

Е. В. Филимонова

ЦЕПОЧЕЧНЫЙ РЕЦИПРОК В РУССКОМ ЖЕСТОВОМ ЯЗЫКЕ¹

Статья посвящена исследованию средств выражения цепочечного реципрока в русском жестовом языке. Типологические исследования реципрока показывают, что цепочечное значение может выражаться тем же показателем, что и прототипическое значение реципрока, а может передаваться специальным показателем. Русский жестовый язык, будучи языком, использующим визуальную модальность, может иметь специфические средства выражения данного значения, отличающиеся от способов выражения прототипического реципрока. Существующие исследования цепочечного реципрока в жестовых языках показывают, что для изображения цепочечных ситуаций активно используются классификаторные конструкции – морфологически сложные жесты, которые, по мнению некоторых исследователей, совмещают в себе лингвистический элемент и элементы жестикуляции. Следовательно, можно предположить, что семантика цепочечного реципрока будет выражаться в жестовых языках гораздо более подробно и иконично, чем в звуковых. Исследование проводилось с помощью корпусного метода и метода элицитации. Результаты исследования показали, что для обозначения пространственных цепочечных ситуаций в русском жестовом языке используется три типа классификаторных конструкций, которые применимы к более чем 15 классификаторным жестам, а также сочетания классификаторных конструкций, расположенные в строгом порядке. Рассматриваемые конструкции изображают процесс появления цепочки, факт ее существования в готовом виде и движение цепочки. При этом не все компоненты полученных классификаторных конструкций имеют свойство обязательности и системности, что ставит под сомнение их лингвистический статус. Обязательным для цепочечных конструкций является взаиморасположение ведущей и вспомогательной руки, а также траекторное движение, осуществляемое от начала к концу цепочки. Дополнительно, с помощью наличия/отсутствия редупликации, может передавать целостность/дискретность цепочки объектов. Вторичное движение и ориентация, передающие особенности, характер движения или конкретных объектов, обнаруживают значительную вариативность и высокую иконичность у разных информантов, а также необязательность. Это позволяет предположить, что данные характеристики могут относиться к изобразительному, жестикуляционному элементу классификаторных конструкций.

Ключевые слова: *русский жестовый язык, реципрок, цепочечный реципрок, классификаторы, классификаторные конструкции, ведущая рука, вспомогательная рука, редупликация, конфигурация, движение, ориентация*

Цепочечный реципрок: определение и способы выражения

Значение цепочечного реципрока рассматривается в работах С. Кеммер (Kemmer, 1993), Ф. Лихтенберка (Lichtenberk, 1985), Е. Масловой (Maslova, 1999), А. Архипова (Архипов, 2005), А. Летучего (Летучий, 2009). Цепочечный реципрок трактуется как один из «слабых» видов реципрокальных отношений. «Сильный», или прототипический, реципрок подразумевает, что участники ситуации находятся в симметричных отношениях, выполняя по две роли – и объекта, и субъекта – по отношению к одному и тому же участнику ситуации. В «слабых» реципрокальных отношениях это правило может нарушаться: например, при хаотическом значении реципрока (*люди в автобусе толкают друг друга*) участник ситуации может выполнять только одну роль или вообще никакой, а при цепочечном реципроке первый и последний участник ситуации выполняют по одной роли, а остальные по две, но по отношению к разным участникам ситуации: в ситуации *Машины ехали друг за другом* второй член цепочки является субъектом по отношению к первому, но объектом по отношению к третьему.

Средства выражения цепочечного реципрока изучались в ряде звуковых языков. Цепочечный реципрок может выражаться либо показателем прототипического реципрока (в русском звуковом (Летучий, 2009), в языке миан (Fedden, 2013)), либо другим показателем: так,

¹ Исследование выполнено в рамках государственного задания «Кинетические и вокальные аспекты коммуникации: параметры варьирования» (проект No FMNE-2022-0015) в Институте языкознания РАН.

в языке нелемва префикс *re* берет на себя функции показателя цепочечного реципрока, дистрибутива и интенсивности, в фиджийском языке префикс *vei* в сочетании с детранзитивным суффиксом *vi* выражает значения цепочного реципрока и действия, осуществляемого по очереди, в языке амис префикс *mal(a)* используется для обозначения собирательных и реципрокальных ситуаций, которые воспринимаются как единое целое, тогда как префикс *ma-Sa* используется для реципрокальных ситуаций, состоящих из микроситуаций: цепочный реципрок, ситуации, осуществляемые по очереди (Bril, 2019).

Цепочечный реципрок в жестовых языках

Средства выражения цепочечного реципрока изучались в германском и индопакистанском жестовых языках – и в том, и в другом языке для обозначения таких ситуаций используются классификаторные конструкции.

Жесты-классификаторы в жестовых языках – это морфологически сложные жесты, которые обозначают не конкретный объект, а класс объектов (например, жест с конфигурацией «О» может обозначать любой круглый плоский предмет – монету, пуговицу, лужу, летающую тарелку). Каждый параметр² таких жестов является значимым, указывая на особенности формы, направление и характер движения, а также расположение объекта по отношению к другим. Считается, что количество потенциальных классификаторных конструкций не ограничено: они иконически отображают характеристики конкретной ситуации. Классификаторные жесты относят к периферийным элементам лексики жестовых языков, так как, по мнению некоторых исследователей, имеют одновременно признаки языковой единицы и жестикуляции, которая сопровождает звуковую речь (Liddel, 2003). В исследовании (Schembri, Jones, Burnham, 2005) анализируется следующий эксперимент: глухим и слышащим было предложено описать одни и те же видеоклипы – на жестовом языке или с использованием жестикуляции соответственно. Результаты эксперимента показали, что различия в описании наиболее всего проявляются в параметре конфигурации; такие параметры, как движение и ориентация, демонстрируют значительное сходство в классификаторных жестах глухих и в жестикуляции слышащих информантов. С помощью классификаторов обычно описываются ситуации, связанные с пространством и движением. Т. Суппала на основе отсутствия/наличия в структуре жеста движения выделяет три пропозиции, обозначаемые классификаторами: существования (нет движения), расположения (взаимное расположение рук) и движения (движение рук) (Supalla, 1986).

Согласно исследованию Р. Пфау и М. Штайнбаха, в германском жестовом языке для обозначения цепочечных ситуаций используется редупликация со смещением руки (sequential reduplication), которая выполняется либо доминантной рукой, либо двумя руками поочередно; также может использоваться движение в сторону, выполняемое одной или двумя руками (Pfau, Steinbach, 2010). У. Зешан и С. Панда, исследующие реципрок в индопакистанском жестовом языке, отмечают использование классификатора PERSON ‘человек’ (Zeshan, Panda, 2011).

Учитывая высокую иконичность жестовых языков и возможность использовать трехмерное пространство, можно ожидать, что в русском жестовом языке (РЖЯ) цепочечные ситуации могут иметь более широкий круг способов выражения, которые будут отличаться иконичностью и характеризовать ситуацию более подробно, чем в звуковых языках. Кроме того, принимая во внимание гипотезу о классификаторных жестах как являющихся и языковой единицей, и жестикуляцией одновременно, данное исследование может быть полезно с точки

² Каждый жест состоит из параметров, или компонентов, жеста – конфигурации, локализации, движения, ориентации, которые могут выполнять функции фонем или морфем.

зрения изучения того, какие элементы классификаторных конструкций являются лингвистическими, а какие принадлежат к области жестикуляции.

Материал и методы

Материалом для исследования послужили и данные корпуса текстов русского жестового языка (Буркова, 2015), и данные эlicitации, полученные от пяти информантов в Москве и Новосибирске (один слабослышащий, три глухих и один CODA³). В качестве стимулов использовались картинки, изображающие различные цепочечные ситуации. Всего было проанализировано 84 высказывания со 116 цепочечными классификаторными конструкциями.

Результаты и обсуждение

Результаты исследования показывают, что значение цепочечного реципрока в русском жестовом языке выражается особыми средствами, не совпадающими с показателями прототипического реципрока. «Сильные» реципрокальные значения в РЖЯ выражаются с помощью зеркальной ориентации рук и инверсивного движения от одного участника к другому, совмещенных с разными типами редупликации (Филимонова, 2022). Для выражения значения цепочечного реципрока в РЖЯ, как и в других жестовых языках, используются классификаторные конструкции. Выбор и использование классификаторов отличаются свойственной им вариативностью, однако, несмотря на это, анализ полученных конструкций позволил выявить закономерности и обязательные элементы в обозначении цепочечных ситуаций.

Типы классификаторных конструкций

Для обозначения цепочного реципрока используются три типа классификаторных конструкций. Первая из них характеризуется тем, что руки меняют положение по очереди, занимая место над/за другой рукой, иконически передавая процесс возникновения цепочки. Например, в (1) так изображается пирамида из камней: говорящий располагает руки в конфигурации «500»⁴ (небольшой круглый предмет) друг над другом несколько раз (рис. 1). В (2) конструкция употребляется для изображения горизонтальной цепочки: руки смещаются друг за друга, показывая, как растет количество собак, следующих за девушкой с собачкой.

- (1) КАМЕНЬ РАЗНЫЙ CLF:КРУГЛЫЙ.ПРЕДМЕТ:DISTR INDX CLF:КРУГЛЫЙ.ПРЕДМЕТ ДВА:ORD INDX
CLF:КРУГЛЫЙ.ПРЕДМЕТ:CHAIN1
‘Там лежат разные камни, а тут камень, на нем второй камень, камни лежат друг на друге’.
- (2) ЧЕЛОВЕК:ДВА= CLF:СЛЕДОВАТЬ CLF:СЛЕДОВАТЬ:CHAIN1
‘За ними (женщиной и собачкой) собирается толпа собак (букв. присоединяется еще один, потом еще один, потом еще один)’.

Второй тип конструкции выглядит так: одна рука остается на месте, обозначая начало цепочки, в то время как вторая движется к концу цепочки. Например, в (3) так с помощью конфигурации «В» (плоский предмет) обозначается стопка книг (рис. 2).

- (3) КНИГА CLF:ПЛОСКИЙ.ПРЕДМЕТ:CHAIN2
‘Стопка книг’.

³ CODA – слышащие дети глухих родителей (children of deaf parents).

⁴ Конфигурации руки обозначаются по буквам дактильного алфавита РЖЯ и числам.



Рис. 1. Классификатор «500» (небольшой круглый предмет) в конструкции первого типа



Рис. 2. Классификатор «В» (плоский предмет) в конструкции второго типа

При использовании третьей конструкции руки движутся одновременно, одна расположена за другой. Например, в (4) с помощью классификатора ряд (конфигурация «4», используется для обозначения однородных объектов, расположенных на одинаковом расстоянии друг от друга) так изображается движение цепочки людей (рис. 3).

- (4) СНЕГ.ИДТИ КАМЕНЬ ГОРЫ ЧЕЛОВЕК:PL CLF:РЯД:CHAIN3 КАМЕНЬ ЛЕЗТЬ
‘Снег идет, скалы, люди друг за другом идут наверх’.



Рис. 3. Классификатор ряд в конструкции третьего типа

Сочетания классификаторных конструкций

Данные конструкции могут использоваться как единственный показатель цепочечного реципрока, так и в сочетании друг с другом. В сочетании цепочечных конструкций также обнаруживаются закономерности. Допустимы только два варианта сочетания конструкций: конструкция первого типа + конструкция второго типа или конструкция второго типа + конструкция третьего типа. Порядок конструкций является строго обязательным.

Объяснить строгий порядок классификаторных конструкций можно с помощью иконичности и хронологического принципа. В (5) и (6) конструкция первого типа сначала показывает процесс появления/собираения стопки тарелок или пирамиды из гимнастов, а потом конструкция второго типа изображает ее уже в готовом виде.

- (5) ТАРЕЛКА РАЗНЫЙ ЦВЕТ CLF:ПЛОСКИЙ.ПРЕДМЕТ.СТОЯТЬ CLF:ПЛОСКИЙ.ПРЕДМЕТ:CHAIN1
CLF:ПЛОСКИЙ.ПРЕДМЕТ:CHAIN2
‘Тарелки разных цветов стоят друг на друге’.
- (6) СКОЛЬКО МУЖЧИНА CLF:ЧЕЛОВЕК:CHAIN1 ГИМНАСТ CLF:ЧЕЛОВЕК:CHAIN2
‘Несколько мужчин-гимнастов стоят друг на друге’.

В (7) и (8) конструкция второго типа сначала показывает, как расположены участники ситуации, а потом конструкция третьего типа показывает, как они движутся. Согласно Т. Суппале, отличавшему разные пропозиции, обозначаемые классификаторами, конструкция второго типа – существование цепочки, конструкция третьего типа – ее движение. Конструкция первого типа, таким образом, изображает появление цепочки.

- (7) ШТУКА:ТРИ САМОЛЕТ CLF:САМОЛЕТ:CHAIN2 CLF:САМОЛЕТ:CHAIN3 НЕБО ГОЛУБОЙ
‘Три самолета летят друг за другом в голубом небе’.
- (8) INDX У-Т-К-А⁵ УТКА У-Т-К-А CLF:УТКА:CHAIN2 CLF:УТКА:CHAIN3
‘Там утка, за ней утята, плывут друг за другом’.

Высказывания, в которых сочетаются две конструкции, составляют 19 % от общего числа высказываний.

Ведущая и вспомогательная рука

В лингвистике жестовых языков существуют понятия ведущей и вспомогательной руки. Ведущая рука обычно выполняет одноручные жесты, а при исполнении двуручных асимметричных жестов (в которых одна рука движется, а другая нет) является той, которая осуществляет движение и может иметь маркированную (сложную) конфигурацию, тогда как вспомогательная рука является базой артикуляции и может иметь маркированную конфигурацию, только если она совпадает с конфигурацией ведущей руки (Sandler, Lillo-Martin, 2006).

В полученных классификаторных конструкциях, изображающих цепочки, наблюдаются закономерности в функционировании ведущей и вспомогательной руки. В конструкциях первого типа, где обе руки смещаются по очереди, руки имеют равноправный статус. В конструкциях второго типа, где одна рука движется по направлению к концу цепочки, движение осуществляет ведущая рука, в то время как вспомогательная рука остается на месте, маркируя начало цепочки. Это правило соблюдается в 41 из 42 конструкций второго типа (97 %). Движение всегда осуществляется от начала к концу цепочки. В конструкциях третьего типа, где

⁵ С помощью дефисов обозначается дактиль — передача букв русского алфавита с помощью конфигураций руки.

одна рука находится за другой рукой и они движутся синхронно, положение сзади занимает ведущая рука. Это правило соблюдается в 41 случае из 47 (87 %). Случаи, когда эта закономерность не соблюдается, по-видимому, связаны с соседствующими жестами и использованием пространства для изображения конкретной ситуации: в нужный момент ведущая рука оказывается «занята», и вспомогательная рука берет на себя функции ведущей⁶.

Классификаторные конфигурации

Собранный материал содержит конструкции с 15 различными классификаторами, однако можно предположить, что круг классификаторов, способных образовывать цепочечные конструкции, еще больше. В выборе классификатора для описания ситуации наблюдается вариативность; особенно она сильна при описании живых существ – людей и животных. Для них чаще всего используются два способа обозначения:

1) классификатор РЯД (кисти в конфигурации «4», используется для изображения однородных объектов, расположенных на одинаковом расстоянии друг от друга – забор, решетка и т. п.);

2) классификатор СЛЕДОВАТЬ (двуручный жест, в котором обе кисти имеют конфигурацию «большой палец вверх», этот жест используется для отображения взаиморасположения двух объектов (рис. 4)).



Рис. 4. Классификатор СЛЕДОВАТЬ в конструкции второго типа

Также могут использоваться классификаторные жесты ЧЕЛОВЕК (конфигурация «1»), МНОЖЕСТВО (конфигурация «5», двуручный жест, изображает однородных актантов, действующих как единое целое). Для животных могут использоваться жесты УТКА, ЖИВОТНОЕ.ИДТИ. Горизонтальные цепочки неодушевленных предметов могут передаваться с помощью жестов САМОЛЕТ, МАШИНА.

Допустимо использование различных конфигураций у ведущей и вспомогательной руки в случае, если в первый элемент в цепочке отличается от остальных и является ведущим. Например, в (9) мама-утка ведет за собой утят, поэтому говорящий обозначает ее жестом ЧЕЛОВЕК, а более одинаковых между собой утят – жестом РЯД (рис. 5). Вместо жеста РЯД также может использоваться жест МНОЖЕСТВО⁷, как в примере (10).

⁶ У одного из пяти информантов ведущей рукой оказалась левая, что позволило установить, что в таком случае соблюдаются те же закономерности.

⁷ Хотя в другом контексте этот жест стоит трактовать как 'толпа идет за человеком'.

- (9) УТКА ПЛЫТЬ ПЛЫТЬ.ЛАПАМИ ПОДРОСТОК ДЕТИ POSS ДЕТИ CLF:ЧЕЛОВЕК=CLF:РЯД:CHAIN3
'Утка плавает, а ее дети плывут за ней'.
- (10) INDX УТКА МАМА CLF:ЧЕЛОВЕК ДЕТИ CLF:ЧЕЛОВЕК=CLF:МНОЖЕСТВО:CHAIN3
'Там утка, мама, дети плывут за ней'.



Рис. 5. Классификаторы ЧЕЛОВЕК и РЯД

Классификаторный жест ряд в значении 'люди, расположенные друг за другом цепочкой' также может допускать инкорпорацию числительных. Так, в (11) в сказке «Репка» демонстрируется конкретное количество человек, которые, стоя друг за другом, тянут репку (рис. 6).

- (11) СКАЗКА Р-Е-П-К-А ДЕДУШКА ПОСАДИТЬ ВЫРАСТИ ТЯНУТЬ НЕ.МОЧЬ ЗВАТЬ БАБУШКА IMP
СЛЕДОВАТЬ ТЯНУТЬ НЕВОЗМОЖНО ЗВАТЬ В-Н-У-Ч-К-А ТЯНУТЬ=РЯД:ТРИ:CHAIN3 ТЯНУТЬ
НЕ.МОЧЬ
'Сказка «Репка», дедушка посадил (репку), выросла, тянет, не может, позвал бабушку,
тянут, невозможно, позвали внучку, тянут втроем, вытянуть не могут'.



Рис. 6. Классификатор РЯД с инкорпорацией числа 3

Меньшая вариативность наблюдается в изображении вертикальных цепочек предметов:

1) плоские предметы (книги, тарелки, полотенца) обозначаются преимущественно конфигурацией «В», иногда конфигурацией «прямоугольный предмет» (рис. 7), если человек хочет показать, что предмет не совсем плоский (книга, сложенное полотенце);

- 2) небольшие круглые предметы (камень) изображаются конфигурацией «500» или в одном случае «прямоугольный предмет»;
- 3) мелкие прямоугольные предметы (домино) – конфигурацией «П» или «В»;
- 4) большие квадратные предметы (коробки) – конфигурацией «С».



Рис. 7. Классификатор, обозначающий прямоугольный предмет

Редупликация

В конструкции второго типа движение ведущей руки по направлению к концу цепочки может быть однократным и плавным, а может включать редупликацию: например, изображая стопку предметов, рука приподнимается, останавливается, снова приподнимается. Наличие/отсутствие редупликации в данном случае связано с тем, насколько однородной и целостной выглядит данная цепочка предметов. Например, описывая стопку одноразовых стаканов, никто из информантов не использовал редупликацию, тогда как для описания стопок полотенец/камней/домино редупликация использовалась гораздо чаще. При этом в оценке цепочки целостной или состоящей из отдельных предметов есть и элемент субъективного восприятия: при описании одних и тех же стимулов разные информанты выбирали разные стратегии – одни использовали редупликацию, другие – плавное движение.

Количество повторений в большинстве случаев при редупликации не отражает количество участников цепочечной ситуации. Однако в некоторых случаях, когда количество участников небольшое, как в примере (7), количество повторений соответствует реальному количеству участников.

Тип движения и ориентация

Помимо конфигурации руки, связанной с классификатором, значение также могут иметь такие параметры, как движение и ориентация.

Движение как компонент жеста делится на три типа: траекторное (смена локализации), внутреннее (смена конфигурации или ориентации) или вторичное (повторяющееся движение). Траекторное движение было описано выше для конструкции второго типа (рука движется строго по направлению от начала к концу цепочки) и для конструкции третьего типа (обе руки движутся синхронно в одном направлении). Вторичное движение в цепочечных конструкциях отличается большей вариативностью: так, при изображении движущихся цепочек живых существ информанты используют наклон кистей влево-вправо, перебирание пальцами, движение вверх-вниз, легкий зигзаг, покачивание кисти, дрожание руки. Некоторые информанты

не используют вторичное движение вообще, только траекторное. То же наблюдается в конструкции второго типа: описывая стопку плоских предметов, некоторые информанты используют перебирание пальцами ведущей руки, в то время как другие – нет. Соответственно, подобные разнообразные вторичные движения не представляется возможным рассматривать как обязательный, лингвистический элемент данной конструкции.

Параметр ориентации также может иконически отображать уникальные характеристики ситуации. Например, описывая стопку книг, некоторые информанты отмечают, что книги лежат неровно друг на друге, под углом, и передают это поворотом руки при каждом повторении жеста, т. е. сменой ориентации. Вариативность ориентации также наблюдается в изображении плоских предметов с помощью классификатора с конфигурацией «В»: допустимы варианты ладонью вверх и ладонью вниз.

Заключение

Результаты исследования показали, что значение цепочечного реципрока в РЖЯ выражается другими средствами, чем значение прототипического реципрока, что объясняется возможностями использования трехмерного пространства, двух мануальных артикуляторов и высокой иконичностью РЖЯ как языка визуально-кинестической модальности. Для обозначения цепочечных ситуаций в РЖЯ используются классификаторные конструкции, как и в других жестовых языках. Всего было выделено три типа классификаторных конструкций, изображающих цепочечные ситуации в РЖЯ, в которых используется редупликация, траекторное движение от начала к концу цепочки, важную роль играет расположение ведущей и вспомогательной руки. Как и в ядерных жестах, ведущая рука в данных конструкциях осуществляет движение, в то время как вспомогательная рука чаще остается неподвижной. Это демонстрирует, что вспомогательная рука в классификаторных конструкциях не всегда имеет независимый статус; в рассмотренных конструкциях распределение ролей ведущей и вспомогательной руки близко к ядерным жестам. Вторичное движение и ориентация рук отличаются большей вариативностью, иконичностью и необязательностью, что позволяет рассматривать статус этих компонентов как менее лингвистический, более близкий к жестикуляции. Это соответствует выводам А. Шембри, К. Джонс и Д. Бернэма о том, что в классификаторных жестах такие параметры жеста, как движение и ориентации, ближе к жестикуляции, чем остальные параметры.

Условные обозначения

CHAIN1 – цепочечная конструкция первого типа; CHAIN2 – цепочечная конструкция второго типа; CHAIN3 – цепочечная конструкция третьего типа; CLF – классификаторный жест; IMP – императив; INDX – указательный жест; DISTR – дистрибутив; ORD – порядковое числительное; PL – множественное число; POSS – притяжательное местоимение; = – Одновременное исполнение жестов разными мануальными артикуляторами; : – несегментное выражение нескольких значений в рамках одной формы.

Литература:

- Архипов А. В.** Типология комитативных конструкций: дис. ... канд. филол. наук. М., 2005. 191 с.
Буркова С. И. Корпус русского жестового языка / рук. проекта С. И. Буркова. Новосибирск, 2012–2015. URL: <http://rsl.nstu.ru/> (дата обращения: 30.09.2023.)
Летучий А. Б. Двойной реципрок в русском языке: значение и употребление // Киселева К.Л., Плунгян В.А., Рахилина Е.В., Татевосов С. Г. (ред.) Корпусные исследования по русской грамматике. М.: Пробел-2000. 2009. С. 335–361.

- Филимонова Е. В.** Иконичность модификаций жеста в русском жестовом языке // Когнитивные исследования языка. 2022. № 51. С. 418–422.
- Bril I.** Symmetrical and reciprocal constructions in Austronesian languages: the syntaxsemantics-lexicon interface. Workshop on Cross-Linguistic Semantics of Reciprocal, Institute of Linguistics OTS, Utrecht, Netherlands. 2019. P. 1–16.
- Fedden S.** Reciprocal constructions in Mian 1 // Studies in Language. No. 37 (1). 2013.
- Kemmer S.** The middle voice // Typological studies in language 23. Amsterdam/Philadelphia: John Benjamins, 1993.
- Lichtenberk F.** Reciprocals without reflexives // Reciprocals: Forms and functions. Vol. 2. Typological Studies in Language 41. 1985. 31 p.
- Liddell S. K.** Sources of meaning in ASL classifier predicates // In K. D. Emmorey (ed.), Perspectives on classifier constructions in sign languages. Mahwah, NJ: Erlbaum. 2003. P. 199–220.
- Maslova E.** Reciprocals and set construal // Frayzinger Z. and Curl T. (eds). Reciprocals: form and function. 1999. P. 161–178.
- Pfau R., Steinbach M.** Plurality of relations in German Sign Language: Mapping semantics onto morphosyntax // Theoretical Issues in Sign Language Research (TISLR 10). 2010.
- Sandler W., Lillo-Martin D.** Sign Language and Linguistic Universals. New York: Cambridge University Press, 2006. 547 p.
- Schembri A., Jones C., Burnham D.** Comparing Action Gestures and Classifier Verbs of Motion: Evidence from Australian Sign Language, Taiwan Sign Language, and Nonsigners' Gestures Without Speech // The Journal of Deaf Studies and Deaf Education. Vol. 10, Iss. 3. P. 272–290.
- Zeshan U., Panda S.** Reciprocal constructions in Indo-Pakistani Sign Language // Evans N., Gaby A., Levinson S., Majid A. (eds.) Reciprocals and Semantic Typology. Typological Studies in Language (98). John Benjamins, Amsterdam/Philadelphia. 2011. P. 91–114.

Филимонова Елизавета Владимировна.

Кандидат филологических наук, младший научный сотрудник.

Институт языкознания Российской академии наук.

Большой Кисловский пер., 1, стр. 1, Москва, 125009.

Российский государственный гуманитарный университет.

Миусская площадь, 6, Москва, 125047.

E-mail: ev.filimonova@list.ru

Материал поступил в редакцию 30 сентября 2023 г.

E. V. Filimonova

CHAINING RECIPROCAL IN RUSSIAN SIGN LANGUAGE⁸

The paper examines classifier constructions to express chaining reciprocals in Russian Sign Language. Typological studies of reciprocity show that the chaining reciprocal can be mediated by markers of prototypical reciprocal meaning or by special markers. As a visual modality language, Russian Sign Language has unique and iconic means of expressing reciprocal meaning. Studies on reciprocity in sign language show that classifier constructions are used to describe chaining situations. Classifiers are morphologically complex signs that some researchers consider to be a mixture of signs and gestures. It is, therefore, to be expected that the chaining reciprocal semantics in sign languages can be described in a more iconic and complex way than in spoken languages. The results of this study, which was carried out using corpus data and elicited data, show that three types of classifier constructions are used in Russian sign language for spatial chaining situations: They represent the process of forming a chain of objects, the presence of the chain and the movement of the chain. 19% of the sentences contain two types of classifier constructions that always occur in a specific order. These three classifier constructions can be applied to at least 15 classifier handshapes. Not all parameters of these classifier constructions are equally mandatory and important. The mandatory elements of these constructions are the position and function of the dominant and non-dominant hand and the movement of the trajectory from the beginning to the end of the chain. In addition, the wholeness of the discontinuity of the chain can be expressed by reduplication. The secondary

⁸ Исследование выполнено в рамках Государственного задания «Кинетические и вокальные аспекты коммуникации: параметры варьирования» (проект No FMNE-2022-0015) в Институте языкознания РАН.

movement and orientation are very iconic and depend on the characteristics of the situation. The use of these parameters to describe the characteristics of objects and their placement and movement varies greatly between informants, which can be explained by the fact that these parameters are closer to the gesture than to the linguistic element of the classification construction.

Keywords: *Russian sign language, reciprocal, reciprocal concatenation, classifiers, classifier constructions, dominant hand, non-dominant hand, reduplication, hand configuration, movement, orientation*

References:

- Arkhipov A. V.** Tipologiya komitativnykh konstruksiy. Dissertatsiya na soiskaniye uchenoy stepeni kandidata filologicheskikh nauk [Typology of comitative constructions. PhD thesis]. Moscow, 2005. 191 p.
- Bril I.** Symmetrical and reciprocal constructions in Austronesian languages: the syntaxsemantics-lexicon interface. Workshop on Cross-Linguistic Semantics of Reciprocal, Institute of Linguistics OTS. Utrecht, Netherlands, 2019. P. 1–16.
- Burkova S. I.** Korpus russkogo zhestovogo yazyka (Elektronnyy resurs). [Russian Sign Language Corpus (electronic source)]. Rukovoditel' proyekta Burkova S. I. [Project manager Svetlana Burkova]. Novosibirsk, 2012–2015. <http://rsl.nstu.ru/> (accessed: 30.09.2023.)
- Fedden S.** Reciprocal constructions in Mian 1 // *Studies in Language*. 2013. No. 37 (1). P. 58–93.
- Filimonova E. V.** Ikonichnost' modifikatsiy zhesta v russkom zhestovom yazyke [Iconicity of sign modifications in Russian Sign Language] // *Kognitivnyye issledovaniya yazyka* [Cognitive studies of language]. 2022. No. 51. P. 418–422.
- Kemmer S.** The middle voice. Typological studies in language 23. Amsterdam/Philadelphia: John Benjamins, 1993.
- Letuchii A. B.** Dvoynoy retsiprok v russkom yazyke: znachenije i upotreblenije [Double reciprocals in Russian: meaning and usage]. Kiseleva K. L., Plungyan V. A., Rakhilina E. V., Tatevosov S. G., (eds) *Korpusnyye issledovaniya po russkoy grammatike* [Corpus studies of Russian grammar]. Moscow: Probel-2000, 2009. P. 335–361.
- Lichtenberk F.** Reciprocals without reflexives. Reciprocals: Forms and functions. Vol. 2. Typological Studies in Language 41. 1985. 31 p.
- Liddell S. K.** Sources of meaning in ASL classifier predicates. In: K. D. Emmorey (ed.), *Perspectives on classifier constructions in sign languages*. Mahwah, NJ: Erlbaum. 2003. P. 199–220.
- Maslova E.** Reciprocals and set construal. Frayzinger Z. and Curl T. (eds). *Reciprocals: form and function*. 1999. P. 161–178.
- Pfau R., Steinbach M.** Plurality of relations in German Sign Language: Mapping semantics onto morphosyntax. *Theoretical Issues in Sign Language Research (TISLR 10)*. 2010.
- Sandler W., Lillo-Martin D.** *Sign Language and Linguistic Universals*. New York: Cambridge University Press, 2006. 547 p.
- Schembri A., Jones C., Burnham D.** Comparing Action Gestures and Classifier Verbs of Motion: Evidence from Australian Sign Language, Taiwan Sign Language, and Nonsigners' Gestures Without Speech // *The Journal of Deaf Studies and Deaf Education*. Vol. 10, Iss. 3. P. 272–290.
- Zeshan U., Panda S.** Reciprocal constructions in Indo-Pakistani Sign Language // Evans N., Gaby A., Levinson S., Majid A. (eds.), *Reciprocals and Semantic Typology. Typological Studies in Language (98)*. John Benjamins, Amsterdam/Philadelphia, 2011. P. 91–114.

Filimonova Elizaveta Vladimirovna.

Candidate of Philology, Junior Researcher.

Institute of Linguistics RAS.

Bol'shoy Kislovskiy per., 1, building 1, Moscow, Russia, 125009.

Russian State University for the Humanities.

Miuskaya ploshchad', 6, Moscow, Russia, 125047.

E-mail: ev.filimonova@list.ru