## ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ

**УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ «САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ» (СПбГУ)**

Выпускная квалификационная работа на тему:

**ГРАММАТИЧЕСКИЙ АСПЕКТ ЯПОНСКОГО ЖЕСТОВОГО ЯЗЫКА**

по направлению подготовки 41.03.03 «Востоковедение и африканистика»

### образовательная программа бакалавриата «Востоковедение и африканистика»

профиль «Японская филология»

Выполнил:

## студент 4 курса

## кафедры японоведения

Кузнецов Артемий Андреевич

Научный руководитель:

асс. Мария Николаевна Малашевская

# **Санкт - Петербург**

**2017**

Оглавление

Введение 3

Глава 1. Система жестовых параметров ЯЖЯ

Обзорное описание ЯЖЯ 7

1.1. Фонологическая структура ЯЖЯ 8

1.2. Нотация Стоуки и её недостатки 14

1.3. Варьирование жестовых параметров 19

Глава 2. Грамматика ЯЖЯ

2.1. Морфология ЯЖЯ 27

2.1.1. Аффиксация 27

2.1.2. Основосложение 29

2.1.3. Числительные и дактилические знкаи 30

2.1.4. Виды глаголов в ЯЖЯ и глагольное управление 34

2.2. Синтаксис ЯЖЯ 39

2.2.1. Повтор подлежащего в конце предложения 41

2.2.2. Отрицательные конструкции 43

2.2.3. НК в составе синтаксических конструкций 47

2.2.4. Два вида вопросительных конструкций 48

2.2.5. Конструкция риторического вопроса 50

2.2.6. Топикализация 52

2.2.7. Подчинительная связь 53

Заключение 55

Список использованной литературы 58

Приложение №1 62

Список сокращений и терминов 64

**Введение**

На сегодняшний день существует ряд научных доказательств того, что жестовые языки (далее ЖЯ) являются полноценными естественными языками. Они обладают своей грамматической структурой и лексикой, во многих случаях возникают спонтанно, у них есть носители. Однако нельзя утверждать, что они наделены всеми свойствами языков звучащих и потому им тождественны. Подобные мнения возникают в результате того, что современная лингвистика жестовых языков во многом ориентирована на лингвистику традиционную и зачастую пытается её калькировать. В настоящем исследовании мы будем придерживаться принципиально иного подхода, в основе которого заложена идея от том, что жестовые и звучащие языки имеют изначально разную природу.

**Объектом** данного исследования является японский жестовый язык (нихон-сюва, 日本手話, далее ЯЖЯ), который используется глухими и слабослышащими преимущественно на территории Японии. В качестве **предмета** исследования были избраны фонетика и грамматика ЯЖЯ.

Говоря об **актуальности** этой темы, необходимо упомянуть, что в 2011 году ЯЖЯ получил статус официального языка, что вызвало к нему большой интерес со стороны языковедов как внутри Японии, так и за её пределами. В отечественном языкознании эта область считается мало исследованной, поскольку до сих пор большинство работ, связанных с ЯЖЯ, носили сугубо сурдопедагогический характер.

Также существует ряд словарей, составленных по принципу «японский-ЯЖЯ», то есть при их помощи можно узнать, какой жест ЯЖЯ соответствует тому или иному слову японского языка. Однако на данный момент не существует словарей с обратной последовательностью, позволяющих проверить значение (перевод) неизвестного жеста. Изучающим ЯЖЯ остаётся лишь обращаться за консультацией к носителям, зачастую некомпетентным. Таким образом, изучение структуры, а также грамматики ЯЖЯ необходимо для разработки метода лексикографического описания, который позволил бы составлять словари с необходимой последовательностью.

**Целью** настоящей работы является доказательство на материале ЯЖЯ гипотезы о том, что ЖЯ относятся к числу естественных, а потому наравне со звучащими могут быть подвергнуты лингвистическому анализу, несмотря на свою принципиально иную природу.

В России подобное исследование проводится впервые, что и обуславливает его **научную новизну**. **Задачи** данной работы подчинены её цели и поэтому включают 1) описание фонологической структуры и 2) описание наиболее характерных грамматических особенностей ЯЖЯ в сравнении с некоторыми явлениями в звучащих языках вообще и японском в частности. Подобный анализ должен показать, что, несмотря на упомянутые различия, многие процессы в грамматике ЯЖЯ имеют свои аналоги в звучащих языках, а следовательно могут быть описаны методами традиционной лингвистики.

Характер поставленных нами задач определил и **методологию** исследования. Так как настоящая работа основана на уже существующей теории фонологической структуры жеста, уместно говорить о сочетании описательного и дедуктивного методов. Кроме того, были применены общенаучные методы, такие как критический и сопоставительный анализ.

В качестве **теоретической основы** исследования послужили труды следующих учёных: **Уильям Стоуки**, американский лингвист, разработавший современную теорию жестового языка в своём фундаментальном труде 1960 года «Sign Language Structure»[[1]](#footnote-1). **Кимура Харуми**, носитель ЯЖЯ, её работы посвящены практической и теоретической грамматике ЯЖЯ – «Введение в жестовый язык», сравнительному описанию ЯЖЯ и калькирующего жестового языка (нихонго-тайо:-сюва,日本語対応手話, далее КЖЯ) –　«Японский жестовый язык и японский калькирующий жестовый язык», также ею написана серия работ по лингвокультурологии ЯЖЯ, например,　«Японский жестовый язык и культура глухих»[[2]](#footnote-2) и др. **Мацуока Кадзуми**, слышащая, автор теоретической работы по лингвистике жестовых языков «Основы лингвистики жестовых языков на материале японского жестового языка»[[3]](#footnote-3). В настоящей работе также использованы данные, полученные на её лекциях, которые читались в университете Кэйо с апреля по июль 2016 года.　**Карэн Накамура,** американский антрополог, автор культурологического и социолингвистического исследования ЯЖЯ «Deaf in Japan. Signing and the Politics of Identity»[[4]](#footnote-4).

Перечисленные работы являются основой настоящего исследования, так как в них развивается, хоть и не всегда последовательно, фонологическая теория жеста и тезис о естественном происхождении ЖЯ[[5]](#footnote-5). Однако мы опровергаем некоторые положения этих работ, связанные с попытками поставить знак равенства между фонологическими структурами звучащих и жестовых языков.

В ходе исследования был задействован **материал**, который можно разделить на 3 основные группы: 1) словарные статьи из уже существующих словарей с последовательностью «японский – ЯЖЯ» [[6]](#footnote-6), в том числе видео-словарей[[7]](#footnote-7); 2) тексты на ЯЖЯ (видео, фильмы, произведения жестовой поэзии, пения); 3) ответы носителей-информантов, с которыми автор имел возможность работать в ходе внеаудиторных занятий по ЯЖЯ при университете Кэйо.

**Структура** работы выглядит следующим образом: во Введении представлены общие сведения о работе. В первой главе даётся обзорное описание ЯЖЯ, а также подробный анализ его фонетики и фонологии, включая особенности нотации Стоуки и варьирование жестовых параметров. Во второй главе систематизированы и проанализированы морфологические и синтаксические особенности ЯЖЯ, а именно аффиксация, основосложение, дактилические знаки, виды глаголов и глагольное управление; в разделе синтаксиса рассматриваются отрицательные, вопросительные и риторические конструкции, роль немануальных компонентов, а также топикализация и виды подчинительной связи. В Заключении обобщаются результаты проделанной работы и предлагаются возможные перспективы дальнейших исследований в данной области. Библиография содержит список источников и научную литературу, которые использовались при написании данного исследования. Также в Приложении №1 приводится сокращённый список обозначений из системы нотации Стоуки. Работа снабжена списком терминов и сокращений.

**Глава 1. Обзорное описание ЯЖЯ**

Задачей настоящей главы является проверка существующей теории фонологической структуры жеста на материале ЯЖЯ, а также анализ некоторых явлений его фонетики и фонологии. ЯЖЯ состоит из грамматики и жестов, которые могут соответствовать существительным, глаголам, прилагательным и некоторым суффиксам. Непосредственно жест состоит из четырёх элементов: конфигурация (сюкэй, 手型), локализация (ити, 位置), ориентация (тэ-но хира-но муки, 手のひらの向き), движение (угоки, 動き). Некоторые исследователи также прибавляют немануальный компонент (хисюси-до:са, 非手指動作, далее НК), в который входят маусинг (ко:ва, 口話), мимика (хё:дзё:, 表情), поворот головы (катамуки, 傾き) или туловища (мибури, 身振り) и т.д.. Например, маусинг часто используется для снятия жестовой полисемии и омонимии, поскольку многие синонимичные (равно как и не синонимичные) понятия выражаются одним и тем же жестом. Однако далеко не все носители пользуются маусингом и вокализацией, что зачастую связано с культурной самоидентификацией[[8]](#footnote-8) [[9]](#footnote-9). Также в ЯЖЯ есть дактилические знаки (юби-модзи, 指文字, далее ДЗ), соответствующие знакам японской азбуки кана. К дактилированию носители прибегают для обозначения заимствований, имён собственных и в процессе обучения новым словам[[10]](#footnote-10).

Поскольку ЯЖЯ во многом связан с японским языком, его носители активно используют в своей речи иероглифику. В целях экономии языковых средств и конкретизации понятий вводятся определённые жесты, повторяющие форму китайских иероглифов кандзи. Они также используются для обозначения топонимов и антропонимов.

**1.1. Фонологическая структура ЯЖЯ**

Несмотря на то, что план выражения в ЖЯ является визуальным, а не фонетическим, как в звучащих языках, в лингвистике ЖЯ основательно прижился термин «фонология жеста». Под этим термином понимается система неделимых единиц («фонем», также предлагался термин «хиремы»), в совокупности образующих единицы более высокого уровня, а именно жесты. Мы же по причинам, изложенным в данной главе, применительно к жестовым языкам в дальнейшем будем употреблять термин «жестовый параметр».

В настоящей работе мы будем пользоваться следующими видами транскрипции и нотации:

а) для обозначения лексем и фонем японского языка будет применяться транскрипция Международной Фонетической Ассоциации (МФА) в квадратных скобках [ ]

б) для обозначения жестов ЯЖЯ мы будем использовать 1) их условный перевод на японский (оригинальное написание с транскрипцией по системе Поливанова) и русский языки и косые черты / / 2) фотографии 3) некоторые виды нотации (см. раздел 1.2.)

в) для обозначения жестовых параметров будут в зависимости от конкретного примера использоваться 1) нотация Стоуки 2) знаки японской азбуки кана или 3) описание на русском языке в квадратных скобках [ ]

г) для обозначения японских терминов будут использоваться транскрипция по системе Поливанова и оригинальное написание

Итак, рассмотрим следующую минимальную пару: в японском языке есть слова [kasa] и [kata], каждое из которых состоит из четырёх фонем. Ни одна из этих фонем сама по себе не является значащей единицей. Однако переставив местами [t] и [s] в этих словах, мы получим совершенно разные лексемы. Таким образом, эти фонемы являются фонологически значимыми или смыслоразличительными. Данный пример вполне соответствует принятой в традиционной лингвистике точке зрения на структуру звучащих языков [[11]](#footnote-11).

Первым, кто выдвинул фонологическую теорию жеста, был профессор Галлодетского университета Уильям Стоуки младший (William C. Stokoe, Jr). В своей монографии «Структура жестового языка» он предложил выделить в жестовом языке минимальные незначащие единицы, подобные фонемам, которые назвал «хиремами» (chereme)[[12]](#footnote-12). По теории Стоуки, замена одной из таких хирем в составе жеста, входящего в минимальную пару, способна полностью изменить его семантику[[13]](#footnote-13).

Стоуки выделил четыре основных элемента в составе жеста, которые уже упоминались выше, а именно: конфигурация (сюкэй, 手型), локализация (ити, 位置), ориентация (тэ-но хира-но муки, 手のひらの向き) и движение (угоки, 動き). Представим такие минимальные пары на ЯЖЯ:

**Локализация:**

/試す/（тамэсу, испытывать)　　/おかしい/ (окасий, странный)



В данном примере совпадают конфигурация: [G], то есть [все пальцы, кроме указательного, сжаты в кулак], ориентация: [Dt], то есть [ладонь доминирующей руки обращена к говорящему] и движение [0] (нулевое). Разница только в локализации: в случае /試す/ это [область виска], а в случае /おかしい/ – [подбородок].

**Конфигурация:**

/公開/ (ко:кай, на публике) /社会/ (сякай, общество)



В этом примере совпадают локализация: [[] или [грудь], ориентация: [D<] или [ладонь доминирующей руки обращена к недоминирующей], при этом жест зеркален) и движение: [0]. Различается конфигурация: в /公開/ – [B] или [открытая ладонь], а в /社会/ – дактильное「や」.

**Движение:**

/予定/ (ётэй, план) /受付/ (укэцукэ, приём)



Совпадают конфигурация: ДЗ [ほ] (хо), локализация: [[] и ориентация: [Dt]. Различается движение: в 「予定」­– [D>], то есть [сдвиг в сторону доминирующей руки], а в「受付」– [Dt], то есть [в сторону говорящего].

**Ориентация:**

/上手/ (дзё:дзу, умелый) /流れ/ (нагарэ, поток)



Совпадают конфигурация: [B], локализация: [j], [предплечье недоминирующей руки] и движение: [Dv], [вниз с контактом]. Различается ориентация: в「上手」– [ладонь доминирующей руки обращена вниз] – [Dv], а в「流れ」– [вверх] – [D^].

Таким образом, мы получили 4 пары разных жестов, в которых различается только 1 фонема. Помимо названых нами четырёх видов фонем, иногда ещё выделяется НК, включающий в себя маусинг, наклон тела и т.д. Но этот параметр редко включают в поисковые системы, поскольку крайнее ограничено количество минимальных пар, в которых различались бы только НК.

Наиболее спорным в этой фонологической теории нам представляется положение о том, что хиремы, подобно фонемам звучащего языка, являются минимальными незначащими элементами[[14]](#footnote-14). В ЖЯ можно найти немало примеров того, как фонема сама по себе обладает семантическим или даже грамматическим значением вне контекста какого-либо жеста. Так в русском жестовом языке (далее РЖЯ) можно выделить ряд фонем, которые относятся к определённой семантической зоне[[15]](#footnote-15).

Наиболее наглядным примером, встречающимся также и в ЯЖЯ, являются локализации, сосредоточенные в верхней части головы ([лоб], [затылок], [висок]) и [в области груди]. Первые в подавляющем количестве случаев будут входить в состав жестов, обозначающих идеи, связанные с работой головного мозга, воображения и т.д. (/думать/, /мечтать/, /вспоминать/), в то время как вторые будут обозначать идеи, связанные с областью чувств (/любить/, /злиться/, /переживать/). Однако стоит отметить, что не все жесты, локализующиеся в указанных областях, непременно обладают таким значением.

Другим примером являются те конфигурации, которые восходят к дактильным знакам, в свою очередь обозначающим первую или другую букву соответствующего слова звучащего языка. Например, в РЖЯ в состав таких жестов, как /бог/, /университет/ и /собака/, входят, соответственно, конфигурации [б], [у] и [с], полностью повторяющие знаки дактильного алфавита. Более того, за некоторыми конфигурациями закрепляется общая семантика, например, конфигурация [X] ([указательный палец в форме крюка]) часто используется в жестах со значением давания и получения. Подобные тенденции наблюдаются и в ЯЖЯ. Разумеется, как и в предыдущем примере, эти значения не являются обязательными для той или иной конфигурации. С некоторыми оговорками, это явление можно сравнить с явлением фонетика в китайской иероглифике.

Что касается грамматических значений, они часто закрепляются за фонемами из категорий движения и ориентации. Например, директивные конструкции, а также залог, столь важные для японского языка, выражаются в ЯЖЯ следующим образом: глагол, в который входит движение [Dt] ([в сторону говорящего]), практически всегда имеет значение бенефактива или пассивного залога ([te-morau] и [te-sareru]), в то время как тот же глагол с обратным движением [Df] ([в сторону от говорящего]) имеет значение активного залога ([te-ageru] и [suru]). Те же самые значения часто выражаются через ориентацию: в случае [Dt] глагол имеет форму бенефактива или пассива, а в случае [Df] - активного залога.

Таким образом, многие фонемы ЖЯ обладают самостоятельными как семантическими, так и грамматическими значениями вне всякого контекста. При том необходимо отметить, что классы локализации и конфигурации имеют склонность к выражению значений лексических, в то время как классы движения и ориентации – грамматических. Это отличает их от фонем звучащего языка, которые являются минимальными незначащими элементами. Подобные явления возникают в ЖЯ в силу того, что знаки этих языков не являются вполне произвольными, как знаки языков звучащих. Это в свою очередь связано с их иконичностью, то есть сходством между физическими характеристиками объектов реального мира и физическими характеристиками руки (конфигурация, движения и пр.), которая выполняет жест, обозначающий данные объекты. Именно это свойство ЖЯ играет фундаментальную роль в формировании их лексики.

Ещё одним фундаментальным отличием жестовых языков от звучащих является организация их знаков во времени. Если в случае звучащих языков она линейна, то есть знаки воспроизводятся последовательно, то в случае жестовых – синхронна, поскольку в одном жесте может быть выражено сразу несколько жестовых параметров одновременно. Таким образом, в жестовых языках отсутствуют два основных свойства знака, выделенные Ф. де Соссюром, а именно произвольность и линейность[[16]](#footnote-16).

В этой связи сам термин «фонология», берущий своё начало в традиционной лингвистике, представляется нам не вполне точным и правильным применительно к жестовым языкам. Функционально хиремы Стоуки ближе к морфемам – минимально значащим единицам языка. В качестве альтернативы мы предлагаем использовать в будущем термин «система жестовых параметров». Однако открытым остаётся вопрос о том, имеют ли ЖЯ более дробные уровни, единицы которых, подобно фонемам звучащих языков, являются минимальными незначащими элементами.

**1.2. Нотация Стоуки и её недостатки**

В 1965 году Уильям Стоуки разработал систему нотации, которая принимала во внимание дифференциальные признаки жестовых параметров, и с помощью неё составил словарь американского жестового языка (далее амслен)[[17]](#footnote-17) [[18]](#footnote-18). Метод Стоуки заключается в том, чтобы описывать жесты, используя всего три вида обозначений, а именно: Tab (локализация), Dez (конфигурация) и Sig (движение)[[19]](#footnote-19). Последнее обозначение также включает в себя понятие ориентации. Жесты других ЖЯ (в том числе ЯЖЯ) также поддаются описанию при помощи метода Стоуки.

　　　　/私/(ватаси, я) [GDt　　　　　/うそ/(усо, ложь) hGDt



Таким образом, жесты представляют собой набор параметров. Это открытие Стоуки доказало, что ЖЯ отличаются по своей природе от бытовой жестикуляции и, следовательно, могут быть подвержены лингвистическому анализу.

Однако у этого метода также есть ряд недостатков и ограничений. Прежде всего, он не учитывает хоть и малые, но значимые различия между жестами. Во избежание громоздкой системы обозначений, схожие параметры, по сути своей являющиеся аллофонемами (аллохиремами, по Стоуки), объединяются в одну фонему, что привносит в систему долю абстрактности[[20]](#footnote-20). В результате, описательная способность этого метода становится более ограниченной. Например, жесты /誤解/ (недопонимание, неправильное понимание), /手話/ (ЖЯ), /今/ (сейчас) в ЯЖЯ имеют разную локализацию, однако в нотации Стоуки все три обозначаются как [[] - [область туловища] [[21]](#footnote-21):

　/誤解/ (гокай, недопонимание) 　/手話/ (сюва, ЖЯ)



/今/ (има, сейчас)



Похожим образом, в жестах /色/ (цвет) и /見通し/ (перспектива) конфигурация по системе Стоуки записывается одинаково:

　　　　/色/ (иро, цвет)　　　　　/見通し/ (мито:си, перспектива)



Эта система также не различает одноручные и двуручные жесты и не отображает НК. Однако гораздо более серьёзным недостатком системы является её неспособность отражать последовательные изменения в составе одного жеста. В качестве примера рассмотрим жест /まず/ (прежде всего, сначала):

/まず/ (мадзу, сначала)



В данном случае параметр движения может быть обозначен как [D^] – [вверх от недоминирующей руки], однако инициальные локализация и конфигурация отличаются от финальных, при этом и первые, и вторые обладают равной значимостью, что невозможно отобразить с помощью нотации Стоуки. Такого рода последовательные изменения наблюдаются во многих жестах и являются их важной составляющей.

Существует ряд альтернативных систем нотации, которые были созданы специально для того, чтобы учитывать последовательные изменения. Наиболее эффективной нам представляется система Movement-Hold Model (далее система MH), предложенная (Liddell and Johnson 1989), которая отображает движение и точки фиксации[[22]](#footnote-22). В точках фиксации (H) жест не претерпевает никаких изменений. В тех случаях, когда фиксация имеет редуцированный характер и особо не влияет на смысл, она обозначается как «Х». В живом общении этот тип фиксации нередко игнорируется. Те параметры, которые в системе Стоуки обозначаются как конфигурация, локализация и ориентация, входят в понятие фиксации (H). Рассмотренный выше жест /まず/ (мадзу) можно записать следующим образом:

Интервал 1 Интервал 2 Интервал 3

Пространственно-временной

X

–

+

M

H

интервал

Смена локализации

Контакт

Движение

**Доминирующая рука (ДР)**

テ

Тыльная стор. НР

Вниз

–

テ

Туловище

Вниз

–

ヒ

Над НР

Вниз

–

テ

Туловище

Вниз

–

Конфигурация

Локализация

Ориентация

Немануальный компонент

**Недоминирующая рука (НР)**

Конфигурация

Локализация

Ориентация

Немануальный компонент

Знак «+» обозначает, что имеется контакт между доминирующей рукой и другой частью тела (включая недоминирующую руку). Под «сменой локализации» следует понимать прямое или дугообразное движение с финальной фиксацией в другой локализации. В свою очередь «движение» предполагает нахождение в пределах одной локализации[[23]](#footnote-23). Таким образом, система MH, сохраняя преимущества нотации Стоуки, а именно дифференциальные признаки, передаёт гораздо больший объём информации. Помимо рассмотренной структуры [XMH], встречаются следующие: [H], например, в /甘い/ (сладкий), [XMX] в /想像/ (воображение), [HMH] в /堅い/ (умный) и даже [XMXMXMH] в /方法/ (метод) и т.д.:

　　　/甘い/ (амай, сладкий)　　　　/想像/ (со:дзо:, воображение)



/賢い/ (касикой, умный) /方法/ (хо:хо:, метод)



В следующем разделе, опираясь на систему MH, мы рассмотрим отдельные случаи варьирования жестовых параметров.

**1.3. Варьирование жестовых параметров**

В этом разделе мы рассмотрим три случая варьирования, которые наиболее часто встречаются в жестовой речи, а именно: ассимиляция, утрата фиксации и эпентеза. Эти явления наблюдаются в беглом общении или при сложении основ.

В качестве примера ассимиляции рассмотрим выражение /父/ (отец), который состоит из следующих компонентов: рука в конфигурации [ヒ], выражающей идею родства, в инициальной локализации [прислонена к щеке] (контакт); затем самостоятельный жест со значением /男/ (мужчина); наконец, движение [вверх], передающее идею старшинства[[24]](#footnote-24).

　　　ДЗ [ヒ] (хи) 男 (отоко, мужчина)



/父/ (тити, отец)



Если сравнить инициальную конфигурацию в выражении /父/ (тити) с инвариантом [ヒ] (хи), можно заметить, что в первом случае, помимо указательного пальца, используется также большой, являющийся параметром второй основы /男/ (отоко). Таким образом, конфигурация второго жеста (основы при основосложении) влияет на конфигурацию предшествующей. Подобного рода ассимиляция наблюдается не только в конфигурации, но и других параметрах.

В ЯЖЯ есть множество жестов, представляющих собой основосложение, например: /よろしくお願いします/ = /よい/ (ёй, хороший) + /お願い/ (о-нэгаи, просьба); ろう学校 (ро:гакко:, школа для глухих) = /ろう/ (ро:, глухой) + /学校/ (гакко:, школа); /初心者/ (сёсинся, новичок) = /初めて/ (хадзимэтэ, впервые) + /人/ (хито, человек) и т.д[[25]](#footnote-25). При основосложении, в отличие от рассмотренных выше «выражений», не допускаются паузы между компонентами[[26]](#footnote-26). Это связано с явлениями эпентезы и утраты фиксации. Рассмотрим в качестве примера жест /よろしくお願いします/:

/よろしくお願いします/ (ёросику-онэгай-симасу, приятно познакомиться)



Если проанализировать этот жест в терминах системы MH, то окажется, что между двумя основами возникла эпентеза в виде движения. В свою очередь, в основе [よい(HMH)] произошла утрата последней фиксации, при этом она заменилась на редуцированное [X], которое в беглой речи часто просто опускается или сливается с движением. В итоге получается жест /よろしくお願いします/, имеющий структуру [HMH]:

　　　　　　　　　　　　　　　　/よい/　　　　　　　　/お願い/

　　　　　　　　 H M H X M H

Эпентеза 　　　　　 H M H M X M H

Утрата фиксации H M X M X M H

H M H

На явление утраты фиксации непосредственно влияет наличие или отсутствие контакта доминирующей руки с какой-либо частью тела. Рассмотрим это на примере жеста /不注意/ (невнимательный), который образовался в результате сложения основ /目/ (глаз) и /安い/ (здесь: расслабленный). В отличие от /よい/, основа /目/ имеет в финальной локализации (она же единственная) контакт доминирующей руки с лицом. В подобных случаях утрата фиксации невозможна (H):

/目/ (мэ, глаз) /安い/ (ясуй, расслабленный)



/不注意/ (футю:и, невнимательный)



　　　　　　　　　　　　　　　　/目/　　　　　　　　　/安い/

　　　　　　　　 X M H X M H

Эпентеза 　　　　　 X M H M X M H

Утрата движения по закону　 X – H M X M H

единой последовательности[[27]](#footnote-27)

H M H

В подобного рода основосложениях часто наблюдается утрата движения по закону единой последовательности. Закон этот заключается в том, что в состав одного жеста должно входит только одно движение.

Также стоит отдельно рассмотреть двуручные жесты в связи с двумя «законами Биттисона»[[28]](#footnote-28). Согласно закону симметрии (Symmetry Condition), если обе руки воспроизводят одну и ту же конфигурацию, движения их также должны быть одинаковыми или зеркальными:

/銀行/(гинко:, банк) /仕事/ (сигото, работа)



При этом допустимы не только синхронные, но и чередующиеся движения:

　 /手話/ (сюва, ЖЯ)　 /比較/(хикаку, сравнение)



Согласно закону доминирующей руки (Dominant Condition), в двуручных жестах, где доминирующая рука движется навстречу статичной недоминирующей, конфигурация последней может быть только немаркированной (нейтральной). Для каждого ЖЯ набор немаркированных конфигураций специфичен, однако можно выделить и несколько универсальных примеров: [открытая ладонь], [сжатый кулак] и т.д. Эти конфигурации наблюдаются в том числе в речи глухих детей на довольно ранних стадиях развития. В ЯЖЯ примерами таких жестов могут быть:

/目的/(мокутэки, цель) /決める/(кимэру, решать)



　　　　　　　　　　/例えば/(татоэба, например)



Итак, в настоящей главе на материале ЯЖЯ нами была проанализирована современная теория фонологической структуры жеста, в результате чего последняя обнаружила некоторые теоретические недостатки. Мы попытались доказать, что так называемые хиремы в действительности являются не только смыслоразличительными, но и значащими единицами и потому не могут отождествляться с фонемами звучащих языков. Для обозначения этого языкового уровня нами был предложен термин «система жестовых параметров».

К тому же было отмечено, что жест лишён 2 основных свойств лингвистического знака, а именно произвольности и линейности. Это подтверждает тезис о том, что ЖЯ имеют принципиально иную лингвистическую природу. На данном этапе мы не выдвигали собственной гипотезы, объясняющей строение жеста и отвечающей на вопрос от том, существуют ли более дробные единицы в составе ЖЯ.

В то же время мы рассмотрели ряд явлений в фонетике и фонологии ЯЖЯ, которые сопоставимы с аналогичными явлениями в традиционной лингвистике, то есть такие случаи варьирования жестовых параметров, как ассимиляция, утрата фиксации и эпентеза. Это, безусловно, свидетельствует о том, что, несмотря на упомянутую разницу между отдельными знаками жестовых и звучащих языков, на уровне взаимодействия знаков они обнаруживают немало общего, что также будет проиллюстрировано в главах, посвящённых морфологии и синтаксису ЯЖЯ.

**Глава 2. Грамматика ЯЖЯ**

**2.1. Морфология ЯЖЯ**

В классическом языкознании морфема является минимальной двусторонней единицей языка, т.е. такой единицей, в которой 1) за определенным экспонентом закреплено то или иное содержание и которая 2) неделима на более простые единицы, обладающие тем же свойством[[29]](#footnote-29). Понятие морфемы ввёл И.А. Бодуэн де Куртенэ (1845—1929) как объединяющее для понятий корня, приставки, суффикса, окончания, т. е. как понятие минимальной значащей части слова, линейно выделимой в виде некоторого «звукового сегмента» (отрезка) при морфологическом анализе.

Помимо жестовых параметров в ЖЯ также выделяются морфемы. Однако, как было рассмотрено в предыдущей главе, формально они не соответствуют морфемам звучащих языков, поскольку в определённых случаях не являются минимальными двухсторонними единицами. В ЖЯ используются две основные словообразовательные модели, а именно аффиксация и основосложение. В настоящей главе мы сперва рассмотрим эти модели, опираясь на примеры из ЖЯ и звучащих языков. Далее мы проанализируем ряд жестов, имеющих в своём составе компоненты со значением числительных, а также некоторые дактилические знаки. В завершение мы рассмотрим глагольное согласование, которое также наблюдается в некоторых жестах.

**2.1.1. Аффиксация**

Рассмотрим виды аффиксации в японском языке: цепочка /o:kii/ > /o:kisa/ является примером деривации (словообразования), в то время как цепочка /taberu/ > /tabeta/ или /seito/ > /seito-tachi/ – примером флексии. Как первый, так и второй примеры образуются при помощи аффиксации, однако флексия отличается тем, что не изменяет часть речи. Некоторые исследователи относят первые случаи аффиксации к т.н. субстантивной группе, в то время как вторые – к атрибутивной[[30]](#footnote-30). В этом разделе мы будем исходить из теории, предложенной И.В. Головниным.

Что же касается редупликации (полной или частичной), в ЯЖЯ, в отличие от звучащих языков, её основной функцией является перевод жеста в другую часть речи[[31]](#footnote-31). Например, посредством редупликации (и сопровождающей её редукции) кругового движения в жесте /座る/ (сувару, сидеть), мы получаем существительное со значением /いす/ (ису, стул). Изобразим это при помощи системы MH:

а. 座る　(сувару, глагол) H M H

б. いす (ису, существительное) H M X M X M H

В ЯЖЯ наиболее типичным примером словообразования посредством редупликации является, как и в приведённом примере, вербализация, то есть переход какой-либо части речи в глагол: /車/ (курума, автомобиль) > /車で行く/ (курума-дэ ику, ехать на автомобиле); /電灯/ (дэнто:, фонарь, лампа) > /電気をつける/ (дэнки-о цукэру, включать свет); /ドア/ (доа, дверь) > /ドアを開ける~閉める/ (доа-о акэру/симэру, открывать/закрывать дверь).

Хотя ЖЯ, в отличие от языков звучащих, используют редупликацию как словообразовательный симульфикс, её применение связано с регулярными и последовательными изменениями в составе жеста подобно тому, как флексия изменяет фонетический состав звучащего слова. Однако жестов, которые бы изменяли часть речи посредством редупликации не так много. Гораздо чаще встречается имплицитный переход в другую часть речи без изменения формы:/教える/ (осиэру, преподавать) – /教師/ (кё:си, преподаватель). Отчасти это явление сопоставимо с конверсией в звучащих языках (ср. англ. to work – a work).

**2.1.2. Основосложение**

Как и в японском языке, в ЯЖЯ при сложении основ определяемым всегда оказывается последний компонент: /ろう学校/ (ро:гакко:, школа для глухих) = /ろう/ (ро:, глухой) + /学校/ (гакко:, школа). Нередко при сложении основ происходят как морфонологические, так и семантические преобразования компонентов[[32]](#footnote-32). Например, в сложении [ueki] (саженец) + [hachi] (горшок) = [uekibachi] (горшок для растений) наблюдается явление известное как рэндаку, то есть [ha] переходит в [ba] [[33]](#footnote-33). В качестве примера семантических изменений можно привести слово [kokuban] (классная доска), которое состоит из компонентов [koku] со значением «чёрный» и [ban] - «доска». Однако рассматриваемая лексема не является суммой этих двух значений. Таким образом, в результате сложения основ возникает дополнительное значение.

Такого рода преобразования встречаются и в ЯЖЯ. Рассмотрим следующее сложение основ: /知識/ (тисики, знания) + /ゼロ/ (дзэро, нуль) = /無知/ (мути, невежество):

/知識/ (тисики, знание) /ゼロ/ (дзэро, нуль)



/無知/ (мути, невежество)



В этом жесте локализация второго компонента (/ゼロ/) (дзэро) в порядке инерционной ассимиляции перемещается из нейтральной зоны [на уровне груди со стороны доминирующей руки] в зону [лоб]. В свою очередь конфигурация первого компонента [チ] (ти) в порядке предвосхищающей ассимиляции переходит в [オ] (о) второго компонента. Кроме того, пауза между двумя компонентами нейтрализуется, и движение становится непрерывным.

**2.1.3. Числительные и дактилические знаки**

Жесты ЯЖЯ часто содержат конфигурации со значением числительных, а также дактилические знаки. Например, такие жесты, как /年/ (тоси/нэн, год) или /時間/ (дзикан, время), задействуют обе руки, при этом конфигурация доминирующей, как правило, показывает количество единиц измерения:

/３日間/ (микка-кан, три дня) /２時間/ (нидзи-кан, два часа)



/４年間/ (ёнэн-кан)



Однако в зависимости от каждого конкретного ЖЯ, предельное число единиц, которое способно инкорпорироваться в состав жеста, варьируется. Так, в амслене это число редко превышает 9 (т.н. «правило девятки»). Связано это с тем, что при помощи одной руки в этом ЖЯ невозможно выразить числа больше 9. В случае же ЯЖЯ возможна инкорпорация чисел кратных 10 (20,30,40 и т.д.). Однако в жестах со значением /неделя/, /день/, /возраст/ предпочтительны сравнительно малые числа (1-9). Если необходимо выразить значения типа /15 лет/, жесты, отвечающие за единицу измерения (/год/) и число этих единиц (/15/), идут один за другим[[34]](#footnote-34).

Хотя носители РЖЯ используют жесты гораздо чаще, чем дактилологию, существует немало жестов, конфигурация которых выражена тем или иным ДЗ. Рассмотрим жест /無理/ (бессмысленный):

ДЗ [ム] (му)　　　　　　　　　ДЗ [リ] (ри)



/無理/ (мури, бессмысленный)



Как видно на изображении, жест состоит не из двух разрозненных ДЗ, следующих друг за другом, но скорее представляет собой их синтез: из [ム] (му) заимствуется собственно конфигурация пальцев (большой и указательный), при этом возникает движение, в свою очередь взятое из [リ] (ри), хотя и несколько модифицированное.

Наиболее часто встречаются примеры того, как в жесте реализуется только один ДЗ, отображающий, как правило, первый слог соответствующего японского слова (ср. примеры из РЖЯ в главе про фонологическую структуру: /бог/, /университет/, /собака/)[[35]](#footnote-35). Рассмотрим жест /ストレス/ (стресс):

/ストレス/ (суторэсу, стресс)



ДЗ [ス] (су) перемещается вверх с контактом в пределах локализации [на уровне туловища]. Примечательно, что отсутствие контакта ДР с туловищем в данном случае расценивается носителями как ненормативное, «неправильное».

Другой распространённой моделью является следующий набор параметров: конфигурация – первый слог японского слова, локализация ­– [зона лица], движение – [круговое вращение] [[36]](#footnote-36). Примерами могут послужить жесты /トマト/ (помидор) и /アジア/ (Азия):

/トマト/ (томато, помидор) /アジア/ (адзиа, Азия)



Выразительная сила такого рода жестов гораздо больше, чем у дактилологии. Например, жест /キス/ (кису), содержащий ДЗ [キ] (ки), может выражать широкий спектр субъектно-объектных отношений и залоговых значений при помощи НР и ориентации, соответственно, что невозможно в дактилологии: реципрок (целоваться), активный залог (я целую), пассивный залог (меня целуют):

реципрок /キス/ активный залог /キス/



страдательный залог /キス/



Таким образом, ряд жестов в ЯЖЯ характеризуются глагольным управлением, о котором речь пойдёт в следующем разделе.

**2.1.4. Виды глаголов в ЯЖЯ и глагольное управление**

Глаголы ЯЖЯ можно разделить на 3 основные группы, наиболее распространённой из которых является неизменяемая. К этой группе относятся глаголы типа /待つ/ (мацу, ждать), /調べる/ (сирабэру, проверять/ выяснять), /分かる/ (вакару, понимать), /買う/ (кау, покупать). Так как эти глаголы не имеют управления, субъектно-объектные отношения выражаются аналитически (позиционно), что и определило их название. Например, предложение /山田が靴を買う/ (ямада-га куцу-о кау, Ямада покупает обувь) выглядит следующим образом:

/山田/ (ямада, Ямада) /靴/ (куцу, обувь) /買う/ (кау, покупать)



Ко второй группе относятся глаголы со значением передвижения в пространстве, например: /行く/ (ику, идти) /来る/ (куру, приходить) /引っ越す/ (хиккосу, переезжать) и т.д.

/山田/ (ямада, Ямада) /来る/ (куру, приходить)



/山田/ (ямада, Ямада) /行く/ (ику, идти)



/a引っ越すb/ (хиккосу, переезжать) /b引っ越すc/ (-//-)



В приведённых примерах глаголы не имеют при себе дополнения, что позволяет нам определить их как непереходные, однако в отличие от неизменяемых глаголов, «пространственные» инкорпорируют обстоятельство места. В последнем примере можно проследить, как именно субъект перемещался в пространстве.

К третьей группе относятся т.н. глаголы управления, однако до сих пор нет полного согласия относительно того, имеет ли это управление ту же природу, что и в языках звучащих. В случае ЯЖЯ, за управление отвечают ориентация и движение. В эту группу входят глаголы типа /言う/ (иу, говорить), /あげる/ (агэру, давать), /助ける/ (тасукэру, спасать) или же рассмотренный выше глагол /キスする/ (кису-суру, целовать). При этом реальное положение партиципантов в пространстве не связано с выбором инициальной и финальной ориентаций, что подтверждает фундаментальное положение о том, что ЖЯ, хотя и характеризуются иконичностью, способны к выражению абстрактных понятий и ирреальных ситуаций[[37]](#footnote-37). В доказательство этого положения американские исследователи провели эксперимент, в ходе которого носитель ЖЯ с травмой правого полушария мозга не смог решить пространственную задачу на описание комнаты по памяти, но при этом безошибочно использовал глаголы управления для выражения абстрактных ситуаций[[38]](#footnote-38).

Однако некоторые лингвисты, например Скотт Лидделл, отмечают существенные различия между управлением в жестовых и звучащих языках[[39]](#footnote-39). Во-первых, в жестовых языках управление наблюдается только в определённой группе глаголов, в то время как в звучащих (например, русском, английском) все глаголы согласуются по лицу и/или числу. Во-вторых, отмечается, что в звучащих языках вариативность той или иной грамматической категории, определяющей характер управления, ограничена: лицо (1-е, 2-е, 3-е), род (мужской, женский, средний), число (единственное, множественное, двойственное). В то время как в ЖЯ формальное выражение этой вариативности – ориентация – не всегда фиксировано и может, за исключением 1-го лица, меняться в зависимости от ситуации. В-третьих, несмотря на то, что обычно глаголы управления в ЖЯ обладают полиперсональным спряжением, в беглой речи нередко наблюдаются процессы редукции, при которых утрачивается локализация объекта, но не субъекта, то есть последний становится приоритетным. В звучащих же языках приоритетным в глаголе всегда является объект.

В связи с вышеизложенным Лидделл выдвинул гипотезу, согласно которой глаголы управления относятся к экстралингвистическим явлениям, то есть, подобно бытовой жестикуляции, непосредственно указывают на воображаемого партиципанта. В качестве аргумента Лидделл приводит примеры того, как высокий или низкий рост предполагаемого и, следовательно, воображаемого партиципанта влияет на выбор локализации для глаголов управления.

В противоположность этой точке зрения исследователи Диана Лилло-Мартин и Ричард Мериер высказывали мнение, что личные местоимения, содержащиеся в качестве конфигураций в глаголах управления, представляют собой синтез грамматики и бытовой жестикуляции[[40]](#footnote-40). В качестве грамматического аспекта называется контекстуальность этих местоимений. В жестовых языках так же, как и в звучащих, местоимение «он» приобретает конкретное лексическое значение только в контексте. В качестве противоположного аспекта отмечается происхождение жестов, выражающих личные местоимения, поскольку они были непосредственно заимствованы из бытовой жестикуляции.

Так же, как и система жестовых параметров, глагольное управление в ЖЯ неразрывно связано с иконичностью на уровне происхождения, что вновь доказывает тезис о непроизвольности знака в ЖЯ. Однако функционирование этой категории в современном ЯЖЯ имеет вполне грамматический характер, свободный от физических параметров.

**2.2. Синтаксис ЯЖЯ**

Синтаксис в современном языкознании определяется как грамматическое учение о связной речи, о единицах более «высокого» порядка, чем слово[[41]](#footnote-41). Синтаксис начинается там, где мы выходим за пределы слова или устойчивого сочетания слов, где начинается связная речь с её комбинацией лексических единиц в рамках переменного словосочетания и предложения. Комбинация лексических единиц осуществляется по определённым законам и моделям, изучение которых и составляет задачу синтаксиса. В настоящей главе мы рассмотрим само понятие синтаксической структуры, некоторые типы предложений в ЯЖЯ, а также НК, которые играют важную грамматическую роль в ЖЯ.

Рассмотрим следующее предложение на ЯЖЯ:

/大きい　(о:кий, большой)　白い　(сирой, белый)

犬　(ину, собака)　家　(иэ, дом)/

У этого предложения могут быть следующие интерпретации:

1) собака большая и белая (о доме ничего не сообщается)

2) дом собаки (будка) большой и белый (о собаке ничего не сообщается)

3) собака белая, дом большой

Однако исключена такая интерпретация: «собака большая, дом белый».

На схеме снизу показано, что все допустимые интерпретации можно представить как структуры, состоящие из блоков:

иэ иэи　　　家

大きい 白い

ину 犬

犬 家

大きい 白い

大きい

白い 犬

иэи 家

И только неверную интерпретацию невозможно представить таким образом:

家

犬

白い

大きい

Блоки образуют как бы синтаксические пласты, которые, наслаиваясь друг на друга, составляют предложение. Такого же рода явление наблюдается в аналогичном предложении на японском языке [o:kii-shiroi-inu-no-ie]. Таким образом, члены предложения, даже не имея формального согласования в морфологии, имплицитно связаны друг с другом по законам синтаксиса. Это свойство присуще всем естественным языкам[[42]](#footnote-42). Исходя из этого, можно утверждать, что с точки зрения синтаксиса, как и морфологии, ЯЖЯ вполне соответствует современным представлениям о естественных языках.

**2.2.1. Повтор подлежащего в конце предложения**

В ЯЖЯ локализация личных местоимений второго лица напрямую зависит от реального положения собеседника в пространстве и в каждой ситуации выражается по-разному, поэтому формально их невозможно отличить от местоимений третьего лица, которые также не имеют фиксированной локализации. Для снятия двусмысленности подлежащее уточняется в конце предложения в форме местоимения. Рассмотрим следующее предложение:

/田中(танака, Танака) パン(пан, хлеб) 食べる(табэру, есть)　　PT3/



(Танака ест хлеб)

В ряде звучащих языков (например, в японском, русском или английском) в той или иной степени присутствует явление лабильности (自他交代 , дзита-ко:тай), когда по формальным признакам невозможно отличить переходный глагол от непереходного. В японском это, прежде всего, глаголы-канго и несколько исключений из ваго: [jitsugen-suru] (реализовывать/реализовываться), [hiraku] (открывать/открываться). В случае ЯЖЯ любой глагол может быть как переходным, так и непереходным, не меняя при этом своей формы. Для нейтрализации лабильности также используется повтор подлежащего в конце предложения. Рассмотрим два примера:

а. /PT2 本 (хон, книга)　破る(ябуру, порвать)　　PT2/



(あなたが本を破った – аната-га хон-о ябутта, Ты порвал книгу)

б. /PT2 本 (хон, книга)　破る(ябуру, порвать)　　PT3/



(あなたの本が破れた – аната-но хон-га ябурэта, Твоя книга порвалась)

Как и в японском языке, в ЯЖЯ подлежащее, известное обоим собеседникам, может опускаться, при этом повтор в конце предложения всё равно сохраняется:

а. /パン(пан, хлеб)　食べる(табэру, есть)/

（パンを食べます – пан-о табэмасу, Ем хлеб）

б. /パン(пан, хлеб)　食べる(табэру, есть)　PT3/

(パンを食べます – пан-о табэмасу, Ест хлеб)

Если взглянуть на структуру второго предложения, может показаться, что в ЯЖЯ нефиксированный порядок слов, однако местоимение в конце несёт исключительно служебную функцию, в то время как основное подлежащее опущено. Таким образом, сохранятся порядок S–O–V.

**2.2.2. Отрицательные конструкции**

В ЯЖЯ, в отличие от японского языка, есть несколько отрицательных конструкций, наиболее распространённая из которых (NEG-1) может выступать как в роли независимого предиката со значением «не существует», «не находится» и т.п., так и образовывать отрицательную форму от других глаголов. Состоит этот двуручный жест из следующих зеркальных компонентов: локализация: [область груди], конфигурация: [нейтральная], движение: [колебательное], ориентация: [к противоположной руке]. Рассмотрим следующие примеры:

/パン(пан, хлеб) NEG-1/



(パンがない – пан-га най, Хлеба нет)

/田中(танака, Танака) パン(пан, хлеб) 食べる(табэру, есть ) NEG-1/



(田中がパンを食べない – танака-га пан-о табэнай, Танака не ест хлеба)

Наряду с этим существует другая отрицательная конструкция (NEG-2) со значением «нет намерения», «нет привычки» и т.п., которая представлена следующим одноручным жестом: локализация: [лицо], конфигурация: [нейтральная], движение: [машущее], ориентация: [к доминирующей руке/ко внешней стороне]. Рассмотрим предложение:

/田中(Танака)　　パン(хлеб)　　　食べる(есть ) NEG-2



(田中がパンを食べない –Танака не собирается/не имеет привычки есть хлеб)

Третий вид отрицательной конструкции может использоваться как самостоятельно в значении «это не так», «это не верно» и т.д., так и образовывать отрицательную форму от глаголов и прилагательных. Состоит этот одноручный жест из следующих компонентов: локализация: [область груди], конфигурация: ДЗ [レ] (рэ), движение: [машущее], ориентация: [в сторону говорящего].

a. /田中(Танака) NEG-3/



(田中さんではない – танака-сан дэ-ва най, Это не Танака/Не Танака)

б. /赤い(акай, красный) NEG-3/



(赤くない – акакунай, не красный)

Этот тип конструкции также используется для того, чтобы получить у собеседника подтверждение факта, изложенного в предложении. В этом случае в движении наблюдается дополнительный [дугообразный оборот]: /学生(гакусэй, студент)　来る(куру, приходить)　NEG-3/ (学生が来るんじゃない？/ гакусэй-га куру-н дзя най - Студент придёт, не правда ли?)

Четвёртый вид отрицательной конструкции представлен двуручным жестом, который характеризуется активным маусингом. Одновременно с выполнением жеста, говорящий артикулирует японское слово [pa:]. Жест этот, очевидно, произошёл от выражения [pa:-ni-naru] (пойти прахом, сойти на нет), однако в ЯЖЯ он получил другое значение: «не мочь физически».

/田中(Танака)　英語(эйго, английский язык) 読む(ёму, читать) NEG-4/



(田中は英語が読めない – танака-ва эйго-га ёмэнай,

Танака не умеет читать по-английски)

Помимо рассмотренных конструкций, в ЯЖЯ также используются жесты, в которые уже инкорпорированы элементы со значением отрицания. Рассмотрим такие примеры:

/必要/ (хицу-ё:, нужный) /不要/ (фуё:, ненужный)



/好き/ (суки, нравится) /嫌い/ (кираи, не нравится)



/できる/ (дэкиру, мочь) /できない/(дэкинай, не мочь)



/まだ〜ない/ (мада най, ещё не)



В отрицательных конструкциях нередко наблюдаются также НК (поворот головы, кивок и т.д.), однако их употребление крайне нерегулярно и контекстуально. В следующем разделе мы рассмотрим, какую роль НМ играют в вопросительных конструкциях.

**2.2.3. Немануальные компоненты**

**в составе синтаксических конструкций**

Как отмечалось выше, НМ включают в себя такие явления, как маусинг, мимику, поворот головы или туловища. Рассмотрим примеры конкретных параметров, которые наиболее часто встречаются в составе синтаксических конструкций: [брови подняты/сведены]; [глаза широко открыты/прищурены/ опущены]; [подбородок сдвигается]; [маусинг], [различные формы губ]; [щёки надуты/втянуты]; [язык высунут/движется]; [кивок/поворот головой]; [плечи разведены/сведены/в движении].

Большая часть НК в ЖЯ играют исключительно грамматическую роль, в то время как в языках звучащих, например, мимика используется для выражения эмоций и с грамматикой не связана даже косвенно. Это породило среди слышащих людей мнение о том, что в ЖЯ нет грамматики, а её отсутствие восполняется мимикой и т.д.[[43]](#footnote-43)

В действительности, обыденная мимика и НК представляют собой качественно разные явления. Прежде всего, это выражается в том, что использование первой является не просто факультативным, но и весьма индивидуальным. В ЖЯ использование НК является обязательным и варьируется не более, чем произношение у носителей звучащих языков. Таким образом, некоторые предложения в ЖЯ невозможно построить грамотно без использования НК. Однако это не значит, что мимика в ЖЯ не используется для выражения эмоций – она сочетает в себе эту функцию с грамматической. Это явление сопоставимо с использованием экспрессивной интонации в тоновых языках, например, в китайском.

**2.2.4. Два вида вопросительных конструкций**

Базовым в ЯЖЯ принято считать порядок слов S-O-V. В вопросительных конструкциях, которые предполагают простой ответ (да/нет), этот порядок не меняется, однако в конце предложения добавляется сразу несколько НК, а именно: [приподнятые брови], [широко раскрытые глаза], [движение головой вперёд]. В системе нотации мы будем обозначать такого рода НК как «q»:

/田中(Танака)　　　パン(хлеб)　　　食べる+q (есть)/



(Танака ест хлеб?)

В конструкциях с вопросительным словом на конце используются особые НК, наиболее типичными из которых являются: [прищуренные или широко раскрытые глаза] и [лёгкие повороты головы из стороны в сторону]. В нотации они будут обозначаться как «­­wh»:

/田中(Танака)　　　食べる(есть)　何+wh (нани, что) /



(Что ест Танака?)

/パン(хлеб)　　　食べる(есть) 誰+wh (дарэ, кто)/



(Кто ест хлеб?)

/田中(Танака)　　パン(хлеб)　　　食べる(есть)　どこ+wh (доко, где)/



(Где Танака ест хлеб?)

Здесь важна разница между функциональными НК в разных вопросительных конструкциях. Если же говорящий хочет просто придать высказыванию вопросительный характер или оттенок сомнения, он прибегнет к экспрессивной мимике. Однако функциональные НК не могут заменять друг друга или опускаться.

Некоторые исследователи отмечают, что НК в конструкциях, где вопросительное слово инверсировано, полностью берёт на себя роль последнего[[44]](#footnote-44). Рассмотрим два таких предложения с одним составом параметров, но разной «протяжённостью» НК:

­­\_\_\_wh

a. /田中(Танака)　何(что)　食べる(есть)/

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_wh

б. /田中(Танака)　何(что)　食べる(есть)/

Первое предложение однозначно воспринимается носителями как «неправильное, неграмотное», в то время как второе – вполне допустимо. Это вновь свидетельствует о том, что НК выполняют не столько экспрессивную, сколько грамматическую функцию.

**2.2.5. Конструкция риторического вопроса**

В такого рода конструкциях мы также наблюдаем инверсию вопросительного слова, которое сопровождается соответствующими НК. Так как в ЯЖЯ между вопросительным словом и последующей частью, т.е. ответом на этот вопрос, не наблюдается цезуры, в отличие, например, от РЖЯ, где эта конструкция также активно используется, в данном случае допустимо говорить о неразрывной синтагме. Рассмотрим следующие примеры:

а. /私(я)　　　店(мисэ, магазин)　　本(книга)



/買う(покупать)　いつ+wh (ицу, когда) 昨日(кино:, вчера)/



б. /昨日　私　本　買う　どこ+wh (где)　店/

в. /昨日　私　店　買う　何+wh (что)　本/

На первый взгляд может показаться, что этот риторический вопрос является калькой аналогичной японской конструкции [watashi-ga-mise-de-hon-wo-katta-no-wa-kino: desu/ (букв. «То, когда я купил эту книгу в магазине – вчера»). Однако в ЯЖЯ, в отличие от японского, данная конструкция, во-первых, не обладает эмфатической функцией, а во-вторых, стилистически не относится к формальной речи, но напротив, весьма часто используется в повседневном разговоре. Примечательно, что это также справедливо для риторического вопроса в РЖЯ.

**2.2.6. Топикализация**

Топикализация является весьма распространённой синтаксической операцией в ЖЯ, в результате которой тема перемещается в начальную позицию предложения, при этом наблюдаются такие НК, как [поднятые брови] и [широко раскрытые глаза]. Конечную границу темы маркирует [кивок]. В целом, функционально эта конструкция сопоставима с тематическим падежом [wa] в японском языке. Рассмотрим следующие примеры, где в качестве темы (t) поочерёдно оформляются объект, субъект и предикат:

a. /パン+t(хлеб) 　　田中(Танака)　　食べる(есть)/



(パンは田中が食べる – пан-ва танака-га табэру,

букв. Что касается хлеба, его еcт Танака)

б. /田中+t　パン　食べる/

(田中は、パンを食べる – танака-ва пан-о табэру,

букв. Что касается Танака, он ест хлеб)

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_t

в. /パン　食べる　田中/

(パンを食べるのは、田中だ – пан-о табэру-но-ва танака-да,

Хлеб ест именно Танака)

Если не обращать внимания на НК, может показаться, что в ЯЖЯ нет фиксированного порядка слов. Однако очевидно, что в данных примерах порядок меняется под влиянием НК, которые выполняют здесь чисто грамматическую функцию.

**2.2.7. Подчинительная связь**

В ЯЖЯ связь в сложноподчинённых предложениях также выражается исключительно при помощи НК. Например, за условную связь отвечают такие НК, как [приподнятые брови] и [вытянутая вперёд шея с фиксацией головы], а за причинно-следственную ­– [быстрый кивок]. После снятия этих НК начинается главная часть предложения. Также граница между частями маркируется [кивком]. Рассмотрим примеры условной (cond) и причинно-следственной (cause) связи:

\_\_\_\_\_\_\_\_cond

а. /雨降り(ама-фури, дождь)　野球 (якю:, бейсбол)　中止(тю:си, отмена)/

(雨が降ったら野球が中止になる – амэ-га футтара якю:-га тю:си-ни нару,

Если пойдёт дождь, бейсбольный матч будет отменён)

б. /雨降り(амафури, дождь) cause 野球 (якю:, бейсбол) 中止(тю:си, отмена)/

(雨が降ったので野球が中止になった – амэ-га футта-но-дэ якю:-га тю:-си-ни нару, Пошёл дождь, и поэтому бейсбольный матч был отменён)

Итак, в настоящей главе было рассмотрено явление структуры в естественных языках, к числу которых, безусловно, относится и ЯЖЯ. Было выявлено, что предложения ЯЖЯ состоят из наслаивающихся друг на друга синтаксических блоков, а члены предложения, даже не имея формального согласования в морфологии, имплицитно связаны друг с другом по законам синтаксиса. Было также доказано, что ЯЖЯ имеет фиксированный порядок слов (S-O-V). Наконец, было продемонстрировано, что ЯЖЯ, в отличие от японского языка, располагает достаточно большим количеством отрицательных конструкций.

Однако анализ синтаксических функций НК в очередной раз показал, что природа знака в ЖЯ нелинейна, в отличие от языков звучащих. Тем не менее, стоит отметить, что наличие подобного рода супрасегментных явлений (ударение, интонация, симульфиксы) в звучащих языках не препятствует лингвистическому анализу.

**Заключение**

В настоящей работе нами были проанализированы система жестовых параметров ЯЖЯ, а также некоторые особенности его морфологии и синтаксиса. На всех языковых уровнях было отмечено несоответствие единиц фундаментальным принципам языкового знака, которые выделяются в структурной лингвистике, а именно линейности и непроизвольности. Это подтверждает выдвинутый во Введении тезис о том, что природа звучащих и жестовых языков неодинакова. В первую очередь это связано с различиями в плане выражения, который в случае звучащих языков является фонетическим, а в случае жестовых – визуальным.

Однако на всех рассмотренных уровнях наблюдаются языковые процессы, общие как для звучащих, так и жестовых языков. Это в свою очередь подтверждает то, что традиционные методы лингвистики вполне применимы к ЖЯ. В случае, если этот вывод верен, мы сталкиваемся с ситуацией, когда сотни естественных языков, на которых говорят тысячи носителей, оказываются неописанными.

Как отмечалось во Введении, на сегодняшний день не существует словарей, составленных по принципу «ЯЖЯ – японский». Исключение составляет лишь несколько интернет-проектов, которые на данном этапе занимаются разработкой методов лексикографического описания[[45]](#footnote-45). Мы считаем, что для понимания структурных особенностей и словообразовательных закономерностей ЯЖЯ в будущем необходимо разработать набор таблиц, которые позволяли бы не только находить соответствующий жест в печатном или электронном словаре, но также выполняли бы роль учебного материала.

Несмотря на то, что теория фонологического строения жеста, разработанная Стоуки, имеет теоретические недостатки, как это было показано в первой главе, она может быть эффективно использована при разработке метода лексикографического описания на начальном уровне, а именно при составлении поисковых таблиц.

На практике система нотации, предложенная Стоуки, не учитывает всех жестовых вариаций. Она содержит 12 обозначений для локализаций, 19 – для конфигураций, 24 – для движения и 16 – для локализации (однако смыслоразличительными из последней группы являются только 6 параметров). Таким образом, только основываясь на этой системе нотации, можно составить словарь, в который потенциально может войти около 30,000 словарных статей. В каждой из них могут приводиться вариации и производные формы, что увеличит объём непосредственно жестов как минимум вдвое. Для сравнения: 4-е издание «Словаря русского языка» Ожегова и Шведовой содержит порядка 80,000 слов и фразеологических выражений.

Несомненно, использование поисковых таблиц будет также способствовать лучшему пониманию тех закономерностей, которые можно обнаружить в системе жестовых параметров. Речь идёт о часто встречающихся комбинациях тех или иных параметров. Например, жесты, обозначающие термины родства в ЯЖЯ, часто имеют схожую локализацию и движение.

Определённую трудность составляет описание сложных жестов, имеющих, например, разные инициальные и финальные конфигурации или локализации. Наиболее простым решением данной проблемы представляется описание лишь инициальных параметров, но это неминуемо создаст омонимическую двойственность. Другой проблемой являются двуручные несимметричные жесты, то есть те, в которых тот или иной параметр доминирующей руки не совпадает с соответствующим параметром недоминирующей. Попытка принять во внимание данные проблемы при составлении словаря значительно усложнит метод и сделает его трудным в использовании. В этой связи стоит отметить, что в данной работе не затрагивались проблемы лексикологии ЯЖЯ, которые являются не менее актуальными, в том числе при составлении словарей. Этой теме планируется посвятить наши будущие исследования.

**Список использованной литературы**

***На русском языке****:*

1. *Алпатов В.М., Аркадьев П.М., Подлесская В.И.* Теоретическая грамматика японского языка. Кн. 1. – М.: Изд-во «Наталис», 2008. – 560 с.
2. *Головнин И.В*. Грамматика современного японского языка. – М.: Изд-во МГУ, 1986. – 316 с.
3. *Давиденко Т. П., Комарова А. А*. Краткий очерк по лингвистике РЖЯ // В сб.: Современные аспекты жестового языка (сост. А. А. Комарова). – М.: ВОГ, 2006 – С. 146-161.
4. *Есипова М.В.* Особенности референции в жестовых языках: вeыпускная квалификационная работа. МГУ им. Ломоносова, Москва, 2011. – 186 с.
5. *Зайцева Г.Л.* Жестовая речь. Дактилология: Учеб. для студ. высш. учеб. заведений. – М.: Гуманит. изд. центр ВЛАДОС, 2000. - 192 с.
6. *Зайцева Г. Л., Давидено Т. П.* Отрицание в лингвистической структуре РЖЯ // Зайцева Г. Л. Жест и слово: научные и методические статьи ) – М. – С. 62–72.
7. *Киммельман В. И.* Базовый порядок слов в русском жестовом языке: Выпускная квалификационная работа. М.: РГГУ, 2010. – 163 с.
8. *Королькова О.О.* Лексикографическое описание русского жестового языка (к постановке проблемы) // Научный диалог, № 10 (22). – Екатеринбург: Филология, 2013. – С. 119-128
9. *Маслов Ю. С.* Введение в языкознание: Учеб. для филол. спец. вузов. – 2-е изд., перераб. и доп. – М.: Высш. шк., 1987. – 272 с.
10. *Ожегов С.И., Шведова Н.Ю.* Толковый словарь русского языка: 80 000 слов и фразеологических выражегний. – 4-е изд., М., 1997. ­– 994 с.
11. *Соссюр Фердинанд де.*Курс общей лингвистики / Пер. с французского [А. М. Сухотина](https://ru.wikipedia.org/wiki/%D0%A1%D1%83%D1%85%D0%BE%D1%82%D0%B8%D0%BD,_%D0%90%D0%BB%D0%B5%D0%BA%D1%81%D0%B5%D0%B9_%D0%9C%D0%B8%D1%85%D0%B0%D0%B9%D0%BB%D0%BE%D0%B2%D0%B8%D1%87), под редакцией и с примечаниями [Р. И. Шор](https://ru.wikipedia.org/wiki/%D0%A8%D0%BE%D1%80,_%D0%A0%D0%BE%D0%B7%D0%B0%D0%BB%D0%B8%D1%8F_%D0%9E%D1%81%D0%B8%D0%BF%D0%BE%D0%B2%D0%BD%D0%B0). — М.: [Едиториал УРСС](https://ru.wikipedia.org/wiki/%D0%95%D0%B4%D0%B8%D1%82%D0%BE%D1%80%D0%B8%D0%B0%D0%BB_%D0%A3%D0%A0%D0%A1%D0%A1), 2004. – 256 с.

***На английском языке:***

1. *Battison R.* Lexical borrowing in American Sign Language. Linstok Press; Silver Spring: 1978. – 240 р.
2. *Crasborn, van der Hulst, van de Kooij.* Phonetic and phonological distinctions in sign languages. – Holland Institute of Generative Linguistics (HIL), 2000. – 20 р.
3. *Fisher S., Qunchu G.* Variation in East Asian Sign Language structures. Sign languages. – Cambridge: Cambridge University Press, 2010. – P. 499-518.
4. *Howard P., Kima E., Bellugi U.* What the hand reveal about the brain. – Cambridge, MA: MIT Press, 1987. – 65 p.
5. *Liddell S. K., Johnson R. E.* American Sign Language**:** The phonological base. Sign Language Studies. – 1989. – P. 195–277.
6. *Liddell S. K.* Indicating verbs and pronouns: Pointing away from agreement. In K. Emmorey & H. Lane (Eds.), The signs of language revisited: An anthology to honor Ursula Bellugi and Edward Klima. – Mahwah, NJ: Lawrence Erlbaum, 2000. – P. 303-320.
7. *Lillo-Martin D., Merier R. On* the linguistic status of 'agreement' in Sign Languages. Theoretical Linguistics 37. – Berlin, 2011. – P. 95-141
8. *Nakamura K.* Deaf in Japan. Signing and the Politics of Identity. ­– Ithaca and London: Cornell University Press, 2006. – 226 p.
9. *Stokoe W. C.* Sign Language Structure: An Outline of the Visual Communication Systems of the American Deaf // Studies in linguistics: occasional papers, №8. – Buffalo: University of Buffalo, 1960. – 37 p.

***На японском языке:***

1. *Ёнаияма Акихиро.* Сюва дзитэн. – (米内山明宏。手話辞典。—　東京：ナツメ社、2012.) – Словарь жестового языка. – Токио: Нацумэ-ся, 2012. – 672 с.
2. *Ёнэкава Акихико.* Нихонго-Сюва дзитэн. –(米川明彦。日本語-手話辞典。東京：全日本聾唖連盟出版局、1997.) – Словарь Японский-ЯЖЯ. – Токио: Дзэннихон-ро:а-рэнмэй-сюппанкёку, 1997. – 2206 с.
3. *Канда Кадзуюки.* Сюва но гэнготэки-токусэй ни кан-суру кэнкю:. Сюва дэнсика-дзисё но а-китэкутя. – (神田和幸。手話の言語的特性に関する研究。手話電子化辞書のアーキテクチャ。–　東京：福村出版、2010.) – Исследование лингвистических особенностей жестового языка. Структура электронных словарейжестового языка. – Токио: Фукумура сюппан, 2010. – 480 с.
4. *Кимура Харуми.* Нихонсюва то ро:бунка. – (木村晴美。日本手話とろう文化。—　東京：生活書院、2007.) – Японский жестовый язык и культура глухих. – Токио: Сэйкацу сёин, 2007. – 291 с.
5. *Кимура Харуми.* Нихонсюва то нихонго-тайо:-сюва. – (木村晴美。日本手話と日本語対応手話。—　東京：生活書院、2011.) – Японский жестовый язык и японский калькирующий жестовый язык. – Токио: Сэйкацу сёин, 2011. – 162 с.
6. *Кимура Харуми.* Хадзимэтэ но сюва. ­­­– (木村晴美。はじめての手話。—　東京：生活書院、2014.) – Введение в жестовый язык. – Токио: Сэйкацу сёин, 2014. – 199 с.
7. *Мацумото* Масаюки. Дзиккантеки сюва бунпо: сирон. – (松本雅之。実感的手話文法試論。—　東京：回文堂、2001.) – Практическая грамматика жестового языка. – Токио: Каибундо:, 2001. – 169 с.
8. *Мацуока Кадзуми.* Нихон-сюва дэ манабу cюва-гэнгогаку но кисо. ­*–* (松岡和美。日本手話で学ぶ手話言語学の基礎。­– 東京：くろしお出版、2015.) ­– Основы лингвистики жестовых языков на материале японского жестового языка. – Токио: Куросио сюппан, 2015. ­– 175 с.

**Приложение №1**

**Система нотации Стоуки**

**Локализация (位置)**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 1 | Q | нейтральная |
| 2 | h | лицо или вся голова |
| 3 | u | лоб, бровь, верхняя часть лица |
| 4 | m | глаза, нос, средняя часть лица |
| 5 | l | губы, подбородок, нижняя часть лица |
| 6 | c | щека, висок, ухо, боковая часть лица |
| 7 | k | шея |
| 8 | [ | торс, плечи, грудь |
| 9 | i | верхняя часть недоминирующей руки |
| 10 | j | локоть, предплечье недоминирующей руки |
| 11 | a | внутренняя часть запястья |
| 12 | b | тыльная часть запястья |

**Конфигурация (手型)**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 1 | A | сжатый кулак |
| 2 | B | открытая ладонь |
| 3 | 5 | ладонь с расставленными пальцами |
| 4 | C | ладонь, приоткрытая в форме лодочки |
| 5 | F | большой и указательный пальцы образуют кольцо |
| 6 | G | кулак с выставленным указательным пальцем |
| 7 | H | составленные указательный и средний пальцы |
| 8 | I | кулак с выставленным мизинцем |
| 9 | K | большой и средний палец образуют кольцо |
| 10 | X | указательный палец в форме крюка |

**Движение (動き)**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 1 | 0 | статичное положение |  |
| 2 | D^ | вверх | по вертикали |
| 3 | Dv | вниз |  |
| 4 | Dr | вверх и вниз |  |
| 5 | D> | в сторону доминирующей руки | по горизонтали |
| 6 | D< | в сторону от доминирующей руки |  |
| 7 | Dz | из стороны в сторону |  |
| 8 | Dt | в сторону говорящего | относительно говорящего |
| 9 | Df | в сторону от говорящего |  |
| 10 | D= | чередование Dt и Df |  |
| 11 | Da | поворот ладони вверх | вращение |
| 12 | Db | поворот ладони вниз |  |

**Ориентация ладони (手のひらの向き)**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 1 | D^ | вверх | по вертикали |
| 2 | Dv | вниз |  |
| 3 | D> | в сторону доминирующей руки | по горизонтали |
| 4 | D**<** | в сторону от доминирующей руки |  |
| 5 | Dt | в сторону говорящего | относительно говорящего |
| 6 | Df | в сторону от от говорящего |  |

**Список сокращений и терминов**

1. **амслен –** American Sign Language (Американский жестовый язык)
2. **бытовая жестикуляция** (дзесутя:, ジェスチャー)
3. **движение** (угоки, 動き)
4. **ДЗ –** дактилические знаки (юби-модзи, 指文字)
5. **ДР –** доминирующая рука (кикитэ, 利き手)
6. **ЖЯ –** жестовый язык (сюва, 手話)
7. **закон ДР** (Dominant Condition)
8. **закон симметрии** (Symmetry Condition)
9. **иконичность** (дзудзо:сэй, 図像生)
10. **КЖЯ –** калькирующий жестовый язык (нихонго-тайо:-сюва, 日本語対応手話)
11. **конфигурация** (сюкэй,手型)
12. **локализация** (ити, 位置)
13. **маусинг** (ко:ва,口話)
14. **мимика** (хё:дзё:, 表情)
15. **наклон головы** (катамуки, 傾き)
16. **НК –** немануальный компонент (хисюси-до:са, 非手指動作)
17. **нотация Стоуки** (суто:ки-но сюва-хё:ки-хо:, ストーキの手話表記法)
18. **НР –** недоминирующая рука (хикикитэ, 非利き手)
19. **ориентация** (тэ-но хира-но муки, 手のひらの向き)
20. **РЖЯ –** русский жестовый язык
21. **система MH** – Movement-Hold Model
22. **система жестовых параметров** (онъин-парамэ:та, 音韻パラメータ)
23. **хирема** (chereme)
24. **ЯЖЯ –** японский жестовый язык (нихон-сюва, 日本手話)

1. *Stokoe W.C.* Sign Language Structure: An Outline of the Visual Communication Systems of the American Deaf // Studies in linguistics: occasional papers, №8. – Buffalo: University of Buffalo, 1960. – 4 p.  [↑](#footnote-ref-1)
2. *Кимура Харуми*. Хадзимэтэ но сюва*.* Токио: Сэйкацу сёин, 2014. – 199 p.; *Кимура Харуми*. Нихонсюва то нихонго-тайо:-сюва. Токио: Сэйкацу сёин, 2011. ­– 162 p.; *Кимура Харуми*. Нихонсюва то ро:бунка. Токио: Сэйкацу сёин, 2007. – 291 p. [↑](#footnote-ref-2)
3. *Мацуока Кадзуми*. Нихон-сюва дэ манабу cюва-гэнгогаку но кисо. Токио: Куросио сюппан, 2015. ­– 175 p. [↑](#footnote-ref-3)
4. Nakamura *K*. Deaf in Japan. Signing and the Politics of Identity. ­– Ithaca and London: Cornell University Press, 2006. – 226 p. [↑](#footnote-ref-4)
5. В лингвистике и философии естественным называется язык, используемый для общения людей (в отличие от формальных языков и других типов знаковых систем, также называемых языками в семиотике) и не созданный целенаправленно (в отличие от искусственных языков). [↑](#footnote-ref-5)
6. *Ёнаияма Акихиро*. Сюва дзитэн. Токио: Нацумэ-ся, 2012. – 672 p. [↑](#footnote-ref-6)
7. Электронный словарь жестов «Spread the sign»// [Официальный сайт] / URL: https://www.spreadthesign.com/gb/ (дата обращения: 10.03.2017) [↑](#footnote-ref-7)
8. Маусинг (англ. mouthing) – артикуляция слов звучащего языка для облегчения понимания, различения синонимичных понятий и т.д. [↑](#footnote-ref-8)
9. Nakamura K. Deaf in Japan. P.159 [↑](#footnote-ref-9)
10. Дактилология (др.-греч. δάκτυλος - палец + др.-греч. λόγος  - учение) – обозначение букв алфавита при помощи пальцев. [↑](#footnote-ref-10)
11. *Соссюр* Ф. де. Курс общей лингвистики / Пер. с французского А. М. Сухотина, под редакцией и с примечаниями Р. И. Шор. — М.: Едиториал УРСС, 2004. C. 45 [↑](#footnote-ref-11)
12. От др.-греч. хείρ – «рука» [↑](#footnote-ref-12)
13. Stokoe W.C. Sign Language Structure. P. 16-23 [↑](#footnote-ref-13)
14. *Мацуока Кадзуми*. Основы лингвистики жестовых языков… C. 18. [↑](#footnote-ref-14)
15. Электронный словарь жестов «Spread the sign»// [Официальный сайт] / URL: https://www.spreadthesign.com/gb/ (дата обращения: 11.04.2017). [↑](#footnote-ref-15)
16. Соссюр Фердинанд де. Курс общей лингвистики. С. 70-72 [↑](#footnote-ref-16)
17. Письменная система кодификации, используемая для записи жестов [↑](#footnote-ref-17)
18. Амслен – American Sign Language (Американский жестовый язык) [↑](#footnote-ref-18)
19. Stokoe W.C. Sign Language Structure. P. 20 [↑](#footnote-ref-19)
20. Мацуока Кадзуми. Основы лингвистики жестовых языков… C. 23 [↑](#footnote-ref-20)
21. Некоторые исследователи (Crasborn, van der Hulst, van de Kooij. Phonetic and phonological distinctions in sign languages. – Holland Institute of Generative Linguistics (HIL), 2000) выделяют термин ‘place’ для обозначения пространства, на котором могут реализовываться все варианты одной хиремы (включая основной), и термин ‘setting’ для обозначения собственно вариантов. [↑](#footnote-ref-21)
22. Liddell S.K., Johnson R.E. American Sign Language**:** The phonological base. Sign Language Studies. – 1989. – P.195–277 [↑](#footnote-ref-22)
23. Ibid. [↑](#footnote-ref-23)
24. Мы используем термин «выражение» в значении сочетание жестов, чтобы избежать калькирования традиционной терминологии (ср. словосочетание и т.п.) [↑](#footnote-ref-24)
25. В ЯЖЯ это выражение имеет тот же широчайший спектр значений, что и в японском языке, поэтому здесь мы условно переведём его как «Приятно познакомиться» (досл. «Прошу относиться ко мне хорошо, благосклонно»). [↑](#footnote-ref-25)
26. Мацуока Кадзуми. Основы лингвистики жестовых языков… C.28 [↑](#footnote-ref-26)
27. Single Sequence Rule (см. Мацуока Кадзуми. Основы лингвистики жестовых языков…C.29) [↑](#footnote-ref-27)
28. *Battison R*. Lexical borrowing in American Sign Language. Linstok Press: Silver Spring. – 1978 [↑](#footnote-ref-28)
29. *Маслов Ю. С*. Введение в языкознание: Учеб. для филол. спец. вузов. М.:Высш. шк., 1987. – 272 с. [↑](#footnote-ref-29)
30. *Головнин И.В*. Грамматика современного японского языка. М.: Изд-во МГУ, 1986. C. 16 [↑](#footnote-ref-30)
31. *Мацуока Кадзуми*. Основы лингвистики жестовых языков…C. 36 [↑](#footnote-ref-31)
32. *Головнин И.В*. Грамматика современного японского языка. C.17 [↑](#footnote-ref-32)
33. Рэндаку (яп. 連濁, букв. «последовательное озвончение») — феномен японской морфонологии, при котором в некоторых ситуациях глухой начальный согласный корня становится звонким, если перед корнем стоит другой корень. [↑](#footnote-ref-33)
34. *Кимура Харуми*. Введение в жестовый язык. Токио: Сэйкацу сёин, 2014. С. 66-69 [↑](#footnote-ref-34)
35. Электронный словарь жестов «Spread the sign»// [Официальный сайт] / URL: https://www.spreadthesign.com/gb/ (дата обращения: 10.03.2017) [↑](#footnote-ref-35)
36. *Мацуока Кадзуми*. Основы лингвистики жестовых языков… C.42 [↑](#footnote-ref-36)
37. Разумеется, за исключением тех случаев, когда говорящий намеренно воспроизводит пространственную ситуацию. [↑](#footnote-ref-37)
38. *Howard P., Kima, E., Bellugi, U.* What the hand reveal about the brain. – Cambridge, MA: MIT Press, 1987. [↑](#footnote-ref-38)
39. *Liddell S.K*. Indicating verbs and pronouns: Pointing away from agreement. In K. Emmorey & H. Lane (Eds.), The signs of language revisited: An anthology to honor Ursula Bellugi and Edward Kima. – Mahwah, NJ: Lawrence Erlbaum, 2000. – C. 303-320. [↑](#footnote-ref-39)
40. *Lillo-Martin D., Merier R.*. On the linguistic status of 'agreement' in Sign Languages. Theoretical Linguistics 37. – Berlin, 2011. – C. 95-141 [↑](#footnote-ref-40)
41. *Маслов Ю. С*. Введение в языкознание. C. 167 [↑](#footnote-ref-41)
42. Мацуока Кадзуми. Основы лингвистики жестовых языков… C.55 [↑](#footnote-ref-42)
43. *Мацуока Кадзуми*. Основы лингвистики жестовых языков…C. 64 [↑](#footnote-ref-43)
44. *Fisher S., Qunchu G*. Variation in East Asian Sign Language structures. Sign languages. – Cambridge: Cambridge University Press, 2010. – C. 499-518 [↑](#footnote-ref-44)
45. *Канда Кадзуюки*. Сюва но гэнготэки-токусэй ни кан-суру кэнкю:. Сюва дэнсика-дзисё но а-китэкутя. Токио: Фукумура сюппан, 2010. – 480 с. [↑](#footnote-ref-45)