

“ El conocimiento del lugar se produce por una multiplicidad de estímulos que perciben nuestros sentidos, con procesos cognitivos asociados a partir de la mediación entre las entradas sensoriales del ambiente y la información espacial. ”

quienes definen esos códigos, mientras que el contacto directo con la realidad permite una flexibilidad en la apropiación del ambiente, donde la información se almacena con múltiples perspectivas.

Surgen así algunos interrogantes en relación a la disciplina del diseño sobre ¿cómo debieran ser las nuevas formas? y la necesidad de pensar ¿cuáles son las variables que intervienen en la definición de la forma? o ¿cómo se jerarquizan bajo estas nuevas condiciones?

Proyectar desde el tacto

El cuerpo en su conjunto acude al fenómeno de «ver», donde la percepción es acción corporizada que recoge información espacial de los objetos del mundo y la interpreta (Correa, 2008)

Correa Silva y Coll Scanilla (2010) explican que percibir un territorio constituye un ejercicio de abstracción mental donde mediante la vista se logra reconocer elementos, establecer relaciones espaciales entre ellos y jerarquizarlos de acuerdo con lo expresado anteriormente respecto a los

procesos de selección, decodificación y almacenamiento de la información recibida mediante estímulos. Pero cuando este proceso no puede hacerse de forma visual, el reconocimiento de espacios geográficos desde un plano bidimensional, con escalas pequeñas y niveles de resolución muy generales, se vuelve muy complejo para configurar la espacialidad y caracterizarlo.

El conocimiento del lugar se produce por una multiplicidad de estímulos que perciben nuestros sentidos, con procesos cognitivos asociados a partir de la mediación entre las entradas sensoriales del ambiente y la información espacial. Se delinea así nuestra problemática, partiendo de comprender que la imagen es un instrumento que se configura como un espacio epistemológico singular, pudiendo ser percibido, operado, explorado y vivenciado; es necesario desarrollar instrumentos denominados de mediación que acerquen a los sujetos la información óptica del mundo (entornos lejanos) desde diferentes categorías de representación.

Superficies que se perciben con la emoción

A partir de los antecedentes mencionados y el trabajo de investigación desarrollado en los últimos años, se advierte la necesidad de identificar superficies texturales que generen emociones *agradables* y *placenteras* (complacencia experimentada) al tacto para establecer asociaciones perceptuales y definir patrones morfo-sintácticos que se correspondan con ellas.

Partiendo de la premisa que las superficies analizadas en diversos mapas hápticos e intervenciones de material para personas ciegas, carecen de una lógica formal para referenciar cuestiones similares; es necesario avanzar en esta dirección tratando de aproximarnos a delinear un sistema coherente de relaciones perceptuales-emocionales donde los códigos puedan reproducirse en diversas situaciones, con una misma lógica. Esto se fundamenta en la investigación realizada por Erviti sobre el Reconocimiento Espacial de las personas ciegas mediante experiencias táctico sensoriales; entre sus conclusiones se advierte la carencia de una coherencia en el uso de formas y superficies que referencian espacios similares o idénticos, pero no se corresponden en absoluto. Sino por el contrario presentan características completamente diferentes que no se asocian al espacio a representar.

La investigación permitió testear entidades, operaciones y atributos que componían superficies realizadas bajo tecnologías de prototipado rápido en materiales como abs y pvc, con densidades y definiciones variables. Se observó que la variación de capas de impresión, la densidad y dimensiones del límite o borde de la forma, inciden en la terminación de la pieza, calidad y precisión de la forma. Por otro lado las posibilidades de representación de formas pequeñas o complejas, requiere considerar el porcentaje de relleno utilizado en la configuración del sistema de impresión, además de posibles soportes auxiliares utilizados en la generación virtual de la pieza. El objetivo fue buscar dentro de esta tecnología, patrones que puedan utilizarse para las composiciones espaciales mediante un sistema de codificación sustentado en

asociaciones perceptuales-emocionales, poniendo el foco en la hapticidad como el eje de las decisiones y los rasgos que caracterizan la forma para la lectura táctil.

Asumiendo la necesidad de identificar patrones cuyos elementos y operaciones respondan a un proceso proyectual donde la construcción del espacio sea referenciando emociones devenidas de experiencias previas, se avanza en la búsqueda de modelos referenciales. El campo táctil lidera la indagación morfológica desde la génesis formal hasta las relaciones sintácticas de superficies mediante cambios en la textura –examinando el grano, rapport o trama-, donde sus características permiten relevar datos del modelo o entorno en cuestión y orientarlo en la espacialidad. Así los aspectos referidos a la direccionalidad, orientación, secuencialidad o repetición - entre otros- colaboran con la construcción espacial de elementos que pueden trabajarse primero en abstracto para luego ser referentes en ambientes concretos.



1. Texturas para test hápticos de asociación emocional.