

© 2007 г. Е.В. ПРОЗОРОВА

РОССИЙСКИЙ ЖЕСТОВЫЙ ЯЗЫК КАК ПРЕДМЕТ ЛИНГВИСТИЧЕСКОГО ИССЛЕДОВАНИЯ*

В статье рассматриваются проблемы лингвистического описания жестовых языков глухих. Несмотря на то, что жестовые языки задействуют не звуковой, а визуально-кинестический канал передачи информации, по своим фундаментальным свойствам они схожи со звучащими языками, что позволяет причислять их к естественным человеческим языкам и анализировать, используя методы и понятия, разработанные на материале звучащих языков. В центре внимания данной статьи – русский жестовый язык. Несмотря на значительное число носителей (в России языком жестов пользуются около 2-х млн. глухих), этот язык малоизучен, слабо документирован. Вместе с тем подробное описание языка глухих крайне важно именно для лингвистов: исследования жестовых языков вносят значительный вклад в развитие лингвистической теории и лингвистической типологии.

1. ВВЕДЕНИЕ

Нам привычно, что в основе естественного человеческого языка лежит звучащее слово. Однако существуют такие языки, план выражения которых строится исключительно на жестикуляторно-мимической основе, при этом по функциям и коммуникативным возможностям они не уступают звучащим языкам. Это жестовые языки глухих.

Различия между жестовыми и звучащими языками определяет канал, по которому происходит передача информации от говорящего к слушающему. В жестовых языках информация кодируется движениями рук, тела, лица, глаз и воспринимается зрительно, что определяет их фундаментальные свойства:

1) ведущую роль в системе жестового языка играет пространство вокруг говорящего. Если при речевом общении пространство задействовано, в основном, в сфере дейксиса, то в жестовых языках оно используется на всех уровнях языковой структуры: от пространственной организации отдельного жеста до пространственной организации жестового дискурса – различения референтов путем расположения их в разных точках пространства;

2) элементы жеста выполняются и воспринимаются одновременно, в то время как звуки слова последовательно достигают нашего уха. Поэтому в жесте одновременно можно кодировать больше информации по сравнению со словом устной речи [Crasborn et al. 2000].

До сих пор среди людей, незнакомых с жестовыми языками, распространено ошибочное мнение о том, что существует универсальный жестовый язык, единый для глухих людей всего мира. Напротив, согласно энциклопедии [Gordon (ed.) 2005], в мире зафиксирован по меньшей мере 121 жестовый язык глухих. Неслышащие люди, говорящие на разных жестовых языках, не понимают друг друга. Глухие могут выучивать и забывать неродные жестовые языки точно так же, как слышащие люди учат и забывают иностранные языки.

* Данное исследование выполнено при поддержке гранта РГНФ № 05-04-04240.

Однако «универсальные» жестовые языки действительно существуют: в начале 50-х гг. комиссией Всемирной федерации глухих был разработан так называемый жестуно (Gestuno), или международный жестовый язык (International sign language). Этот язык был призван облегчить общение глухих участников международных конференций, семинаров, спортивных соревнований [Комарова 1997]. В последние годы в Европе рост взаимодействия между сообществами глухих разных стран привел к возникновению панъевропейского пиджинизированного жестового языка. Хотя он и не был создан искусственно, но как и жестуно, не является родным языком какой-либо группы глухих.

Долгое время жестовые языки считались примитивными системами общения, непригодными для выражения сложных идей. Расширяющаяся область применения жестовых языков в отдельных странах доказывает, что это не так. Национальные жестовые языки используются в системах среднего, а иногда и высшего образования, на телевидении, являются рабочими языками конференций, посвященных проблемам жестовой коммуникации. В нашей стране жестовый язык глухих (русский или русский жестовый язык, далее РЖЯ¹) пока остается лишь языком межличностного общения.

Национальные жестовые языки не зависят от соответствующих звучащих языков и обладают собственной структурой и собственной историей.

2. ВОЗНИКНОВЕНИЕ И РАЗВИТИЕ НАЦИОНАЛЬНЫХ ЖЕСТОВЫХ ЯЗЫКОВ

Национальные жестовые языки в странах Европы и Америки начали складываться в конце XVIII в. До этого глухие жили достаточно изолированно друг от друга, обучались индивидуально, и в процессе их общения с окружающими в каждом случае вырабатывалась своя система жестов. Условия, необходимые для «формирования развитой системы общения» [Зайцева 2000: 88], появляются с возникновением специальных учебно-воспитательных заведений.

Первая школа для глухих детей под руководством аббата де л'Эне открылась в Париже в 1760 г. Основной задачей сурдопедагогов было научить глухих писать и читать по-французски. В процессе обучения активно использовался так называемый старофранцузский жестовый язык (Old French sign language) – язык, который развился внутри небольшого сообщества глухих в Париже [Wilcox, Wilcox (in press)]. Язык был в учебных целях дополнен «методическими» жестами, обозначающими части речи, род и другую грамматическую информацию. Также применялось дактилирование – побуквенная передача текста, при которой каждая буква изображается определенной комбинацией пальцев руки. Такой подход к обучению глухих получил название «мимического метода» [Зайцева 2000: 88].

Французская методика обучения глухих и даже сам язык были заимствованы в Россию (первое училище для глухонемых открылось в 1806 г. в Павловске) и в США (первая школа появилась в 1817 г. в Хартфорде, штат Коннектикут). Так РЖЯ оказался родственным французскому жестовому языку и американскому жестовому языку (American sign language, далее ASL).

¹ Для обозначения языка жестов, которым пользуются глухие в России, пока нет устоявшегося термина. Оба варианта (и «русский», и «российский») недостаточно точны: та же знаковая система используется как другими народностями, проживающими в РФ, так и в ряде стран бывшего Советского Союза. То, как данные термины используют сами глухие, хорошо отражено в сборнике материалов к международной конференции переводчиков жестового языка, проходившей в Москве. Разными авторами язык называется «российским жестовым языком», «русским жестовым языком», а также «российским/русским жестовым языком» [Чаушьян 2005]. Р.М. Фрумкина для обозначения языка глухих предлагала термин «разговорная жестовая речь» (также РЖЯ) [Фрумкина 2001], но данный термин неудачен тем, что не позволяет различать национальные жестовые языки.

Чуть позже, чем в Париже, открылась школа для глухих детей в Лейпциге, созданная С. Гейнике. Гейнике и его последователи видели свою цель в обучении глухих детей устной речи, произношению. По методу Гейнике, названному впоследствии «чистым устным методом», жестовый язык исключался из средств общения между сурдопедагогом и учениками. На Миланской конференции 1880 г. по проблемам обучения глухих «устный метод» был признан более эффективным, чем «мимический» и вскоре стал применяться в школах Европы, Америки и России.

Распространение «устного метода» привело к дискриминации жестовых языков, запрету на их использование в процессе обучения, в официальной обстановке. Национальные жестовые языки стали языками неофициального, бытового общения глухих. В официальной обстановке глухие должны были говорить на соответствующем звучащем языке. Но в силу того, что глухие обычно произносят слова без голоса, они сопровождали свою речь жестами. При этом жесты использовались лишь как форма выражения соответствующего звучащего языка: порядок слов во фразе сохранялся, предлоги, союзы, артикли, окончания добавлялись с помощью дактилирования, дактилировались также слова, для которых не существовало соответствующего по смыслу жеста. Г.Л. Зайцева предложила назвать эту систему общения «калькирующей жестовой речью» (сокращенно КЖР) [Зайцева 2000], в западной литературе для обозначения подобной жестовой формы звучащего языка перед названием языка употребляется термин «signed» (например, «signed English» – жестовая форма английского). Здесь следует говорить даже не о единой системе перекодировки звучащего языка, а о различных – более или менее точных – вариантах передачи его письменной разновидности. Точность передачи зависит от целого ряда социолингвистических факторов: степени владения говорящих жестовым и звучащим языком, официальности обстановки, знакомства говорящих и т.д. [Lucas, Valli 1989].

Жестовые формы звучащих языков следует отличать от естественных жестовых языков, представляющих первостепенный интерес для лингвиста.

3. ИССЛЕДОВАНИЯ ЖЕСТОВЫХ ЯЗЫКОВ В РОССИИ И В МИРЕ

Направление лингвистики, занимающееся изучением жестовых языков глухих, появилось сравнительно недавно – в середине прошлого века. Начало положила работа У. Стокоу [Stokoe 1960], в которой впервые на материале ASL жестовый язык был описан как система, а жесты – как части этой системы. Стокоу показал, что жестовые языки являются естественными человеческими языками, первым указал на фундаментальное сходство звучащих и жестовых языков, несмотря на различие в канале передачи информации.

Если сначала идеи Стокоу воспринимались с недоверием, то сейчас мировое лингвистическое сообщество очень серьезно занимается изучением жестовых языков глухих. Во многих крупных европейских и американских университетах созданы соответствующие кафедры и центры. Библиография работ, посвященных различным аспектам структуры и функционирования жестовых языков, насчитывает 36 тыс. названий [Joachim, Prillwitz, Handke 2006]. Специальная секция по проблемам изучения жестовых языков работала на IX Международной конференции по когнитивной лингвистике (Сеул, 17–22 июля 2005 г.). В декабре 2006 г. состоялась девятая по счету международная конференция, полностью посвященная теоретическим вопросам изучения жестовых языков (International Conference on theoretical issues in sign language research).

В нашей стране РЖЯ до сих пор не получал должного внимания со стороны лингвистов. Первые основополагающие исследования лингвистических, психолингвистических и психо-педагогических особенностей языка глухих в России провела Г.Л. Зайцева, ей же принадлежит и термин «жестовый язык» [Зайцева 1987; 2000].

Результаты многолетней работы Г.Л. Зайцевой излагаются в книге «Жестовая речь. Дактилология» [Зайцева 2000]. Эта книга содержит на сегодняшний день единственное изданное в нашей стране грамматическое описание РЖЯ, притом в большей степени об-

зорное и упрощенное. Немногим лучше дело обстоит со словарями РЖЯ. Наиболее полным описанием лексики РЖЯ остается 4-х томный словарь «Специфические средства общения глухих» [Гейльман 1975–1979], составленный по принципу «от русского слова – к жесту». Следует упомянуть также тематический словарь «Говорящие руки» [Фрадкина 2001]. В 2006 г. был создан мультимедийный «Словарь лексики русского жестового языка». При этом не существует такого словаря РЖЯ, который позволял бы по форме жеста находить его значение, а в мире создание подобных словарей жестовых языков – обычная практика (см. раздел 16).

Исследования жестовых языков, в частности РЖЯ, важны для развития лингвистической теории и типологии. РЖЯ, являясь жестовым языком, непохожим по своей структуре на звучащие языки, может использоваться для проверки универсальности лингвистических теорий, разработанных на материале звучащих языков. Наконец, РЖЯ является членом семьи жестовых языков глухих и его анализ может быть использован в типологических исследованиях жестовых языков. В 1992 г. в одном из ведущих журналов, посвященных описанию различных жестовых языков, «Sign language studies», был опубликован обзорный очерк грамматики РЖЯ [Grenoble 1992]². При Институте психолингвистики им. Макса Планка (г. Неймеген, Нидерланды) была сформирована группа по изучению типологии жестовых языков (Sign language typology research group). Один из исследователей, входящих в состав группы, В. Швагер, специализируется непосредственно на изучении морфологии РЖЯ. В состав корпуса видеотекстов различных жестовых языков, разработанного неймегенской группой, входят несколько текстов на РЖЯ [The sign language corpus].

Данные, получаемые в ходе типологических исследований, показывают, что различия между системами жестовых языков проявляются не в базовых принципах организации, а в более частных грамматических явлениях. На фоне разнообразия типов звучащих языков жестовые языки выглядят чрезвычайно похоже. Далее в статье будут рассмотрены некоторые основные свойства, характерные для всех жестовых языков, изученных к настоящему времени; объяснены понятия, разработанные для адекватного описания жестовых языков. Будет показано, что, несмотря на специфический – визуально-кинетический – канал передачи информации, основные принципы строения и функционирования жестовых и звучащих языков совпадают и что анализ жестовых языков возможен в терминах и с помощью методов, разработанных на материале звучащих языков.

4. ЖЕСТ

Жест является интуитивно выделяемой единицей жестовой речи. Следует заметить, что в западной лингвистике понятия *жест* как единица жестовой речи и *жест* как элемент жестикуляции терминологически разграничены как *sign* и *gesture* соответственно (например [McNeil 1992]).

Жест в жестовых языках является аналогом слова в звучащих языках. Отдельные критерии определения границ фонологического и грамматического слова в звучащих языках могут быть успешно применены для определения границ жеста, например, в случае составных жестов (compounds) или добавления к жесту местоименной клитики (указательного жеста, который производится одной рукой одновременно с тем, как другая рука выполняет полнозначный жест) [Zeshan 2002]. Это доказывает, что на уровне слова есть много общего между звучащими и жестовыми языками.

С другой стороны, жест обладает уникальными свойствами, для описания которых неприменимы методы, разработанные на основе изучения звучащих языков. Например, лишним оказывается критерий фиксированного порядка грамматических элементов

² Автор очерка, Л. Гренобль, проводила полевое исследование РЖЯ в Москве и Санкт-Петербурге в 1988 г., тесно сотрудничала с Г.Л. Зайцевой.

для определения грамматического слова: грамматические элементы в жесте производятся не последовательно, а одновременно (см. раздел 11). Далее, в силу того, что у говорящего на жестовом языке есть в распоряжении не один речевой тракт, а две руки, он, в принципе, может производить два слова одновременно. Данный процесс подчиняется специфическим ограничениям, так как одновременное выполнение двух полноценных слов в жестовом языке требовало бы высокой концентрации и координации движений у говорящего и больших затрат на понимание у адресата. Однако, хотя количество типов жестовых конструкций, включающих параллельное выполнение двух разных жестов, невелико, подобные конструкции распространены в жестовых языках, и для них критерии определения слова, выработанные на материале звучащих языков и основанные на линейной последовательности элементов, оказываются недостаточными.

5. ПАРАМЕТРЫ ЖЕСТА

Изучение грамматики жестовых языков началось с попытки американского лингвиста У. Стокоу [Stokoe 1960] описать фонологическую систему ASL, т.е. поделить жест на составные элементы и описать инвентарь их значений, релевантных для ASL, используя метод минимальных пар.

Стокоу выделил три параметра, которые посчитал необходимыми для описания структуры жеста и различения жестов между собой:

1) место выполнения жеста по отношению к телу говорящего (табула, или таб, в терминологии Стокоу). Внутри данного параметра можно выделить три группы значений: жест может выполняться а) в нейтральном жестовом пространстве (см. раздел 8); б) на уровне какой-либо части тела, но при этом рука, выполняющая жест, не касается тела; в) в контакте с какой-либо частью тела (рука, выполняющая жест, касается тела говорящего);

2) форма кисти руки, выполняющей жест (десигнатор (designator), или дез (dez));

3) траектория движения руки (сигнация (signation), или сиг (sig))³. При этом учитывается как перемещение руки из одной точки пространства в другую, так и «мелкие» движения пальцев или кисти руки, в то время как положение руки в пространстве остается неизменным.

Впоследствии был введен четвертый параметр структуры жеста – ориентация рук в пространстве относительно друг друга и корпуса говорящего (подробно он был описан в работе [Battison 1978]). Этот параметр фиксируется системой нотации, разработанной Стокоу, но не был указан исследователем эксплицитно наравне с тремя другими.

Выделенные параметры – составные части физической структуры жеста – Стокоу назвал хиремами (cheremes)⁴, сейчас их принято называть фонемами, хотя функционально они ближе к морфемам – минимально значимым единицам звучащих языков.

6. ЖЕСТОВОЕ ПРОСТРАНСТВО

Жестовым пространством (signing space – термин, предложенный У. Беллуджи [Bellugi 1972]) называется область, в пределах которой говорящий обычно выполняет жесты. Это пространство перед говорящим, его верхняя граница проходит чуть выше головы, а нижняя – чуть ниже талии. Нейтральное (жестовое) пространство (zero, neutral space [Stokoe et al. 1976]) определяется как пространство перед говорящим, в котором жест выполняется без контакта руки с телом (исключая контакт кистей рук между собой).

³ Терминология, разработанная Стокоу для описания параметров жестов, не прижилась в современной лингвистике.

⁴ Так же переводилось как «керемы» [Беликов 1983].

Жесты, выполняющиеся одной рукой, называют **о д н о р у ч н ы м и**, жесты, выполняющиеся двумя руками – **д в у р у ч н ы м и**. Двуручные жесты являются симметричными, если форма обеих рук совпадает и руки движутся одинаково, либо зеркально повторяют движение друг друга. В несимметричных двуручных жестах одна рука, как правило, остается неподвижной или малоподвижной – ее называют **п а с с и в н о й**, в то время как другая рука выполняет сложное движение и является **а к т и в н о й** – в основном, форма и движение этой руки определяют значение жеста [Battison 1978]. Активной рукой у правой является правая, у левой – левая. В особых обстоятельствах говорящий может «поменять руки», сделав активной ту, что была пассивной, например, если так ему удобнее будет описывать расположение объектов и их взаимодействие в реальной ситуации (свидетелем которой он был или является).

8. ОСОБЕННОСТИ ЛЕКСИКИ ЖЕСТОВЫХ ЯЗЫКОВ

Фундаментальную роль в формировании лексики жестовых языков играет иконичность (сходство между физическими характеристиками объектов реального мира и физическими характеристиками руки (форма, траектория движения и пр.), которая выполняет жест, обозначающий данные объекты). В РЖЯ Г.Л. Зайцева выделяет следующие типы иконических жестов [Зайцева 2000: 42]:

а) «рисующие» жесты: жест обрисовывает контур обозначаемого предмета (например, **ШЛЯПА**⁵: две руки, двигаясь параллельно от центра лба к вискам, «обрисовывают» поля шляпы);

б) «пластические» жесты: жест дает пластическое изображение денотата (например, **СТУЛ**: жест выполняется одной рукой, указательный палец и мизинец выпрямлены вверх, большой, средний и безымянный пальцы сложены вместе и расположены под прямым углом к ладони. Такая конфигурация руки иконически изображает спинку и сиденье стула);

в) жесты, имитирующие действия (например, **ЛЕЗТЬ**: руки попеременно двигаются вверх-вниз, пальцы разжимаются и сжимаются, как будто человек хватается за перекладины лестницы или ветки дерева).

Диахронические исследования жестовых языков (например [Frishberg 1975; Bellugi, Klima 1976]) показали, что со временем под влиянием различных лингвистических и социолингвистических процессов жесты могут терять иконичность, становиться более абстрактными. Несмотря на это, иконичность играет существенную роль в образовании жестов, что представляет серьезную проблему для разных областей лингвистической теории. Например, как замечено в работе [Crasborn et al. 2000], это ставит под сомнение возможность составления фонологического инвентаря жестового языка, подобного тому, какой может быть составлен для звучащих языков. По мнению исследователей, фонология должна опираться на ограниченное число элементов и правил их сочетания, иметь в своей основе как бы цифровой код. В то же время иконичность представляет собой недискретную форму отображения действительности (один жест передает целое понятие), что соответствует аналоговому коду.

Жестовая речь разворачивается в пространстве, поэтому естественно, что для описания физических объектов и событий используются их пространственные характеристики, а абстрактные сущности часто выражаются через метафорическое или метонимическое сходство с физическими сущностями. Например, смыслы, для выражения которых в русском используются собирательные существительные, в РЖЯ выражаются не-

⁵ Согласно общепринятой в литературе по жестовым языкам форме записи, жесты представляются наиболее близкими по значению словами того языка, на котором написана работа. Слова записываются прописными буквами. Подробнее о системах нотации жестовых языков см. раздел 16.

сколькими жестами с конкретным значением: 'мебель' – СТОЛ СТУЛ КРОВАТЬ РАЗ-
НЫЙ; 'овощи' – КАРТОФЕЛЬ КАПУСТА ОГУРЕЦ РАЗНЫЙ [Зайцева 2000: 44].

В РЖЯ, как и в других жестовых языках, нет специальных жестов для обозначения того, что всегда присутствует при разговоре, например, частей тела человека. При необходимости говорящий просто указывает на соответствующую часть тела рукой.

9. КЛАССЫ СЛОВ В ЖЕСТОВЫХ ЯЗЫКАХ

Проблема выделения классов слов практически не поднималась в исследованиях по жестовым языкам. Исключением является работа [Suppala, Newport 1978], в которой была сделана попытка формального разделения имен и глаголов ASL. Исследователи взяли 100 пар жестов (глагол – образованное от него имя, типа SIT 'сидеть' – CHAIR 'стул') и показали, что между глаголом и именем существует незначительное различие в характере движения руки: при выполнении имени движение глагольного жеста дважды кратко повторяется [Anderson 1982]. Как отмечает Л. Андерсон, различие в движении именных и глагольных жестов может отражать не что иное, как аспектуальное различие: «ведь стул – это нечто, на что люди садятся раз за разом, а не просто камень, на котором кто-то посидел однажды» [Anderson 1982: 107].

В большинстве же случаев вопрос о выделении классов слов решался в ходе описания какого-либо отдельного жестового языка.

В одном из наиболее полных грамматических описаний ASL [Valli, Lucas 1995] лексические классы выделяются на основании трех критериев: семантического, синтаксического (позиции во фразе) и морфологического (способность жеста претерпевать определенные модификации для выражения грамматических категорий). Выделенные в результате классы могут пересекаться (например, в классе предикатов существует подкласс именных предикатов – жестов-имен, употребляющихся в предложении, чтобы сообщить какую-либо информацию об имени). В класс предикатов попадают и глаголы, но не дается определения, что подразумевается под глаголом в ASL. На основании примеров, приведенных в книге, можно сделать вывод, что глаголом ASL считается жест, ближайший смысловой эквивалент которого в английском языке также является глаголом.

Наиболее последовательно классы слов выделяются в полевом исследовании ирано-пакистанского жестового языка, проведенного У. Зешан [Zeshan 2003]. Зешан, опираясь на морфологические изменения, которые может претерпевать исходная форма жеста, выделяет три открытых лексических класса: 1) неизменяемые жесты; 2) жесты, меняющие место выполнения; 3) жесты, траектория движения которых представляет направленное движение между двумя точками пространства. В первые два класса попадают «мультифункциональные» лексемы, их разбиение на классы не коррелирует с их синтаксическими функциями или семантическими характеристиками. Для элементов третьего класса характерны глагольные свойства. Помимо трех открытых классов Зешан выделяет закрытые классы, в состав которых входят, например, мимические жесты (nonmanual signs) и указательные жесты (indexical signs).

Приведенные выше классификации не дают ответа на вопрос о том, существуют ли в жестовых языках лексические категории, хотя бы категории имени и глагола. Попытка формального разделения имен и глаголов в ASL [Suppala, Newport 1978] также не может свидетельствовать о существовании таких категорий в ASL, поскольку охватывает слишком узкий класс жестов. В личной беседе с автором данной работы Г.Л. Зайцева заметила, что на материале РЖЯ наблюдения Саппалы и Ньюпорта не подтверждаются. В традиции исследования РЖЯ вообще не принято разделять жесты на части речи. Зайцева [Зайцева 2000] аргументирует это наличием в РЖЯ жестов, которые в зависимости от контекста могут обозначать либо действие, либо субъект действия, либо инструмент и т.п. Например, ЧИТАТЬ / КНИГА; ЕХАТЬ-НА-ВЕЛОСИПЕДЕ / ВЕЛОСИПЕД / ВЕЛОСИПЕДИСТ.

Имя и глагол представляют собой универсальные категории естественного человеческого языка [Hockett 1963; Hopper, Thompson 1984; Croft 1991]. С синтаксической точки зрения их универсальность является следствием универсальности предикатно-аргументной структуры. Во всех языках существуют конструкции, включающие предикат и один или несколько аргументов. Функцию предиката выполняет глагол, а имена выражают участников ситуации, обозначенной предикатом.

С когнитивной точки зрения имена и глаголы обозначают различные по своей природе явления. По Т. Гивону [Givón 1979], имена используются в языке для выражения того, что остается относительно неизменным во времени. Прототипические имена обозначают конкретные, физические, компактные сущности, сделанные из твердых, прочных материалов. Глаголы же выражают быстрые изменения в состоянии мира. Прототипические глаголы обозначают события или действия.

Р. Лангакер [Langacker 1991] объясняет существование категорий имени и глагола с помощью когнитивной модели, названной им моделью «бильярдного шара» (billiard-ball model). Согласно данной модели, мы рассматриваем мир, как заполненный физическими объектами, способными перемещаться в пространстве и осуществлять контакт друг с другом. При этом объекты концептуализируются независимо от их взаимодействий. С другой стороны, взаимодействия не являются полностью независимыми от участников взаимодействий. Грамматическое имя обозначает то, что может концептуализироваться как физический объект, а глагол – взаимодействия или отношения между ними.

С функциональной точки зрения в РЖЯ существуют категории имени и глагола. Помимо жестов, которые могут функционировать и как имена, и как глаголы (ЕХАТЬ-НА-ВЕЛОСИПЕДЕ / ВЕЛОСИПЕД / ВЕЛОСИПЕДИСТ), в состав лексики РЖЯ входят жесты, которые обозначают только неизменяемые во времени сущности, объекты являющиеся участниками какого-либо действия, и, таким образом, являются именами (например, МАЛЬЧИК, ДЕВОЧКА); а также жесты, которые всегда используются для выражения ситуации, изменяющейся во времени, и представляют собой глаголы (ИДТИ, ЛЕЗТЬ).

При этом употребление терминов имя и глагол по отношению к жестам РЖЯ проблематично в силу того, что подобные термины предполагают сходство грамматического оформления всех членов категории. Вопрос о том, можно ли выделить в РЖЯ единообразно оформленные лексические классы, остается открытым и требует глубокого рассмотрения. А до тех пор при необходимости отнесения жеста к какому-либо классу можно исходить из его функции и употреблять термины «субстантивный жест» и «предикатный жест» по отношению к жестам, использующимся соответственно для обозначения какого-либо объекта и ситуации, изменяющейся во времени.

11. МОРФОЛОГИЯ ЖЕСТОВЫХ ЯЗЫКОВ. АФФИКСЫ

Грамматические элементы жеста не выстраиваются в линейную последовательность, а выполняются одновременно. Словоизменительные процессы в жестовых языках носят характер модификации формы жеста. Распространенным примером является возможность изменять характер движения в предикатном жесте, чтобы передать различные аспектуальные и совершаемостные значения. В отдельных жестах направление движения руки может кодировать субъект и/или объект действия. В РЖЯ существует ограниченный класс жестов с именным (и, как правило, временным) значением ('минута', 'год'), которые способны инкорпорировать обозначение числа (до пяти) (соответственным образом меняется форма руки, а место выполнения жеста и траектория движения руки не меняются).

«Одновременным» морфологическим деривациям, характерным для жестовых языков, можно найти параллели в звучащих языках. В их числе У. Зешан [Zeshan 2002] отмечает внутреннюю флексию в арабском (*kataba* 'он писал', *kitāb* 'книга', *kātib* 'писатель'), аблаут «неправильных» глаголов в английском (*sing* – *sang* – *sung*: 'петь – пел – спетый').

Изменение формы (как правило, характера и/или направления движения) жеста с предикативным значением в литературе по жестовым языкам нередко называют аффиксацией (например [Padden 1990]), а конкретные типы изменения характера движения жеста, начальной и конечной точки движения – аффиксами.

Аффиксы могут быть аспектуальными (когда движение руки меняется в зависимости от аспекта: одиночное короткое движение выражает перфективный аспект; медленное, долгое движение – дуративный; многократное повторение жеста – хабитуальный) [Klima, Bellugi 1979]. Говоря о «согласовательных» аффиксах, имеют в виду, что при выполнении предикатного жеста рука движется между двух точек пространства, зафиксированных за определенными участниками действия (или от одного участника к другому, если они присутствуют в момент выполнения жеста). При этом направление движения руки указывает на семантические роли участников (рука движется от Источника к Цели), и, согласно точке зрения отдельных исследователей (например [Padden 1990]), также на их лицо (у жеста, направленного от говорящего к адресату, субъект 1-го лица, объект – 2-го). При присоединении локативных аффиксов траектория движения руки при выполнении жеста отражает перемещение и расположение объектов в реальном мире.

По отношению к жесту, форма которого не выражает никаких грамматических категорий, употребляется термин исходная форма (*citation form*). Исходная форма предикатного жеста лишена указаний на участников действия и выполняется в нейтральном жестовом пространстве.

12. ТИПЫ ПРЕДИКАТНЫХ ЖЕСТОВ

В работе [Padden 1983] предикатные жесты ASL впервые были разделены на три класса по их способности менять направление движения в зависимости от того, как расположены участники действия (в реальной или воображаемой ситуации):

1) **согласующиеся** (*agreeing verbs*): при выполнении жеста рука движется между двумя позициями в пределах жестовой области, которые ранее были зафиксированы как позиции некоторых референтов (подробнее о референции в ЖЯ см. раздел 15), кодируя, тем самым, аргументы глагола и отношение между ними. Как правило, начальная точка движения жеста соответствует субъекту действия или Источнику, конечная – объекту или Цели соответственно. В последнее время среди исследователей жестовых языков ведется дискуссия по поводу уместности термина «согласующиеся». Отмечается, что форма предикатного жеста в большинстве случаев не отображает ни лицо, ни число, ни род участников действия, то есть, здесь нет согласования в привычном лингвистическом смысле [Emmorey 2002];

2) **пространственные** (*spatial verbs*): при выполнении жеста движение руки повторяет траекторию движения объекта; начальная и конечная точки движения указывают на местоположение объекта (объектов) в реальном мире;

3) **неизменяющиеся** (*plain verbs*): направление жеста не меняется.

Согласующиеся и пространственные предикатные жесты, их свойства, сходства и различия между ними, вытекающие из фундаментальных свойств жестовых языков (использование пространства вокруг говорящего для кодирования грамматических отношений; визуального канала для передачи информации), до сих пор остаются одной из центральных проблем описания жестовых языков.

Исследования основного свойства этих классов глаголов, а именно направленности (*directionality*), в датском жестовом языке (Danish sign language, далее DSL) [Engberg-Pedersen 1986] и в нидерландском жестовом языке (Sign language of Netherlands) [Bos 1989]

показали, что достаточно трудно разграничить согласующиеся и пространственными глаголы с точки зрения функции локуса (locus) [Engberg-Pedersen 1993] – области жестового пространства.

Лидделл [Liddell 1990], напротив, указал дополнительное различие между согласующимися (agreement verbs в его терминологии) и пространственными предикатными жестами. Жесты обоих классов сходны тем, что движутся в направлении локуса, но различаются в отношении того, должна ли рука в итоге оказаться в данном локусе. Если при выполнении пространственного предикатного жеста рука говорящего переместится из локуса X в локус Y, это будет означать, что некий объект переместился из X в Y. Если же рука, начав движение в точке X, остановится где-то между X и Y, это будет означать, что некий объект не достиг Y, остановился на полпути до Y и т.п. При выполнении же согласующегося предикатного жеста, важны не начальная и конечная точки движения руки, а общее направление движения. Если надо сказать 'X дает Y-у', достаточно просто выполнить жест ДАТЬ в направлении от X к Y, но совершенно необязательно начинать жест в локусе X и заканчивать в локусе Y.

13. КЛАССИФИКАТОРЫ В ЖЕСТОВЫХ И ЗВУЧАЩИХ ЯЗЫКАХ

В исследованиях жестовых языков классификатором (classifier) называется особая форма руки, которая иконически изображает некоторое отличительное свойство референта (как правило, форму и размер, иногда одушевленность). Одной и той же формой руки можно обозначить целый класс объектов со схожими внешними признаками. Например, классификатор КЛФ : ЧЕЛОВЕК⁶ (указательный и средний пальцы образуют перевернутую V), используется для обозначения одушевленного двуногого существа (как правило, человека), а классификатор КЛФ : ШАР (пальцы растопырены и слегка согнуты, как будто в руке находится мяч) – для обозначения объемного округлого предмета.

Термин «классификатор» указывает на сходство данного явления жестовых языков с классификаторами звучащих языков. Классификаторы звучащих языков довольно разнообразны; в них включаются среди прочих счетные слова или нумеративы (прежде всего, в австроазиатских и китайско-тибетских языках); классифицирующие глаголы (особенно распространенные в атабаскских языках); согласовательные классы (банту) [Aikhenvald, Green 1998]. При этом все типы классификаторов указывают некоторые особые свойства референта, его отнесенность к определенному классу. Классификаторы жестовых языков, хотя и отображают характерные свойства референта, но призваны скорее не «классифицировать», а вызывать образ референта с соответствующими свойствами в процессе дискурса. Эта идея отражена в термине маркер свойства (property marker) [Hoiting, Slobin 2002], который был предложен разработчиками транскрипционной системы Беркли (The Berkeley transcription system, далее BTS) в качестве альтернативы не вполне удачному, по мнению многих исследователей жестовых языков, термину «классификатор».

В большинстве жестовых языков (в их числе ASL, DSL, РЖЯ) классификаторы не представляют отдельного лексико-семантического класса и не входят в состав именной группы. Иначе обстоит дело с классификаторами в эстонском жестовом языке [Miljan 2000]. В нем существует особый разряд именных классификаторов, сопровождающих субстантивный жест. Они указывают на принадлежность объекта, названного субстантивным жестом, определенному классу, или описывают его характерное свойство:

ESCAPE	PARK	CL : AREA	(THERE	READY	HORSE	SLEIGH)
сбежать	парк	клф : область	(там	готов	лошадь	сани)

[Девочка] *убегает в парк, там ждут лошадь и сани*

⁶ Буквы КЛФ обозначают классификатор; далее через двоеточие указывается значение классификатора.

Гораздо более распространен другой тип классификаторов (он зафиксирован во всех описанных на сегодняшний день жестовых языках). Это классификаторы, которые употребляются в составе классификаторных предикатов (*classifier predicates* [Frishberg 1975])⁷ – так называется особая категория жестовых конструкций для описания движения и расположения сущностей в пространстве.

Наглядным примером классификаторного предиката РЖЯ может служить жест КЛФ : ЧЕЛОВЕК–ПОДНИМАТЬСЯ–КЛФ : ДЕРЕВО⁸, который примерно переводится на русский язык как ‘человек лезет на дерево’. Данный жест выполняется двумя руками. Пассивная рука стоит на локте, ладонь повернута от говорящего, пальцы растопырены, слегка согнуты. Так в РЖЯ обозначается дерево. Активная рука находится в форме КЛФ : ЧЕЛОВЕК. Также в этом жесте можно выделить такой значимый элемент, как траектория движения объекта – активная рука движется снизу вверх вдоль пассивной руки. Таким образом, в данном жесте конфигурации рук представляют участников ситуации и их свойства, а движение рук – их перемещение и расположение относительно друг друга.

Талми выделил в ситуации движения пять категорий: фигуру, фон, движение, траекторию и характер движения [Talmy 1985]. Воспользовавшись его терминологией, можно сказать, что в классификаторных предикатах форма активной руки представляет фигуру, форма пассивной руки – фон, траектория движения руки и характер движения – траекторию и характер движения фигуры соответственно.

14. МЕСТО КЛАССИФИКАТОРНЫХ ПРЕДИКАТОВ В СИСТЕМЕ ЖЕСТОВЫХ ЯЗЫКОВ

В исследованиях жестовых языков давно продолжается дискуссия о том, являются ли классификаторные предикаты частью языковой системы. Клима и Беллуджи [Klima, Bellugi 1979] называли классификаторные предикаты «формализованной пантомимой». Публикации [Suppala 1986; McDonald 1982] показали, что классификаторные предикаты так же, как и жестовые «лексемы», возможно разделить на составляющие – место выполнения, траекторию движения, ориентацию и форму руки, а множество значений каждого из формальных параметров является закрытым и варьирует от языка к языку. Классификаторные предикаты складываются из этих дискретных единиц согласно языковым правилам.

Существует и другая трактовка классификаторных предикатов, согласно которой они являются визуальной репрезентацией и не входят в систему языка [Cogill-Koez 2000]. Когил-Козз приводит несколько аргументов в пользу этого, демонстрируя, что классификаторные предикаты не претерпевают диахронических изменений, дети овладевают ими медленно, а взрослые, начинающие изучать жестовый язык, усваивают принципы построения классификаторных предикатов практически моментально. Наконец, при повреждениях мозга классификаторные предикаты ведут себя иначе, чем остальные лексические единицы жестового языка: человек перестает правильно употреблять лексемы при травмах левого полушария, а употребление классификаторных предикатов нарушается при травмах правого полушария [Cogill-Koez 2000].

Согласно наиболее современной теории Лидделла, классификаторные предикаты [описательные глаголы (*depicting verbs*) в его терминологии] включают в себя как лексически устойчивые элементы, так и «дополнительные, несущие смысловое значение градиентные формальные характеристики» [Liddell 2003: 269]. Свое утверждение Лидделл доказывает, приводя примеры «дефектных парадигм» в ASL. Конфигу-

⁷ По отношению к данному классу жестов используются также термины полиморфемные глаголы (*polymorphemic verbs*) [Engberg-Pedersen 1993] или полисинтетические предикаты (*polysynthetic predicates*) [Wallin 1996].

⁸ При записи классификаторных предикатов будет использоваться следующий порядок: сначала указывается форма активной руки, далее движение руки, в конце форма пассивной руки (если она играет роль фона в данном классификаторном предикате).

рация руки с вытянутыми в разные стороны большим, указательным и средним пальцами может обозначать в ASL транспортное средство, машину (указательный и средний пальцы при этом чаще направлены горизонтально, по направлению движения машины). Существует жест, описывающий столкновение машины с чем-либо: указательный, средний и большой пальцы слегка сгибаются в фалангах, и рука «врезается» в другую руку, изображающую препятствие. Но, как пишет Лидделл, носители языка не хотят использовать тот же классификатор (руку не с выпрямленными, а с согнутыми пальцами) для изображения разбитой машины, стоящей где-нибудь на свалке. Этот и другие подобные примеры, по мнению автора, доказывают, что классификаторные предикаты не складываются целиком из ограниченного набора смысловых кирпичиков, но и не являются полностью визуальной репрезентацией.

15. РЕФЕРЕНЦИЯ В ЖЕСТОВЫХ ЯЗЫКАХ

Если в звучащих языках под референцией подразумевается обозначение референта с помощью какого-либо языкового средства, то в исследованиях жестовых языков понятие референции используется в более широком смысле: в него включается, помимо «называния» референта при помощи жеста, также и его локализация (указание, где находится данный референт). Если референт присутствует при разговоре и виден как говорящему, так и слушающему, то его местоположение очевидно. Желая указать на присутствующего референта, говорящий просто направляет жесты в его сторону.

Если референт не присутствует непосредственно в момент речи, то говорящий, вводя его в дискурс, закрепляет за ним определенный локус (область) в своем жестовом пространстве [Klima, Bellugi 1979; Liddell 1990]. Вот наиболее типичные способы установить локус:

- 1) говорящий может выполнить однозначный жест, обозначающий референта, в том месте, с которым ассоциирует данного референта;
- 2) говорящий может указать («направительным» жестом) на место, с которым ассоциирует данного референта, до или после того, как в нейтральном пространстве выполнит однозначный жест, называющий референта;
- 3) выполняя жест, называющий референта, говорящий взглядом указывает на место, с которым ассоциирует данного референта.

Далее в разговоре говорящему для упоминания референта достаточно указать на «закрепленный» за ним локус.

Детальному изучению свойств локуса посвящена работа [Liddell 1990]. Лидделл критикует распространенный взгляд на то, что локус представляет собой референта. Его исследование основывается на нескольких указательных глаголах ASL (ASK 'спрашивать', SAY-NO-TO 'сказать-нет', ESP-WITH 'общаться телепатически'), для правильного выполнения которых необходимо знать, на какой относительной высоте они выполняются. Например, ASK выполняется по направлению к подбородку адресата, SAY-NO-TO – к средней части лица, ESP-WITH – по направлению ко лбу. Соответственно, направление жеста ASK меняется в зависимости от того, обращается говорящий к высокому человеку или к ребенку: в первом случае жест будет направлен по диагонали вверх, во втором – по диагонали вниз (учитывая, что сам говорящий среднего роста). Ничего не меняется и в том случае, если референт, к которому обращен жест, не присутствует в поле зрения говорящего в момент выполнения жеста. Если говорящий рассказывает, что спросил нечто у высокого человека, жест ASK будет направлен вверх; если он обратился к ребенку – вниз⁹. Исходя из этого, Лидделл делает вывод, что говорящий мысленно представляет референта присутствующим, чтобы смочь правильно на-

⁹ Лидделл отмечает, что при выполнении жеста важен не рост адресата, а положение его лица и тела относительно говорящего: «...если [говорящий] представляет референта лежащим, стоящим на стуле, и т.п., высота и направление указательного глагола отразит это» [Liddell 1990: 184].

править жесты типа ASK к частям его тела. Если по каким-то причинам говорящий не может мысленно представить референта, он выполняет жест на уровне относительных высот своих частей тела по направлению к месту, где должен находиться референт. Согласно анализу Лидделла, указание на локус – это способ показать, где расположен мысленно воображаемый референт.

Указание на локус является основным, но не единственным средством отсылки к референту в жестовом дискурсе. Широко описанным, но еще не до конца изученным явлением остается явление референциального сдвига (referential shift) [Paden 1983; Winston 1991; Engberg-Pedersen 1995].

Референциальный сдвиг сигнализирует о том, что говорящий начинает описывать событие с точки зрения того референта, роль которого он принимает (в позицию которого «сдвигается» – иногда референциальному сдвигу сопутствует физическое изменение положения тела говорящего, «сдвиг» в сторону референта, от лица которого производится высказывание) [Winston 1991]. В положении референциального сдвига говорящий использует местоимение 1-го лица для обозначения референта, от имени которого он выступает. По аналогии со звучащими языками, дискурс в пределах референциального сдвига называют «прямой речью», «цитированием» [Engberg-Pedersen 1995]. Понятие референциального сдвига включает в себя и понятие косвенного действия (reported action) – ведь в жестовом языке говорящий, принимая точку зрения референта, не столько «цитирует» его высказывания, сколько демонстрирует его действия.

Понятие референциального сдвига тесно связано с понятием перспективы или точки зрения. Число перспектив, между которыми говорящий выбирает при описании какого-либо события, исчислимо. Оно складывается из точек зрения всех участников события (референтов, упоминаемых говорящим), плюс точки зрения самого говорящего. Помимо точки зрения участника события говорящему доступна также точка зрения «с высоты птичьего полета» (survey perspective). Выбор перспективы является особым способом структурирования жестового пространства в рамках дискурса [Emmorey 2002].

16. О СИСТЕМАХ НОТАЦИИ ЖЕСТОВЫХ ЯЗЫКОВ

Существует несколько общепринятых систем нотации жестовых языков, они обладают разной степенью подробности и иконичности и ориентированы на описание различных явлений в жестовых языках.

Первая система транскрибирования жестов была разработана У. Стокоу [Stokoe 1960]. Она состояла из 55 символов, образующих три группы в соответствии с тремя параметрами (место выполнения жеста, характер движения и форма руки), которые Стокоу считал релевантными для структуры жеста (см. раздел 5). Для обозначения места выполнения жеста и характера движения руки использовались иконические значки, например символ [] обозначал туловище (пространство от плеч до бедер), символ \ обозначал руку от плеча до локтя; символом > изображалось движение вправо, а символом < показывалось движение влево. Для обозначения формы руки Стокоу использовал цифры (например, символ 5 обозначал раскрытую ладонь с растопыренными пальцами) и буквы английского алфавита в соответствии с американской дактильной азбукой. Ориентация руки обозначалась в транскрипции нижним индексом при символе формы руки. Порядок символов при записи жеста был фиксирован: сначала указывалось место выполнения жеста, после форма руки, в конце характер движения руки.

Нотация Стокоу легла в основу принципа организации первого словаря американского жестового языка [Stokoe et al. 1976], в котором место жеста определялось по собственной форме жеста (отраженной в транскрипции), а не, как до этого, по переводу жеста на английский язык.

В качестве недостатков нотации Стокоу отмечается, что она не позволяет фиксировать выражение лица, которое является неотъемлемой составляющей многих жестов. Далее, нотация Стокоу фонематична и позволяет записать только те значения парамет-

ров жеста, которые Стокоу считал смысловозначительными для американского жестового языка. Таким образом, данная нотация, с одной стороны, не позволяет описать такие параметры выполнения жеста, как, например, резкость/плавность и амплитуда движения, напряженность/расслабленность руки, которые, как показали дальнейшие исследования жестовых языков, вносят существенный вклад в смысл жеста [Martin 2000]. С другой стороны, данную нотацию невозможно без изменений применять и для транскрибирования других жестовых языков. Модифицированная версия нотации Стокоу используется, например, в словаре британского жестового языка [Brien (ed.) 1992]. В силу того, что в современных исследованиях применяется не исходная версия данной транскрипционной системы, а ее различные модификации (например [Mandel 1993]), говоря о нотации Стокоу, подразумевают целое семейство родственных транскрипционных систем.

Другой широко известной системой транскрипции жестовых языков является Гамбургская система нотации (Humburg Notation System, сокращенно HamNoSys) [Prillwitz et al. 1989]. Транскрипция изначально разрабатывалась таким образом, чтобы применяться для записи как можно большего числа жестовых языков: все параметры формы жеста отображаются в ней с помощью иконических значков (в отличие от транскрипции Стокоу, где символы для формы руки не были иконическими). HamNoSys ориентирована на очень подробное описание жеста. В ней используется около двухсот символов, обозначаются не только место выполнения жеста, форма и траектория движения руки, но и ориентация руки, немануальные жесты (мимика говорящего). При записи жеста сначала записывается форма руки (рук), далее ориентация, место выполнения жеста и характер движения. Жесты в транскрипции HamNoSys довольно сложны для визуального восприятия, однако эта система записи отлично подходит для компьютерной обработки.

Транскрипция HamNoSys использовалась в многочисленных тематических словарях немецкого жестового языка, разрабатываемых в Гамбурге (например [AF 1996]), словаре австралийского жестового языка [Johnston 1997], новозеландского жестового языка [Kennedy 1998] и других.

Если проводить аналогии с записью звучащей речи, нотацию Стокоу можно сравнить с фонематической транскрипцией, HamNoSys – с фонетической. По иному принципу строится транскрипционная система Беркли (BTS) [Hoiting, Slobin 2002]. В основе BTS лежит принцип выделения в жесте «значимых элементов», ее можно сопоставить с глоссированием. Одни и те же элементы жестовой структуры могут в зависимости от смысла жеста получать разное содержательное наполнение. Значение компонента жестовой структуры указывается при помощи специального индекса. Так, например, движение руки при выполнении жеста по прямолинейной траектории передается символом L (linear). Индекс -src'X обозначает удаление от фиксированной точки пространства; индекс -gol'X – приближение к определенной точке пространства. Соответственно, в зависимости от того, какой индекс будет предшествовать символу L, движение руки будет интерпретироваться как обозначающее удаление (-src'L) или приближение (-gol'L) некоторого объекта к чему-либо. Жест в транскрипции представляет собой последовательность элементов, снабженных индексами: сначала записывается форма пассивной руки, потом форма активной руки, движение руки, ориентация руки. BTS была разработана для транскрибирования жестового дискурса, поэтому нотация включает в себя символы для обозначения дискурсивного поведения говорящего – различных выражений лица, интенсивности выполнения жестов, пауз, ошибок в выполнении жестов и т. п.

Описанные выше системы записи жестов были разработаны лингвистами для научных исследований. В отличие от них транскрипция Sign writing [Sutton 1996] была создана специалистом по записи движений человеческого тела, профессиональной танцовщицей, и из исследовательского инструмента быстро превратилась в форму записи жестовой речи для повседневного применения.

В Sign writing жест не записывается как линейная последовательность символов, а изображается пиктограммой, включающей иконические изображения рук, их движений

(с помощью разнообразных стрелок), их расположения относительно друг друга и говорящего, при необходимости передается выражение лица или направление взгляда, сопутствующие жесту. Цепочка жестов записывается сверху вниз. Транскрипция позволяет точно и наглядно отображать жесты, при этом остается простой для восприятия.

Как отмечается в [Martin 2000] все большее число носителей жестовых языков пользуются системой Sign writing, считая ее письменной формой своего родного языка. На основе Sign writing каждый язык вырабатывает собственную орфографию: в датском жестовом языке перестали использовать символ для соприкосновения двух рук; в жестовом языке Никарагуа начали подчеркивать имена собственные [Martin 2000: 29]. Растет число книг, переведенных с помощью Sign writing на жестовые языки. Но Sign writing продолжает использоваться и как система нотации в лингвистических исследованиях (например, в институте Солка, штат Калифорния [Clark, Clark-Gunsauls 1997]), применяется для создания словарей жестовых языков (см., например, онлайн-словарь фламандского жестового языка [Van Mulders 2004]).

17. ЗАКЛЮЧЕНИЕ

В начале данной статьи (раздел 3) было кратко рассказано о том, как мало внимания в нашей стране уделяется изучению российского жестового языка, языка межличностного общения большинства глухих людей на территории России и ряда близлежащих государств. Несмотря на значительное число носителей (по некоторым оценкам, только в нашей стране РЖЯ пользуются не менее 2-х млн. человек [Воскресенский 2000]), язык глухих малоизучен. Единственное монографическое описание РЖЯ – это работа Г.Л. Зайцевой [Зайцева 2000]. Несмотря на основополагающее значение данного исследования для признания РЖЯ, оно является в большей степени обзорным, рассчитанным на людей, не обладающих специальными знаниями в области лингвистики. В то же время подробное описание РЖЯ исключительно важно именно для лингвистов.

Жестовые языки представляют собой иной языковой тип. Их фундаментальные свойства определяются своеобразием канала передачи информации – визуально-кинетического, в отличие от звукового у звучащих языков. Ведущую роль в системе жестового языка играет пространство. Если при речевом общении пространство задействовано, в основном, в сфере дейксиса, то в жестовых языках оно используется на всех уровнях языковой структуры: фонологическом – по своему строению жесты могут отличаться друг от друга только положением в пространстве; морфологическом – аргументы глагола кодируются направлением предикатного жеста; дискурсивном – место артикуляции жеста меняется, чтобы обозначить смену темы дискурса, появление нового референта. Восприятие жеста происходит более «одновременно», чем восприятие некоторого звучащего слова: элементы участвуют в выполнении жеста одновременно, а не последовательно. Как правило, в жесте можно кодировать больше информации по сравнению со словом звучащей речи.

Несмотря на подобные отличия жестовых языков от звучащих, системы жестовых языков подчиняются тем же универсальным языковым законам, что и системы звучащих языков. Как было показано во второй части данной статьи (разделы 4–16), можно провести множество параллелей между жестовыми и звучащими языками, можно и нужно анализировать жестовые языки, используя методы и понятия, разработанные на материале звучащих языков. Исследования, проводимые в основном на материале ASL и европейских жестовых языков, показали, что между разнообразными (как родственными, так и неродственными) жестовыми языками наблюдается значительное сходство базовых характеристик. Различия фиксируются на уровне каких-то более частных грамматических явлений (и, главным образом, на уровне лексики).

Изучение РЖЯ поможет внести значительный вклад в типологию жестовых языков. На материале РЖЯ может быть доказана или опровергнута «универсальность» языковых принципов, разработанных на материале звучащих языков. Помимо этого, исследование РЖЯ представляется перспективным с точки зрения анализа когнитивных про-

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

- Беликов 1983 – В.И. Беликов. Жестовые системы коммуникации // Семиотика и информатика. Вып. 20. М., 1983.
- Воскресенский 2000 – А.Л. Воскресенский. Непризнанный язык (Язык жестов глухих и компьютерная лингвистика) // Труды Международного семинара «Диалог--2002». Т. 2. Протвино, 2000.
- Гейльман 1975–1979 – И.Ф. Гейльман. Специфические средства общения глухих. Дактилология и мимика. 1–4. Л., 1975–1979.
- Зайцева 1987 – Г.Л. Зайцева. Методы изучения системы жестового общения глухих // Дефектология. № 1. 1987.
- Зайцева 2000 – Г.Л. Зайцева. Жестовая речь. Дактилология: Учебник для студентов высших учебных заведений. М., 2000.
- Комарова 1997 – А.А. Комарова. Развитие исследований по истории глухих // Материалы I Московского симпозиума по истории глухих. М., 1997.
- Фрадкина 2001 – Р.Н. Фрадкина. Говорящие руки: Тематический словарь жестового языка глухих России. М., 2001.
- Фрумкина 2001 – Р.М. Фрумкина. Психолингвистика: Учебник для студентов высших учебных заведений. М., 2001.
- Чаушьян (ред.) 2005 – Н.С. Чаушьян (ред.). Сборник материалов к Международной конференции переводчиков жестового языка, 11–15 марта, 2005. М., 2005.
- AF 1996 – Arbeitsgruppe Fachgebärdenlexika. Fachgebärdenlexikon Psychologie. Hamburg, 1996. <http://www.sign-lang.uni-hamburg.de / PLEX/>
- Aikhenvald, Green 1998 – A. Aikhenvald, D. Green. Palikur and the typology of classifiers // Anthropological linguistics. 40(3). 1998.
- Anderson 1982 – L. Anderson. Universals of aspect and parts of speech: parallels between signed and spoken languages // P.J. Hopper (ed.). Tense-aspect: between semantics and pragmatics. Amsterdam, 1982.
- Battison 1978 – R. Battison. Lexical borrowing in American sign language. Silver Spring, 1978.
- Bellugi, Klima 1976 – U. Bellugi, E. Klima. Two faces of sign: iconic and abstract // The origins and evolution of language and speech. New York, 1976.
- Bellugi 1972 – U. Bellugi. Studies in sign language // O'Rourke (ed.). Psycholinguistics and total communication. Washington, 1972.
- Bos 1990 – H. Bos. Person and location marking in sign language of the Netherlands: some implications of a spatially expressed syntactic system // S. Prilwitz, T. Vollhaber (eds.). Current trends in European sign language research. Proceedings of the 3-rd European Congress on sign language research, Hamburg, July 26–29, 1989. Hamburg, 1990.
- Brien 1992 – D. Brien (ed.). Dictionary of British sign language / English. London, 1992.
- Clark, Clark-Gunsauls 1997 – K. Clark, D. Clark-Gunsauls. Research related to classifiers at Salk Institute uses sign writing // Sign writer newsletter. La Jolla, CA: Deaf action committee for sign writing. 1997.
- Cogill-Koez 2000 – D. Cogill-Koez. Signed language classifier predicates: linguistic structures or schematic visual representation? // Sign language and linguistics. V. 3(2). 2000.
- Crasborn et al. 2000 – O. Crasborn, H. Van der Hulst, E. Van der Kooij. Phonetic and phonological distinctions in sign languages. A paper presented at Intersign: Workshop 2. Leiden, December 1998. www.sign-lang.uni-hamburg.de/intersign/Workshop2/CrasbornHulstKooij/crasbor_hulst_Kooij.html
- Croft 1991 – W. Croft. Syntactic categories and grammatical relations. Chicago, 1991.
- Emmorey 2002 – K. Emmorey. Language, cognition, and the brain: Insights from sign language research. Mahwah (NJ), 2002.
- Engberg-Pedersen 1986 – E. Engberg-Pedersen. The use of space with verbs in Danish sign language // B. Tervoort (ed.). Signs of life: Proceedings of the Second European Congress on sign language research. Amsterdam, 1986.
- Engberg-Pedersen 1993 – E. Engberg-Pedersen. Space in Danish sign language: The semantics and morphosyntax of the use of space in a visual language. Hamburg, 1993.

- Engberg-Pedersen 1995 – E. Engberg-Pedersen. Point of view expressed through shifters // K. Emmorey, J. Reilly (eds.). *Language, gesture and space*. Lawrence Erlbawn Associates, 1995.
- Frishberg 1975 – N. Frishberg. Arbitrariness and iconicity: Historical change in American sign language // *Language*. 51. 1975.
- Givón 1979 – T. Givón. *On understanding grammar*. New York, 1979.
- Gordon (ed.) 2005 – R.G. Gordon, Jr. (ed.). *Ethnologue: Languages of the World*, fifteenth edition. Dallas (Tex.), 2005. <http://www.ethnologue.com/>
- Grenoble 1992 – L. Grenoble. An overview of Russian sign language // *Sign language studies*. V. 21:77. Maryland, 1992.
- Hockett 1963 – Ch. Hockett. The problem of universals in language // J. Greenberg (ed.). *Universals of language*. Cambridge (Mass.), 1963.
- Hoiting, Slobin 2002 – N. Hoiting, D. Slobin. Transcription as a tool for understanding: The Berkeley transcription system for sign language research (BTS) // G. Morgan, B. Woll (eds.). *Directions in sign language acquisition*. Amsterdam; Philadelphia, 2002. <http://ihd.berkeley.edu/btsforsignlanguage.pdf>
- Hopper, Thompson 1984 – P. Hopper, S. Thompson. The discourse basis for lexical categories in Universal grammar // *Language*. 60.4. 1984.
- Joachim, Prillwitz, Handke 2006 – G. Joachim, S. Prillwitz, T. Handke. *International bibliography of sign language*. Hamburg, 2006. <http://www.sign-lang.uni-hamburg.de/Bibweb/>
- Johnston 1997 – T. Johnston. Royal N.S.W. Institute for deaf and blind children: Signs of Australia on CD-ROM: a dictionary of Auslan (Australian sign language). North Rocks, 1997.
- Kennedy et al. 1998 – G. Kennedy et al. *A dictionary of New Zealand sign language*. Auckland, 1998.
- Klima, Bellugi 1979 – E. Klima, U. Bellugi. *The signs of language*. Cambridge (Mass.), 1979.
- Langacker 1991 – R. Langacker. *Foundations of cognitive grammar*. V. 2: Descriptive application. Stanford, 1991.
- Liddell 1990 – S. Liddell. Four functions of a locus: Reexamining the structure of space in ASL // C. Lucas (ed.). *Sign language research. Theoretical issues*. Washington, 1990.
- Liddell 2003 – S. Liddell. *Grammar, gesture and meaning in American sign language*. Cambridge, 2003.
- Lucas, Valli 1989 – C. Lucas, C. Valli. Language contact in the American deaf community // C. Lucas (ed.). *The Sociolinguistics of the deaf community*. San Diego, 1989.
- Mandel 1993 – M. Mandel. ASCII-Stokoe notation: A computer-writeable transliteration system for Stokoe notation of American sign language (manuscript). 1993. <http://www.speakeasy.org/~maman-del / ASCII-Stokoe.html>
- Martin 2000 – J. Martin. A linguistic comparison. Two notation systems for signed languages // Stokoe Notation and Sutton sign writing. Sign writing web site. La Jolla (CA) (Deaf action committee for sign writing), 2000. <http://www.signwriting.org/archive/docs1/sw0032-Stokoe-Sutton.pdf>
- McDonald 1982 – B.H. McDonald. *Aspects of the American sign language predicate system*. Ph.D.diss., University of Buffalo, 1982.
- McNeil 1992 – D. McNeil. *Hand and mind: What gestures reveal about thought*. Chicago, 1992.
- Miljan 2000 – M. Miljan. *The noun phrase in Estonian sign language from the typological perspective*. B. A. Thesis. Estonian Institute of Humanities, Tallinn, 2000. <http://sinine.chi.ee/chi/oppetool/lopetajad/merilin/>
- Padden 1983 – C. Padden. *The interaction of morphology and syntax in American sign language*. University of California, San Diego: Unpublished PhD. Dissertation, 1983.
- Padden 1990 – C. Padden. The relation between space and grammar in ASL Verb morphology // C. Lucas (ed.). *Sign language research: Theoretical issues*. Washington, 1990.
- Prillwitz et al. 1989 – S. Prillwitz et al. HamNoSys. Version 2.0: Hamburger Notationssystem für Gebärdensprache. Eine Einführung. Hamburg, 1989.
- Stokoe 1960 – W. Stokoe. Sign language structure: An outline of the visual communication systems of the American deaf // *Studies in linguistics* 21: Occasional papers 8, 1960.
- Stokoe et al. 1976 – W. Stokoe, D. Casterline, C. Croneberg. *A dictionary of American sign language on linguistic principles*. Silver Spring, 1976.
- Supalla 1986 – T. Supalla. The classifier system in American sign language // C.G. Craig (ed.). *Noun classes and categorization*. Amsterdam; Philadelphia, 1986.
- Suppala, Newport 1978 – T. Suppala, E. Newport. How many seats in a chair? The derivation of nouns and verbs in American sign language // P. Siple (ed.). *Understanding sign language through sign language research*. New York, 1978.
- Sutton 1996 – V. Sutton. Sign writing Web Site. La Jolla (CA), 1996. <http://www.SignWriting.org>

- Talmy 1985 – *L. Talmy*. Lexicalization patterns: Semantic structure in lexical forms // T. Shopen (ed.). Language typology and syntactic description. V. 3: Grammatical categories and the lexicon. Cambridge, 1985.
- The sign language corpus. <http://www.mpi.nl/world/SignLang/WEB-FINAL/sl-world.htm>
- Valli, Lucas 1995 – *C. Valli, C. Lucas*. Linguistics of American sign language: An introduction. Washington, 1995.
- Van Mulders 2004 – *K. Van Mulders*. Information. Universiteit Gent, 2004. <http://gebaren.ugent.be/information.php>
- Wallin 1996 – *L. Wallin*. Polysynthetic signs in Swedish sign language. Doctoral diss. Stockholm, 1996.
- Wilcox, Wilcox (in press) – *Sh. Wilcox, Ph. Wilcox*. Learning to see: American sign language as a second language. Washington (in press). http://www.chsc.org/Online_Press_Room/History%20of%20ASL.pdf
- Winston 1991 – *E. Winston*. Spatial referencing and cohesion in an American sign language text // Sign language studies. V. 73. Maryland, 1991.
- Zeshan 2002 – *U. Zeshan*. Towards a notion of 'Word' in sign languages // R. Dixon, A. Aikhenwald (eds.). Word: A cross-linguistic typology. Cambridge, 2002.
- Zeshan 2003 – *U. Zeshan*. Indo-Pakistani sign language grammar: A typological outline // Sign language studies. III, 2. 2003.