet de l'expérience perceptive : on n'est pas capable de « voir » son « œil ».

D'après Merleau-Ponty, la particularité du toucher réside dans la réversibilité des rôles entre le perçu et le percepteur. Lorsque les deux mains se touchent tour à tour, les rôles s'inversent entre ce qui est perçu et ce qui perçoit. Dans le toucher, le corps peut être perçu mais il peut percevoir aussi. Il est possible, dans d'autres modalités perceptives comme dans la vision, de percevoir une partie de son propre corps – par exemple, voir sa propre main. Pourtant, la particularité du toucher réside dans la réversibilité des rôles : le perçu peut percevoir à son tour. Ce qui n'est pas le cas de la vision. D'après Merleau-Ponty les deux pôles, le perçu et le percepteur, peuvent s'échanger les rôles (Merleau-Ponty, 1976, p. 107-108).

La question qui se pose est alors celle de savoir si la différenciation entre le perçu et le percepteur, entre ce qui touche et ce qui est touché, est nécessairement présente dans tous les phénomènes tactiles et corporels.

Ratcliffe (2013) argumente qu'il existe des instances du toucher dans lesquelles il n'y a pas de différenciation entre le perçu et le percepteur. Ratcliffe propose des exemples d'expériences tactiles qui ne comportent pas les positions de sujet et d'objet habituellement bien définies : imaginez que vous colliez les paumes des deux mains l'une à l'autre et vous les gardiez collées pendant un certain temps. Dans ce cas, il semble difficile de faire une distinction entre ce qui est perçu et ce qui perçoit. La frontière entre deux mains est perceptible par la vue mais non pas par le toucher (Ratcliffe, 2013, p. 140-141). Imaginez également la situation dans laquelle vous frottez de façon répétitive les deux mains l'une contre l'autre de sorte qu'à chaque frottement l'une se déplace vers le corps et l'autre s'en éloigne. Il semble encore que la frontière entre le perçu et le percepteur n'est pas entièrement marquée. D'après Ratcliffe, les touchers physiquement séparés ne sont pas nécessairement séparés phénoménologiquement et il se peut que la différenciation entre ce qui touche et ce qui est touché fasse défaut dans certaines situations (Ratcliffe, 2013, p. 145-146). Ratcliffe propose que le manque de différenciation entre perçu et percepteur soit présent dans d'autres phénomènes tactiles notamment dans l'expérience de l'arrière-plan tactile. Par exemple, lorsque vous marchez il existe une pression ascendante exercée sur vos pieds qui constitue un

arrière-plan constant aux stimulations tactiles⁸⁶. Quand ce fond tactile, le sol, devient saillant dans votre expérience, ce n'est pas quelque chose que vous localisez phénoménologiquement sur la surface de vos pieds. Ce contact n'apparaît ni comme le toucher actif ni comme le toucher passif. Lorsque vous vous allongez sur un canapé, vous n'expérimentez pas seulement une partie du corps en tant qu'elle touche le canapé. Vous avez une perception tactile diffuse qui comprend tout votre corps même si tous ses points ne sont pas en contact physique avec le canapé (Ratcliffe, 2013, p. 142). La distinction entre ce qui est à l'extérieur et ce qui est à l'intérieur, entre « sujet » et « objet », disparaît⁸⁷. D'après Ratcliffe, l'expérience de l'arrière-plan tactile n'est pas l'expérience d'avoir un contact physique avec quelque chose. Lorsque vous vous baignez dans la mer, quand l'eau est chaude et calme, l'eau, n'est pas perçue comme quelque chose qui entre en contact avec votre corps, mais vous avez plutôt l'impression d'habiter dans un milieu. Le corps en contact avec un tel milieu n'en est pas différencié de la même façon qu'il serait différencié d'un objet dur et solide que l'on sent par les mains. Ce milieu constitue le contexte dans lequel d'autres expériences tactiles, par exemple, la perception du mouvement de l'eau qui passe entre les doigts ou celle des plantes marines qui chatouillent les jambes, auront lieu (Ratcliffe, 2013, p. 142). Ratcliffe indique que l'arrière-plan tactile est rarement saillant, mais lorsqu'il y a une expérience de celui-ci, il manque souvent une différenciation nette entre le perçu et le percepteur.

Pour Ratcliffe, ce n'est pas parce que l'on expérimente une résistance à notre volonté que nous expérimentons un monde existentiellement indépendant de nous, mais parce que nous expérimentons l'arrière-plan dans lequel de telles expériences sont possibles et que nous éprouvons une impression de l'appartenance à cet arrière-plan. D'après lui, l'existence de ce type d'expérience est nécessaire pour le sens de réalité et d'appartenance au monde.

Ratcliffe pense que le sens du toucher est constitutif du sens de réalité et d'appartenance au monde et cela parce qu'il existe des phénomènes tactiles, comme ceux que l'on vient de décrire, dans lesquels la différenciation entre le perçu et le percepteur se perd occasionnellement. Le sens de réalité pour Ratcliffe est un sens intégré dans l'expérience perceptive d'un objet qui réside dans l'impression que nous sommes, nous et cette chose, là dans un monde commun. Il s'agit du sens d'être une partie du monde. Ratcliffe soutient que le toucher est en partie constitutif de ce sens alors que d'autres sens, comme la vision et

⁸⁶ Il s'agit d'un exemple présenté par Ratcliffe (2013, p. 142) qu'il emprunte lui-même à Gibson (1962, p. 480).

⁸⁷ Il s'agit d'un exemple présenté par Ratcliffe (2013, p. 142) qu'il emprunte lui-même à Ihde (1983, p. 97).

l'audition, présupposent un tel sens : sans l'audition ou vision le monde nous paraîtrait différemment, sans le toucher l'expérience du monde serait peut-être impossible.

Ratcliffe pense que l'on ne perçoit pas seulement par le toucher ce qui est actuel, on peut percevoir l'absence de quelque chose ou les possibilités d'autres expériences tactiles. Ratcliffe propose suivant Merleau-Ponty que l'expérience de l'absence de quelque chose n'est pas l'absence d'expérience (2013, p. 142). Quand nous explorons par les bouts de nos doigts les dents d'un peigne, lorsque nos doigts ne sont pas en contact physique avec le peigne dans les espaces vides entre ses dents, nous éprouvons l'expérience de l'absence et nous expérimentons en quelque sorte l'arrière-plan tactile. Ratcliffe pense que les anticipations perceptives font partie de l'expérience tactile. Ce genre d'expériences est, d'après Ratcliffe, formé par des attentes qui peuvent être parfois conscientes. Lorsque l'on touche par les bouts des doigts un peigne, on attend en quelque sorte percevoir le vide après chaque dent que l'on touche. La perception de ce vide fait aussi partie de l'expérience de toucher un peigne. De ce point de vue, étant donné que les attentes jouent un rôle dans l'expérience tactile, il y a une différence entre le fait de toucher un milieu inconnu et le fait de toucher un milieu connu. Il existe aussi une différence entre l'expérience d'être touché de façon attendue et l'expérience d'être touché de façon inattendue (Ratcliffe, 2013, p. 145-7).

Ratcliffe souligne une autre caractéristique du sens du toucher qui constitue en partie le sens de réalité et d'appartenance au monde : le toucher potentiel. Il pense que la perception tactile offre des « possibilités tactiles » qui ne correspondent pas à nos perceptions actuelles mais à des possibilités pour faire des expériences tactiles, pour explorer tactilement les objets ou agir sur les objets. L'absence de possibilités tactiles ou le fait que les choses nous apparaissent comme étant intangibles peut produire, selon lui, l'impression d'être séparée et déconnecté du monde, de ne pas appartenir au même monde auquel appartiennent ces choses (Ratcliffe, 2013, p. 148-150). Par exemple, lorsque vous explorez les objets à l'intérieur d'un sac opaque dont le contenu vous est inconnu, la forme actuellement perçue de l'objet vous indique quelles actions entreprendre pour relever plus d'informations concernant cet objet. La perception visuelle peut également comporter des possibilités tactiles. Par exemple, lorsque vous voyez une lame de couteau qui brille, vous voyez entre autres choses qu'il peut couper votre main. Ratcliffe pense que le manque de sens tactile peut réduire drastiquement les possibilités d'action d'un sujet et celles de son interaction avec son environnement. D'après lui, on peut bien imaginer qu'un être humain subit de changements expérientielles profonds à cause de la perte de la vision ou de l'audition, mais il est difficile à imaginer comment un être humain peut avoir des expériences perceptives et un sens de réalité sans le sens de toucher.

Nous pouvons résumer le raisonnement de Ratcliffe pour attribuer un statut particulier au sens du toucher de la façon suivante :

- 1) Il existe un type de l'expérience tactile – l'expérience de l'arrière-plan tactile – dans laquelle la distinction entre le perçu et le percepteur disparaît.
- 2) La disparition de la distinction entre le perçu et le percepteur est nécessaire pour avoir le sens d'être dans le monde et d'appartenir au même monde que les objets que l'on perçoit.
- 3) Le toucher est le seul sens par lequel on expérimente l'appartenance au monde en expérimentant la disparition de la distinction entre le perçu et le percepteur.
- 4) Le sens de réalité réside dans l'expérience d'être – en tant que percepteur – dans le même monde que ce qui est perçu.
- 5) L'expérience de l'arrière-plan tactile ainsi que l'expérience des possibilités tactiles constituent en partie le sens de réalité et l'appartenance au monde.
- 6) Le toucher est le seul sens nécessaire pour le sens de réalité et l'expérience de l'appartenance au monde.

Ayant présenté les thèses de Ratcliffe concernant le sens du toucher et son rapport particulier au sens de réalité, nous adressons à présent certaines objections à celles-ci.

Ratcliffe soutient que la différence entre le sens du toucher et les autres modalités sensorielles réside dans le fait que le sens du toucher est constitutif du sens de réalité tandis que les autres modalités sensorielles « présupposent » le sens de réalité. Nous pouvons rejeter cette thèse en refusant (*i*) que le sens de réalité est constitutif du sens du toucher et (*ii*) que les expériences perceptives dans d'autres modalités « présupposent » le sens de réalité.

Considérons d'abord la thèse selon laquelle le sens du toucher est constitutif du sens de réalité. Selon Ratcliffe, le sens du toucher est le seul sens au sein duquel il est possible d'avoir une expérience perceptive – l'expérience d'arrière-plan tactile – dans laquelle la distinction entre le perçu et le percepteur disparaît. Ratcliffe en déduit que le sens du toucher est le seul sens dans lequel l'expérience de l'appartenance au monde est possible. Or, selon la notion de l'expérience perceptive défendue plus haut, l'expérience perceptive ne représente ni la distinction entre le perçu et le percepteur ni l'absence de distinction entre le perçu et le percepteur. Alors s'il y a l'impression d'une telle distinction, il faut la chercher en dehors de l'expérience tactile.

Ratcliffe contrairement à Massin, n'attribue pas un statut particulier au toucher parce qu'il serait le seul sens qui nous présente un monde indépendant de notre esprit, mais parce qu'il

nous révèle notre appartenance en tant que sujet percevant au même monde que l'objet que nous percevons. Selon Ratcliffe, le toucher est en partie constitutif du sens de réalité et de l'appartenance au monde tandis que les autres sens le présupposent. Cela offre un primat phénoménologique au toucher par rapport aux autres modalités sensorielles. Le concept de sens de réalité de Ratcliffe semble se construire par opposition au sens d'irréalité observé dans le cas de différents syndromes de déréalisation (ou dépersonnalisation) dans lesquels les patients se sentent détachés du monde. Il semble aussi que le concept de sens de réalité de Ratcliffe comprend un sens de réalité sensori-moteur (voir Fortier, 2018), car, d'après Ratcliffe, l'absence de possibilité d'agir dans son environnement accentue le sentiment d'être à l'écart du « monde »⁸⁸. De ce point de vue, on perçoit les possibilités d'agir à travers les expériences tactiles. Ainsi le défaut du sens du toucher nuira à notre expérience de possibilité d'agir. Et la réduction ou l'absence de possibilité d'agir crée un sentiment d'être détaché du monde. Or, on peut objecter l'idée même que l'on puisse percevoir des possibilités d'agir, car une telle perception implique que l'expérience perceptive comporte des anticipations, c'est-à-dire la thèse que nous avons rejetée dans les sections précédentes.

Si nous rejetons que l'expérience tactile représente une sorte d'appartenance au monde à travers l'expérience des possibilités d'agir ou l'expérience de l'arrière-plan tactile, alors il n'y a pas de raison pour soutenir que le sens du toucher est en partie constitutif du sens de réalité.

Nous avons argumenté plus haut que l'expérience perceptive ne représentait pas l'indépendance de l'objet perçu à l'égard de l'esprit. D'après cette position, l'expérience perceptive ne comporte pas nécessairement un sens de réalité. Nous soutenons aussi que ce que l'on appelle souvent le sens de réalité doit être pensé comme une impression qui peut accompagner les expériences perceptives mais qui n'en est pas une partie constitutive. Dans ce dernier passage du chapitre, nous présentons une explication alternative du sens de réalité qui propose une double dissociation entre le sens de réalité et l'expérience perceptive et refuse ainsi d'attribuer au sens de réalité un rôle constitutif dans l'expérience perceptive.

Certains auteurs comme Dokic et Martin (2017) s'opposent à la thèse selon laquelle le sens de réalité soit une partie constitutive de l'expérience perceptive. D'après ces auteurs, ce que l'on appelle le sens de réalité doit être considéré comme un aspect de ce que l'on appelle d'après Husserl le « sens de présence » (1989, p. 15 cité dans Dokic et Martin, 2017)⁸⁹. Selon

⁸⁸ On peut mettre en doute l'idée selon laquelle le « sens de réalité » se réfère à la même impression dans les situations différentes. Fortier (2018, p. 139-147) propose une taxonomie du sens de réalité comprenant plusieurs espèces « neurophénoménologiques ».

⁸⁹ Les numéros de page concernant cette référence correspondent à la pagination de la version originale.

Dokic et Martin, le sens de présence se distingue de la croyance de la présence de quelque chose. Il se distingue également de l'imagination de présence de quelque chose. Il se distingue aussi de la présentation dans une représentation picturale (par exemple, voir que Paul est présent dans une photo)(Dokic et Martin, 2017, p. 299).

Dokic et Martin pensent qu'il existe, du moins, deux aspects du sens de présence. D'une part, il y a « le sens de réalité » : « le sentiment que l'objet perceptif est réel, c'est-à-dire qu'il appartient au monde effectif (*actual world*) plutôt qu'à un monde purement possible ou même impossible ». Grâce à ce sens, les objets de la perception nous apparaissent comme étant réels, mais pas comme des objets issus de l'imagination (Dokic et Martin, 2017, p. 300). D'autre part, il y a « le sens d'acointance ». Il s'agit du sentiment ou de l'impression que « notre accès expérientiel à l'objet perceptif est *non médiate* (unmediated) » (Dokic et Martin, 2017, p. 300). Autrement dit, il s'agit de l'impression que nous percevons ce que nous est « donné » d'une manière directe. Dans une représentation iconique ou picturale nous ne sommes pas accointés (*acquainted*) avec l'objet de cette représentation. Dans les appareils de la réalité virtuelle, tout en expérimentant l'objet, notre accès à l'objet est indirect. Alors le sens d'acointance y est absent (Dokic et Martin, 2017, p. 300).

Dokic et Martin ajoutent que les deux sens sont indépendants des croyances. On peut avoir l'impression que l'objet perçu est réel sans y croire, parce que l'on croit que l'on subit une hallucination ou que l'on est dans un environnement de réalité virtuelle. Les auteurs argumentent que le sens d'acointance peut être dissocié du sens de réalité alors qu'une dissociation dans le sens inverse ne semble pas être évidente : nous pouvons avoir le sens de réalité, sans pour autant être accointés avec l'objet. Par exemple, les médecins qui font de la télé-chirurgie, ont probablement l'impression que l'objet virtuel auquel ils ont affaire est réel, mais ils ne sont pas accointés avec cet objet. Pourtant, lorsque l'on est accointé avec quelque chose on a souvent l'impression d'avoir affaire à quelque chose de réel même si l'on se trompe dans nos jugements à propos de cette chose (Dokic et Martin, 2017, p. 300 -301).

Se fondant sur des preuves empiriques, Dokic et Martin montrent qu'il existe une double dissociation entre le sens de réalité et l'expérience perceptive. Un premier type de preuves sur lesquelles ils s'appuient vient du « syndrome de déréalisation (*derealisation disorder*) ». Les patients souffrant du syndrome de déréalisation rapportent un sentiment de détachement du monde ; ils disent que les endroits familiers leur apparaissent étrangers, que les choses leur apparaissent ternes, plates et sans vie. Au regard de ces patients, le monde cesse de donner l'impression d'être effectif. Les patients disent qu'en regardant le « monde », ils ont

l'impression de regarder une image ou de faire un rêve⁹⁰. Cependant, malgré l'impression de vivre dans un monde irréel, ces patients jouissent de perceptions authentiques. Dokic et Martin en déduisent que les expériences perceptives peuvent avoir lieu en absence du sens de réalité.

Dokic et Martin présentent également certaines preuves qui montrent la possibilité de l'existence du sens de réalité sans qu'il y ait lieu une expérience perceptive authentique : certains patients qui souffrent du trouble de Parkinson, peuvent avoir l'impression que quelqu'un est présent à leurs côtés sans pour autant pouvoir rien voir, entendre, toucher ou sentir⁹¹. Compte tenu de ces preuves, les auteurs soutiennent qu'il y a une double dissociation entre l'expérience perceptive et le sens de réalité. Cette thèse va donc à l'encontre de la thèse soutenue par Ratcliffe selon laquelle le sens de réalité est « présumé » par les modalités perceptives sachant que, d'après lui, le sens de réalité consiste en l'impression d'appartenir au même monde que l'objet perçu.

Dokic et Martin proposent que le sens de réalité soit une sorte de « sentiment métacognitif (*metacognitive feeling*) » ou de « sentiment noétique » (Dokic et Martin, 2017, p. 304)⁹². En ce sens, le sens de réalité a une nature affective et peut être considéré simplement comme un sentiment. De ce point de vue, lorsque j'éprouve un sentiment de présence, et donc, un sentiment de réalité, lors de la perception d'un objet, je suis, selon les termes de Dokic(2012, p. 491), enclin à former des jugements qui « présupposent » la véridicité de ma perception. Encore selon Dokic, ce genre de sentiment n'a pas d'intentionnalité intrinsèque, et n'a pas, par conséquent, de valeur épistémologique. Comme l'analyse des cas du syndrome de déréalisation l'a montré, un patient souffrant d'un tel syndrome peut jouir des perceptions comme ceux qui ne sont pas victimes du syndrome de déréalisation ; il peut reconnaître correctement les objets et les individus et il peut être en même temps dépourvu de sens de réalité. De ce point de vue, le sentiment de réalité n'est pas essentiel pour établir une relation perceptive au monde.

⁹⁰ Voir Shorvon (1946 cité dans Dokic et Martin, 2017) ; voir Radovic et Radovic(2002).

⁹¹ Les auteurs citent notamment les études effectués par Diederich et ses collègues(2009), Fénelon, (2008), Nielsen, (2007), Sacks (2013). Dokic et Martin donnent également des exemples provenant du domaine de la réalité virtuelle ou des hallucinations qui présentent une telle dissociation entre le sens de réalité et l'expérience spatio-sensorielle.

⁹² Le terme « sentiment métacognitif » désigne le sentiment que le sujet éprouve lorsqu'il mène une tâche cognitive. Ce sentiment évalue ou prédit la certitude ou incertitude vis-à-vis de cette tâche. Par exemple, le sentiment d'être capable de pouvoir résoudre un problème mathématique ou le sentiment d'avoir donné la bonne réponse à une question, etc.(voir Arango-Muñoz, 2014; Koriat, 2006; Proust, 2013, 2015).

La conception de Dokic et Martin offre une alternative à la thèse défendue par Ratcliffe selon laquelle le sens de réalité constitue en partie l'expérience perceptive. Cette conception a une conséquence qui va dans le sens de la position que nous avons essayé à défendre : l'expérience perceptive d'un objet n'implique pas en soi l'impression que l'objet est réel. Nous restons neutres sur la question de savoir quelle est la nature du sens de réalité, du sens d'accointance et des impressions semblables à ceux-ci, mais nous soutenons la thèse selon laquelle de telles impressions ne constituent pas l'expérience perceptive. Nous pensons ainsi que la question de savoir si le sens du toucher est plus fondamental que les autres modalités sensorielles pour avoir l'impression de vivre dans un monde réel est distincte de la question de savoir si les expériences perceptives tactiles comportent de tels sens.

6.6 Conclusion

Nous avons montré dans ce chapitre comment une conception intentionnaliste de l'objectivité phénoménale de l'expérience perceptive s'appuie sur la thèse selon laquelle le caractère phénoménal de l'expérience perceptive représente des anticipations perceptives. Nous avons montré qu'une telle hypothèse présuppose une structure de la perception en tant qu'un processus d'anticipations et de remplissements. Nous avons considéré deux types d'objections contre cette notion d'objectivité. Une objection faible qui consiste à critiquer l'hypothèse selon laquelle le contenu de l'expérience perceptive représente les anticipations perceptives. Nous avons argumenté que même s'il existe des prédictions sensorielles au niveau sous-personnel, cela n'implique pas nécessairement que le sujet percevant se représente ce genre d'anticipations. Nous avons mentionné une alternative représentationnaliste à la thèse de l'objectivité phénoménale de l'expérience perceptive, la conception causale de l'objectivité perceptive, et, nous avons montré les difficultés que rencontre à son tour cette conception causale de l'objectivité perceptive notamment par rapport à l'explication du rôle du caractère phénoménal de l'expérience perceptive. Nous avons également considéré des objections plus fortes contre les conceptions représentationnalistes de l'objectivité perceptive qui consistent à mettre en cause l'existence d'un contenu représentationnel (phénoménal). Compte-tenu de ces arguments, nous avons adopté la thèse selon laquelle l'expérience perceptive ne peut pas présenter ou représenter l'indépendance de l'objet par rapport à l'esprit du sujet percevant ou la distinction entre le sujet et l'objet et que le caractère phénoménal de l'expérience perceptive est constitué en

partie par des fragments de la réalité. Nous avons conclu que la notion même d'objectivité perceptive n'avait plus lieu d'être dès lors que l'on soutient que les particuliers dans l'environnement du sujet percevant constituent en partie la phénoménologie de l'expérience perceptive. Ainsi la question pertinente était celle de l'objectivité des jugements perceptifs mais non pas celle de l'objectivité de l'expérience perceptive.

Dans la dernière section de ce chapitre, nous avons revu, suivant notre critique de la notion d'objectivité perceptive, certaines caractéristiques attribuées au sens du toucher. Nous avons considéré dans un premier temps un type de conceptions du toucher d'après lequel l'objectivité du toucher réside dans la manière dont les propriétés tangibles sont attribuées aux objets. Ce type de conceptions met en exergue le rôle des actions dans l'expérience tactile. Nous avons critiqué certains aspects de ces théories en nous appuyant sur la critique de la conception de l'objectivité phénoménale ainsi que sur une critique plus générale des approches représentationnelles, d'un côté, et de l'autre, sur les observations sur les expériences tactiles et corporelles. Nous avons également considéré certaines conceptions du toucher selon lesquelles le toucher est le seul sens essentiel pour avoir le sens de réalité ou l'expérience de l'indépendance existentielle de l'objet par rapport au sujet. Nous avons rejeté l'hypothèse de Massin selon laquelle l'expérience de la résistance contre notre volonté – qui n'est pas une expérience purement sensorielle – soit limitée au sens du toucher et qu'elle soit l'expérience la plus fondamentale pour avoir l'impression d'un monde existentiellement indépendant de nous. Nous avons également rejeté la thèse de Ratcliffe selon laquelle le sens de réalité soit constitutif de nos expériences perceptives.

Nous rejetons alors que l'« objectivité » soit le privilège du sens du toucher. Nous pensons que le contraste qui existe entre l'expérience tactile active prise souvent comme exemple paradigmatique d'une expérience « objective » et une sensation corporelle instantanée jugée souvent comme étant moins « objective » réside dans le fait que la possibilité de confirmer ou d'infirmer les jugements perceptifs à travers les processus exploratoires est plus forte dans le premier phénomène contrairement au deuxième.

Les arguments présentés dans ce chapitre laissent toutefois plusieurs questions ouvertes et non traitées sur la nature de la relation perceptive (du point de vue de l'approche relationnelle), sur la notion d'apparence perceptive, sur le processus de passage d'une expérience perceptive à un jugement perceptif et sur la nature du sens de réalité.

Conclusion

Nous sommes partis, au début de ce texte, de la diversité des phénomènes tactiles et corporels et nous nous sommes posé trois questions : 1) les phénomènes tactiles et corporels peuvent-ils être classés dans deux catégories différentes, la perception et la sensation ? 2) Quel rôle joue l'action dans les perceptions tactiles ? 3) Y-a-t-il une différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels ? Nous avons pris en compte trois types de phénomènes tactiles et corporels : la perception tactile active, la perception tactile passive et les sensations corporelles (transitives et intransitives). Nous avons également supposé que le sens du toucher est un sens qui comporte des qualités sensibles diverses et parfois hétérogènes. Ainsi nous avons admis que la perception de chaud/froid, d'humidité ou de pression sont toutes des perceptions tactiles. Nous avons défendu les deux thèses suivantes à la réponse de nos trois questions de départ :

Première thèse : L'expérience tactile active, l'expérience tactile passive et la sensation corporelle sont toutes des perceptions.

Nous avons refusé l'idée selon laquelle certaines expériences tactiles et corporelles ne sont pas considérées comme perceptions et qu'elles doivent être comptées parmi les « sensations ». Nous avons argumenté que même si les sensations corporelles comme les douleurs ou les perceptions tactiles passives et momentanées sont privées de certains traits phénoménaux des perceptions tactiles actives des objets extérieurs au corps du sujet percevant (par exemple, la résistance face à un effort corporel), nous pouvons toujours les ranger dans la catégorie de la perception. Nous avons montré que les expériences tactiles et corporelles susceptibles d'être classifiées en tant que « sensation pure » renvoyaient à des objets, à des événements ou à des états de choses dans le monde (même s'il s'agit de son propre corps comme un objet particulier parmi d'autres) et qu'elles avaient un apport « objectif » à nos pensées, à nos croyances et à nos jugements. Nous avons également soutenu que la perception tactile n'est pas constituée par les actions. L'absence de l'expérience d'obstacle ou de

résistance face à notre effort physique et *a fortiori* l'absence de dépendance de l'expérience tactile de l'action ne lui enlève pas le statut de perception.

Deuxième thèse : Il existe une différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels qui ne relève pas de la nature de l'expérience perceptive, mais du statut épistémique de la croyance perceptive.

Nous avons mentionné qu'il existe une différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels. Par exemple, je suis dans une chambre obscure ; je porte au hasard la main sur les affaires qui se trouvent sur une table et je touche une boîte d'allumettes. Il se peut qu'au premier contact je ne remarque pas que c'est une boîte d'allumettes ou que j'aie une croyance très incertaine concernant ce que je viens de toucher. Mais, en palpant la boîte, en touchant ces différentes faces et en l'enveloppant dans la main, j'acquies la certitude que c'est une boîte d'allumettes. Mon bref contact non voulu avec la boîte d'allumettes est une expérience tactile simple et mon enquête sur la boîte est une exploration tactile, un processus au cours duquel mon expérience tactile se renouvelle. Nous soutenons qu'il existe une différence épistémique entre ces deux phénomènes tactiles. Il y a au moins deux façons de comprendre cette différence épistémique. Selon la première, mon expérience tactile simple, le contact momentané avec la boîte d'allumettes, a une nature différente de mes perceptions tactiles au cours d'une exploration : les secondes, contrairement à la première, sont épistémiques et possèdent un contenu propositionnel et conceptuel. Nous avons réfuté cette thèse dans le chapitre 4. Nous avons proposé, dans le chapitre 5, une deuxième conception de la différence épistémique en s'appuyant sur le statut épistémique des croyances perceptives : il y a une différence épistémique entre le contact bref et non voulu avec la boîte d'allumettes et une enquête tactile sur celle-ci, car les perceptions supplémentaires peuvent défaire la croyance issue du contact bref, mais, une fois enquête achevée, davantage de perceptions ne modifient pas la croyance perceptive acquise au cours de cette exploration. Nous soutenons que la différence au niveau du statut épistémique de la croyance perceptive n'implique pas une différence quant à la nature de la perception dans les deux cas. De ce point de vue, au cours d'une exploration tactile, ce sont les croyances perceptives qui se confirment ou s'infirment. Cette idée ne contredit pas en soi l'idée que l'expérience tactile possède un contenu perceptif représentationnel et que ce contenu se confirme ou s'infirme au cours d'une exploration. Nous avons pourtant montré pourquoi une telle hypothèse n'était pas nécessaire. Nous avons argumenté contre l'idée que l'explication de la possibilité de l'erreur au niveau de l'expérience perceptive nécessite le recours à un contenu représentationnel. Nous avons

également mis en cause, de façon plus générale, la tentative d'établir la nécessité du contenu représentationnel fondée sur l'idée selon laquelle la perception possède un objet intentionnel susceptible d'être inexistant. Nous avons notamment indiqué que même s'il était vrai que l'on décrit certaines de nos expériences comme ayant des objets qui n'existent pas, il n'était pas pourtant vrai que l'on expérimente ce qui n'est pas là.

Nous pensons par ailleurs que la différence épistémique décrite dans l'exemple cité plus haut, décrivant la différence entre une perception tactile momentanée et une exploration tactile, peut s'appliquer également à d'autres types de phénomènes tactiles et corporels, par exemple, aux douleurs. Souvent, lorsque l'on a une impression de douleur quelque part sur le corps, on appuie sur ce point avec les doigts pour vérifier si cela fait mal ou non. L'impression primaire de douleur est une expérience corporelle simple, le fait de palper et de presser l'endroit douloureux est une exploration. Nous pouvons alors proposer que ces deux phénomènes mènent aux croyances perceptives plus ou moins certaines et qu'il existe une différence épistémique entre ces deux phénomènes.

Nous nous sommes positionnées, dans différentes parties de ce texte, dans les débats sur la perception. Nous avons notamment rejeté la conception sensorimotrice de l'expérience perceptive selon laquelle la perception et l'action sont interdépendantes à travers la maîtrise des connaissances sensorimotrices. Nous nous sommes appuyés principalement sur les études qui plaident pour une dissociation entre d'une part l'action et la perception tactile, et d'autre part, entre la perception tactile et la connaissance sensorimotrice (voir chapitre 3). Nous soutenons que le rôle de l'action dans la perception est un rôle instrumental à l'instar du rôle des actions dans les explorations tactiles qui contribuent à établir une différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles. Nous refusons en revanche que l'action soit en partie constitutive de la perception.

Nous avons adopté la thèse selon laquelle la perception peut fournir une justification immédiate pour la croyance perceptive correspondante. Selon cette thèse, le sujet percevant dispose d'une raison *prima facie* d'une certaine croyance perceptive. Par exemple, je crois qu'il y a une boîte d'allumettes en face de moi parce que je sens tactilement cette boîte d'allumettes. La raison ou la justification dont dispose le sujet percevant est une raison *défaisable* par les expériences perceptives. Par conséquent, les scénarios sceptiques ne concernent pas ce genre de raisons : je ne peux pas disposer de raisons fournies par une expérience perceptive pour savoir si je suis un cerveau dans une cuve ou non. Avoir une justification perceptive immédiate pour une croyance perceptive donnée n'implique pas que le sujet possède ou forme effectivement cette croyance. Par exemple, je remarque que je n'ai

plus mon écharpe autour du cou et cela depuis un certain temps. Pendant tout ce temps, je disposais d'une justification immédiate pour croire que « je n'ai plus mon écharpe autour du cou » sans avoir aucune croyance à ce propos. La justification perceptive immédiate ne requiert pas de croyance pour la justifier : nous n'avons pas besoin de croire que notre expérience est fiable pour disposer d'une raison *prima facie* qui justifie une croyance perceptive. Nous avons également soutenu que la justification perceptive immédiate n'implique pas que la perception ait un contenu propositionnel. Nous pensons qu'une approche représentationnelle n'a pas d'avantage sur une approche relationnelle vis-à-vis de la thèse de la justification perceptive, car les deux rencontrent la même difficulté : comment expliquer le passage d'une stimulation sensorielle à un contenu propositionnel (dans le cas de la conception représentationnelle) ou le passage d'une perception à une croyance (dans le cas de la conception relationnelle) ? Il n'y a donc pas de raison particulière pour endosser la conception représentationnelle plutôt que la conception relationnelle quant à leur comptabilité avec la thèse de la justification perceptive immédiate.

Nous nous sommes également positionnés contre la « thèse du contenu » à deux reprises. Premièrement, nous avons considéré des arguments contre la nécessité de postuler un contenu perceptif représentationnel pour établir une différence épistémique entre différents types de phénomènes tactiles et corporels (chapitre 5). La différence épistémique telle qu'elle est définie dans ce texte est pourtant compatible avec la thèse du contenu, c'est-à-dire l'idée selon laquelle l'expérience perceptive possède un contenu représentationnel. Du point de vue représentationnel, dans une exploration tactile, contrairement à une expérience tactile passive et momentanée, le contenu perceptif représentationnel ainsi que les croyances perceptives correspondantes se confirment ou s'infirment. Imaginons que lors de la première rencontre avec un objet, au début d'une enquête tactile, nous avons une croyance erronée à propos de celui-ci. Par exemple, en touchant ma liste de courses dans ma poche, je crois que c'est un billet de 5 euros. En répétant le même mouvement de doigts sur le morceau de papier dans ma poche, je me rends compte, après quelques secondes, que l'objet en question n'est pas un billet de banque. Ma croyance à propos du morceau de papier au début de l'enquête est une croyance erronée tandis que je tiens une croyance vraie à la fin de l'enquête. On peut alors dire de cette exploration qu'au cours de celle-ci, ma croyance en la présence d'un billet de 5 euros dans ma poche a été réfutée mais la croyance contraire a été confirmée. Peut-on également caractériser mon expérience tactile du départ comme erronée ? Notre réponse est négative. Supposons que j'aie une expérience qualitativement identique au début et à la fin de l'exploration tandis que j'aie une fausse croyance au début mais une croyance vraie à la fin de

ce processus. Dire que mon expérience du départ était erronée mais exacte au terme de l'enquête reviendrait à dire qu'une expérience qualitativement identique peut être à la fois véridique et erronée, ou exacte et inexacte. En adoptant la conception relationnelle de la perception, nous soutenons que la perception est une relation directe aux choses dans le monde et qu'elle est constituée par les fragments de la réalité. La réalité ne peut pas être vraie ou fausse. C'est précisément l'absence de valeur de vérité ou de conditions d'exactitude qui permet à la perception de jouer son rôle épistémique, d'influencer nos jugements et nos croyances, de les confirmer ou de les infirmer (voir Johnston, 2006; Travis, 2007, Dokic, 2000, 2007)). La perception nous présente les choses telles qu'elles sont et nous délivre le moyen de vérifier nos croyances à propos des choses qui nous environnent. L'attribution d'un contenu représentationnel à la perception la rendrait susceptible d'être vraie ou fausse, exacte ou inexacte ; elle introduirait ainsi une sorte de généralité dans la perception qui réduirait son efficacité épistémique pour confirmer ou infirmer nos croyances et nos jugements.

Deuxièmement, nous avons pris position contre la nécessité du contenu perceptif, dans le chapitre 6, lors de notre discussion sur l'objectivité perceptive. Nous avons constaté qu'une des manières d'établir l'objectivité perceptive, à partir du caractère phénoménal de l'expérience perceptive, correspond à faire valoir que l'expérience perceptive possède un contenu représentationnel qui comporte une anticipation. Dans un premier temps, nous avons rejeté cette notion d'objectivité perceptive en refusant que le contenu perceptif puisse inclure une telle anticipation et qu'elle puisse représenter l'indépendance de l'objet par rapport au sujet. Dans un second temps, nous avons également rejeté cette conception « phénoménale » de l'objectivité perceptive en refusant d'attribuer un contenu représentationnel à la perception. Nous avons donc adressé deux arguments contre la conception phénoménale de l'objectivité perceptive : un argument modéré qui rejette la thèse selon laquelle l'expérience perceptive représente une sorte d'anticipation, et par conséquent, l'indépendance de l'objet vis-à-vis du sujet percevant. Et un argument fort qui rejette l'attribution du contenu représentationnel à la perception. Pourquoi alors endosser l'argument fort alors que l'argument modéré, en mettant en cause l'objectivité phénoménale de la perception, ferait l'affaire ? L'argument modéré permet de refuser que le contenu représente l'indépendance de l'objet par rapport au sujet percevant, mais il ne permet pas de trancher sur la question de l'objectivité perceptive. Or, en adoptant une approche relationnelle, nous soutenons que l'expérience perceptive et sa phénoménologie sont constituées par les fragments de la réalité. Il n'y a donc plus de raison d'envisager l'objectivité au niveau de l'expérience perceptive. L'objectivité devient ainsi le caractère des jugements et des croyances portant sur nos expériences perceptives.

En résumé, nous avons adopté et défendu les thèses suivantes à propos de la nature de la perception :

- 1) L'expérience perceptive ne comporte pas de contenu représentationnel.
- 2) L'expérience perceptive présente les choses telles qu'elles sont.
- 3) L'expérience perceptive est une relation constituée en partie par des choses dans l'environnement du sujet percevant.
- 4) L'expérience perceptive ne partage pas le même caractère phénoménal que l'expérience hallucinatoire.

Les arguments que nous avons avancés à propos de la nature de la perception visent à rejeter certains aspects du contenu représentationnel ou la nécessité de postuler un contenu représentationnel. Lorsque nous mettons en cause les aspects représentationnels de la perception, il s'agit d'une représentation consciente au niveau personnel, c'est-à-dire le fait de se représenter le monde comme étant tel ou tel. Nous ne refusons pas l'existence des représentations au niveau sous-personnel, dans les processus cognitifs non conscients. Notre discussion sur la nature de la perception et sur la « thèse du contenu » a avant tout un caractère négatif. Nous n'adoptons ni telle ou telle théorie relationnelle de l'expérience perceptive ni ne proposons une nouvelle conception anti-représentationaliste de la perception. Les thèses 2, 3, 4 sont des thèses positives à propos de la nature de la perception, mais elles sont trop générales et doivent être élaborées et argumentées plus en détail. Il existe, de façon plus générale, plusieurs questions ouvertes concernant une approche relationnelle de la perception : *i*) quelle est la nature d'une relation perceptive ? Est-ce une relation à des objets, à des événements ou à des états de choses ? *ii*) Comment expliquer la phénoménologie de l'expérience perceptive ? Est-ce qu'il faut se débarrasser de la notion d'apparence ou peut-on fournir une explication de l'apparence perceptive comme étant constituée par les fragments de la réalité, par les choses qui environnent le sujet ? *iii*) Comment peut-on donner une explication positive des illusions et des hallucinations sans avoir recours à la notion de contenu représentationnel ? *iv*) Comment expliquer le passage d'une perception à un état conceptuel comme une croyance ?

Nous avons vu brièvement dans le chapitre 5 des tentatives pour établir une conception hybride de la perception afin de rendre justice, d'une part, à l'intuition que la perception est une relation constituée par l'environnement du sujet percevant, et d'autre part, à l'idée selon laquelle les choses apparaissent d'une certaine façon au sujet percevant. Le premier défi pour

une telle approche consiste à proposer une notion d'apparence perceptive qui évite l'objection d'indétermination discutée dans les chapitres 5 et 6. Nous avons notamment considéré deux conceptions de l'expérience perceptive qui proposent un contenu perceptif semi-rationnel ou relationnel. Schellenberg (2011) propose un contenu semi-rationnel permettant une conception unique applicable à la fois aux perceptions, mais aussi aux hallucinations et aux illusions. Une telle approche doit expliquer comment préserver la particularité d'une expérience perceptive et admettre en même temps une phénoménologie commune entre perception et hallucination. McDowell (2008) propose, par contraste, un contenu entièrement relationnel qui ne concerne que les expériences perceptives. Ces deux conceptions soutiennent que la perception consiste en une forme de mise en exercice des capacités discriminatoires. Comme nous l'avons indiqué, de telles approches fondées sur la mise en acte des capacités discriminatoires doivent surmonter les problèmes suivants : comment distingue-t-on entre les capacités qui se mettent en acte au niveau perceptif et celles qui sont en acte au niveau de nos jugements et de nos croyances ? Pourquoi supposer que ces capacités discriminatoires se mettent en acte au niveau de l'expérience perceptive plutôt qu'au niveau de nos jugements et de nos connaissances ? Est-ce que la mise en acte d'une capacité discriminatoire au niveau perceptif est nécessairement consciente ?

Nous sommes partis dans ce texte des questions philosophiques posées par le sens du toucher notamment de la question de la diversité des phénomènes tactiles et corporels. Ce travail ne propose pas de définition du sens du toucher ; il ne s'agit pas non plus d'une étude sur les modalités sensorielles. Nous pensons néanmoins que les caractéristiques qui unifient (même de façon minimale) les phénomènes tactiles et corporels sont la bipolarité et la réversibilité du toucher. Dans la plupart des phénomènes tactiles et corporels, à l'instar des perceptions tactiles actives, des perceptions tactiles passives et des sensations corporelles transitives et intransitives, il existe une partie du corps capable de « percevoir » et d' « être perçu ». Comme on l'a vu, certaines expériences tactiles portent plutôt sur les objets extérieurs au corps, certaines autres sur le corps du sujet percevant. Comme le remarque Katz (1989), même s'il y a souvent un pôle dominant (le corps ou l'objet) dans une expérience tactile donnée, il est aussi possible de prêter attention au pôle dominé et de le percevoir en y prêtant attention. En saisissant un verre d'eau fraîche avec la main, je peux prêter attention au verre, à sa forme et à sa taille, mais aussi à la sensation du froid sur ma main. Cette bipolarité et cette réversibilité semblent être absentes ou au moins peu remarquables dans d'autres modalités sensorielles. Si nous prenons l'exemple de la vue, il est difficile d'imaginer les occasions dans lesquelles l'organe sensoriel peut être perçu lui-même par la même modalité

sensorielle : il n'y pas d'expérience visuelle à travers laquelle nous expérimentons visuellement les yeux tandis que nous pouvons être conscients par une impression cutanée d'une partie de notre corps mais aussi d'un objet extérieur au corps. Il en va ainsi des autres modalités sensorielles non-tactiles, de l'ouïe, de l'odorat et du goût.

Ce texte ne propose pas non plus de critère d'individuation du toucher. Nous pensons cependant que nous pouvons tenir compte d'un certain nombre de critères, par exemple, l'organe sensoriel, les qualités sensibles, les stimuli, la phénoménologie spatiale, la présence des modes exploratoires de l'expérience, la bipolarité, etc. selon lesquels chaque expérience perceptive peut être située dans un espace pluridimensionnel de critères. Par exemple, une expérience visuelle prototypique comme l'expérience visuelle d'une tomate rouge sur la table en face de moi peut être considérée selon plusieurs critères. L'œil est l'organe sensoriel à l'œuvre dans cette expérience. Les qualités sensibles sont les couleurs, les qualités spatiales comme la forme, la taille et la distance. Sa phénoménologie spatiale comporte la distance et une organisation du champ visuel sur deux dimensions. Cette expérience n'est pas nécessairement accompagnée d'actions exploratoires. Elle n'est pas bipolaire. Les stimuli physiques sont les signaux électromagnétiques situés dans le spectre de la lumière visible. Si nous plaçons ainsi les expériences perceptives dans un espace pluridimensionnel de critères, il est possible de retrouver une classification proche de la classification traditionnelle des cinq sens, bien que les frontières entre les modalités sensorielles puissent être parfois brouillées. Autrement dit, il est possible de retrouver une même famille d'expériences, par exemples les expériences tactiles, les unes proches des autres selon plusieurs critères dans un espace pluridimensionnel de critères.

Un autre sujet peu évoqué dans ce travail est l'interaction entre différentes modalités sensorielles (voir chapitre 1 ; voir Macpherson (2011b); voir Spence et Bayne (2015)). Même si les philosophes et les scientifiques ont tendance à examiner les sens de façon isolée, nous percevons souvent par plusieurs modalités sensorielles. Lorsque je tape sur l'ordinateur, je sens tactilement les touches, je les vois et j'entends le bruit de chaque touche quand je tape dessus.

Tout en admettant le caractère principalement multi-sensoriel de la conscience perceptive, il est possible d'avoir des expériences perceptives qui relèvent d'une seule modalité sensorielle, par exemple, des expériences purement visuelles, tactiles ou auditives.. Quand je marche sur les feuilles mortes, le bruit d'écrasement des feuilles sous mes pieds m'aide à savoir ce sur quoi je marche : des feuilles mortes. Sans entendre ce bruit, il serait difficile de

constater que je marche sur les feuilles mortes. Il est cependant possible de sentir le sol en marchant sans rien voir ni entendre.

La question qui se pose est de savoir s'il y a une modalité sensorielle plus fondamentale que les autres. Nous avons mentionné à certains endroits dans ce texte (voir notamment introduction, chapitre 1 et chapitre 6) la thèse selon laquelle le sens du toucher était nécessaire pour la vie animale (voir Aristote, 1999; voir O'Shaughnessy, 1989). Cette thèse se fonde sur l'argument d'après lequel la conscience de la frontière du corps est nécessaire pour connaître son environnement et pour y mener des actions et le sens du toucher et la conscience corporelle sont nécessaires afin d'avoir une telle conscience. Nous pensons, en revanche, que même s'il est vrai, au moins pour les êtres humains, que les perceptions tactiles et corporelles sont engagées dans la quasi-totalité de nos actions physiques, il est concevable que la localisation des objets en contact avec le corps animal ou à sa proximité soit réalisée par d'autres systèmes de détection, par exemple, par des détecteurs électromagnétiques, chimiques, etc. (voir chapitre 6). La perception tactile ou corporelle n'est pas le seul mode de perception dans l'espace qui entoure le corps. La perception dans cet espace peut au moins engager la vision et le toucher. Il est aussi possible d'avoir des perceptions dans d'autres modalités sensorielles sans forcément sentir quelque chose tactilement. Par exemple, nous pouvons nous imaginer allongés, les yeux fermés en train d'entendre de la musique. En revanche, il semble que dans ce genre de situations il existe toujours la possibilité de percevoir tactilement quelque chose en y prêtant attention. Par exemple, nous pouvons prêter attention au matelas sur lequel nous sommes allongés et sentir sa souplesse ou son confort. Normalement, lorsque l'on parle d'un être humain « conscient » qui ne souffre d'aucun trouble tactile, c'est-à-dire une personne vivante qui n'est ni anesthésiée ni dans le coma, on parle d'une personne capable de sentir et de réagir aux stimulations corporelles. En ce sens, il est possible que l'on perçoive par d'autres modalités sensorielles sans percevoir tactilement, mais il est difficilement imaginable, pour une personne qui ne souffre pas de trouble de modalité tactile, que l'on n'ait pas la capacité de sentir tactilement en mobilisant notre attention vers un objet extérieur au corps ou vers une partie de notre propre corps.

Que l'on accepte ou non la nécessité du sens du toucher pour la vie animale, on ne peut pas accorder la primauté de la perception tactile sur d'autres types de perceptions. Par exemple, si l'on considère la perception des sensibles communs comme la forme, la vision semble être plus précise dans la détection de certaines formes. Quant à la question de l'objectivité, nous refusons le privilège attribué au toucher sur les autres modalités sensorielles. Selon la position défendue dans le chapitre 6, l'objectivité est le caractère des

croyances et des jugements perceptifs plutôt que celui de l'expérience perceptive. Ainsi, s'il y a une différence entre le sens du toucher et les autres modalités sensorielles quant à l'objectivité des croyances perceptives, cela revient au fait que les actions exploratoires se déploient souvent au cours des expériences tactiles et que la modalité tactile dispose peut-être de plus de moyens pour vérifier, confirmer ou infirmer les croyances perceptives. Cette différence entre le sens du toucher et les autres sens est une différence quantitative plutôt que qualitative.

Dans le chapitre 6, nous avons présenté et critiqué la thèse selon laquelle le sens du toucher est nécessaire pour le sens de réalité. Nous avons pris parti pour l'idée selon laquelle le sens de réalité n'est pas constitutif de l'expérience perceptive. Comme on l'a vu, certains auteurs (voir Dokic et Martin, 2017) suggèrent que le sens de réalité possède une nature affective et proposent de considérer le sens de réalité comme un sentiment « métacognitif ». Il convient, dans le cadre d'une future recherche, d'étudier de plus près ce que l'on appelle le sens de réalité en s'appuyant sur les exemples de la perception tactile. Ici, deux types d'études semblent être instructifs. Un travail sur les cas empiriques dans lesquels les sujets souffrent des troubles de la perception tactile, d'une part, et d'autre part, l'examen des cas des troubles de dépersonnalisation et des troubles qui ont été souvent pris comme exemples de privation du sens de réalité.

Par ailleurs, le sens de réalité ne serait pas le seul type de sentiment qui accompagne le toucher. Les phénomènes tactiles et corporels sont connus pour avoir des aspects affectifs. Ainsi, le fait d'être caressé ou de souffrir d'une douleur est chargé d'affects ; une stimulation tactile peut être plaisante ou déplaisante, rassurante ou surprenante, etc. Lorsque l'on parle des aspects affectifs des phénomènes tactiles et corporels plusieurs questions s'imposent : quels sont les différents types d'affects engagés dans le toucher, quels sont leurs ressemblances et leurs différences ? Le caractère affectif d'une expérience tactile ou corporelle doit-il être considéré comme une partie constitutive de l'expérience perceptive ou comme une réaction à celle-ci ? Y-a-t-il des récepteurs corporels responsables de ce type d'affects ? Quelle est l'influence du contexte dans lequel le sujet se trouve sur le caractère affectif d'une expérience perceptive donnée ? Dans ce texte, ces aspects affectifs des phénomènes tactiles et corporels n'ont pas été traités. Cela ne revient pas à négliger l'importance d'une telle analyse. L'étude des aspects affectifs du toucher requiert une étude approfondie et un texte entièrement dédié à cet effet¹.

¹ Voir Fulkerson (2014, ch. 7) pour un exemple d'étude philosophique sur les aspects affectifs du sens du toucher.

Au terme de cette étude, nous mentionnons deux sujets de recherche peu investis dans ce texte, et qui peuvent faire l'objet de travaux ultérieurs et complémentaires au présent travail.

Le premier concerne le rapport entre la perception et l'attention. Nous avons mentionné dans le chapitre 4 que le phénomène de la cécité au changement s'explique parfois par l'absence d'attention à certains aspects de la scène visuelle et qu'en dirigeant l'attention du sujet percevant vers la zone où des aspects de la scène n'ont pas été remarqués, le sujet serait capable de percevoir et de remarquer les aspects précédemment négligés de la scène visuelle. Nous avons également mentionné que ce phénomène pourrait se produire dans la modalité tactile. L'attention dont nous avons parlé correspondait à une attention mobilisée de façon endogène, c'est-à-dire l'attention mobilisée volontairement par le sujet percevant. Les psychologues parlent également de l'orientation exogène de l'attention, c'est-à-dire l'attention mobilisée vers une zone du champ perceptif par une source externe. Par exemple, les aspects saillants d'une scène visuelle attirent plus d'attention : une brique rouge au milieu d'un mur fait des briques blanches attire plus d'attention qu'une brique blanche entourée par des briques blanches. Que peut-on dire de l'attention orientée de façon exogène dans le cas de la modalité tactile ? La réponse n'est pas évidente, car il est difficile de faire la différence entre une perception tactile passive et la mobilisation d'attention engendrée par une source externe. Imaginons que quelqu'un tape sur votre épaule. Selon la puissance de ses coups, vous pouvez plus ou moins remarquer son acte. Ici, la source perceptive externe, c'est-à-dire, une sensation de pression, attire votre attention. Mais dans le même temps, elle est l'expérience même de cette source externe. On ne peut pas discerner le fait de prêter attention à la source externe de l'attention de la perception même de la main qui tape sur votre épaule. Par ailleurs, lorsque l'on parle de la bipolarité du toucher, on dit souvent que, dans certaines expériences tactiles et corporelles, il est possible de prêter attention tour à tour à son propre corps ou aux objets extérieurs au corps. Il convient alors de se poser la question du rapport entre la perception et l'attention à partir du sens du toucher et de chercher à savoir quel rôle joue l'attention dans la justification perceptive.

Le deuxième sujet d'étude concerne le concept même de perception. Le concept de perception que nous avons présupposé dans ce texte attribue un rôle épistémique à la perception. En nous posant la question du rapport entre, d'un côté, la perception, et de l'autre, la sensation, l'action et la croyance, nous avons mené une réflexion sur la notion même de perception. Ainsi nous avons avancé les propositions suivantes à propos de la perception :

- 1) La perception joue un rôle épistémique.

2) La supposition d'un contenu représentationnel n'est pas nécessaire pour expliquer le rôle épistémique de la perception.

3) La perception n'est pas constituée en partie par l'action.

La question qui se pose est la suivante : le concept dont nous sommes partis est-il le seul concept possible ou le concept de perception le plus pertinent ? Nous pouvons constater, en étudiant différentes théories de la perception, que chacune d'entre elles vise à expliquer un ou plusieurs problèmes relatifs à l'expérience perceptive. Par exemple, le problème d'expliquer la distinction entre perception, illusion et hallucination, le problème de fournir une explication du caractère phénoménal de l'expérience perceptive, le problème du rôle épistémique de la perception et du fondement de la connaissance perceptive, le problème du rapport entre perception et action, le problème d'établir un rapport entre les données neurophysiologiques concernant les processus cognitifs sous-personnels et la conscience perceptive, etc. Du moins, deux questions concernant la théorisation générale de la perception méritent d'être posées : la première est de savoir s'il existe un concept univoque de perception qui est en jeu dans tous ces débats et la deuxième concerne la détermination des frontières entre perception et d'autres catégories cognitives telles que le jugement, la croyance et la connaissance.

Bibliographie

- Allais, L. (2017). Synthesis and Binding. In A. Gomes & A. Stephenson (Éds.), *Kant and the Philosophy of Mind : Perception, Reason, and the Self*. (p. 25-45). Oxford University Press.
- Anema, H., Zandvoort, M., de Haan, E., Kappelle, L., Kort, P., Jansen, B., & Dijkerman, C. (2008). A double dissociation between somatosensory processing for perception and action. *Neuropsychologia*, 47, 1615-1620.
- Anscombe, G. E. M. (1981). The Intentionality of Sensation : A Grammatical Feature. In *Metaphysics and the Philosophy of Mind : Collected Philosophical Papers II* (p. 3-20). Basil Blackwell.
- Arango-Muñoz, S. (2014). The Nature of Epistemic Feelings. *Philosophical Psychology*, 27(2), 1-19.
- Aristote. (1999). *De l'âme*. Editions Flammarion.
- Armstrong, D. M. (1961). *Perception And The Physical World*. Humanities Press.
- Armstrong, D. M. (1962). *Bodily sensations*. Routledge & Kegan Paul.
- Armstrong, D. M. (1968). *A Materialist Theory of the Mind*. Routledge.
- Armstrong, D. M. (1973). *Belief, Truth and Knowledge*. Cambridge University Press.
- Armstrong, D. M. (2004). In defence of the cognitivist theory of perception. *Harvard Review of Philosophy*, 12(1), 19-26.
- Ataria, Y. (2015). Where do we end and where does the world begin? The case of insight meditation. *Philosophical Psychology*, 28(8), 1128-1146.

- Auvray, M., & O'Regan, J. (2003). L'influence des facteurs sémantiques sur la cécité aux changements progressifs dans les scènes visuelles. *L'année psychologique*, vol. 103, n°1, p. 9-32.
- Aydede, M. (2005). Introduction : A Critical and Quasi-Historical Essay on Theories of Pain. In M. Aydede (Éd.), *Pain : New Essays on its Nature and the Methodology of its Study*. Cambridge Ma: Bradford Book/Mit Press.
- Aydede, M. (2009). Is Feeling Pain the Perception of Something? *The Journal of Philosophy*, 106(10), 531-567.
- Aydede, M. (2017). Pain : Perception or Introspection? In J. Corns (Éd.), *The Routledge Handbook of Philosophy of Pain*. Routledge.
- Aydede, M. (2019). Pain. In E. N. Zalta (Éd.), *The Stanford Encyclopedia of Philosophy* (Spring 2019). Metaphysics Research Lab, Stanford University.
- Bach-y Rita, P., Collins, C. C., Saunders, F. A., White, B., & Scadden, L. (1969). Vision substitution by tactile image projection. *Nature*, 221(5184), 963-964.
- Bain, D. (2019). Why Take Painkillers? *Noûs*, 53(2), 462-490.
- Barberousse, A., Kistler, M., & Ludwig, P. (2011). *La philosophie des sciences au XXe siècle*. Flammarion.
- Batty, C. (2010). Scents and Sensibilia. *American Philosophical Quarterly*, 47(2), 103-118.
- Benoist, J. (2013). *Le bruit du sensible*. Les éditions du Cerf.
- Ben-Zeev, A. (1984). The Passivity Assumption of the Sensation-Perception Distinction. *The British Journal for the Philosophy of Science*, 35(4), 327-343.
- Berkeley, G. (1999). *Trois Dialogues entre Hylas et Philonous* (G. Brykman & R. Dégremont, Trad.). Flammarion.

- Bermudez, J. L. (2005). The phenomenology of bodily awareness. In D. W. Smith & A. L. Thomasson (Éds.), *Phenomenology and philosophy of mind* (p. 295-316). Clarendon Press.
- Berrios, G. E. (1982). Tactile hallucinations : Conceptual and historical aspects. *Journal of Neurology, Neurosurgery, and Psychiatry*, 45(4), 285-293.
- Berthier, M., Starkstein, S., & Leiguarda, R. (1988). Asymbolia for pain : A sensory-limbic disconnection syndrome. *Annals of Neurology*, 24(1), 41-49.
- Biggs, S., Matthen, M., & Stokes, D. (2014). Sorting the Senses. In D. Stokes, M. Matthen, & S. Biggs (Éds.), *Perception and its Modalities* (p. 1-19). Oxford University Press.
- Björkman, A., Weibull, A., Olsrud, J., Ehrsson, H. H., Rosén, B., & Björkman-Burtscher, I. M. (2012). Phantom digit somatotopy : A functional magnetic resonance imaging study in forearm amputees. *European Journal of Neuroscience*, 36, 2098-2106.
- Blakemore, S. J., Wolpert, D., & Frith, C. (2000). Why can't you tickle yourself? *Neuroreport*, 11(11), R11-16.
- Blakemore, S.-J., Oakley, D. A., & Frith, C. D. (2003). Delusions of alien control in the normal brain. *Neuropsychologia*, 41(8), 1058-1067.
- Bliss, J. C., Hewitt, D. V., Crane, P. K., Mansfield, P. K., & Townsend, J. T. (1966). Information available in brief tactile presentations. *Perception & Psychophysics*, 1, 273-283.
- Block, N. (1983). Mental pictures and cognitive science. *Philosophical Review*, 92, 499-541.
- Block, N. (1995). On a Confusion About a Function of Consciousness. *Brain and Behavioral Sciences*, 18(2), 227-247.
- Block, N. (2005). Review of Alva Noë, *Action in Perception*. *Journal of Philosophy*, 102, 259-272.

- Block, N. (2007). Consciousness, accessibility, and the mesh between psychology and neuroscience. *The Behavioral and Brain Sciences*, 30(5-6), 481-499; discussion 499-548.
- Block, N. (2011). Perceptual consciousness overflows cognitive access. *Trends in Cognitive Sciences*, 15(12), 567-575.
- Blom, J. D. (2009). *A dictionary of hallucinations*. Springer Science & Business Media.
- Bloom, P. (2002). *How Children Learn the Meanings of Words* (Revised edition). MIT Press.
- Bókkon, I. (2008). Phosphene phenomenon : A new concept. *BioSystems*, 92, 168-174.
- Bonjour, L. (1978). Can Empirical Knowledge Have a Foundation? *American Philosophical Quarterly*, 15(1), 1-13.
- BonJour, L. (1985). *Structure of Empirical Knowledge*. Harvard University Press.
- Botvinick, M., & Cohen, J. (1998). Rubber hands ‘feel’ touch that eyes see. *Nature*, 391(6669).
- Brewer, B. (1999). *Perception and Reason* (First Edition). Clarendon Press.
- Brewer, B. (2006). Perception and Content. *European Journal of Philosophy*, 14(2), 165-181.
- Brewer, B. (2011). Perception and its Objects. In *Perception and its Objects*. Oxford University Press.
- Brogaard, B. (2017). Perception Without Representation? On Travis’s Argument Against the Representational View of Perception. *Topoi*, 36(2), 273-286.
- Brooks, J. L. (2015). Traditional and new principles of perceptual grouping. In *Wagemans, J.(ed.), Oxford Handbook of Perceptual Organization* (p. 57-87). Oxford University Press.
- Burge, T. (2003). Perceptual Entitlement*. *Philosophy and Phenomenological Research*, 67(3), 503-548.
- Burge, T. (2010). *Origins of Objectivity*. Oxford University Press, USA.

- Burge, T. (2009b). Five Theses on De Re States and Attitudes. In J. Almog & P. Leonardi (Éds.), *The Philosophy of David Kaplan* (p. 246-324). Oxford University Press.
- Burge, T. (2009a). Perceptual Objectivity. *The Philosophical Review*, 118(3), 285-324.
- Byrne, A. (2009). Experience and Content. *Philosophical Quarterly*, 59(236), 429-451.
- Campbell, J. (2002). *Reference and Consciousness*. Clarendon Press.
- Campbell, J. (2011). Tyler Burge : Origins of Objectivity. *Journal of Philosophy*, 108(5), 269-285.
- Casati, R., Di Bona, E., & Dokic, J. (2013). The Ockhamization of the event sources of sound. *Analysis*, 73(3), 462-466.
- Casati, R., & Dokic, J. (1994). *La philosophie du son*. Editions Jacqueline Chambon.
- Cassam, Q. (2010). Judging, Believing and Thinking. *Philosophical Issues*, 20(1), 80-95.
- Chalmers, D. J. (2004). The Representational Character of Experience. In B. Leiter (Éd.), *The Future for Philosophy* (p. 153-181). Oxford University Press.
- Chang, D., Nesbitt, K. V., & Wilkins, K. (2007a). The Gestalt principle of continuation applies to both the haptic and visual grouping of elements. *Proceedings of the Second Joint EuroHaptics Conference and Symposium on Haptic Interfaces for Virtual Environment and Teleoperator Systems*, 15-20.
- Chang, D., Nesbitt, K. V., & Wilkins, K. (2007b). The Gestalt principles of similarity and proximity apply to both the haptic and visual grouping of elements. In W. Piekarski & B. Plimmer (Éds.), *Eighth Australasian UserInterface Conference (AUIC2007)* (Vol. 64, p. 79-86).
- Charrak, A. (2003). *Empirisme et métaphysique : L'Essai sur l'origine des connaissances humaines de Condillac*. Vrin.
- Charrak, A. (2014). Liaison des idées et variété des esprits : De Malebranche à l'empirisme des Lumières. *Astérion*, 12.

- Chisholm, R. M. (1957). *Perceiving : A philosophical study*. Cornell University Press.
- Clark, A. (2000). *A Theory of Sentience*. Oxford University Press.
- Clark, A. (2004). Feature-placing and proto-objects. *Philosophical Psychology*, 17(4), 443-469.
- Clark, A. (2016). *Surfing Uncertainty : Prediction, Action, and the Embodied Mind*. OUP USA.
- Clark, A. (2013a). Expecting the World : Perception, Prediction, and the Origins of Human Knowledge. *Journal of Philosophy*, 110(9), 469-496.
- Clark, A. (2013b). Whatever next? Predictive brains, situated agents, and the future of cognitive science. *Behavioral and Brain Sciences*, 36(3), 181-204.
- Cohen, S. (2002). Basic Knowledge and the Problem of Easy Knowledge. *Philosophy and Phenomenological Research*, 65(2), 309-329.
- Cohen, Z. Z., Naparstek, S., & Henik, A. (2014). Tactile enumeration of small quantities using one hand. *Acta Psychologica*, 150, 26-34.
- Condillac, E. B. (1947). *Traité des sensations*. In G. Le Roy (Éd.), *Œuvres philosophiques de Condillac* (Vol. 1, p. 224-318). Presses Universitaires de France.
- Corns, J. (2014). The Inadequacy of Unitary Characterizations of Pain. *Philosophical Studies*, 169(3), 355-378.
- Craig, E. (1976). Sensory experience and the foundations of knowledge. *Synthese*, 33(2), 1-24.
- Crane, T. (1988). The Waterfall Illusion. *Analysis*, 48(3), 142-147.
- Crane, T. (1998). Intentionality as the Mark of the Mental. *Royal Institute of Philosophy Supplements*, 43, 229-251.
- Cutter, B., & Tye, M. (2011). Tracking representationalism and the painfulness of pain. *Philosophical Issues*, 21, 90-109.

- Davidson, D. (1986). A coherence theory of truth and knowledge. In E. LePore (Éd.), *Truth and Interpretation. Perspectives on the Philosophy of Donald Davidson* (p. 307-319). Basil Blackwell.
- Dawson, M. R. W. (1998). *Understanding Cognitive Science* (1st edition). Wiley-Blackwell.
- Dennett, D. C. (1978). Why You Can't Make a Computer That Feels Pain. *Synthese*, 38(3), 415-449.
- Dennett, D. C. (1993). *La conscience expliquée* (P. Engel, Trad.). Odile Jacob.
- de Vignemont, F. de. (2017). Pain and Touch. *The Monist*, 100(4), 465-477.
- de Vignemont, F. (2009). Body schema and body image—Pros and cons. *Neuropsychologia*, Elsevier, 48(3), 669-680 00512315.
- de Vignemont, F. (2011). A mosquito bite against the enactive approach to bodily experiences. *Journal of Philosophy*, 108(4), 188-204.
- de Vignemont, F. (2020). Bodily Awareness. In E. N. Zalta (Éd.), *The Stanford Encyclopedia of Philosophy* (Fall 2020). Metaphysics Research Lab, Stanford University.
- de Vignemont, F., & Massin, O. (2015). Touch. In M. Matthen (Éd.), *The Oxford Handbook of the Philosophy of Perception*. Oxford University Press.
- Dewalque, A., Gauvry, C., & Collectif. (2016). *Conscience et représentation : Introduction aux théories représentationnelles de l'esprit*. Vrin.
- Diderot, D. (2000). *Lettre sur les aveugles – Lettre sur les sourds et les muets*. GF-Flammarion.
- Diederich, N. J., Fénelon, G., Stebbins, G., & Goetz, C. G. (2009). Hallucinations in Parkinson disease. *Nature Reviews. Neurology*, 5(6), 331-342.
- Dijkerman, H. C., & Haan, E. H. F. (2007). Somatosensory processes subserving perception and action. *Behavioral and Brain Sciences*, 30(2), 189-201.

- Dokic, J. (1998). The Ontology of Perception : Bipolarity and Content. *Erkenntnis*, 48(2/3), 153-169.
- Dokic, J. (2004). *Qu'est-ce que la perception?*, *Chemins philosophiques*. Vrin.
- Dokic, J. (2007). La neutralité métaphysique de la perception. In *Métaphysique contemporaine. Propriétés, mondes possibles et personnes* (E. Garcia et F. Nef, p. 343-365). Vrin.
- Dokic, J. (2012). Le donné, l'intuition et la présence dans la perception. *Les Etudes philosophiques*, n° 103(4), 481-492.
- Dokic, J. (2000b). Le cercle bipolaire. Intentionnalité et contenu perceptif. In P. Livet (Éd.), *De la perception à l'action. Contenus perceptifs et perception de l'action*, PUF (p. 83-118).
- Dokic, J. (2000a). Qui a peur des qualia corporels? *Philosophiques*, 27(1), 77-98.
- Dokic, J., & Martin, J.-R. (2017). Felt Reality and the Opacity of Perception. *Topoi*, 36(2), 299-309.
- Doorn, G. H., Dubaj, V., Wuillemin, D. B., Richardson, B. L., & Symmons, M. A. (2012). Cognitive Load Can Explain Differences in Active and Passive Touch. *EuroHaptics*, 1, 91-102.
- Dretske, F. (1969). *Seeing and Knowing*. Routledge & Kegan Paul.
- Dretske, F. (1994). Differences that Make No Difference. *Philosophical Topics*, 22(1/2), 41-57.
- Dretske, F. (1997). *Naturalizing the Mind*. MIT Press.
- Dretske, F. (1999). The Mind's Awareness of Itself. *Philosophical Studies*, 95(1), 103-124.
- Dretske, F. (2003). How Do You Know You Are Not a Zombie. In B. Gertler (Éd.), *Privileged Access : Philosophical Accounts of Self-Knowledge* (p. 1-14). Ashgate.

- Dretske, F. (2007). What change blindness teaches about consciousness. *Philosophical Perspectives*, 21, 216-230.
- Dretske, F., & Zincq, A. (2016). Le voir non épistémique. In R. Brisart et Ch. Gauvry (Éds.), *Perception et concept : Le conceptualisme en question* (Robert Brisart et Charlotte Gauvry, p. 37-77). Ousia.
- Eilan, N. (2017). Perceptual Objectivity and Consciousness : A Relational Response to Burge's Challenge. *Topoi*, 36(2), 287-298.
- Engel, P., Dutant, J., Collectif, Brunet, A., & Bourgoignon, E. (2005). *Philosophie de la connaissance : Croyance, connaissance, justification*. Vrin.
- Evans, G. (1982). *The Varieties of Reference*. Clarendon Press.
- Fénelon, G. (2008). Psychosis in Parkinson's disease : Phenomenology, frequency, risk factors, and current understanding of pathophysiologic mechanisms. *CNS Spectrums*, 13(3 Suppl 4), 18-25.
- Firth, R. (1978). Are Epistemic Concepts Reducible to Ethical Concepts? In A. I. Goldman & J. Kim (Éds.), *Values and Morals : Essays in Honor of William Frankena, Charles Stevenson, and Richard Brandt* (p. 215-229). Springer Netherlands.
- Fish, W. (2009). *Perception, Hallucination, and Illusion*. Oxford University Press.
- Fortier, M. (2018). Le sens de réalité dans les expériences psychotropes : Etude comparée des hallucinogènes sérotoninergiques et anticholinergiques. In S. Baud (Éd.), *Histoires et usages des plantes psychotropes* (p. 125-185). Imago.
- Frances, A., & Gale, L. (1975). The proprioceptive body image in self-object differentiation : A case of congenital indifference to pain and head-banging. *The Psychoanalytic Quarterly*, 44(1), 107-126.

- Frege, G. (2009). La pensée. Une recherche logique. In S. Laugier & B. Ambroise (Éds.), & J. Benoist (Trad.), *Textes clés de philosophie du langage Vol.I : Signification, vérité et réalité* (p. 87-124). Vrin.
- Friston, K. (2005). A theory of cortical responses. *Philosophical Transactions of the Royal Society of London. Series B, Biological Sciences*, 360(1456), 815-836.
- Fulkerson, M. (2010). *The Sense of Touch* [PhD thesis,]. University of Toronto.
- Fulkerson, M. (2011). The unity of haptic touch. *Philosophical Psychology*, 24(4), 493-516.
- Fulkerson, M. (2012). Touch Without Touching. *Philosophers' Imprint*, 12(5), 1-15.
- Fulkerson, M. (2014). *The First Sense : A Philosophical Study of Human Touch*. The MIT Press.
- Gallace, A., & Spence, C. (2011). To what extent do Gestalt grouping principles influence tactile perception? *Psychological Bulletin*, 137(4), 538-561.
- Gallace, A., Tan, H. Z., & Spence, C. (2006). The failure to detect tactile change : A tactile analog of visual change blindness. *Psychon. Bull. Rev*, 13, 300-303.
- Gallagher, S. (2005). *How the body shapes the mind*. Oxford University Press.
- Gangopadhyay, N., & Kiverstein, J. (2009). Enactivism and the Unity of Perception and Action. *Topoi*, 28(1), 63-73.
- Gibson, J. J. (1962). Observations on active touch. *Psychological Review*, 69(6), 477-491.
- Giummarra, M. J., & Moseley, G. L. (2011). Phantom limb pain and bodily awareness : Current concepts and future directions. *Current Opinion in Anaesthesiology*, 24(5), 524-531.
- Glüer, K. (2009). In Defence of a Doxastic Account of Experience. *Mind and Language*, 24(3), 297-327.
- Glüer, K. (2017). Talking about Looks. *Review of Philosophy and Psychology*, 8(4), 781-807.
- Grahek, N. (2007). *Feeling Pain and Being in Pain*. MIT Press.

- Gregory, R. L. (1987). *The Oxford Companion to The Mind*. OUP.
- Grice, H. P. (1962). Some remarks about the senses. In R. J. Butler (Éd.), *Analytical Philosophy, First Series*. Oxford University Press.
- Haggard, P., Cheng, T., Beck, B., & Fardo, F. (2017). Spatial Perception and the Sense of Touch. In F. de Vignemont & A. J. T. Alsmith (Éds.), *The Subject's Matter : Self-Consciousness and the Body* (p. 97-114). MIT Press.
- Haggard, P., & Giovagnoli, G. (2011). Spatial patterns in tactile perception : Is there a tactile field? *Acta Psychologica*, 137, 65-75.
- Hall, R. J. (2008). If it itches, scratch! *Australasian Journal of Philosophy*, 86(4), 525-535.
- Halpern, B. P. (1983). Tasting and smelling as active, exploratory sensory processes. *American Journal of Otolaryngology*, 4(4), 246-249.
- Hardcastle, V. G. (2017). A brief and potted overview on the philosophical theories of pain. In J. Corns (Éd.), *The Routledge Handbook of Philosophy of Pain*. Routledge.
- Heller, M. A. (1986). Active and passive tactile braille recognition. *Bulletin of the Psychonomic Society*, 24(3), 201-202.
- Heller, M. A. (1989). Texture perception in sighted and blind observers. *Perception and Psychophysics*, 45, 49-54.
- Heller, M. A., & Clyburn, S. (1993). Global versus local processing in haptic perception of form. *Bulletin of the Psychonomic Society*, 31(6), 574-576.
- Heller, M. A., Wilson, K., Steffen, H., Yoneyama, K., & Brackett, D. D. (2003). Superior haptic perceptual selectivity in late-blind and very-low-vision subjects. *Perception*, 32, 499-511.
- Hohwy, J. (2007). Functional integration and the mind. *Synthese*, 159(3), 315-328.
- Hohwy, J. (2013). *The Predictive Mind*. Oxford University Press.

- Horst, S. (2011). The Computational Theory of Mind. In E. N. Zalta (Éd.), *The Stanford Encyclopedia of Philosophy* (Spring 2011). Metaphysics Research Lab, Stanford University.
- Hurley, S. L. (2001). Perception And Action : Alternative Views. *Synthese*, 129(1), 3-40.
- Husserl, E. (1989). *Chose et espace : Leçons de 1907* (J.-F. Lavigne, Trad.). Presses Universitaires de France - PUF.
- Husserl, E. (1996). *Recherches phénoménologiques pour la constitution* (E. Escoubas, Trad.). Presses Universitaires de France - PUF.
- Husserl, E. (2009). *Recherches logiques : Recherche VI* (H. Élie, A. L. Kelkel, & R. Schérer, Trad.). Presses universitaires de France.
- Husserl, E. (1985). *Idées directrices pour une phénoménologie* (P. Ricœur, Trad.). Gallimard.
- Hutto, D. D. (2005). Knowing What? Radical Versus Conservative Enactivism. *Phenomenology and the Cognitive Sciences*, 4(4), 389-405.
- Ihde, D. (1983). *Sense and significance*. Humanities Press.
- Iida, N., Kuroki, S., & Watanabe, J. (2015). Comparison of Tactile Temporal Numerosity Judgments Between Unimanual and Bimanual Presentations. *Perception*, 45(1-2), 99-113.
- Jackson, F. (1977). *Perception : A Representative Theory*. Cambridge University Press.
- Johnson, K. O. (2001). The roles and functions of cutaneous mechanoreceptors. *Current Opinion in Neurobiology*, 11(4), 455-461.
- Johnston, M. (2006). Better Than Mere Knowledge? The Function of Sensory Awareness. In J. Hawthorne & T. Gendler (Éds.), *Perceptual Experience* (p. 260-290). Oxford University Press.
- Jonas, H. (1953). The Nobility of Sight. *Philosophy and Phenomenological Research*, 14(4), 507-519.

- Kaneko, S., Kajimoto, H., & Hayward, V. (2018). A Case of Perceptual Completion in Spatio-Temporal Tactile Space. In D. Prattichizzo, H. Shinoda, H. Z. Tan, E. Ruffaldi, & A. Frisoli (Éds.), *Haptics : Science, Technology, and Applications* (p. 49-57). Springer International Publishing.
- Kant, E. (1990). *Critique de la raison pure*. Gallimard.
- Katz, D. (1989). *The World of Touch* (L. E. Krueger, Trad.). Psychology Press.
- Kennedy, J. M., & Juricevic, I. (2006). Form, projection and pictures for the blind. In M. A. Heller & S. Ballesteros (Éds.), *Touch and blindness : Psychology and neuroscience* (p. 73-93). Lawrence Erlbaum Associates.
- Kitada, R., Kochiyama, R., Hashimoto, T., Naito, E., & Matsumura, M. (2003). Moving tactile stimuli of fingers are integrated in the intraparietal and inferior parietal cortices. *Neuroreport*, *14*, 719-724.
- Klein, R. M., & Shore, D. I. (2000). Relationships among modes of visual orienting. In S. Monsell & J. Driver (Éds.), *Control of cognitive processes : Attention and performance XVIII* (p. 195-208). MIT Press.
- Koffka, K. (1922). Perception : An introduction to the Gestalt-theory. *Psychological Bulletin*, *19*, 531-585.
- Koriat, A. (2006). Are we frightened because we run away? Some evidence from metacognitive feelings. In B. Uttl, N. Ohta, & A. Siegenthaler (Éds.), *Memory and emotion : Interdisciplinary perspectives* (p. 83-103). Blackwell Publishing.
- Kriegel, U. (2013). The Phenomenal Intentionality Research Program. In U. Kriegel (Éd.), *Phenomenal Intentionality*. Oxford University Press.
- Lederman, S. J. (1981). The perception of surface roughness by active and passive touch. *Bulletin of the Psychonomic Society*, *18*(5), 253-255.

- Lederman, S. J., & Klatzky, R. L. (1987). Hand movements : A window into haptic object recognition. *Cognitive Psychology*, *19*(3), 342-368.
- Lederman, S., & Klatzky, R. (2009). Haptic perception : A tutorial. *Attention, Perception and Psychophysics*, *71*(7), 1439-1459.
- Locatelli, R., & Wilson, K. A. (2017). Introduction : Perception Without Representation. *Topoi*, *36*(2), 197-212.
- Locke, J. (1690). *Essay Concerning Human Understanding* (E. P. H. Nidditch, Éd.). Clarendon.
- Locke, J. (2002). *Essai philosophique sur l'entendement humain—Livres I et II* (J.-M. Vienne, Trad.). Librairie Philosophique Vrin.
- Logue, H. (2014). Experiential Content and Naive Realism : A Reconciliation. In B. Brogaard (Éd.), *Does Perception Have Content?* Oxford University Press.
- Longo, M. R., Cardozo, S., & Haggard, P. (2008). Visual enhancement of touch and the bodily self. *Consciousness and Cognition: An International Journal*, *17*(4), 1181-1191.
- Macpherson, F. (2011). *The Senses : Classic and Contemporary Philosophical Perspectives*. Oxford University Press.
- Macpherson, F. (2011b). Cross-Modal Experiences. *Proceedings of the Aristotelian Society*, *111*, 429-468.
- Macpherson, F. (2011a). Individuating the Senses. In F. Macpherson (Éd.), *The Senses : Classic and Contemporary Philosophical Perspectives*. Oxford University Press.
- Madary, M. (2017). *Visual Phenomenology*. MIT Press.
- Magee, L. E., & Kennedy, J. M. (1980). Tactually exploring pictures. *Nature London*, *283*, 287-288.

- Marotta, A., Ferrè, E. R., & Haggard, P. (2015). Transforming the Thermal Grill Effect by Crossing the Fingers. *Current Biology*, 25(8), 1069-1073.
- Marr, D. (1982). *Vision Marr : A Computational Investigation into the Human Representation and Processing of Visual Information*. W.H.Freeman & Co Ltd.
- Martin, M. G. F. (1992). Sight and Touch. In T. Crane (Éd.), *The Contents of Experience* (p. 196-215). Cambridge University Press.
- Martin, M. G. F. (1993). Sense Modalities and Spatial Properties. In N. Eilan, R. A. McCarthy, & B. Brewer (Éds.), *Spatial Representation*. Basil Blackwell.
- Martin, M. G. F. (2004). The Limits of Self-Awareness. *Philosophical Studies*, 120(1-3), 37-89.
- Martin, M. G. F. (2010). What's in a Look? In B. Nanay (Éd.), *Perceiving the World* (p. 160-225). Oxford University Press.
- Martin, M. G. F. (2002b). Particular Thoughts & Singular Thought. *Royal Institute of Philosophy Supplement*, 51, 173-214.
- Martin, M. G. F. (2002a). The Transparency of Experience. *Mind and Language*, 17(4), 376-425.
- Masrour, F. (2013). Phenomenal Objectivity and Phenomenal Intentionality : In Defense of a Kantian Account. In U. Kriegel (Éd.), *Phenomenal Intentionality* (p. 116-136). Oxford University Press.
- Massin, O. (2010). *L'objectivité du Toucher* [PhD thesis,]. Aix-Marseille.
- Massin, O. (2011a). Le mutisme des sens. In S. Laugier & C. Al-Saleh (Éds.), *J.L. Austin et la philosophie du langage ordinaire*. G. Olms.
- Massin, O. (2011b). Résistance et Existence. *Etudes de Philosophie*, 9, 275-310.
- Matthen, M. (2014). How to Be Sure : Sensory Exploration and Empirical Certainty. *Philosophy and Phenomenological Research*, 88(1), 38-69.

- Matthen, M. (2015). The individuation of the senses. In M. Matthen (Éd.), *Oxford Handbook of the Philosophy of Perception*, (p. 567-586). Oxford University Press.
- McDowell, J. (1984). De Re Senses. *Philosophical Quarterly*, 34(136), 283-294.
- McDowell, J. (1994). *Mind and World*. Harvard University Press.
- McDowell, J. (2006). Conceptual Capacities in Perception. In G. Abel (Éd.), *Kreativität*. Felix Meiner Verlag.
- McDowell, J. (2007). *L'esprit et le monde* (C. Alsaleh, Trad.). Vrin.
- McDowell, J. (2008). Avoiding the Myth of the Given. In J. Lindgaard (Éd.), *John McDowell : Experience, Norm, and Nature*, (p. 1-14). Blackwell Publishing.
- McGurk, H., & MacDonald, J. (1976). Hearing lips and seeing voices. *Nature*, 264(5588), 746-748.
- Mele, A. (1989). Intention, Belief, and Intentional Action. *American Philosophical Quarterly*, 26(1), 19-30.
- Melville, H. (2013). *Moby Dick* (L. Jacques, J. Smith, & J. Giono, Trad.). Folio Classique.
- Merleau-Ponty, M. (1976). *Phénoménologie de la perception*. Gallimard.
- Merleau-Ponty, M. (2014). *Le Primat de la perception et ses conséquences philosophiques*. Verdier/Poche.
- Metzger, W. (1936). *Laws of seeing*. MIT Press.
- Milner, A. D., & Goodale, M. A. (1995). *The Visual Brain in Action*. Oxford University Press.
- Nanay, B. (2013). *Between Perception and Action*. Oxford University Press.
- Nelkin, N. (1994). Reconsidering pain. *Philosophical Psychology*, 7(3), 325-343.
- Nielsen, T. (2007). Felt presence : Paranoid delusion or hallucinatory social imagery? *Consciousness and Cognition: An International Journal*, 16(4), 975-983.
- Noë, A. (2003). Causation and Perception : The Puzzle Unravelled. *Analysis*, 63, 93-100.

- Noë, A. (2004). *Action in Perception*. MIT Press.
- Nudds, M. (2004). The significance of the senses. *Proceedings of the Aristotelian Society*, 104(1), 31-51.
- O'Callaghan, C. (2007). Sounds : A Philosophical Theory. In *Sounds*. Oxford University Press.
- O'Callaghan, C. (2020). Auditory Perception. In E. N. Zalta (Éd.), *The Stanford Encyclopedia of Philosophy* (Summer 2020). Metaphysics Research Lab, Stanford University.
- Olin, L. (2016). Burge on perception and sensation. *Synthese*, 193(5), 1479-1508.
- O'Regan, J. K., & Noë, A. (2001a). A sensorimotor account of vision and visual consciousness. *Behavioral and Brain Sciences*, 24(5), 883-917.
- O'Regan, J. K., & Noë, A. (2001b). What it is like to see : A sensorimotor theory of perceptual experience. *Synthese*, 129(1), 79-103.
- O'Shaughnessy, B. (1989). The sense of touch. *Australasian Journal of Philosophy*, 67(1).
- O'Shaughnessy, B. (2003). Sense Data. In B. O'Shaughnessy (Éd.), *John Searle*. Cambridge: Cambridge University Press.
- Pawluk, D., Kitada, R., Abramowicz, A., Hamilton, C., & Lederman, S. J. (2011). Figure/ground segmentation via a haptic glance : Attributing initial discrete finger contacts to objects or their supporting surfaces. *IEEE Transactions on Haptics*, 4, 2-13.
- Peacocke, C. (1981). Demonstrative Thought and Psychological Explanation. *Synthese*, 49(2), 187-217.
- Peacocke, C. (1983). *Sense and Content : Experience, Thought and their Relations*. OUP Oxford.
- Peacocke, C. (1992). Scenarios, concepts, and perception. In *The Contents of Experience*. Cambridge University Press.

- Peacocke, C. (2006). Mental Action and Self-Awareness. In J. D. Cohen & B. P. McLaughlin (Éds.), *Contemporary Debates in the Philosophy of Mind*. Blackwell.
- Peterson, M. A., & Gibson, B. S. (1994). Must figure-ground organization precede object recognition? An assumption in peril. *Psychological Science*, 5, 253-259.
- Pettijohn, T. F. (Éd.). (1991). *Encyclopedic Dictionary of Psychology* (4th edition). Dushkin Pub Group.
- Phillips, I. (2013). Afterimages and Sensation. *Philosophy and Phenomenological Research*, 87(2).
- Pia, L., Cavallo, M., & Garbarini, F. (2014b). Anosognosia for hemianesthesia: From the syndrome to tactile awareness. *Translational Neuroscience*, 5(3), 218-221.
- Pia, L., Garbarini, F., Burin, D., Fossataro, C., & Berti, A. (2015). A predictive nature for tactile awareness? Insights from damaged and intact central-nervous-system functioning. *Frontiers in Human Neuroscience*, 9.
- Pia, L., Spinazzola, L., Garbarini, F., Bellan, G., Piedimonte, A., Fossataro, C., Livelli, A., Burin, D., & Berti, A. (2014a). Anosognosia for hemianaesthesia: A voxel-based lesion-symptom mapping study. *Cortex; a Journal Devoted to the Study of the Nervous System and Behavior*, 61, 158-166.
- Piccinini, G. (2009). Computationalism in the Philosophy of Mind. *Philosophy Compass*, 4(3), 515-532.
- Piccinini, G., & Shagrir, O. (2014). Foundations of computational neuroscience. *Current Opinion in Neurobiology*, 25, 25-30.
- Picciuto, V., & Carruthers, P. (2014). Inner-Sense. In S. Biggs, M. Matthen, & D. Stokes (Éds.), *Perception and its Modalities*. Oxford University Press.
- Pitcher, G. (1970). Pain Perception. *Philosophical Review*, 79(3), 368.

- Ploner, M., Freund, H. J., & Schnitzler, A. (1999). Pain affect without pain sensation in a patient with a postcentral lesion. *Pain*, 81(1-2), 211-214.
- Pollock, J. (1974). *Knowledge and Justification* (Numéro 102, p. 30). Princeton University Press.
- Prinz, J. (2006). Putting the Brakes on Enactive Perception. *Psyche*, 12.
- Proust, J. (2013). *The Philosophy of Metacognition: Mental Agency and Self-Awareness*. OUP Oxford.
- Proust, J. (2015). The Representational Structure of Feelings. In *Open Mind* (T. Metzinger et J.M. Windt). www.open-mind.net.
- Proust, J. (1997c). L'espace, les sens et l'objectivité. In *Perception et intermodalité* (p. 125-158). Presses Universitaires de France; Cairn.info.
- Proust, J. (1997a). *Perception et intermodalité. Approches actuelles de la question de Molyneux*. Presses Universitaires de France; Cairn.info.
- Proust, J. (1997b). Présentation. In *Perception et intermodalité* (p. 1-18). Presses Universitaires de France; Cairn.info.
- Pryor, J. (2000). The Skeptic and the Dogmatist. *Noûs*, 34(4), 517-549.
- Pryor, J. (2005). There is Immediate Justification. In M. Steup & E. Sosa (Éds.), *Contemporary Debates in Epistemology* (p. 181-202). Blackwell.
- Radovic, F., & Radovic, S. (2002). Feelings of Unreality: A Conceptual and Phenomenological Analysis of the Language of Depersonalization. *Philosophy, Psychiatry, and Psychology*, 9(3), 271-279.
- Raleigh, T. (2015). Phenomenology without Representation. *European Journal of Philosophy*, 23(4), 1209-1237.
- Ramachandran, V. S., & Hirstein, W. (1998a). The perception of phantom limbs. *The D. O. Hebb Lecture. Brain*, 9, 1603-1630.

- Ramachandran, V. S., & Hirstein, W. (1998b). The perception of phantom limbs. The D. O. Hebb lecture. *Brain: A Journal of Neurology*, *121* (Pt 9), 1603-1630.
- Ramachandran, V. S., & Rogers-Ramachandran, D. (1996). Synaesthesia in phantom limbs induced with mirrors. *Proceedings. Biological Sciences*, *263*(1369), 377-386.
- Raspopovic, S., Capogrosso, M., Petrini, F. M., Bonizzato, M., Rigosa, J., Pino, G. D., Carpaneto, J., Controzzi, M., Boretius, T., Fernandez, E., Granata, G., Oddo, C. M., Citi, L., Ciancio, A. L., Cipriani, C., Carrozza, M. C., Jensen, W., Guglielmelli, E., Stieglitz, T., ... Micera, S. (2014). Restoring natural sensory feedback in real-time bidirectional hand prostheses. *Sci Transl Med*, *6*, 222 19.
- Ratcliffe, M. (2008). Touch and Situatedness. *International Journal of Philosophical Studies*, *16*(3), 299-322.
- Ratcliffe, M. (2013). Touch and the Sense of Reality. In *The Hand an Organ of the Mind – What the Manual Tells the Mental*. (Radman, Z., p. 131-157). MIT Press.
- Ratcliffe, M. (2018). Perception, Exploration, and the Primacy of Touch. In A. Newen, L. De Bruin, & S. Gallagher (Éds.), *The Oxford Handbook of 4E Cognition* (p. 281-299). Oxford University Press.
- Recanati, F. (1993). *Direct Reference : From Language to Thought*. Wiley–Blackwell.
- Reid, T. (2002). *Thomas Reid : Essays on the Intellectual Powers of Man* (K. Haakonssen & D. Brookes, Éds.). Edinburgh University Press.
- Rensink, R. A. (2002). Change detection. *Annual Review of Psychology*, *53*(1), 245-277.
- Rensink, R. A. (2009). Attention : Change Blindness and Inattentional Blindness. In W. P. Banks (Éd.), *Encyclopedia of Consciousness* (p. 47-59). Academic Press.
- Rensink, R. A., O'Regan, J. K., & Clark, J. J. (1997). To see or not to see : The need for attention to perceive changes in scenes. *Psychological Science*, *8*(5), 368-373.

- Richardson, B. L., Wullemin, D. B., & MacKintosh, G. J. (1981). Can passive touch be better than active touch? A comparison of active and passive tactile maze learning. *British Journal of Psychology*, 72(3), 353-362.
- Richardson, L. (2011). Bodily Sensation and Tactile Perception. *Philosophy and Phenomenological Research*, 86(1), 134-154.
- Rossetti, Y., Rode, G., & Boisson, D. (1995). Implicit processing of somaesthetic information : A dissociation between where and how? *Neuroreport*, 6(3), 506-510.
- Sacks, O. (2013). *Hallucinations*. Picador.
- Sanford, D. H. (1976). The primary objects of perception. *Mind*, 85(April), 189-208.
- Schellenberg, S. (2011). Perceptual Content Defended. *Noûs*, 45(4), 714-750.
- Schwartz, A. S., Perey, A. J., & Azulay, A. (1975). Further analysis of active and passive touch in pattern discrimination. *Bulletin of the Psychonomic Society*, 6(1), 7-9.
- Scott, M. (2001). Tactual Perception. *Australasian Journal of Philosophy*, 79(2), 149-160.
- Searle, J. (1983). *Intentionality: An Essay in the Philosophy of Mind*. Cambridge University Press.
- Searle, J. R. (1983). *Intentionality: An Essay in the Philosophy of Mind*. Cambridge University Press.
- Sekuler, R., Sekuler, A. B., & Lau, R. (1997). Sound alters visual motion perception. *Nature*, 385(6614), 308.
- Sellars, W. S. (1956). Empiricism and the Philosophy of Mind. In H. Feigl & M. Scriven (Éds.), *Minnesota Studies in the Philosophy of Science, Volume I: The Foundations of Science and the Concepts of Psychology and Psychoanalysis* (University of Minnesota Press, p. 253-329).

- Sergent, C., Wyart, V., Babo-Rebelo, M., Cohen, L., Naccache, L., & Tallon-Baudry, C. (2013). Cueing attention after the stimulus is gone can retrospectively trigger conscious perception. *Current Biology: CB*, 23(2), 150-155.
- Serino, A., Giovagnoli, G., Vignemont, F., & Haggard, P. (2008). Spatial organisation in passive tactile perception : Is there a tactile field? *Acta Psychologica*, 128, 355-360.
- Shapiro, L. (2010). Instrumental or Immersed Experience : Pleasure, Pain and Object Perception in Locke. In C. T. Wolfe & O. Gal (Éds.), *The Body as Object and Instrument of Knowledge : Embodied Empiricism in Early Modern Science* (p. 265-285). Springer.
- Shergill, S. S., Bays, P. M., Frith, C. D., & Wolpert, D. M. (2003). Two Eyes for an Eye : The Neuroscience of Force Escalation. *Science*, 301(5630), 187-187.
- Shergill, S. S., Samson, G., Bays, P. M., Frith, C. D., & Wolpert, D. M. (2005). Evidence for sensory prediction deficits in schizophrenia. *The American Journal of Psychiatry*, 162(12), 2384-2386.
- Shorvon, H. J. (1946). The Depersonalization Syndrome. *Proceedings of the Royal Society of Medicine*, 39(12), 779-792.
- Siegel, S. (2002). Review of a theory of sentience , by austen clark. *Philosophical Review*, 111(1).
- Siegel, S. (2010). *The Contents of Visual Experience*. Oxford University Press.
- Siegel, S. (2016). The Contents of Perception. In E. N. Zalta (Éd.), *The Stanford Encyclopedia of Philosophy* (Winter 2016). Metaphysics Research Lab, Stanford University.
- Siegel, S. (2006a). Direct realism and perceptual consciousness. *Philosophy and Phenomenological Research*, 73(2), 378-410.

- Siegel, S. (2006b). Subject and Object in the Contents of Visual Experience. *Philosophical Review*, 115(3), 355-388.
- Silins, N., & Siegel, S. (2019). Attention and Perceptual Justification. In A. Pautz & D. Stoljar (Éds.), *Festschrift for Ned Block*. Cambridge, MA: MIT Press.
- Smith, A. D. (2001). Perception and belief. *Philosophy and Phenomenological Research*, 62(2), 283-309.
- Smith, A. D. (2002). *The Problem of Perception*. Harvard University Press.
- Smith, B. C. (2007a). *Questions of Taste : The Philosophy of Wine*. Signal Books Ltd.
- Smith, B. C. (2007b). The Objectivity of Tastes and Tasting. In B. C. Smith (Éd.), *Questions of Taste : The philosophy of wine*. Oxford University Press.
- Sorabji, R. (1971). Aristotle on demarcating the five senses. *Philosophical Review*, 80(1), 55-79.
- Spelke, E. S. (1990). Principles of object perception. *Cognitive Science*, 14(1), 29-56.
- Spence, C. (2010). Crossmodal attention. *Scholarpedia*, 5(5), 6309.
- Spence, C., Auvray, M., & Smith, B. (2015). Confusing tastes with flavours. In D. Stokes, M. Matthen & S. Biggs (Éds.), *Perception and its modalities* (p. 247-274). Oxford University Press.
- Spence, C., & Bayne, T. (2015). Is consciousness multisensory? In D. Stokes, M. Matthen & S. Biggs (Éds.), *Perception and its modalities* (p. 95-132). Oxford University Press.
- Spence, C., & Gallace, A. (2007). Recent developments in the study of tactile attention. *Canadian Journal of Experimental Psychology = Revue Canadienne De Psychologie Experimentale*, 61(3), 196-207.
- Sperling, G. (1960). The information available in brief visual presentations. *Psychological Monographs*, 74, 1-29.

- Stein, B. E., Burr, D., Constantinidis, C., Laurienti, P. J., Meredith, M. A., Perrault, T. J., Ramachandran, R., Röder, B., Rowland, B. A., Sathian, K., Schroeder, C. E., Shams, L., Stanford, T. R., Wallace, M. T., Yu, L., & Lewkowicz, D. J. (2010). Semantic confusion regarding the development of multisensory integration: A practical solution. *European Journal of Neuroscience*, 31(10), 1713-1720.
- Strawson, P. F. (1959). *Individuals : An Essay in Descriptive Metaphysics*. Routledge.
- Strawson, P. F. (1992). *Analysis and Metaphysics : An Introduction to Philosophy*. Oxford University Press.
- Symmons, M. A., Richardson, B. L., & Wuillemin, D. B. (2004). Active versus passive touch : Superiority depends more on the task than the mode. In S. Ballesteros & M. A. Heller (Éds.), *Touch, Blindness, and Neuroscience* (p. 179-185). Universidad Nacional de Educacion a Distancia.
- Tellegen, A., & Atkinson, G. (1974). Openness to absorbing and self-altering experiences (« absorption »), a trait related to hypnotic susceptibility. *Journal of Abnormal Psychology*, 83(3), 268-277.
- Tennant, F., & Hermann, L. (2000). Intractable or chronic pain. *Western Journal of Medicine*, 173(5), 306.
- Textor, M. (2019). Perceptual Objectivity and the Limits of Perception. *Phenomenology and the Cognitive Sciences*, 18(5), 879-892.
- Thalabard, É. (2020). L'Attention et la justification des croyances perceptives. *Lato Sensu: Revue de la Société de philosophie des sciences*, 7(3), 1-15.
- Travis, C. (2004). The Silence of the Senses. *Mind*, 113(449), 57-94.
- Travis, C. (2007). Reason's Reach. *European Journal of Philosophy*, 15(2), 225-248.
- Travis, C. (2014). *Le silence des sens* (B. Ambroise, V. Aucoutourier, & L. Raïd, Trad.). Editions du Cerf.

- Travis, C. (2013b). Is seeing intentional ? In *Perception : Essays After Frege*. (p. 198-222). Oxford University Press.
- Travis, C. (2013a). *Perception : Essays After Frege*. OUP Oxford.
- Travis, C. (2013c). The silence of the senses (revised). In *Perception : Essays after Frege*. (p. 23-58). Oxford University Press.
- Treisman, A. (1996). The binding problem. *Current Opinion in Neurobiology*, 6(2), 171-178.
- Tye, M. (1995). A Representational Theory of Pains and Their Phenomenal Character. *Philosophical Perspectives*, 9, 223-239.
- Tye, M. (2000). *Consciousness, Color & Content*. MIT Press.
- VandenBos, G. R. (2013). *APA Dictionary of Clinical Psychology*. American Psychological Association.
- Violyentyev, A., Shimojo, S., & Shams, L. (2005). Touch-induced visual illusion. *Neuroreport*, 16(10), 1107-1110.
- Warnock, G. (1969). *Berkeley*. Peregrine/Penguin.
- Weber, E. H., & Hering, E. (1905). *Tastsinn und Gemeingefühl*. W. Engelmann.
- Weiskrantz, L. (2004). Blindsight. In *The Oxford Companion to the Mind*. Oxford University Press.
- Weiten, W. (1998). *Psychology : Themes and Variations*. Brooks/Cole Publishing Company.
- Wertheimer, M. (1912). Investigations on Gestalt principles. In L. Spillmann (Éd.), *On Perceived Motion and Figural Organization* (p. 144). MIT Press.
- Wertheimer, M. (1938). Laws of organization in perceptual forms. In W. Ellis (Éd.), *A source book of Gestalt psychology* (p. 71-88). Routledge & Kegan Paul.
- Westphal, K. R. (2004). *Kant's Transcendental Proof of Realism*. Cambridge University Press.

- Wilson, K. A. (2018). Are the Senses Silent? Travis's Argument From Looks. In J. Collins & T. Dobler (Éds.), *The Philosophy of Charles Travis: Language, Thought, and Perception* (p. 199-221). Oxford, UK: Oxford University Press.
- Wilson, R. A., & Foglia, L. (2017). Embodied Cognition. In E. N. Zalta (Éd.), *The Stanford Encyclopedia of Philosophy* (Spring 2017). Metaphysics Research Lab, Stanford University.
- Wittgenstein, L. (1971). *Carnets 1914-1916*. Gallimard.
- Wolff, P., & Shepard, J. (2013). Causation, touch, and the perception of force. In *The psychology of learning and motivation, Vol. 58* (p. 167-202). Elsevier Academic Press.
- Wright, C. (2007). The Perils of Dogmatism. In Nuccetelli & Seay (Éds.), *Themes from G. E. Moore: New Essays in Epistemology*. Oxford University Press.
- Yamamoto, S., & Kitazawa, S. (2001). Reversal of subjective temporal order due to arm crossing. *Nature Neuroscience*, 4(7), 759-765.